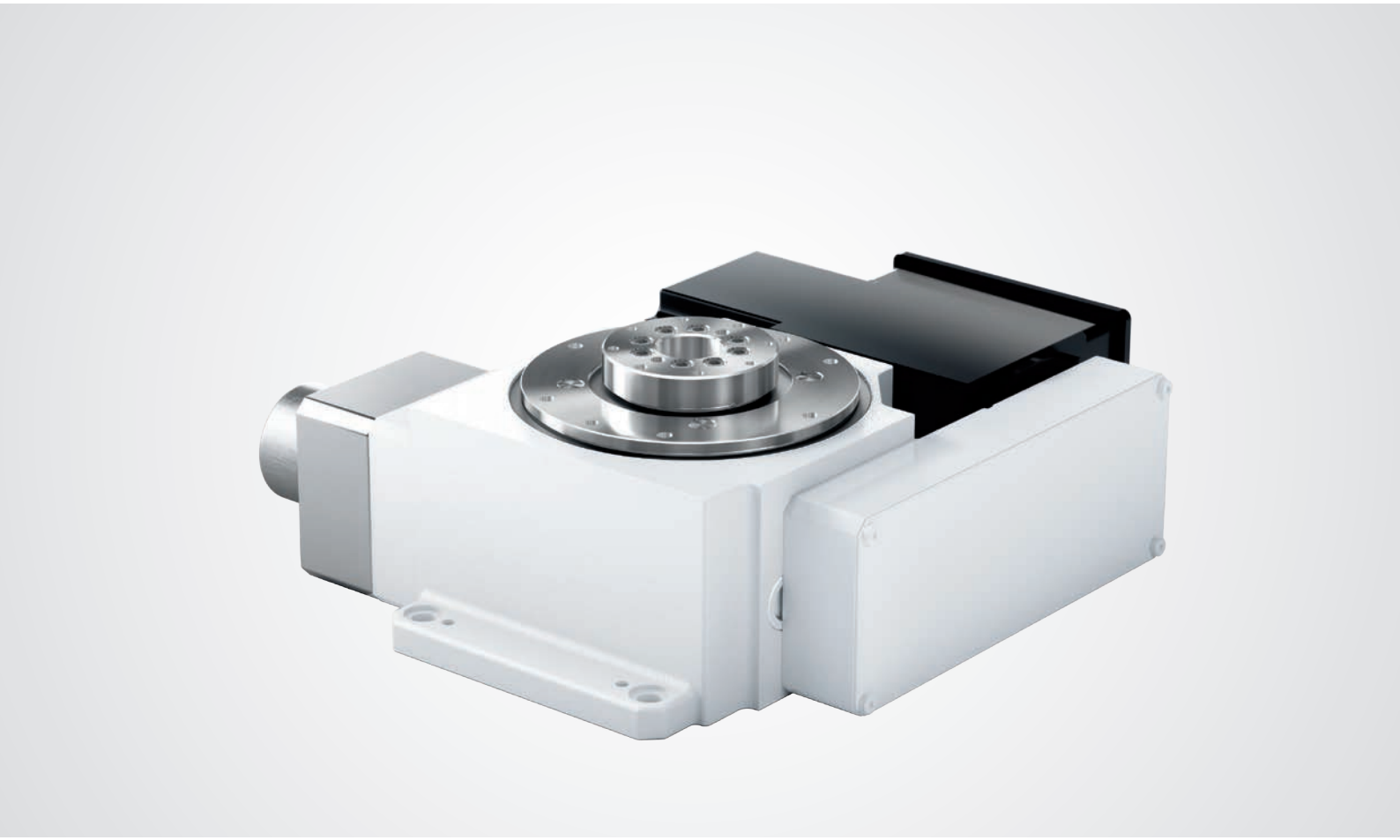
RUNDSCHALT-TISCH TC

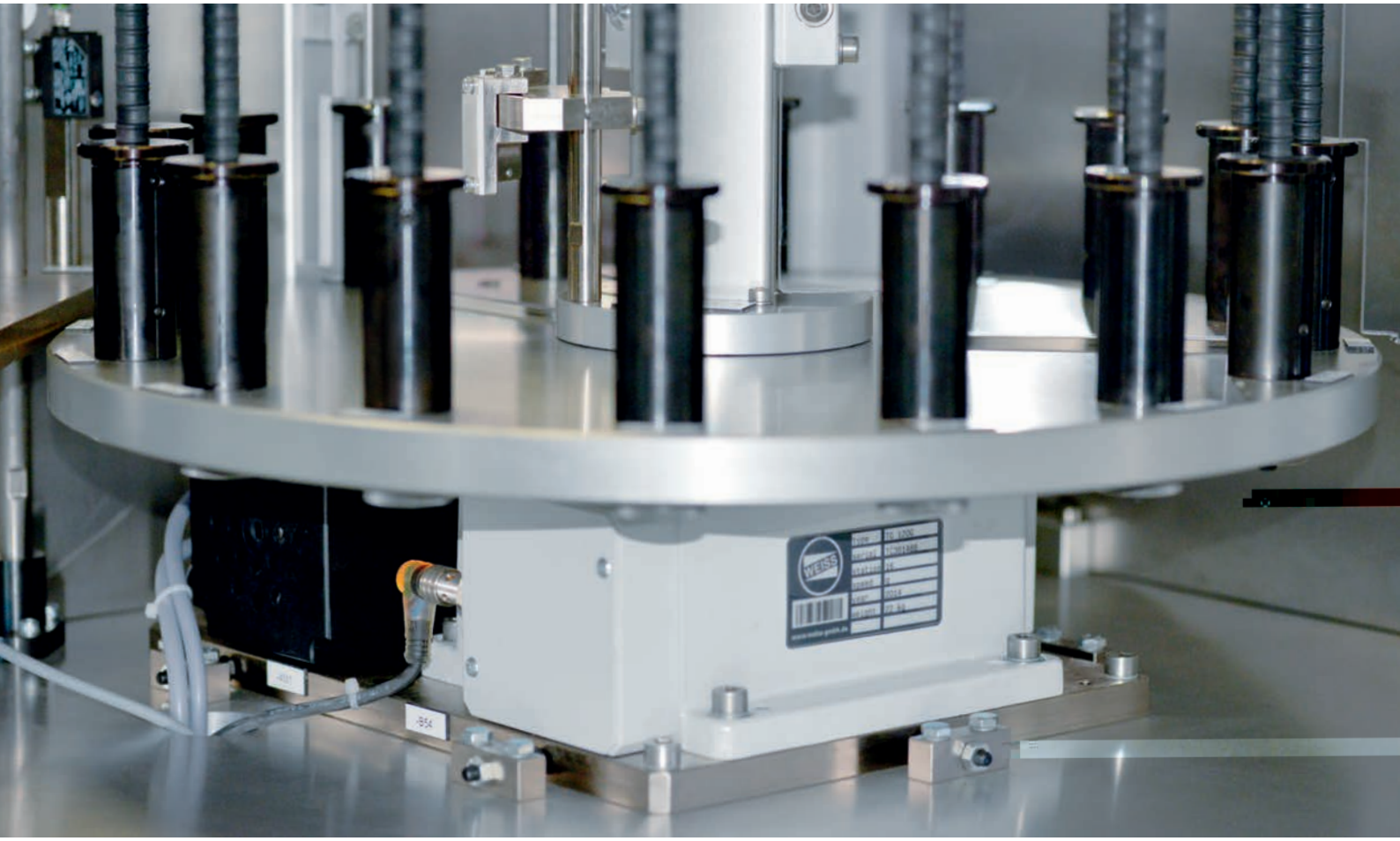




RUNDSCHALTTISCH TC: ZUVERLÄSSIG. EIN LEBEN LANG

VERLÄNGERTE GEWÄHRLEISTUNG

Bei Verwendung einer unserer Rundtischsteuerungen EF2 oder EF3 wird der Bremsverschleiß minimiert. Damit wird der Rundschalttisch über die gesamte Lebensdauer nahezu wartungsfrei. Und die Gewährleistung verlängert sich auf volle fünf Jahre.

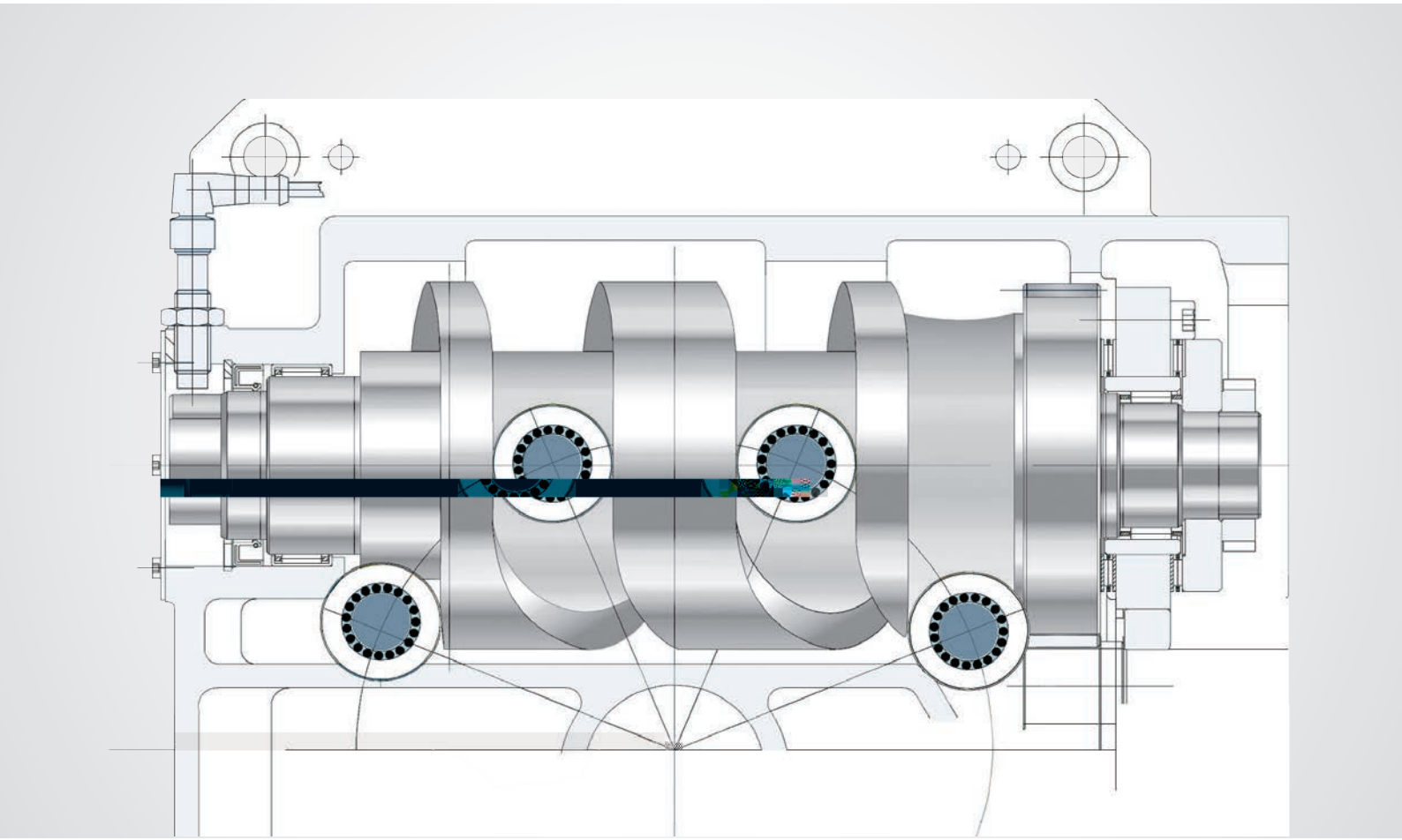


Sondermaschine für einen Automobilzulieferer: Die Montage von Dichtungsringen für Einspritzpumpen erfordert höchste Präzision. Dafür sorgt der Rundschalttisch TC 120 mit abgestimmtem Drehteller.

Einer der zuverlässigsten, flexibelsten und robustesten Rundschalttische weltweit. Ihr beliebtester Partner in der Automatisierungstechnik. Lebt extrem lang und schaltet enorm kurz. Mittlerweile in der vierten Generation. Robuster Rundtisch mit weichem, ruck- und stoßfreiem Lauf und extrem langer Lebensdauer.

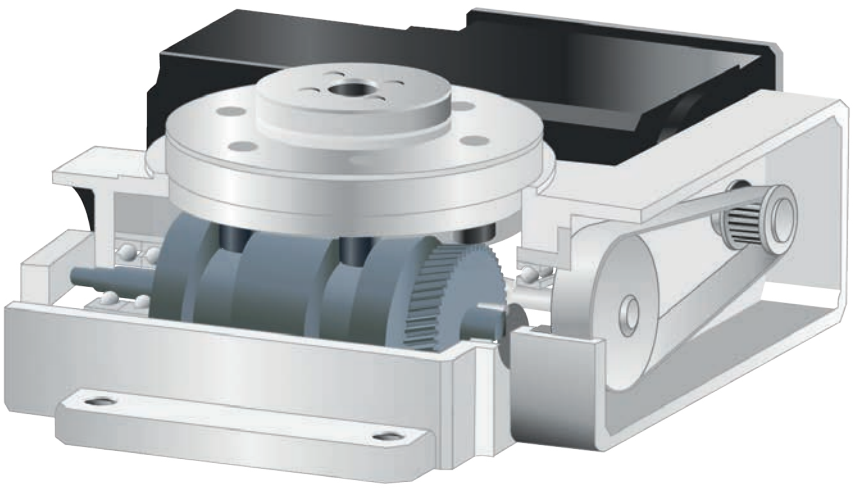
VORTEILE

- Kräftiges, stehendes Mittelteil
- Große Mittenbohrung und Öffnung im Gehäuse zur Mediendurchführung
- Tellerdichtung mit Schmutzlippe
- Präzise, hochbelastbare Tellerlagerung
- Nadelgelagerte Kurvenrollen
- Gehäuse aus Grauguss
- Teller gehärtet, Anschraubfläche weich
- Höchste Genauigkeit



Der TC ist einer der zuverlässigsten und robustesten Rundschalttische weltweit. Unsere Antriebskurvenrollen werden so groß wie möglich dimensioniert. Dabei wird die volle Kurvenlänge ausgenutzt.

Kürzeste Schaltzeiten und eine extrem lange Lebensdauer – dies erreichen wir durch hochpräzise Antriebskurven aus unserer Inhouse-Fertigung.



HÄLT, WAS ER VERSPRICHT – VERSPROCHEN.

ALLGEMEINE ANGABEN ZUR BAUREIHE

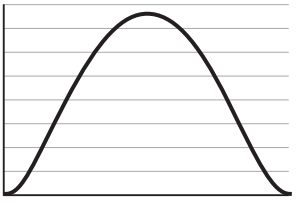
- TC-Rundschalttische können sowohl in Uhrzeigerrichtung, gegen die Uhrzeigerrichtung als auch pendelnd betrieben werden.
- Der Antrieb ist nach unten schwenkbar. Den Umbau können Sie selbst durchführen.
- Die TC-Rundschalttische sind "lebensdauergeschmiert"!
- Die maximale Schalthäufigkeit beträgt bis 220 Takte/min in Abhängigkeit von der Baugröße, dem Massenträgheitsmoment des Aufbaus und dem Drehwinkel.
- Alle TC-Rundschalttische sind mit Asynchron-Bremsmotoren ausgerüstet. Die Baugröße der Motoren ist optimal auf die jeweilige Rundschalttischkonfiguration abgestimmt, so dass der Antrieb niemals den Rundschalttisch beschädigen kann.
- Die angegebenen maximalen Belastungsdaten Radialkraft und Drehmoment des stehenden Mittelteils und des Abtriebsflansches beziehen sich nur auf den Rundschalttisch.
- Zur Ermittlung der tatsächlichen maximalen Belastungen des Gesamtsystems muss der Einfluß des Plattenmaterials und die Befestigung der Platten berücksichtigt werden.
- Gern stehen wir Ihnen bei der Auslegung des Gesamtsystems zur Verfügung.
- Hinweis zu den Schaltzeiten (TC 120 – TC 500): Die tatsächlich gemessene Drehzeit (vom Startsignal bis zur elektrischen Positionsmeldung) setzt sich aus der in den Tabellen angegebenen Drehbewegungszeit und den typabhängigen Verlustzeiten zusammen. Einen wichtigen Anteil bilden elektrische Signalverarbeitungszeiten, sowie die Einstellung und Optimierung der idealen Startposition.

DER IST RICHTIG GELAGERT

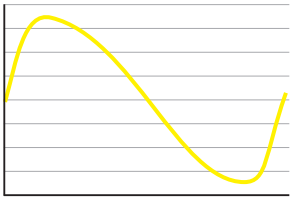
Um auch unter Belastung die maximale Qualität und Zuverlässigkeit zu erreichen, sind alle Wälzlager im Ölbad laufend sowie die Tellerkurvenrollen nadelgelagert.

WEICHE BEWEGUNGEN

Durch ein geometrisch optimiertes Bewegungsprofil wird eine gleichmäßige, harmonische Bewegung erreicht. Daraus resultiert die längste Lebensdauer bei kürzesten Schaltzeiten.



v Geschwindigkeitsverlauf



a Beschleunigungsverlauf

TC 120G

ALLGEMEINE INFORMATIONEN

· Empfohlener max. Aufbaudurchmesser D_{tp}: ca. 660 mm (Mit Beratung durch WEISS sind größere Durchmesser möglich.)

TECHNISCHE DATEN

U	Spannung: (Sonderspannung auf Anfrage)	230 / 400 V
f	Frequenz:	50 Hz
	Teilgenauigkeit*:	Teilung 2-10: 90 arcsec (± 45") Teilung 12-20: 110 arcsec (± 55")
A_r	Planlauf des Abtriebflansches:	(am Ø 120 mm) 0,02 mm
C_r	Rundlauf des Abtriebflansches:	0,02 mm
m	Gesamtgewicht inkl. Motor:	22 kg

* Auf Anfrage verbesserte Positionierungsgenauigkeiten um 10 arcsec.

BELASTUNGSDATEN (für das stehende Mittelteil)

Auf Grund der konstruktiv bedingten Ausführung des Bohrbildes, sollte das stehende Mittelteil nur zur Befestigung von Sensorik oder ähnlichen Kleinteilen genutzt werden.

Kombinierte Lasten und zulässige Prozesskräfte nur nach Prüfung durch WEISS.

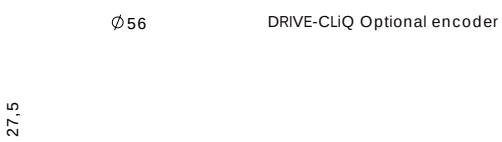
BELASTUNGSDATEN (für den Abtriebsflansch)

$T_{2\ stat}$	statisches Drehmoment:	120 Nm
$M_{2T\ dyn}$	zul. dynamisches Kippmoment:	200 Nm
$F_{2A\ dyn}$	zul. dynamische Axialkraft:	3300 N
$F_{2R\ dyn}$	zul. dynamische Radialkraft:	1500 N

BELASTUNGSTABELLE 50 Hz (Auf Anfrage: Höhere Belastungen bzw. Sonderteilungen und Schaltzeiten für Netzfrequenz 60 Hz.)

Teilung		Geschwindigkeitsstufe								2-stufig		
		s	**a**	**b**	**c**	**d**	**e**	**f**	**g**	**h**	**i**	**j**
2	**$J_{2\ Max}$**	**-**	**-**	**-**	**0,06**	**0,1**	**0,174**	**0,285**	**0,505**	**1,15**	**2,03**	**4,94**
	t_i	-	-	-	0,41	0,51	0,63	0,78	0,99	1,42	1,81	2,66
4	**$J_{2\ Max}$**	**-**	**0,1 ***	**0,19**	**0,29**	**0,47**	**0,67**	**1,25**	**1,95**	**5,11**	**8,95**	**19,5**
	t_i	-	0,24 *	0,31	0,37	0,46	0,57	0,70	0,89	1,28	1,63	2,39
5	**$J_{2\ Max}$**	**-**	**0,16 ***	**0,33**	**0,5**	**0,808**	**1,05**	**1,95**	**3**	**8,7**	**14,1**	**30,5**
	t_i	-	0,24 *	0,31	0,37	0,46	0,57	0,70	0,89	1,28	1,63	2,39
6	**$J_{2\ Max}$**	**0,136 ***	**0,23 ***	**0,408**	**0,62**	**1**	**1,5**	**2,70**	**4,4**	**10,7**	**18,8**	**44**
	t_i	0,21 *	0,24 *	0,31	0,37	0,46	0,57	0,70	0,89	1,28	1,63	2,39
8	**$J_{2\ Max}$**	**0,248 ***	**0,41 ***	**0,85**	**1,28**	**2,07**	**2,7**	**5**	**7,8**	**21,4**	**34,9**	**75,5**
	t_i	0,21 *	0,24 *	0,31	0,37	0,46	0,57	0,70	0,89	1,28	1,63	2,39
10	**$J_{2\ Max}$**	**0,35 ***	**0,57 ***	**1**	**1,51**	**2,44**	**4,08**	**6,55**	**10,7**	**21,8**	**35,5**	**76,8**
	t_i	0,21 *	0,24 *	0,31	0,37	0,46	0,57	0,70	0,89	1,28	1,63	2,39
12	**$J_{2\ Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**0,47 ***	**0,67**	**1,25**	**1,95**	**5,08**	**8,9**	**19,6**
	t_i	-	-	-	-	0,22 *	0,27	0,34	0,43	0,61	0,78	1,15
16	**$J_{2\ Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**0,55 ***	**0,92**	**1,49**	**2,6**	**5,9**	**10,3**	**25,2**
	t_i	-	-	-	-	0,22 *	0,27	0,34	0,43	0,61	0,78	1,15
20	**$J_{2\ Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**0,86 ***	**1,44**	**2,32**	**4,06**	**9,2**	**16,1**	**35,5**
	t_i	-	-	-	-	0,22 *	0,27	0,34	0,43	0,61	0,78	1,15

$J_{2\ Max}$ = max. zul. Massenträgheitsmoment (kgm²) **t_i** = Schaltzeit (Sekunden). Je nach Motorbaugröße, verwendeter Elektronik und Einstellungen zur Zeitoptimierung ist die Schaltzeit gemessen vom Startsignal bis zur elektrischen Positionsmeldung um ca. 80 bis 130 ms größer als der Tabellenwert (siehe auch Hinweis auf Seite 17).
***EF2 oder EF3** - Ansteuerung zur Bremsverschleißminimierung empfohlen.


∅56
DRIVE-CLiQ Optional encoder
27,5

TC 150T

ALLGEMEINE INFORMATIONEN

· Empfohlener max. Aufbaudurchmesser D_{tp}: ca. 880 mm (Mit Beratung durch WEISS sind größere Durchmesser möglich.)

TECHNISCHE DATEN

U	Spannung: (Sonderspannung auf Anfrage)	230 / 400 V
f	Frequenz:	50 Hz
	Teilgenauigkeit*:	Teilung 2-12: 60 arcsec (± 30") Teilung 16-24: 90 arcsec (± 45")
A_r	Planlauf des Abtriebflansches:	(am Ø 150 mm) 0,01 mm
C_r	Rundlauf des Abtriebflansches:	0,01 mm
m	Gesamtgewicht inkl. Motor:	24 kg
D_i	min. Innendurchmesser der drehenden Platte	80 mm

* Auf Anfrage verbesserte Positionierungsgenauigkeiten um 10 arcsec.

BELASTUNGSDATEN (für das stehende Mittelteil)

T_{SP}	zul. Drehmoment:	140 Nm
$M_{T\,SP}$	zul. Kippmoment:	200 Nm
$F_{A\,SP}$	zul. Axialkraft:	3500 N
$F_{R\,SP}$	zul. Radialkraft:	2500 N

Kombinierte Lasten und zulässige Prozesskräfte nur nach Prüfung durch WEISS.

BELASTUNGSDATEN (für den Abtriebsflansch)

$T_{2\,stat}$	statisches Drehmoment:	150 Nm
$M_{2T\,dyn}$	zul. dynamisches Kippmoment:	500 Nm
$F_{2A\,dyn}$	zul. dynamische Axialkraft:	5500 N
$F_{2R\,dyn}$	zul. dynamische Radialkraft:	6000 N

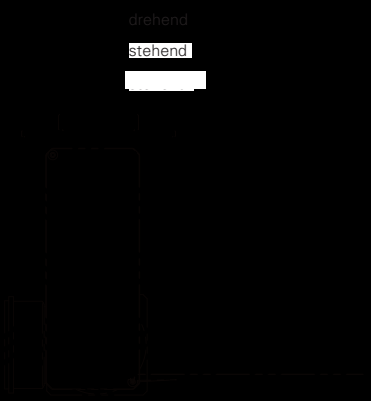
BELASTUNGSTABELLE 50 Hz (Auf Anfrage: Höhere Belastungen bzw. Sonderteilungen und Schaltzeiten für Netzfrequenz 60 Hz.)

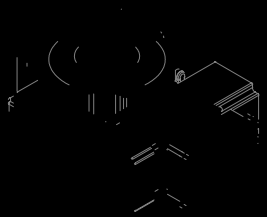
Teilung		Geschwindigkeitsstufe								2-stufig		
		s	**a**	**b**	**c**	**d**	**e**	**f**	**g**	**h**	**i**	**j**
2	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**0,09**	**0,149**	**0,255**	**0,415**	**0,73**	**1,67**	**2,93**	**7,12**
	t_i	-	-	-	0,43	0,53	0,66	0,81	1,03	1,47	1,88	2,76
3	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**0,14**	**0,23**	**0,39**	**0,63**	**1,1**	**2,53**	**4,43**	**10,7**
	t_i	-	-	-	0,43	0,53	0,66	0,81	1,03	1,47	1,88	2,76
4	**$J_{2\,Max}$**	-	**0,11** *	**0,23**	**0,37**	**0,59**	**0,75**	**1,4**	**2,17**	**6,4**	**11,3**	**26,4**
	t_i	-	0,25 *	0,32	0,39	0,47	0,59	0,73	0,93	1,33	1,69	2,49
6	**$J_{2\,Max}$**	**0,155** *	**0,26** *	**0,53**	**0,8**	**1,29**	**1,69**	**3,15**	**4,9**	**13,9**	**24,3**	**59**
	t_i	0,21 *	0,25 *	0,32	0,39	0,47	0,59	0,73	0,93	1,33	1,69	2,49
8	**$J_{2\,Max}$**	**0,28** *	**0,46** *	**0,96**	**1,62**	**2,61**	**3,02**	**5,61**	**8,71**	**25,3**	**48,8**	**105**
	t_i	0,21 *	0,25 *	0,32	0,39	0,47	0,59	0,73	0,93	1,33	1,69	2,49
10	**$J_{2\,Max}$**	**0,44** *	**0,72** *	**1,42**	**2,14**	**3,45**	**4,72**	**8,80**	**13,5**	**36,8**	**61**	**132**
	t_i	0,21 *	0,25 *	0,32	0,39	0,47	0,59	0,73	0,93	1,33	1,69	2,49
12	**$J_{2\,Max}$**	**0,64** *	**1,04** *	**1,82**	**2,75**	**4,42**	**6,8**	**11,9**	**19,8**	**45,2**	**73,4**	**158**
	t_i	0,21 *	0,25 *	0,32	0,39	0,47	0,59	0,73	0,93	1,33	1,69	2,49
16	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**0,55**	**0,88**	**1,34**	**2,4**	**3,9**	**9,5**	**16,7**	**40,6**
	t_i	-	-	-	0,19	0,23	0,29	0,35	0,45	0,64	0,81	1,20
20	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**0,69**	**1,11**	**1,86**	**3,01**	**5,26**	**11,95**	**20,9**	**50,7**
	t_i	-	-	-	0,19	0,23	0,29	0,35	0,45	0,64	0,81	1,20
24	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**0,83** *	**1,33** *	**2,24**	**3,61**	**6,3**	**14,35**	**25,1**	**60,90**
	t_i	-	-	-	0,19 *	0,23 *	0,29	0,35	0,45	0,64	0,81	1,20

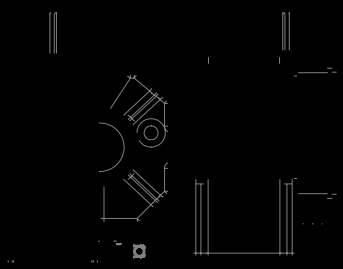
$J_{2\,Max}$ = max. zul. Massenträgheitsmoment (kgm²) **t_i** = Schaltzeit (Sekunden). Je nach Motorbaugröße, verwendeter Elektronik und Einstellungen zur Zeitoptimierung ist die Schaltzeit gemessen vom Startsignal bis zur elektrischen Positionsmeldung um ca. 80 bis 130 ms größer als der Tabellenwert (siehe auch Hinweis auf Seite 17).
***EF2 oder EF3** - Ansteuerung zur Bremsverschleißminimierung empfohlen.

ABMESSUNGEN

Möchten Sie nachträglich Bohrwerksarbeiten am Rundschalttisch durchführen, fragen Sie bitte bei uns die zulässigen Bohrtiefen an. Die gezeigte Stellung des Abtriebsflansches entspricht der Grundstellung des Rundschalttischs (Auslieferungszustand).







*Maße bei Geschwindigkeitsstufen: h, i, j (2-stufig)
Max. Verdrehtoleranz zwischen stehendem Mittelteil und Drehteller: ±180"
Max. Verdrehtoleranz zwischen Drehteller und Tischgehäuse: ±120"

Hinweis: Motor und Bremse für Service zugänglich halten!
Achtung: Bei Versenkung des Rundtisches in der Grundplatte ist die Tasche um 15 mm größer als die Außenkontur des Tisches auszuführen.

TC 220T

ALLGEMEINE INFORMATIONEN

· Empfohlener max. Aufbaudurchmesser D_{tp}: ca. 1200 mm (Mit Beratung durch WEISS sind größere Durchmesser möglich.)

TECHNISCHE DATEN

U	Spannung: (Sonderspannung auf Anfrage)	230 / 400 V
f	Frequenz:	50 Hz
	Teilgenauigkeit*:	Teilung 2-12: 40 arcsec (± 20") Teilung 16-24: 60 arcsec (± 30") Teilung 30-36: 80 arcsec (± 40")
A_r	Planlauf des Abtriebflansches:	(am Ø 220 mm) 0,01 mm
C_r	Rundlauf des Abtriebflansches:	0,01 mm
m	Gesamtgewicht inkl. Motor:	44 kg
D_i	min. Innendurchmesser der drehenden Platte	96 mm

BELASTUNGSDATEN (für das stehende Mittelteil)

T_{SP}	zul. Drehmoment:	145 Nm
$M_{T\,SP}$	zul. Kippmoment:	300 Nm
$F_{A\,SP}$	zul. Axialkraft:	5000 N
$F_{R\,SP}$	zul. Radialkraft:	4000 N

Kombinierte Lasten und zulässige Prozesskräfte nur nach Prüfung durch WEISS.

BELASTUNGSDATEN (für den Abtriebsflansch)

$T_{2\,stat}$	statisches Drehmoment:	200 Nm
$M_{2T\,dyn}$	zul. dynamisches Kippmoment:	700 Nm
$F_{2A\,dyn}$	zul. dynamische Axialkraft:	7500 N
$F_{2R\,dyn}$	zul. dynamische Radialkraft:	8000 N

* Auf Anfrage verbesserte Positionierungsgenauigkeiten um 10 arcsec.

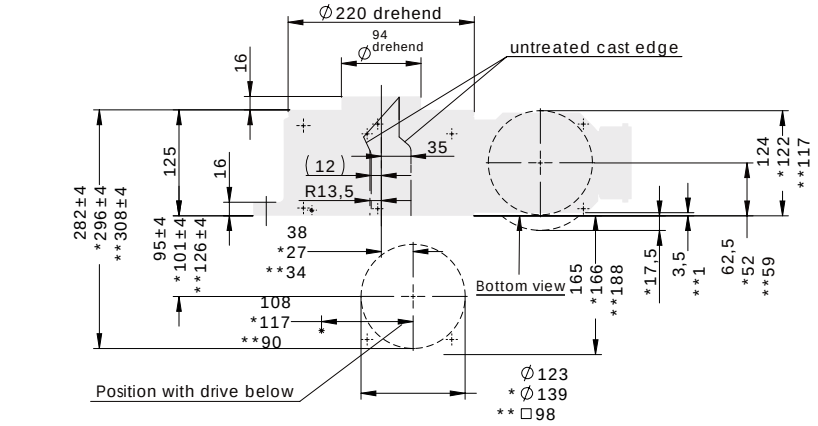
BELASTUNGSTABELLE 50 Hz (Auf Anfrage: Höhere Belastungen bzw. Sonderteilungen und Schaltzeiten für Netzfrequenz 60 Hz.)

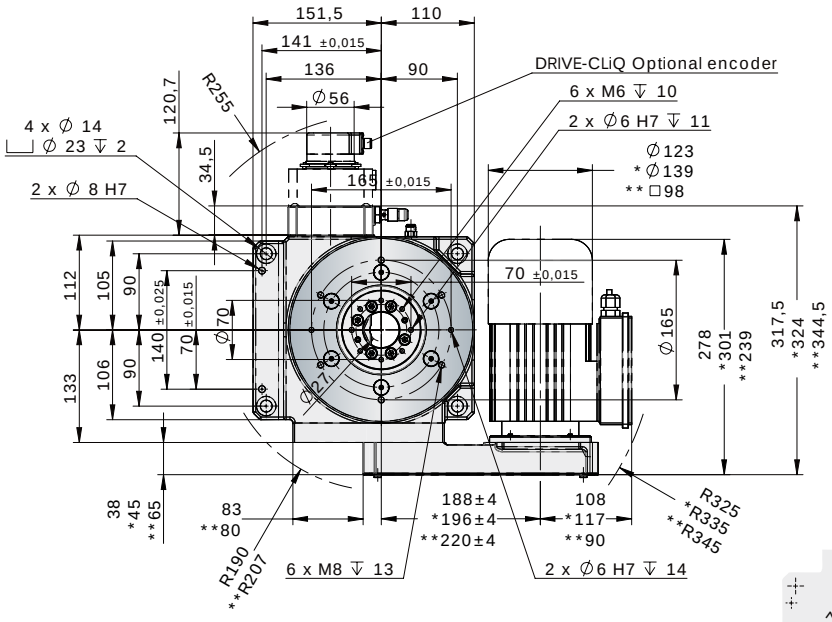
Teilung		Geschwindigkeitsstufe											2-stufig		
		b	c	d	e	f	g	h	i	j	k	l	m	n	o
2	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**0.15**	**0.36**	**0.58**	**0.76**	**1.3**	**2.02**	**3.55**	**9.6**	**13.30**	**35.6**	**96**	**167**
	t_i	-	-	0.35	0.50	0.60	0.67	0.84	1.02	1.30	1.99	2.30	3.53	5.42	6.91
3	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**0.18***	**0.3**	**0.69**	**1.09**	**1.43**	**2.41**	**3.73**	**6.54**	**17.65**	**24.55**	**65.5**	**176**	**308**
	t_i	-	0.29*	0.35	0.50	0.60	0.67	0.84	1.02	1.30	1.99	2.30	3.53	5.42	6.91
4	**$J_{2\,Max}$**	**0.12***	**0.24***	**0.46**	**1.34**	**2.38**	**3.36**	**6.6**	**11.6**	**17.3**	**31.5**	**48.5**	**144**	**340**	**552**
	t_i	0.22*	0.26*	0.32	0.45	0.54	0.61	0.76	0.92	1.17	1.80	2.07	3.17	4.88	6.22
6	**$J_{2\,Max}$**	**0.31***	**0.58***	**1.06**	**3.05**	**5.4**	**7.6**	**14.9**	**24.9**	**26**	**70.9**	**109**	**324**	**765**	**1240**
	t_i	0.22*	0.26*	0.32	0.45	0.54	0.61	0.76	0.92	1.17	1.80	2.07	3.17	4.88	6.22
8	**$J_{2\,Max}$**	**0.58***	**1.06***	**1.92**	**5.44**	**9.63**	**13.55**	**19.05**	**33.5**	**46.2**	**126**	**195**	**495**	**1170**	**1900**
	t_i	0.22*	0.26*	0.32	0.45	0.54	0.61	0.76	0.92	1.17	1.80	2.07	3.17	4.88	6.22
10	**$J_{2\,Max}$**	**0.92***	**1.67***	**3.01**	**8.48**	**14.55**	**18.88**	**29.8**	**48.7**	**72**	**192**	**257**	**600**	**1420**	**2300**
	t_i	0.22*	0.26*	0.32	0.45	0.54	0.61	0.76	0.92	1.17	1.80	2.07	3.17	4.88	6.22
12	**$J_{2\,Max}$**	**1.34***	**2.41***	**4.35**	**10.7**	**16**	**20.1**	**31.5**	**45.9**	**74.6**	**176.4**	**235.2**	**551**	**1300**	**2110**
	t_i	0.22*	0.26*	0.32	0.45	0.54	0.61	0.76	0.92	1.17	1.80	2.07	3.17	4.88	6.22
16	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**2***	**3.1***	**4.03**	**6.74**	**9.95**	**18.2**	**49.1**	**68.30**	**182**	**490**	**855**
	t_i	-	-	-	0.22*	0.26*	0.29	0.37	0.44	0.56	0.86	1.00	1.53	2.35	2.99
20	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**3.05***	**4.72***	**6.14**	**10.2**	**15.6**	**27.7**	**68.1**	**90.9**	**213**	**500**	**815**
	t_i	-	-	-	0.22*	0.26*	0.29	0.37	0.44	0.56	0.86	1.00	1.53	2.35	2.99
24	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**3.67***	**5.68***	**7.38***	**12.35**	**19**	**33.3**	**81.7**	**109**	**255**	**600**	**980**
	t_i	-	-	-	0.22*	0.26*	0.29*	0.37	0.44	0.56	0.86	1.00	1.53	2.35	2.99
30	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**3.59***	**6.01***	**9.29***	**16.2**	**43.7**	**60.9**	**162**	**420**	**680**
	t_i	-	-	-	-	-	0.19*	0.24*	0.29*	0.37	0.57	0.65	1.00	1.54	1.96
36	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**4.32***	**7.23***	**11.15***	**19.5**	**52**	**69.5**	**163**	**385**	**625**
	t_i	-	-	-	-	-	0.19*	0.24*	0.29*	0.37	0.57	0.65	1.00	1.54	1.96

Verwendung des Motors BG 71					
b	c	d	e	f	g
-	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**
-	-	-	-	-	-
-	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**
-	-	-	-	-	-
0,19*	**0,37***	**0,69**	**1,97**	**3,5**	**4,61**
0,22*	0,26*	0,32	0,45	0,54	0,61
0,48*	**0,87***	**1,59**	**4,53**	**7,45**	**-**
0,22*	0,26*	0,32	0,45	0,54	-
0,87*	**1,58***	**2,85**	**6,92**	**10,7**	**-**
0,22*	0,26*	0,32	0,45	0,54	-
1,37*	**2,48***	**4,24**	**9,4**	**-**	**-**
0,22*	0,26*	0,32	0,45	-	-
1,96*	**3,08***	**-**	**-**	**-**	**-**
0,22*	0,26*	-	-	-	-

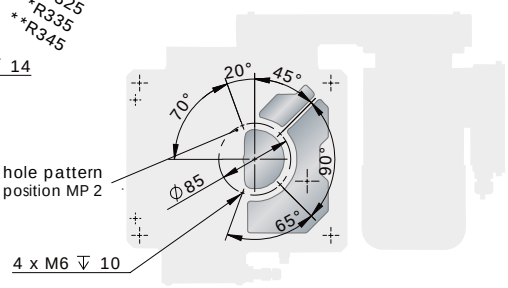
$J_{2\,Max}$ = max. zul. Massenträgheitsmoment (kgm²) **t_i** = Schaltzeit (Sekunden). Je nach Motorbaugröße, verwendeter Elektronik und Einstellungen zur Zeitoptimierung ist die Schaltzeit gemessen vom Startsignal bis zur elektrischen Positionsmeldung um ca. 80 bis 130 ms größer als der Tabellenwert (siehe auch Hinweis auf Seite 17).

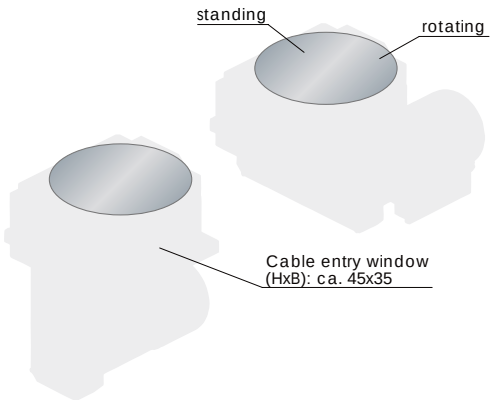
***EF2 oder EF3** - Ansteuerung zur Bremsverschleißminimierung empfohlen.Die Werte der 2. Tabelle gelten für das maximal zulässige Massenträgheitsmoment bei Verwendung des Motors der Baugröße 71.

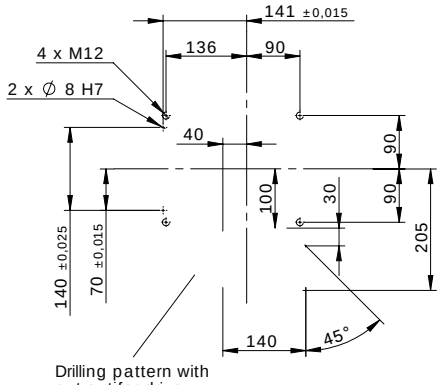




Bottom view







*Dimensions for motor BG71
**Dimensions speed level: m, n, o
Max. Twisting tolerances between the standing middle section and the turntable: ± 150 "
Max. Twisting tolerances between turntable and table housing: ± 100 "
Note: Keep the motor and brake accessible for service!

TC 320T

ALLGEMEINE INFORMATIONEN

· Empfohlener max. Aufbaudurchmesser D_{tp}: ca. 1550 mm (Mit Beratung durch WEISS sind größere Durchmesser möglich.)

TECHNISCHE DATEN

U	Spannung: (Sonderspannung auf Anfrage)	230 / 400 V
f	Frequenz:	50 Hz
	Teilgenauigkeit*:	Teilung 2-12: 40 arcsec (± 20") Teilung 16-24: 60 arcsec (± 30") Teilung 30-36: 70 arcsec (± 35")
A_r	Planlauf des Abtriebflansches:	(am Ø 320 mm) 0,01 mm
C_r	Rundlauf des Abtriebflansches:	0,01 mm
m	Gesamtgewicht inkl. Motor:	112 kg
D_i	min. Innendurchmesser der drehenden Platte	150 mm

BELASTUNGSDATEN (für das stehende Mittelteil)

T_{SP}	zul. Drehmoment:	800 Nm
$M_{T\,SP}$	zul. Kippmoment:	1800 Nm
$F_{A\,SP}$	zul. Axialkraft:	18000 N
$F_{R\,SP}$	zul. Radialkraft:	10000 N

Kombinierte Lasten und zulässige Prozesskräfte nur nach Prüfung durch WEISS.

BELASTUNGSDATEN (für den Abtriebsflansch)

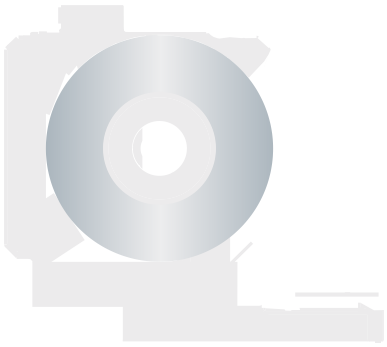
$T_{2\,stat}$	statisches Drehmoment:	600 Nm
$M_{2T\,dyn}$	zul. dynamisches Kippmoment:	2250 Nm
$F_{2A\,dyn}$	zul. dynamische Axialkraft:	15000 N
$F_{2R\,dyn}$	zul. dynamische Radialkraft:	13000 N

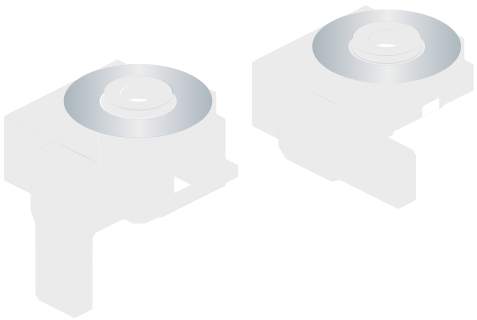
* Auf Anfrage verbesserte Positionierungsgenauigkeiten um 10 arcsec.

BELASTUNGSTABELLE 50 Hz (Auf Anfrage: Höhere Belastungen bzw. Sonderteilungen und Schaltzeiten für Netzfrequenz 60 Hz.)

Teilung		Geschwindigkeitsstufe															2-stufig		
		s	**a**	**b**	**c**	**d**	**e**	**f**	**g**	**h**	**i**	**j**	**k**	**l**	**m**	**n**	**o**	**p**	**q**
2	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**2,67**	**3,51**	**4,3**	**6,27**	**9,79**	**18**	**27,3**	**36,6**	**72**	**95,5**	**106**	**143**	**214**
	t_i	-	-	-	-	-	0,61	0,69	0,75	0,89	1,06	1,37	1,64	2,07	2,64	3,04	3,3	3,72	4,55
3	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**3,15**	**4,26**	**5,58**	**6,81**	**10,3**	**15,3**	**28,1**	**42,6**	**72,8**	**127**	**175**	**212**	**280**	**446**
	t_i	-	-	-	-	0,54	0,61	0,69	0,75	0,89	1,06	1,37	1,64	2,07	2,64	3,04	3,3	3,72	4,55
4	**$J_{2\,Max}$**	**1,62** *	**2,95** *	**4,59**	**5,6**	**7,33**	**9,83**	**11,8**	**15,2**	**23,4**	**31,8**	**58,1**	**83,4**	**109**	**215**	**285**	**318**	**427**	**640**
	t_i	0,3 *	0,36 *	0,42	0,45	0,51	0,57	0,64	0,7	0,83	0,99	1,28	1,53	1,93	2,46	2,83	3,08	3,47	4,25
6	**$J_{2\,Max}$**	**3,9** *	**6,89** *	**9,57**	**11,6**	**15,1**	**20,2**	**26,2**	**31,9**	**48**	**71,1**	**129**	**187**	**246**	**485**	**641**	**716**	**961**	**1440**
	t_i	0,3 *	0,36 *	0,42	0,45	0,51	0,57	0,64	0,7	0,83	0,99	1,28	1,53	1,93	2,46	2,83	3,08	3,47	4,25
8	**$J_{2\,Max}$**	**7,1** *	**12,4** *	**18,97**	**24,2**	**31,4**	**42**	**54,4**	**66,1**	**98,4**	**128**	**233**	**334**	**439**	**862**	**1140**	**1270**	**1700**	**2560**
	t_i	0,3 *	0,36 *	0,42	0,45	0,51	0,57	0,64	0,7	0,83	0,99	1,28	1,53	1,93	2,46	2,83	3,08	3,47	4,25
10	**$J_{2\,Max}$**	**10** *	**17,19** *	**23,7**	**28,8**	**37,5**	**50**	**64,8**	**78,7**	**118**	**174**	**318**	**456**	**615**	**1170**	**1550**	**1780**	**2330**	**3500**
	t_i	0,29 *	0,35 *	0,4	0,44	0,49	0,55	0,62	0,67	0,8	0,95	1,24	1,48	1,87	2,38	2,73	2,97	3,35	4,1
12	**$J_{2\,Max}$**	**13,5** *	**20,7** *	**28,6**	**34,7**	**45,1**	**60,1**	**77,9**	**94,7**	**142**	**210**	**382**	**547**	**871**	**1410**	**1860**	**2200**	**2800**	**4200**
	t_i	0,29 *	0,35 *	0,4	0,44	0,49	0,55	0,62	0,67	0,8	0,95	1,24	1,48	1,87	2,38	2,73	2,97	3,35	4,1
16	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**8,15** *	**10,9** *	**14,2**	**17,2**	**26**	**38,5**	**70,4**	**105**	**138**	**271**	**359**	**400**	**538**	**806**
	t_i	-	-	-	-	0,22 *	0,25 *	0,28	0,3	0,36	0,42	0,55	0,66	0,83	1,06	1,21	1,32	1,49	1,82
20	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**12,29***	**16,4** *	**21,3**	**25,9**	**37,7**	**57,7**	**105**	**159**	**215**	**424**	**561**	**626**	**841**	**1260**
	t_i	-	-	-	-	0,22 *	0,25 *	0,28	0,3	0,36	0,42	0,55	0,66	0,83	1,06	1,21	1,32	1,49	1,82
24	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**17,24** *	**22,3**	**27,2**	**40,9**	**60,5**	**110**	**167**	**285**	**498**	**686**	**872**	**1100**	**1650**
	t_i	-	-	-	-	-	0,25 *	0,28	0,3	0,36	0,42	0,55	0,66	0,83	1,06	1,21	1,32	1,49	1,82
30	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**14,16***	**21,3** *	**31,6**	**57,7**	**87,5**	**143**	**260**	**359**	**418**	**560**	**840**
	t_i	-	-	-	-	-	-	-	0,2 *	0,24 *	0,28	0,37	0,44	0,55	0,7	0,81	0,88	0,99	1,21
36	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**17,03***	**25,6** *	**37,9**	**69,3**	**103**	**179**	**308**	**431**	**581**	**738**	**1100**
	t_i	-	-	-	-	-	-	-	0,2 *	0,24 *	0,28	0,37	0,44	0,55	0,7	0,81	0,88	0,99	1,21

$J_{2\,Max}$ = max. zul. Massenträgheitsmoment (kgm²) **t_i** = Schaltzeit (Sekunden). Je nach Motorbaugröße, verwendeter Elektronik und Einstellungen zur Zeitoptimierung ist die Schaltzeit gemessen vom Startsignal bis zur elektrischen Positionsmeldung um ca. 80 bis 130 ms größer als der Tabellenwert (siehe auch Hinweis auf Seite 17).
***EF2 oder EF3** - Ansteuerung zur Bremsverschleißminimierung empfohlen.





TC 500T

ALLGEMEINE INFORMATIONEN

· Empfohlener max. Aufbaudurchmesser D_{tp}: ca. 2200 mm (Mit Beratung durch WEISS sind größere Durchmesser möglich.)

TECHNISCHE DATEN

U	Spannung: (Sonderspannung auf Anfrage)	230 / 400 V
f	Frequenz:	50 Hz
	Teilgenauigkeit*:	Teilung 2-12: 30 arcsec (± 15") Teilung 16-48: 40 arcsec (± 20")
A_r	Planlauf des Abtriebflansches:	(am Ø 500 mm) 0,015 mm
C_r	Rundlauf des Abtriebflansches:	0,015 mm
m	Gesamtgewicht inkl. Motor:	305 kg
D_i	min. Innendurchmesser der drehenden Platte	242 mm

BELASTUNGSDATEN (für das stehende Mittelteil)

T_{SP}	zul. Drehmoment:	800 Nm
$M_{T\,SP}$	zul. Kippmoment:	2500 Nm
$F_{A\,SP}$	zul. Axialkraft:	25000 N
$F_{R\,SP}$	zul. Radialkraft:	15000 N

Kombinierte Lasten und zulässige Prozesskräfte nur nach Prüfung durch WEISS.

BELASTUNGSDATEN (für den Abtriebsflansch)

$T_{2\,stat}$	statisches Drehmoment:	1000 Nm
$M_{2T\,dyn}$	zul. dynamisches Kippmoment:	6000 Nm
$F_{2A\,dyn}$	zul. dynamische Axialkraft:	25000 N
$F_{2R\,dyn}$	zul. dynamische Radialkraft:	20000 N

* Auf Anfrage verbesserte Positionierungsgenauigkeiten um 10 arcsec.

BELASTUNGSTABELLE 50 Hz (Auf Anfrage: Höhere Belastungen bzw. Sonderteilungen und Schaltzeiten für Netzfrequenz 60 Hz.)

Teilung		Geschwindigkeitsstufe															2-stufig		
		s	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j	k	l	m	n	o	p	q
2	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**6,2**	**9,3**	**12**	**18**	**24,3**	**36,4**	**55,6**	**100**	**172**	**233**	**274**	**474**	**805**	**1010**	**1650**
	t_i	-	-	-	0,68	0,79	0,87	1,02	1,16	1,36	1,66	2,10	2,67	3,02	3,26	4,28	5,80	6,26	8,23
3	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**7,8**	**11,5**	**14,9**	**22,1**	**29,7**	**44,2**	**70,7**	**121**	**213**	**282**	**337**	**634**	**1270**	**1520**	**2850**
	t_i	-	-	-	0,68	0,79	0,87	1,02	1,16	1,36	1,66	2,10	2,67	3,02	3,26	4,28	5,80	6,26	8,23
4	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**7,1 ***	**10,6**	**18**	**25,9**	**32,9**	**48,1**	**64**	**94,6**	**150**	**257**	**450**	**595**	**710**	**1260**	**2150**	**2710**	**4430**
	t_i	-	0,43*	0,50	0,61	0,71	0,79	0,92	1,04	1,23	1,50	1,89	2,41	2,72	2,93	3,85	5,22	5,64	7,40
6	**$J_{2\,Max}$**	**10,2***	**14,7***	**22,20**	**35,9**	**51,1**	**64,4**	**93,5**	**124**	**182**	**289**	**493**	**862**	**1140**	**1360**	**2550**	**4840**	**6100**	**9980**
	t_i	0,37*	0,43*	0,50	0,61	0,71	0,79	0,92	1,04	1,23	1,50	1,89	2,41	2,72	2,93	3,85	5,22	5,64	7,40
8	**$J_{2\,Max}$**	**23,8***	**34,2***	**49**	**79,5**	**112**	**140**	**204**	**270**	**397**	**628**	**1070**	**1850**	**2350**	**2740**	**4740**	**8620**	**10100**	**17500**
	t_i	0,37*	0,43*	0,50	0,61	0,71	0,79	0,92	1,04	1,23	1,50	1,89	2,41	2,72	2,93	3,85	5,22	5,64	7,40
10	**$J_{2\,Max}$**	**30,2***	**43,1***	**61,5**	**99,7**	**140**	**177**	**255**	**338**	**497**	**785**	**1330**	**2330**	**2980**	**3480**	**6010**	**11000**	**12800**	**22000**
	t_i	0,37*	0,43*	0,50	0,61	0,71	0,79	0,92	1,04	1,23	1,50	1,89	2,41	2,72	2,93	3,85	5,22	5,64	7,40
12	**$J_{2\,Max}$**	**36,5***	**52 ***	**73,3**	**120**	**169**	**212**	**307**	**406**	**595**	**941**	**1600**	**2800**	**3580**	**4180**	**7210**	**13200**	**15400**	**26600**
	t_i	0,37*	0,43*	0,50	0,61	0,71	0,79	0,92	1,04	1,23	1,50	1,89	2,41	2,72	2,93	3,85	5,22	5,64	7,40
16	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**11,7***	**19,8***	**28,4**	**36**	**52,6**	**70**	**103**	**164**	**280**	**490**	**629**	**775**	**1450**	**2920**	**3480**	**6230**
	t_i	-	-	0,22*	0,27*	0,32	0,35	0,41	0,46	0,55	0,67	0,84	1,07	1,21	1,30	1,71	2,32	2,50	3,29
20	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**31,8***	**45,3**	**57,2**	**83,1**	**110**	**162**	**257**	**439**	**768**	**1010**	**1210**	**2270**	**4340**	**5060**	**8750**
	t_i	-	-	-	0,27*	0,32	0,35	0,41	0,46	0,55	0,67	0,84	1,07	1,21	1,30	1,71	2,32	2,50	3,29
24	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**38,5***	**54,7**	**68,2**	**100**	**132**	**193**	**309**	**528**	**923**	**1220**	**1450**	**2700**	**5200**	**6080**	**10500**
	t_i	-	-	-	0,27*	0,32	0,35	0,41	0,46	0,55	0,67	0,84	1,07	1,21	1,30	1,71	2,32	2,50	3,29
30	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**34,9***	**50,9***	**67,8**	**100**	**158**	**271**	**455**	**629**	**751**	**1400**	**2820**	**3370**	**5830**
	t_i	-	-	-	-	-	0,23*	0,27*	0,31	0,36	0,44	0,56	0,71	0,80	0,87	1,14	1,55	1,67	2,19
36	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**34,2***	**49,8***	**66,4**	**98,1**	**155**	**266**	**466**	**616**	**736**	**1350**	**2470**	**2880**	**4950**
	t_i	-	-	-	-	-	0,23*	0,27*	0,31	0,36	0,44	0,56	0,71	0,80	0,87	1,14	1,55	1,67	2,19
48	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**46,2***	**67,1***	**89,3**	**131**	**208**	**356**	**623**	**824**	**984**	**1800**	**3300**	**3850**	**6650**
	t_i	-	-	-	-	-	0,23*	0,27*	0,31	0,36	0,44	0,56	0,71	0,80	0,87	1,14	1,55	1,67	2,19

$J_{2\,Max}$ = max. zul. Massenträgheitsmoment (kgm²) **t_i** = Schaltzeit (Sekunden). Je nach Motorbaugröße, verwendeter Elektronik und Einstellungen zur Zeitoptimierung ist die Schaltzeit gemessen vom Startsignal bis zur elektrischen Positionsmeldung um ca. 80 bis 130 ms größer als der Tabellenwert (siehe auch Hinweis auf Seite 17).
***EF2 oder EF3** - Ansteuerung zur Bremsverschleißminimierung empfohlen.

TC 700T

ALLGEMEINE INFORMATIONEN

· Empfohlener max. Aufbaudurchmesser D_{tp}: ca. 3300 mm (Mit Beratung durch WEISS sind größere Durchmesser möglich.)

TECHNISCHE DATEN

U	Spannung: (Sonderspannung auf Anfrage)	230 / 400 V
f	Frequenz:	50 Hz
	Teilgenauigkeit*:	Teilung 2-12: 24 arcsec (± 12") Teilung 16-60: 32 arcsec (± 16")
A_r	Planlauf des Abtriebflansches:	(am Ø 700 mm) 0,02 mm
C_r	Rundlauf des Abtriebflansches:	0,02 mm
m	Gesamtgewicht inkl. Motor:	660 kg
D_i	min. Innendurchmesser der drehenden Platte	242 mm

BELASTUNGSDATEN (für das stehende Mittelteil)

T_{SP}	zul. Drehmoment:	1000 Nm
$M_{T\,SP}$	zul. Kippmoment:	3000 Nm
$F_{A\,SP}$	zul. Axialkraft:	30000 N
$F_{R\,SP}$	zul. Radialkraft:	15000 N

Kombinierte Lasten und zulässige Prozesskräfte nur nach Prüfung durch WEISS.

BELASTUNGSDATEN (für den Abtriebsflansch)

$T_{2\,stat}$	statisches Drehmoment:	1400 Nm
$M_{2T\,dyn}$	zul. dynamisches Kippmoment:	10000 Nm
$F_{2A\,dyn}$	zul. dynamische Axialkraft:	40000 N
$F_{2R\,dyn}$	zul. dynamische Radialkraft:	27000 N

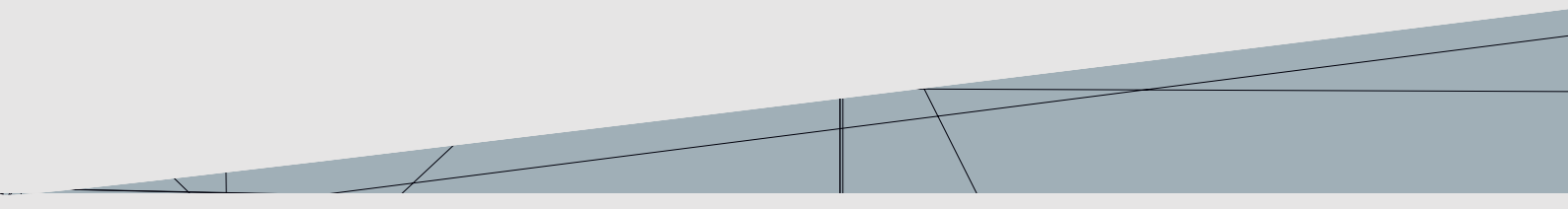
* Auf Anfrage verbesserte Positionierungsgenauigkeiten um 10 arcsec.

BELASTUNGSTABELLE 50 Hz (Auf Anfrage: Höhere Belastungen bzw. Sonderteilungen und Schaltzeiten für Netzfrequenz 60 Hz.)

		Geschwindigkeitsstufe													2-stufig	
		s	**a**	**b**	**c**	**d**	**e**	**f**	**g**	**h**	**i**	**j**	**k**	**l**	**m**	**n**
2	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**9**	**19**	**37**	**56,7**	**104**	**149**	**213**	**335**	**587**	**1010**	**1650**	**2920**	**4650**	**6700**
	t_i	-	0,69	0,81	0,98	1,14	1,46	1,69	1,96	2,40	3,01	3,84	4,70	6,18	7,37	9,04
3	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**24**	**37,6**	**62,4**	**93,4**	**165**	**239**	**340**	**547**	**927**	**1620**	**2590**	**4850**	**7320**	**11700**
	t_i	-	0,69	0,81	0,98	1,14	1,46	1,69	1,96	2,40	3,01	3,84	4,70	6,18	7,37	9,04
4	**J_{max}**	**20**	**36**	**62**	**115**	**169**	**294**	**424**	**601**	**909**	**1630**	**2730**	**4550**	**7800**	**12500**	**17900**
	t_s	0,53	0,62	0,73	0,88	1,03	1,31	1,52	1,76	2,16	2,71	3,45	4,23	5,56	6,64	8,13
6	**J_{max}**	**53**	**90**	**149**	**233**	**342**	**604**	**845**	**1190**	**1910**	**3230**	**5640**	**9020**	**16900**	**25300**	**40300**
	t_s	0,53	0,62	0,73	0,88	1,03	1,31	1,52	1,76	2,16	2,71	3,45	4,23	5,56	6,64	8,13
8	**J_{max}**	**101**	**166**	**270**	**484**	**702**	**1200**	**1720**	**2430**	**3650**	**6560**	**10900**	**18300**	**31200**	**48800**	**71500**
	t_s	0,53	0,62	0,73	0,88	1,03	1,31	1,52	1,76	2,16	2,71	3,45	4,23	5,56	6,64	8,13
10	**J_{max}**	**161**	**263**	**412**	**641**	**900**	**1630**	**2280**	**3220**	**5150**	**8670**	**15100**	**24200**	**41800**	**59500**	**89500**
	t_s	0,53	0,62	0,73	0,88	1,03	1,31	1,52	1,76	2,16	2,71	3,45	4,23	5,56	6,64	8,13
12	**J_{max}**	**236**	**360**	**518**	**803**	**1170**	**2050**	**2850**	**4040**	**6460**	**10900**	**19000**	**29100**	**50200**	**71500**	**107000**
	t_s	0,53	0,62	0,73	0,88	1,03	1,31	1,52	1,76	2,16	2,71	3,45	4,23	5,56	6,64	8,13
16	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**195**	**346**	**486**	**688**	**1100**	**1850**	**3250**	**5210**	**9760**	**14600**	**23400**
	t_i	-	-	-	-	0,46	0,58	0,67	0,78	0,96	1,20	1,53	1,88	2,47	2,95	3,62
20	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**302**	**533**	**747**	**1050**	**1690**	**2850**	**4980**	**7960**	**14900**	**22400**	**35400**
	t_i	-	-	-	-	0,46	0,58	0,67	0,78	0,96	1,20	1,53	1,88	2,47	2,95	3,62
24	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**364**	**642**	**898**	**1270**	**2030**	**3430**	**5990**	**9570**	**17900**	**26800**	**42400**
	t_i	-	-	-	-	0,46	0,58	0,67	0,78	0,96	1,20	1,53	1,88	2,47	2,95	3,62
30	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**179**	**252**	**356**	**577**	**978**	**1710**	**2740**	**5130**	**7710**	**12300**
	t_i	-	-	-	-	-	0,39	0,45	0,52	0,64	0,80	1,02	1,25	1,65	1,97	2,41
36	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**216**	**304**	**432**	**694**	**1170**	**2040**	**3280**	**6160**	**9250**	**14700**
	t_i	-	-	-	-	-	0,39	0,45	0,52	0,64	0,80	1,02	1,25	1,65	1,97	2,41
48	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**291**	**408**	**579**	**930**	**1570**	**2740**	**4390**	**8240**	**12300**	**19700**
	t_i	-	-	-	-	-	0,39	0,45	0,52	0,64	0,80	1,02	1,25	1,65	1,97	2,41
60	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**-**	**-**	**-**	**250**	**351**	**498**	**800**	**1350**	**2360**	**3780**	**7100**	**10600**	**17000**
	t_i	-	-	-	-	-	0,39	0,45	0,52	0,64	0,80	1,02	1,25	1,65	1,97	2,41

$J_{2\,Max}$ = max. zul. Massenträgheitsmoment (kgm²) **t_i** = Schaltzeit (Sekunden). Je nach Motorbaugröße, verwendeter Elektronik und Einstellungen zur Zeitoptimierung ist die Schaltzeit gemessen vom Startsignal bis zur elektrischen Positionsmeldung um ca. 80 bis 130 ms größer als der Tabellenwert.

***EF2 oder EF3** - Ansteuerung zur Bremsverschleißminimierung empfohlen.



TC 1000T

ALLGEMEINE INFORMATIONEN

· Empfohlener max. Aufbaudurchmesser D_{tp}: ca. 5500 mm (Mit Beratung durch WEISS sind größere Durchmesser möglich.)

TECHNISCHE DATEN

U	Spannung: (Sonderspannung auf Anfrage)	230 / 400 V
f	Frequenz:	50 Hz
	Teilgenauigkeit*:	Teilung 2-20: 24 arcsec (± 12") Teilung 24-36: 32 arcsec (± 16")
A_r	Planlauf des Abtriebflansches:	(am Ø 1000 mm) 0,03 mm
C_r	Rundlauf des Abtriebflansches:	0,03 mm
m	Gesamtgewicht inkl. Motor:	1530 kg
D_i	min. Innendurchmesser der drehenden Platte	522 mm

BELASTUNGSDATEN (für das stehende Mittelteil)

T_{SP}	zul. Drehmoment:	1800 Nm
$M_{T\,SP}$	zul. Kippmoment:	5000 Nm
$F_{A\,SP}$	zul. Axialkraft:	40000 N
$F_{R\,SP}$	zul. Radialkraft:	17000 N

Kombinierte Lasten und zulässige Prozesskräfte nur nach Prüfung durch WEISS.

BELASTUNGSDATEN (für den Abtriebsflansch)

$T_{2\,stat}$	statisches Drehmoment:	2200 Nm
$M_{2T\,dyn}$	zul. dynamisches Kippmoment:	13000 Nm
$F_{2A\,dyn}$	zul. dynamische Axialkraft:	80000 N
$F_{2R\,dyn}$	zul. dynamische Radialkraft:	45000 N

* Auf Anfrage verbesserte Positionierungsgenauigkeiten um 10 arcsec.

BELASTUNGSTABELLE 50 Hz (Auf Anfrage: Höhere Belastungen bzw. Sonderteilungen und Schaltzeiten für Netzfrequenz 60 Hz.)

Teilung		Geschwindigkeitsstufe									
		a	**b**	**c**	**d**	**e**	**f**	**g**	**h**	**i**	**j**
2	**$J_{2\,Max}$**	**108**	**173**	**333**	**695**	**1130**	**1930**	**2820**	**4910**	**14900**	**19700**
	t_i	1,28	1,50	1,92	2,57	3,15	3,96	5,04	6,18	10,74	12,33
3	**$J_{2\,Max}$**	**182**	**280**	**521**	**1060**	**1720**	**2920**	**4670**	**8230**	**29400**	**40500**
	t_i	1,28	1,50	1,92	2,57	3,15	3,96	5,04	6,18	10,74	12,33
4	**$J_{2\,Max}$**	**406**	**604**	**1080**	**1990**	**3410**	**5370**	**7600**	**13200**	**39900**	**52700**
	t_i	1,15	1,35	1,73	2,32	2,84	3,56	4,54	5,56	9,67	11,10
6	**$J_{2\,Max}$**	**807**	**1180**	**2100**	**4170**	**6680**	**11200**	**17100**	**29700**	**89900**	**118000**
	t_i	1,15	1,35	1,73	2,32	2,84	3,56	4,54	5,56	9,67	11,10
8	**$J_{2\,Max}$**	**1710**	**2480**	**4380**	**8080**	**13700**	**21600**	**30500**	**52900**	**160000**	**210000**
	t_i	1,15	1,35	1,73	2,32	2,84	3,56	4,54	5,56	9,67	11,10
10	**$J_{2\,Max}$**	**2147**	**3110**	**5480**	**10800**	**17300**	**28100**	**35000**	**64400**	**207000**	**273000**
	t_i	1,15	1,35	1,73	2,32	2,84	3,56	4,54	5,56	9,67	11,10
12	**$J_{2\,Max}$**	**2585**	**3750**	**6590**	**13000**	**20800**	**33700**	**54800**	**82400**	**249000**	**328000**
	t_i	1,15	1,35	1,73	2,32	2,84	3,56	4,54	5,56	9,67	11,10
16	**$J_{2\,Max}$**	**3459**	**5010**	**8800**	**17300**	**27700**	**45000**	**73000**	**109000**	**332000**	**437000**
	t_i	1,15	1,35	1,73	2,32	2,84	3,56	4,54	5,56	9,67	11,10
24	**$J_{2\,Max}$**	**730**	**1070**	**1900**	**3780**	**6070**	**10200**	**17600**	**28600**	**98400**	**129000**
	t_i	0,51	0,60	0,77	1,03	1,26	1,58	2,02	2,47	4,30	4,93
36	**$J_{2\,Max}$**	**-**	**-**	**1109**	**2220**	**3570**	**6040**	**10500**	**16900**	**60400**	**83000**
	t_i	-	-	0,51	0,69	0,84	1,06	1,34	1,65	2,86	3,29

$J_{2\,Max}$ = max. zul. Massenträgheitsmoment (kgm²) **t_i** = Schaltzeit (Sekunden). Je nach Motorbaugröße, verwendeter Elektronik und Einstellungen zur Zeitoptimierung ist die Schaltzeit gemessen vom Startsignal bis zur elektrischen Positionsmeldung um ca. 80 bis 130 ms größer als der Tabellenwert.
***EF2 oder EF3** - Ansteuerung zur Bremsverschleißminimierung empfohlen.

INSPIRING PEOPLE **GREAT SOLUTIONS**

WEISS GMBH

Siemensstrasse 17 74722 Buchen Germany
Phone +49 6281 5208-0 Fax +49 6281 5208-99
info@weiss-world.com
weiss-world.com

Haftungsausschluss

Der WEISS Produktkatalog ist mit größtmöglicher Sorgfalt zusammengestellt worden. Die Angaben dienen dennoch nur der unverbindlichen, allgemeinen Information und ersetzen nicht die eingehende, individuelle Beratung für eine Kaufentscheidung. Die WEISS GmbH übernimmt keine Gewähr für die Aktualität, Richtigkeit, Vollständigkeit und/oder Qualität der Informationen. Die Haftung für Sach- und Rechtsmängel der Informationen, insbesondere für deren Richtigkeit, Freiheit von Schutz- und Urheberrechten Dritter, Vollständigkeit und Verwertbarkeit, ist – außer bei Vorsatz und Arglist – ausgeschlossen. Im Übrigen ist jegliche Haftung der WEISS GmbH ausgeschlossen, es sei denn, es liegt eine zwingende Haftung nach dem Produkthaftungsgesetz wegen vorsätzlichen oder arglistigen Handelns oder wegen Verletzung wesentlicher Vertragspflichten vor. Die Haftung wegen Verletzung wesentlicher Vertragspflichten ist – soweit nicht Vorsatz oder grobe Fahrlässigkeit vorliegt – auf den vorhersehbaren, typischen Schaden begrenzt.

Copyright

© WEISS GmbH, Buchen, Deutschland. Alle Rechte vorbehalten. Sämtliche Inhalte wie Texte, Bilder und Grafiken sowie deren Arrangements unterliegen dem Schutz des Urheberrechts und anderen Gesetzen zum Schutz geistigen Eigentums. Inhalte dieses Katalogs dürfen nicht zu kommerziellen Zwecken kopiert, verbreitet oder verändert werden. Einige Inhalte unterliegen zudem dem Urheberrecht Dritter. Das geistige Eigentum ist durch verschiedene Rechte wie Patent-, Marken- und Urheberrecht der WEISS GmbH geschützt.