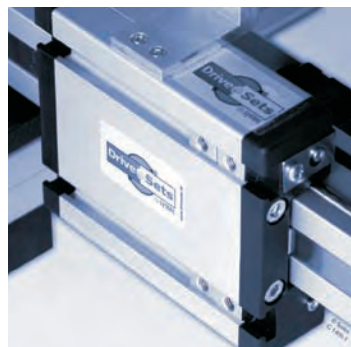




Drive Sets



Готовые к интеграции
Системы позиционирования



Каталог 2008



systemec

www.drivesets.de

Auswahlkriterien:	Rotation	Tragfähigkeitsklasse	Geschwindigkeitsklasse	Präzisionsklasse
	Drehtisch	1 kg	30°/s	0,02°

Beschreibung

Anwendungsgebiete	Einbaulage
<ul style="list-style-type: none"> ▪ Drehen von Objekten ▪ Bildverarbeitung ▪ Automatisierung ▪ Mess- und Prüfanlagen 	horizontal (H ¹)



Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 4537.1

Drehtisch für Positionierung sehr kleiner Lasten mit geringen Abmessungen bei hoher Präzision
 Das Rotationsmodul besteht aus einem hochgenauen Zahnriemengetriebe mit einem Drehteller aus Aluminium. Der Antrieb erfolgt über einen Schrittmotor. Es kann horizontal eingesetzt werden. Für die Steuerung sind verschiedene Varianten möglich. Der Drehtisch ist mit vielen Typen der kartesischen DriveSets der M-Serie als weitere Achse einfach kombinierbar.

Systemkonfiguration

Kinematik	Drehtisch	
Drehteller	Aluminium, glatt	
Bewegung	durchdrehend, auch kontinuierlich	
Antriebsart	Präzisionszahnriemengetriebe	
Motor	2-Phasen-Schrittmotor	
Kabelführung	Kabelstrang lose	
Steuerung		
Typ	comfort (R²)	eco (S¹)
Ausstattung	1-Achs-Steuerung, Punkt-zu-Punkt(P), je 8 digitale Eingänge und Ausgänge mit 24 V-Schaltspannung, 3 analoge Eingänge, 1 analoger Ausgang, Schrittüberwachung des Motors ²	
Motortreiber	Integriert in die Steuerung, 24V / 3,25A; mit einstellbarer Mikroschrittauflösung von 400 .. 10.000 Schritten/Umdrehung, 150 kHz Schrittfrequenz	
Technologie	Punkt-zu-Punkt (P)	
Elektrischer Anschluss	85 V - 245 V AC	24 V DC und 48 V DC
Bedienung	Programmierbares Bedienterminal; LCD 4 Zeilen x 20 Zeichen; 8 LED, Notaus-Taster	Keine
Zusatzgeräte	Ohne Zusatzgeräte (O ¹); eingebautes Handrad und Override (H ²); externer Joystick (J ²)	Ohne Zusatzgeräte (O ¹); externer Joystick (J ²)
Feldbusse	Kein Busanschluss (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
Software		
Betriebsprogramm	Mit Handsteuerung (Zusatzgeräte ² erforderlich), Referenzfahrt, Sicherheitsfunktionen, Fehlermeldungen, Wartezeiten, Berücksichtigung von Sensoren und Aktoren, leicht konfigurierbar	
Entwicklungsumgebung	Komfortable Entwicklungsumgebung (MotionBasic IDE) unter Windows; enthält Editor mit Syntax-Highlight, Compiler, Quellcode-Debugger; direkte Beeinflussung der Steuerung mit Online-Executer, Inbetriebnahmehilfen; Flash-Programm; DLL zur Integration in Windows-Programme	
Applikationsprogramm	Die mitgelieferte einfache Beispielanwendung (Quellcode) kann mit der zum Lieferumfang gehörenden MotionBasic Entwicklungsumgebung (IDE) komfortabel angepasst werden	
Windows	Ohne Online-Bedienoberfläche (O ¹); Einfache Online-Bedienoberfläche (S ²); Konturübernahme (K ²); Technologie-orientierte Oberfläche (T ²)	

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

Technische Daten

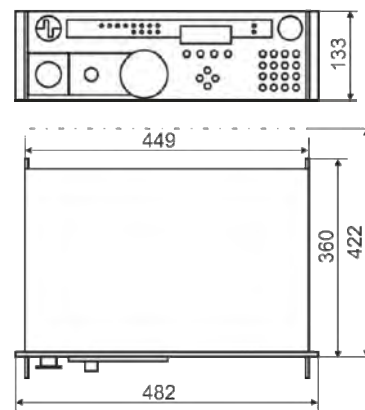
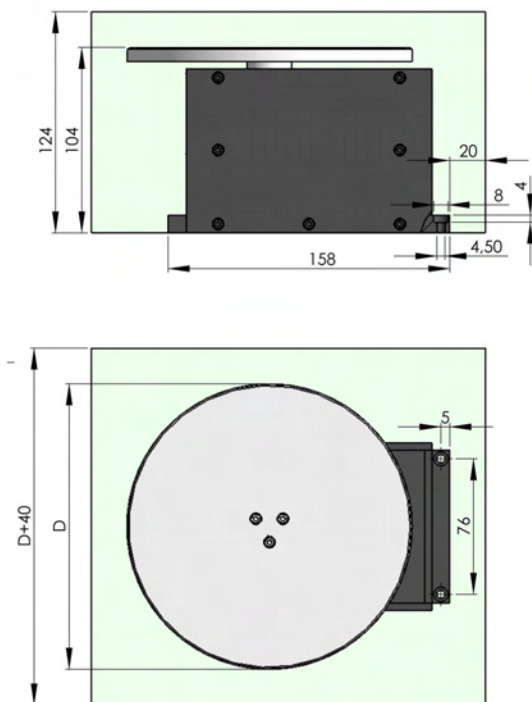
Betriebseigenschaften und Belastungen

Tragfähigkeit/Kraft	1 kg/10 N ³	Max. statische Belastung am Endeffektor (TCP)	$F = 12 \text{ N}^4$ $M_R = 0,8 \text{ Nm}$ $M_T = 1,5 \text{ Nm}$	
Drehzahl; Winkelgeschwindigkeit	5 U/min; 30°/s			
Präzisionsklasse	0,02°			
Beschleunigung	300°/s ²	Betriebsart	S1 (Für Dauerbetrieb geeignet)	

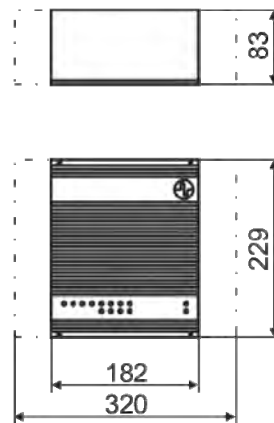
Dimensionen

Kinematik

Steuerung



comfort-Steuerung (R²): Tischgerät zum direkten Netzanschluss mit Bedienelementen und Notaus; 19"-Einbau möglich



eco-Steuerung (S¹): Modul zum Einbau in einen Schaltschrank, ohne Bedienelemente (zusätzliche Stromversorgung erforderlich)

G-4638.1 © Systec

Legende:


DriveSet - Raum

Code	Varianten			
	Durchmesser [mm]	v ³ [mm/s]	G [kg]	J ⁴ [kgm ²]
0	100	26	4	0,0002
1	160	42	4	0,0014
2	200	52	5	0,0034
3	250	65	5	0,0083

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

Auswahlkriterien:	Rotation	Tragfähigkeitsklasse	Geschwindigkeitsklasse	Präzisionsklasse
	Drehtisch	5 kg	30°/s	0,25°

Beschreibung

Anwendungsgebiete	Einbaulage
<ul style="list-style-type: none"> ▪ Drehen von Objekten ▪ Bildverarbeitung ▪ Automatisierung ▪ Mess- und Prüfanlagen 	horizontal (H ¹) 

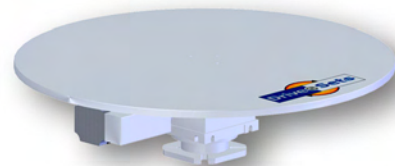
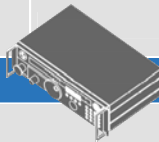



Abbildung enthält optionale Ausstattung

© Systec
G 4279.1

Drehtisch für Positionierung kleiner Lasten mit geringen Abmessungen bei einfacher Präzision
 Das Rotationsmodul besteht aus einem stabilen Schneckengetriebe mit einem Drehteller aus Aluminium. Der Antrieb erfolgt über einen Schrittmotor. Es kann horizontal eingesetzt werden. Für die Steuerung sind verschiedene Varianten möglich.
 Der Drehtisch ist mit vielen Typen der kartesischen DriveSets der M-Serie als weitere Achse einfach kombinierbar.

Systemkonfiguration

Kinematik	Drehtisch	
Drehteller	Aluminium, glatt	
Bewegung	durchdrehend, auch kontinuierlich	
Antriebsart	Schneckengetriebe	
Motor	2-Phasen-Schrittmotor	
Kabelführung	Kabelstrang lose	
Steuerung	 	
Typ	comfort (R²)	eco (S¹)
Ausstattung	1-Achs-Steuerung, Punkt-zu-Punkt(P), je 8 digitale Eingänge und Ausgänge mit 24 V-Schaltspannung, 3 analoge Eingänge, 1 analoger Ausgang, Schrittüberwachung des Motors ²	
Motortreiber	Integriert in die Steuerung, 24V / 3,25A; mit einstellbarer Mikroschrittauflösung von 400 .. 10.000 Schritten/Umdrehung, 150 kHz Schrittfrequenz	
Technologie	Punkt-zu-Punkt (P)	
Elektrischer Anschluss	85 V - 245 V AC	24 V DC und 48 V DC
Bedienung	Programmierbares Bedienterminal; LCD 4 Zeilen x 20 Zeichen; 8 LED, Notaus-Taster	Keine
Zusatzgeräte	Ohne Zusatzgeräte (O ¹); eingebautes Handrad und Override (H ²); externer Joystick (J ²)	Ohne Zusatzgeräte (O ¹); externer Joystick (J ²)
Feldbusse	Kein Busanschluss (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
Software		
Betriebsprogramm	Mit Handsteuerung (Zusatzgeräte ² erforderlich), Referenzfahrt, Sicherheitsfunktionen, Fehlermeldungen, Wartezeiten, Berücksichtigung von Sensoren und Aktoren, leicht konfigurierbar	
Entwicklungsumgebung	Komfortable Entwicklungsumgebung (MotionBasic IDE) unter Windows; enthält Editor mit Syntax-Highlight, Compiler, Quellcode-Debugger; direkte Beeinflussung der Steuerung mit Online-Executer, Inbetriebnahnehilfen; Flash-Programm; DLL zur Integration in Windows-Programme	
Applikationsprogramm	Die mitgelieferte einfache Beispielanwendung (Quellcode) kann mit der zum Lieferumfang gehörenden MotionBasic Entwicklungsumgebung (IDE) komfortabel angepasst werden	
Windows	Ohne Online-Bedienoberfläche (O ¹); Einfache Online-Bedienoberfläche (S ²); Konturübernahme (K ²); Technologie-orientierte Oberfläche (T ²)	

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

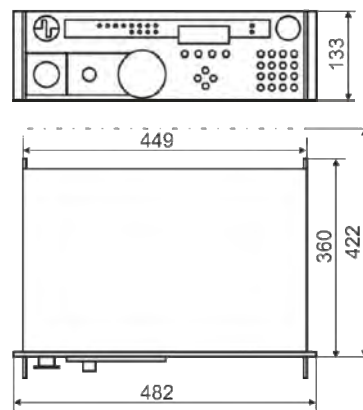
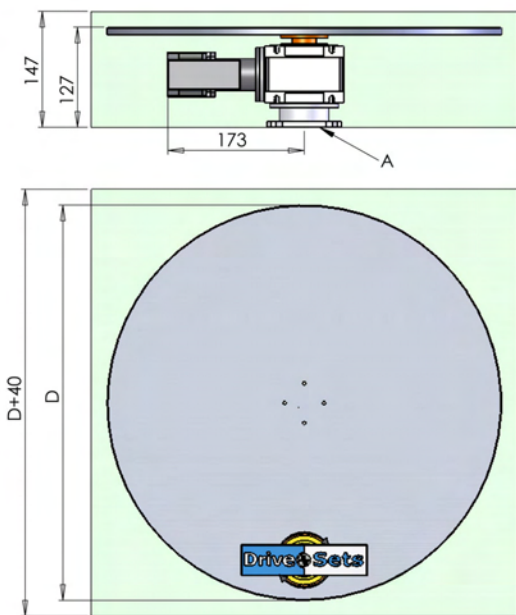
Technische Daten

Betriebseigenschaften und Belastungen

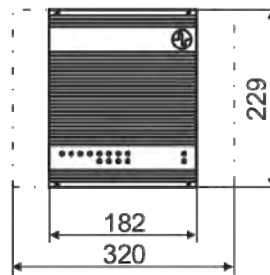
Tragfähigkeit/Kraft	5 kg/50 N ³	Max. statische Belastung am Endeffektor (TCP)	F = 400 N ⁴ M _R = 25 Nm M _T = 3 Nm	
Drehzahl; Winkelgeschwindigkeit	5 U/min; 30°/s			
Präzisionsklasse	0,25°			
Beschleunigung	150°/s ²	Betriebsart	S2 (Nicht für Dauerbetrieb geeignet)	

Dimensionen

Kinematik	Steuerung
-----------	-----------



comfort-Steuerung (R²): Tischgerät zum direkten Netzanschluss mit Bedienelementen und Notaus; 19"-Einbau möglich



eco-Steuerung (S¹): Modul zum Einbau in einen Schaltschrank, ohne Bedienelemente (zusätzliche Stromversorgung erforderlich)

G 4283.1 © Systec

Legende:

DriveSet - Raum

Code	Varianten			
	Durchmesser [mm]	v ³ [mm/s]	G [kg]	J ⁴ [kgm ²]
2	200	52	9	0,0042
3	250	65	9	0,0104
4	320	84	10	0,0278
5	400	105	12	0,0679
6	500	131	13	0,1657

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

Auswahlkriterien:	Rotation	Tragfähigkeitsklasse	Geschwindigkeitsklasse	Präzisionsklasse
	Drehmodul	5 kg	240°/s	0,25°

Beschreibung

Anwendungsgebiete	Einbaulage
<ul style="list-style-type: none"> ▪ Laserbearbeitung ▪ Drehen von Objekten ▪ Kennzeichnungsdruck (Mantelbeschriftung) ▪ Mess- und Prüfanlagen ▪ Bildverarbeitung 	horizontal (H ¹)
	vertikal1 (V1 ²)

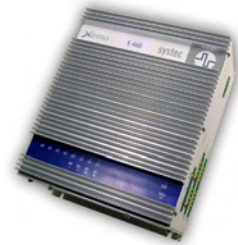


Abbildung enthält optionale Ausstattung

© Systec
G 4545.1

Drehmodul mit Durchführung für Positionierung mittlerer Lasten mit mittleren Abmessungen bei einfacher Präzision
 Das Rotationsmodul besteht aus einem Zahnriemengetriebe mit einer Hohlwelle. Auf dem Flansch kann ein Dreibackenfutter² zum Spannen von Werkstücken montiert werden. Der Antrieb erfolgt über einen Schrittmotor. Es kann horizontal und vertikal eingesetzt werden. Für die Steuerung sind verschiedene Varianten möglich.
 Das Drehmodul ist mit vielen Typen der kartesischen DriveSets der M-Serie als weitere Achse einfach kombinierbar.

Systemkonfiguration

Kinematik	Drehtisch	
Drehteller	Flansch mit 3 Bohrungen (Lochkreis 64 mm) zur Aufnahme eines Dreibackenfutters (kann als Option geliefert werden) oder einer anderen Spanneinrichtung. Durchführung 25 mm Durchmesser	
Bewegung	durchdrehend, auch kontinuierlich	
Antriebsart	Zahnriemengetriebe	
Motor	2-Phasen-Schrittmotor	
Kabelführung	Kabelstrang lose	
Steuerung		
Typ	comfort (R²)	eco (S¹)
Ausstattung	1-Achs-Steuerung, Punkt-zu-Punkt(P), je 8 digitale Eingänge und Ausgänge mit 24 V-Schaltspannung, 3 analoge Eingänge, 1 analoger Ausgang, Schrittüberwachung des Motors ²	
Motortreiber	Integriert in die Steuerung, 24V / 3,25A; mit einstellbarer Mikroschrittauflösung von 400 .. 10.000 Schritten/Umdrehung, 150 kHz Schrittfrequenz	
Technologie	Punkt-zu-Punkt (P)	
Elektrischer Anschluss	85 V - 245 V AC	24 V DC und 48 V DC
Bedienung	Programmierbares Bedienterminal; LCD 4 Zeilen x 20 Zeichen; 8 LED, Notaus-Taster	Keine
Zusatzgeräte	Ohne Zusatzgeräte (O ¹); eingebautes Handrad und Override (H ²); externer Joystick (J ²)	Ohne Zusatzgeräte (O ¹); externer Joystick (J ²)
Feldbusse	Kein Busanschluss (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
Software		
Betriebsprogramm	Mit Handsteuerung (Zusatzgeräte ² erforderlich), Referenzfahrt, Sicherheitsfunktionen, Fehlermeldungen, Wartezeiten, Berücksichtigung von Sensoren und Aktoren, leicht konfigurierbar	
Entwicklungsumgebung	Komfortable Entwicklungsumgebung (MotionBasic IDE) unter Windows; enthält Editor mit Syntax-Highlight, Compiler, Quellcode-Debugger; direkte Beeinflussung der Steuerung mit Online-Executer, Inbetriebnahnehilfen; Flash-Programm; DLL zur Integration in Windows-Programme	
Applikationsprogramm	Die mitgelieferte einfache Beispielanwendung (Quellcode) kann mit der zum Lieferumfang gehörenden MotionBasic Entwicklungsumgebung (IDE) komfortabel angepasst werden	
Windows	Ohne Online-Bedienoberfläche (O ¹); Einfache Online-Bedienoberfläche (S ²); Konturübernahme (K ²); Technologie-orientierte Oberfläche (T ²)	

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

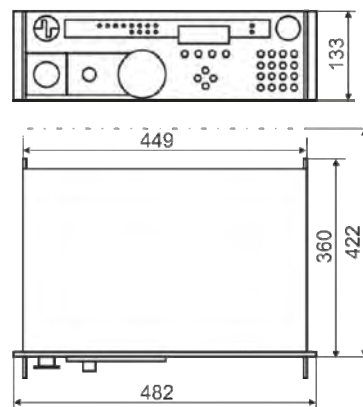
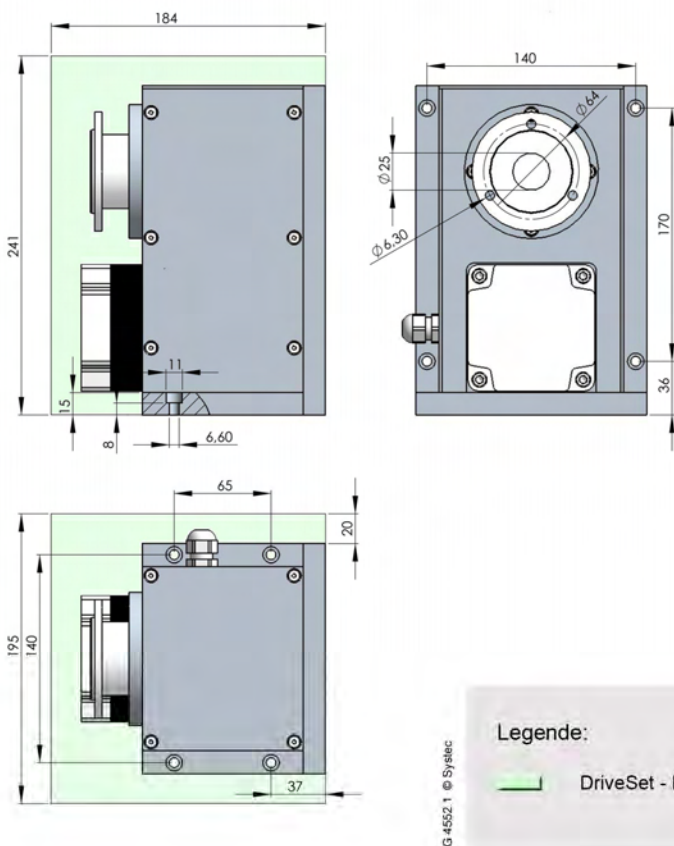
Technische Daten

Betriebseigenschaften und Belastungen

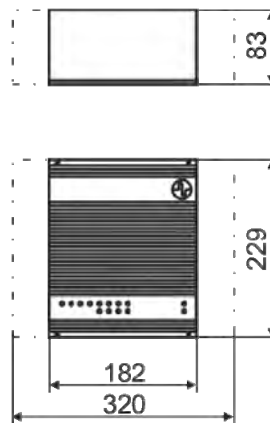
Tragfähigkeit/Kraft	5 kg/45 N ³	Max. statische Belastung am Endeffektor (TCP)	$F = 55 \text{ N}^4$ $M_R = 12 \text{ Nm}$ $M_T = 2 \text{ Nm}$	
Drehzahl; Winkelgeschwindigkeit	40 U/min; 240°/s			
Präzisionsklasse	0,25°			
Beschleunigung	3,3 U/s ²	Betriebsart	S2 (Nicht für Dauerbetrieb geeignet)	

Dimensionen

Kinematik	Steuerung
-----------	-----------



comfort-Steuerung (R²): Tischgerät zum direkten Netzanschluss mit Bedienelementen und Notaus; 19"-Einbau möglich



eco-Steuerung (S¹): Modul zum Einbau in einen Schaltschrank, ohne Bedienelemente (zusätzliche Stromversorgung erforderlich)

Code	Varianten			
	Durchmesser [mm]	v ³ [mm/s]	G [kg]	J ⁴ [kgm ²]
0	n/a	n/a	11	0,0042

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

Auswahlkriterien:	Rotation	Tragfähigkeitsklasse	Geschwindigkeitsklasse	Präzisionsklasse
	Drehtisch	25 kg	240°/s	0,25°

Beschreibung

Anwendungsgebiete	Einbaulage
<ul style="list-style-type: none"> ▪ Drehen von Objekten ▪ Bildverarbeitung ▪ Automatisierung ▪ Mess- und Prüfanlagen ▪ Materialzuführung ▪ Markiersysteme ▪ Lasern ▪ Schweißen 	horizontal (H ¹)

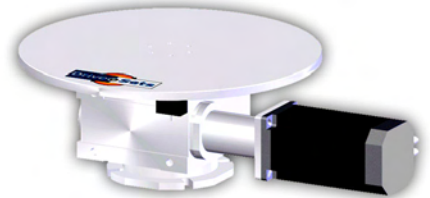
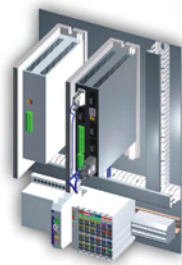


Abbildung enthält optionale Ausstattung

© Systec
G 4450.1

Drehtisch für Positionierung mittlerer Lasten mit mittleren Abmessungen bei einfacher Präzision
 Das Rotationsmodul besteht aus einem stabilen Schneckengetriebe mit einem Drehteller aus Aluminium. Der Antrieb erfolgt über einen positionsgeregelten Servomotor. Es kann horizontal eingesetzt werden. Für die Steuerung sind verschiedene Varianten möglich.
 Der Drehtisch ist mit vielen Typen der kartesischen DriveSets der M-Serie als weitere Achse einfach kombinierbar.

Systemkonfiguration

Kinematik	Drehtisch	
Drehteller	Aluminium, glatt, 20 mm stark	
Bewegung	durchdrehend, auch kontinuierlich	
Antriebsart	Schneckengetriebe	
Motor	Servomotor mit inkrementellem Encoder	
Kabelführung	Kabelstrang lose	
Steuerung	eco	
Typ	comfort (R²)	eco (S¹)
Ausstattung	1-Achs-Steuerung, Punkt-zu-Punkt(P); aufgebaut auf einer Montageplatte; je 8 digitale Eingänge und Ausgänge mit 24 V-Schaltspannung, erweiterbar ²	
Motortreiber	Separates Modul, über CAN-Anschluss mit der Steuerung verbunden, passend zum Servomotor	
Technologie	Punkt-zu-Punkt (P)	
Elektrischer Anschluss	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Trafo wird mitgeliefert, muss separat montiert werden)
Bedienung	Programmierbares Bedienterminal, eingebaut in Schaltschranktür; LCD 4 Zeilen x 20 Zeichen; 8 LED; 24 Tasten; Notaus-Taster; Ein-Aus-Schalter	Keine
Zusatzgeräte	Ohne Zusatzgeräte (O ¹); eingebautes Handrad und Override (H ²); externer Joystick (J ²)	Ohne Zusatzgeräte (O ¹); externer Joystick (J ²)
Feldbusse	Kein Busanschluss (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
Software		
Betriebsprogramm	Mit Handsteuerung (Zusatzgeräte ² erforderlich), Referenzfahrt, Sicherheitsfunktionen, Fehlermeldungen, Wartezeiten, Berücksichtigung von Sensoren und Aktoren, leicht konfigurierbar	
Entwicklungsumgebung	Komfortable Entwicklungsumgebung (MotionBasic IDE) unter Windows; enthält Editor mit Syntax-Highlight, Compiler, Quellcode-Debugger; direkte Beeinflussung der Steuerung mit Online-Executer, Inbetriebnahmehilfen; Flash-Programm; DLL zur Integration in Windows-Programme	
Applikationsprogramm	Die mitgelieferte einfache Beispielanwendung (Quellcode) kann mit der zum Lieferumfang gehörenden MotionBasic Entwicklungsumgebung (IDE) komfortabel angepasst werden	
Windows	Ohne Online-Bedienoberfläche (O ¹); Einfache Online-Bedienoberfläche (S ²); Konturübernahme (K ²); Technologie-orientierte Oberfläche (T ²)	

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

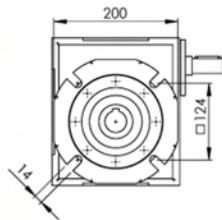
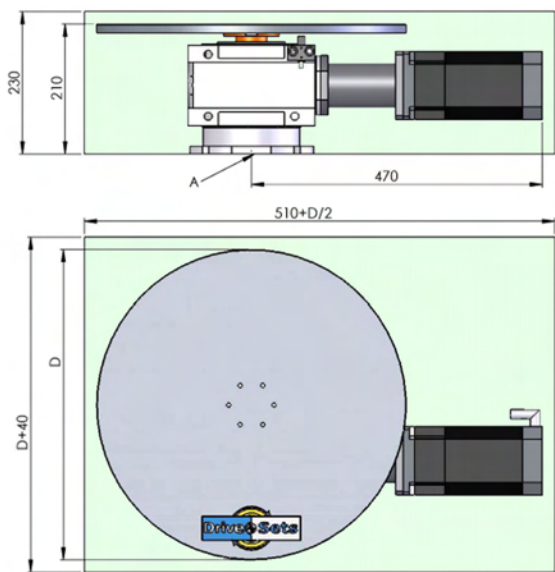
Technische Daten

Betriebseigenschaften und Belastungen

Tragfähigkeit/Kraft	25 kg/200 N ³	Max. statische Belastung am Endeffektor (TCP)	F = 300 N ⁴ (200 N ³) M _R = 80 Nm M _T = 260 Nm	
Drehzahl; Winkelgeschwindigkeit	40 U/min; 240°/s			
Präzisionsklasse	0,25°	Betriebsart	S2 (Nicht für Dauerbetrieb geeignet)	

Dimensionen

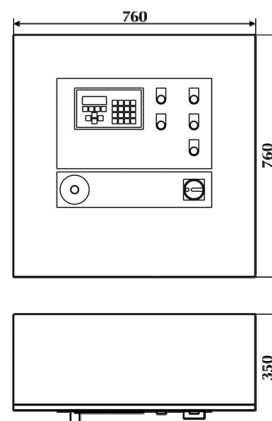
Kinematik **Steuerung**



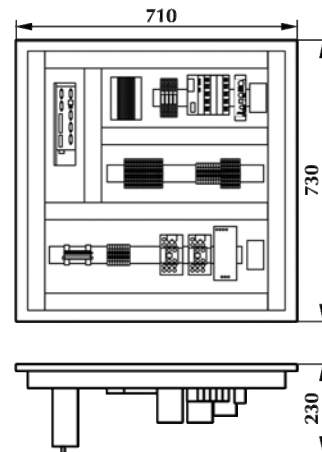
G 4455.1 © Systec

Legende:

DriveSet - Raum



comfort-Steuerung (R²): Kompletter Schaltschrank mit freier Fläche für eigene Einbauten zum direkten Netzanschluss mit Bedienelementen und Notaus



eco-Steuerung (S¹): Modul zum Einbau in einen Schaltschrank, ohne Bedienelemente (zusätzliche Stromversorgung erforderlich)

Code	Varianten			
	Durchmesser [mm]	v ³ [m/s]	G [kg]	J ⁴ [kgm ²]
6	500	1	27	0,25
7	630	1,3	32	0,63
8	800	1,7	40	1,63

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

Auswahlkriterien:	Rotation	Tragfähigkeitsklasse	Geschwindigkeitsklasse	Präzisionsklasse
	Drehtisch	70 kg	30°/s	0,1°

Beschreibung

Anwendungsgebiete	Einbaulage
<ul style="list-style-type: none"> • Drehen von Objekten • Bildverarbeitung • Automatisierung • Zuführtechnik 	horizontal (H ¹)



Abbildung enthält optionale Ausstattung

© Systec
G 4190.2

Drehtisch für Positionierung sehr großer Lasten mit geringer Geschwindigkeit bei normaler Präzision
 Das Rotationsmodul besteht aus einem stabilen Schneckengetriebe mit einem Drehteller aus Aluminium. Der Antrieb erfolgt über einen positionsgeregelten Servomotor. Es kann horizontal eingesetzt werden. Für die Steuerung sind verschiedene Varianten möglich. Der Drehtisch ist mit vielen Typen der kartesischen DriveSets der M-Serie als weitere Achse einfach kombinierbar.

Systemkonfiguration

Kinematik	Drehtisch	
Drehteller	Aluminium, glatt	
Bewegung	durchdrehend	
Antriebsart	Schneckengetriebe	
Motor	positionsgeregelter Servomotor	
Kabelführung	Kabelstrang lose	
Steuerung		
Typ	comfort (R²)	eco (S¹)
Ausstattung	1-Achs-Steuerung, Punkt-zu-Punkt(P), je 8 digitale Eingänge und Ausgänge mit 24 V-Schaltspannung	
Motortreiber	Separates Modul, über CAN-Anschluss mit der Steuerung verbunden, passend zum Servomotor	
Technologie	Punkt-zu-Punkt (P)	
Elektrischer Anschluss	230 V AC	24 V DC und 230 V AC
Bedienung	Programmierbares Bedienterminal; LCD 4 Zellen x 20 Zeichen; 8 LED, Notaus-Taster	Keine
Zusatzgeräte	Ohne Zusatzgeräte (O ¹); eingebautes Handrad und Override (H ²); externer Joystick (J ²)	Ohne Zusatzgeräte (O ¹); externer Joystick (J ²)
Feldbusse	Kein Busanschluss (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)	
Software		
Betriebsprogramm	Mit Handsteuerung (Zusatzgeräte ² erforderlich), Referenzfahrt, Sicherheitsfunktionen, Fehlermeldungen, Wartezeiten, Berücksichtigung von Sensoren und Aktoren, leicht konfigurierbar	
Entwicklungsumgebung	Komfortable Entwicklungsumgebung (MotionBasic IDE) unter Windows; enthält Editor mit Syntax-Highlight, Compiler, Quellcode-Debugger; direkte Beeinflussung der Steuerung mit Online-Executer, Inbetriebnahnehilfen; Flash-Programm; DLL zur Integration in Windows-Programme	
Applikationsprogramm	Die mitgelieferte einfache Beispielanwendung (Quellcode) kann mit der zum Lieferumfang gehörenden MotionBasic Entwicklungsumgebung (IDE) komfortabel angepasst werden	
Windows	Ohne Online-Bedienoberfläche (O ¹); Einfache Online-Bedienoberfläche (S ²); Konturübernahme (K ²); Technologie-orientierte Oberfläche (T ²)	

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

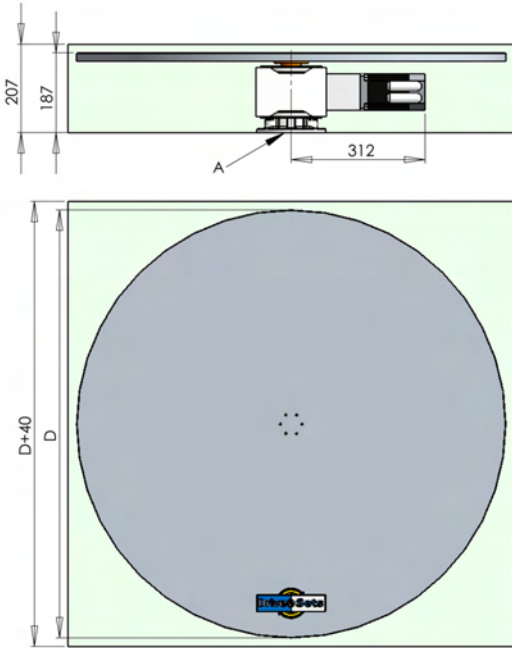
Technische Daten

Betriebseigenschaften und Belastungen

Tragfähigkeit	70 kg/700 N	Max. statische Belastung am Endeffektor (TCP)	$F = 900 \text{ N}^4$ $M_R = 45 \text{ Nm}$ $M_T = 120 \text{ Nm}$	
Drehzahl; Winkelgeschwindigkeit	5 U/min; 30°/s			
Präzisionsklasse	0,1°			
Beschleunigung	300°/s ²	Betriebsart	S1 (Für Dauerbetrieb geeignet)	

Dimensionen

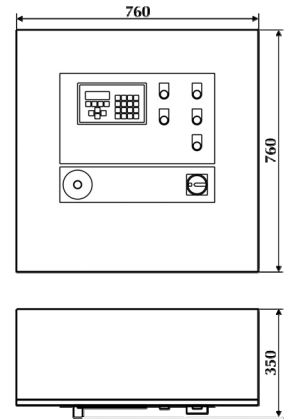
Kinematik	Steuerung
-----------	-----------



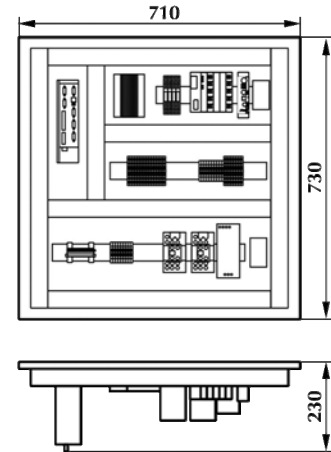
G 4196.2 © Systec

Legende:

DriveSet - Raum



comfort-Steuerung (R^{**}): Kompletter Schaltschrank mit freier Fläche für eigene Einbauten zum direkten Netzanschluss mit Bedienelementen und Notaus



eco-Steuerung (S¹): Modul zum Einbau in einen Schaltschrank, ohne Bedienelemente (zusätzliche Stromversorgung erforderlich)

Code	Varianten			
	Durchmesser [mm]	v ³ [mm/s]	G [kg]	J [kgm ²]
7	630	160	17	0,8
8	800	210	27	2,2
9	1000	260	42	5,3

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung