

Technische Beschreibung:

- 1) Eloxiertes Aluminiumgehäuse mit einer Schubstange aus Aluminium oder Stahl
- 2) Interne Entstörung nach EN55011
- 3) Abschaltung in beiden Endlagen durch interne Endschalter
- 4) Elektronische Notabschaltung bei Überlast
- 5) Elektrische Parallelschaltung möglich (ACHTUNG: aber kein Gleichlauf)
- 6) Augenschraube Ø6, Ø8 (Standard) oder Ø10mm
- 7) Gabelkopf Ø6, Ø8 oder Ø10mm
- 8) Hellgraue Silikon-Anschlussleitung Standardlänge 2,5m; andere Längen auf Anfrage
--> bei Standardausführung: 2x2,5qmm / Mantel Ø ca. 9mm
--> mit Option E: 2x2,5qmm / 3x1,5qmm / Mantel Ø ca. 11mm

Mögliche Optionen:

- 1) OPTION Diverse Bodenausführungen:
Es ist möglich Motore auch mit Bodenaufhängungen auszuführen (siehe dazu Datenblatt 07.021.DAT.01.xx).
- 2) OPTION Diverse Schubrohraufhängungen:
Siehe dazu Datenblatt 07.021.DAT.02.xx.
- 3) OPTION RAL (auf Anfrage):
Es ist möglich das Motorgehäuse in einem RAL-Farbtou zu lackieren. D.h. wird z.B. die Option "RAL3000" angegeben so wird das Motorgehäuse in RAL3000 (ROT) lackiert.
- 4) OPTION E:
Interne potentialfreie Endschalter (Option E=Öffner) für beide Endpositionen;
Belastbarkeit 24VDC/1A (z.B. für Stellungsanzeige)

Bestellbezeichnung:

SG(Typ)/(Schubrohr) - (Hub) - (Schubrohraufnahme) - (Kabellänge) - (Optionen)

Legende:

Typ: Antriebstyp ausgewählt aus Antriebsliste

Schubrohr: je nach Typ (siehe Tabelle, Ø25A/Ø25: Aluminium, Ø25S: Stahl)

Hub: Antriebshub in [mm]

Schubrohraufnahme: - Augenschraube (Standard): Bohrungsdurchmesser der Augenschraube in [mm].
- Gabelkopf: Bohrungsdurchmesser und Schlitzlänge des Gabelkopfes in [mm].

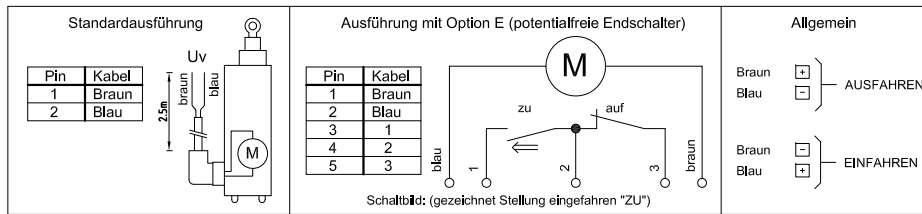
Kabellänge: Länge des Anschlusskabels in [m]

Schutzklasse: Schutzart nach DIN EN 60 529

Optionen: Auflistung aller gewünschten Optionen

Bestellbeispiel: SG40P/25 - 750 - 8 - 2,5 - RAL 3000

Anschlusspläne:



Allgemeine technische Daten:

Abdichtungsvariante	Standard	Zul. Umgebungstemperatur	-25°C - +60°C
Nennspannung	24VDC	Max. zul. Temperatur nach EN 12101-2 Anhang G	300° - 30min
Leerlaufstrom	0,8A	Schutzart nach DIN EN 60 529	IP 54

- 1) Der maximale Hub bei Vollast ist der Hub, den der Antrieb mit Vollast ausfahren kann, ohne das die Spindel ausknickt! Für größere Höhen muss die Schubkraft abnehmen, Entsprechende Kraft-Hub Diagramme werden von uns auf Anfrage zur Verfügung gestellt.
- 2) Die Standsicherheit ist die maximale Zugkraft, die am eingefahrenen Schubrohr auftreten darf, (Verriegelungskraft = Zuhaltkraft)
- 3) Entweder unter Last ausfahrend und lastunterstützend einfahrend, oder unter Last einfahrend und lastunterstützend ausfahrend.
- 4) Anlaufstrom I_A [A] = Versorgungsspannung U_V [V] / Anschlusswiderstand R_A [Ω]
Bei der Ermittlung von U_V , die Widerstände (Innenwiderstand Spannungsquelle, Leitungswiderstände, ...) bis zum Motoranschlusskabel beachten.
- 5) Bei $U_V=24V$.

Diese Zeichnung ist Eigentum der Fa. Grasl GmbH A-3454 Reidling, EuropastraÙ 1 Die Weiterverwendung oder Vervielfältigung ohne unser schriftliches Einverständnis ist verboten!

Technische Daten Antriebstypen SG40x:

Bezeichnung	SG40A	SG40B	SG40C	SG40D	SG40E	SG40F	SG40G	SG40H	SG40J	SG40L	SG40M	SG40N	SG40P	SG40R	SG40S	SG40T	SG40U	SG40V	SG40W	Einheit		
Schub- und Zugkraft (Vollast)	3850	2490	1800	1400	1010	2610	1690	1220	950	4850	3330	2600	1660	1300	3290	2250	1760	1130	880	N		
Theoretische Druckkraft bei Blockade 5)	24600	15000	10800	8400	6200	16600	10200	7400	5800	27000	19200	15000	9600	7600	18200	13000	10200	6600	5200	N		
Strom bei Vollast	4,0																			A		
Geschwindigkeit (Leerlauf)	6.7	12.2	17.0	21.9	30.2	10.1	18.4	25.5	32.8	6.1	9.6	12.2	19.1	24.5	9.2	14.3	18.4	28.7	36.7	mm/s		
Geschwindigkeit bei Vollast	5.3	9.7	13.5	17.4	24.1	8.0	14.6	20.3	26.1	4.9	7.6	9.7	15.2	19.5	7.3	11.4	14.6	22.8	29.2	mm/s		
Maximaler Hub bei Vollast 1)	529	657	774	878	1032	1112	1382	1629	1847	471	569	644	805	910	991	1197	1354	1693	1915	mm		
Anschlusswiderstand R_A bei 20°C 4)	1,1																			Ω		
Betriebsart für Spitzenbelastung nach DIN VDE 0530 Teil 1 bei 25°C Umgebungstemperatur)	S2 4min.																					
Betriebsart für Dauerbelastung nach DIN VDE 0530 Teil 1 bei 40°C Umgebungstemperatur)	S3 20% 3) (Maximale Motorlaufzeit in eine Fahrtrichtung: 4min)																					
Standsicherheit (Verriegelungskraft) 2)	6400 (mit Standardlagerbolzen LB18-2-SL13)																			N		
mögliche Schubrohrvarianten	Ø25A, Ø25, Ø25S					Ø25, Ø25S					Ø25A, Ø25, Ø25S					Ø25, Ø25S					mm	
standardmäßiger Lagerbolzendurchmesser	Ø18																			mm		
Abmessungen (siehe Maßzeichnung)	Abb. 2	Abb. 1				Abb. 2				Abb. 1				Abb. 3				Abb. 2				

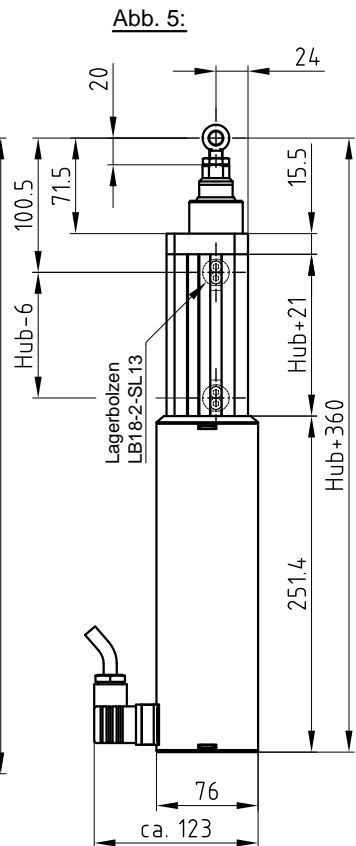
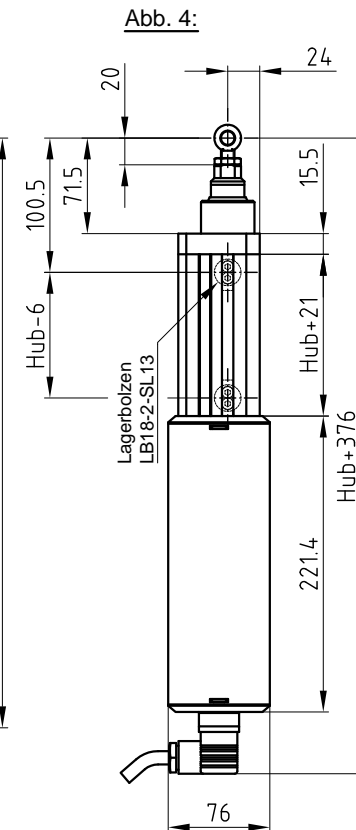
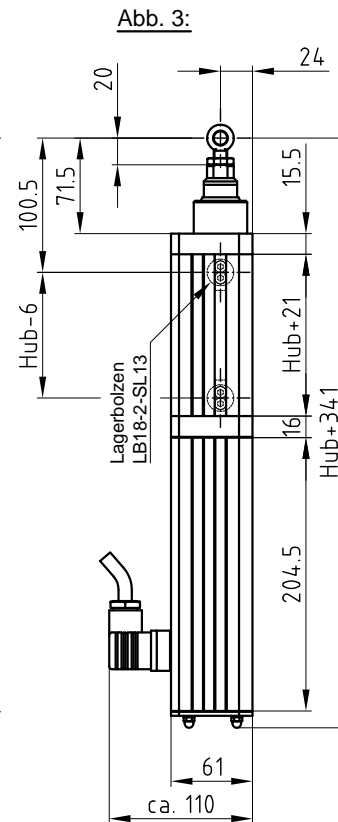
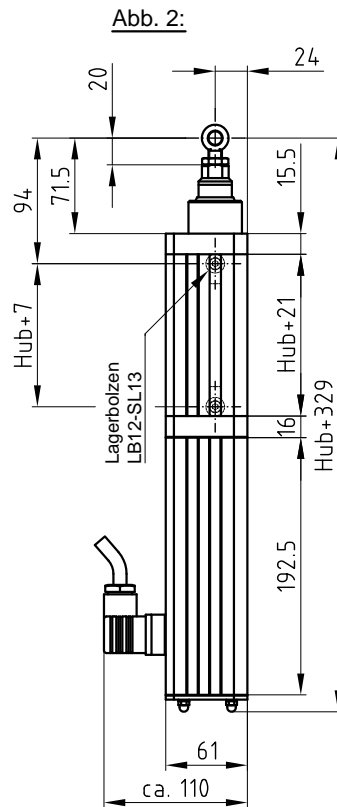
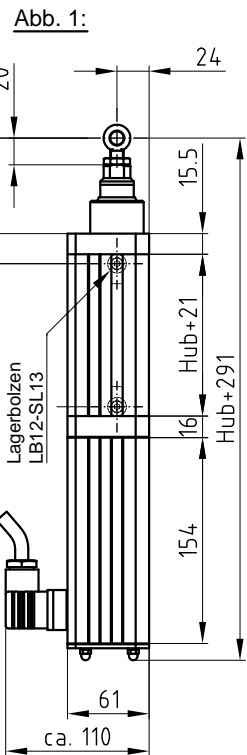
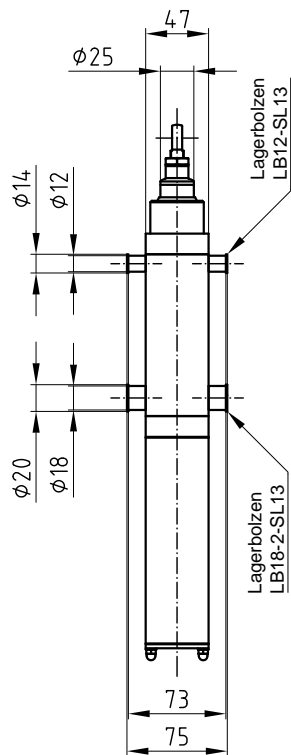
Technische Daten Antriebstypen SG60x:

Bezeichnung	SG60D	SG60E	SG60F	SG60J	SG60M	SG60N	SG60P	SG60R	SG60S	SG60T	SG60U	SG60V	SG60W	Einheit
Schub- und Zugkraft (Vollast)	2220	1600	4140	1500	5280	4130	2640	2060	5220	3580	2800	1790	1400	N
Theoretische Druckkraft bei Blockade 5)	8800	6400	17400	6000	20200	15800	10200	8000	19200	13600	10600	6800	5400	N
Strom bei Vollast	6,0													A
Geschwindigkeit (Leerlauf)	21.9	30.3	10.1	32.8	9.6	12.3	19.2	24.5	9.2	14.4	18.4	28.7	36.8	mm/s
Geschwindigkeit bei Vollast	15.2	21.0	7.0	22.8	6.7	8.5	13.3	17.0	6.4	10.0	12.8	20.0	25.6	mm/s
Maximaler Hub bei Vollast 1)	702	826	890	1478	455	515	644	728	793	958	1083	1354	1532	mm
Anschlusswiderstand R_A bei 20°C 4)	1,1													Ω
Betriebsart für Spitzenbelastung nach DIN VDE 0530 Teil 1 bei 25°C Umgebungstemperatur)	S2 2min.													
Betriebsart für Dauerbelastung nach DIN VDE 0530 Teil 1 bei 40°C Umgebungstemperatur)	S3 10% 3) (Maximale Motorlaufzeit in eine Fahrtrichtung: 2min)													
Standsicherheit (Verriegelungskraft) 2)	6400 (mit Standardlagerbolzen LB18-2-SL13)													N
mögliche Schubrohrvarianten	Ø25A, Ø25, Ø25S			Ø25, Ø25S			Ø25A, Ø25, Ø25S			Ø25, Ø25S				mm
standardmäßiger Lagerbolzendurchmesser	Ø18													mm
Abmessungen (siehe Maßzeichnung)	Abb. 1		Abb. 2		Abb. 1		Abb. 2		Abb. 3		Abb. 2			

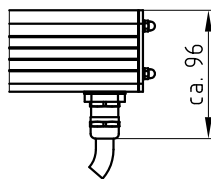
Technische Daten Antriebstypen SG80x:

Bezeichnung	SG80E	SG80N	SG80P	SG80R	SG80T	SG80U	SG80V	SG80W	Einheit
Schub- und Zugkraft (Vollast)	2200	5660	3620	2830	4900	3830	2450	1920	N
Theoretische Druckkraft bei Blockade 5)	6600	16200	10400	8200	14000	11000	7000	5600	N
Strom bei Vollast	8,0								A
Geschwindigkeit (Leerlauf)	30.3	12.3	19.2	24.5	14.4	18.4	28.7	36.8	mm/s
Geschwindigkeit bei Vollast	18.1	7.3	11.5	14.7	8.6	11.0	17.2	22.0	mm/s
Maximaler Hub bei Vollast 1)	708	442	552	625	821	929	1161	1314	mm
Anschlusswiderstand R_A bei 20°C 4)	1,1								Ω
Betriebsart für Spitzenbelastung nach DIN VDE 0530 Teil 1 bei 25°C Umgebungstemperatur)	S2 1min.								
Betriebsart für Dauerbelastung nach DIN VDE 0530 Teil 1 bei 40°C Umgebungstemperatur)	S3 5% 3) (Maximale Motorlaufzeit in eine Fahrtrichtung: 1min)								
Standsicherheit (Verriegelungskraft) 2)	6400 (mit Standardlagerbolzen LB18-2-SL13)								N
mögliche Schubrohrvarianten	Ø25A, Ø25, Ø25S				Ø25, Ø25S				mm
standardmäßiger Lagerbolzendurchmesser	Ø18								mm
Abmessungen (siehe Maßzeichnung)	Abb. 1		Abb. 2						

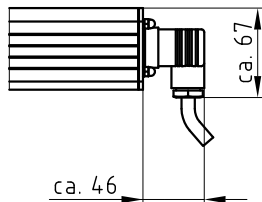
GRASL Pneumatic-Mechanik GmbH A-3454 Reidling EuropastraÙe 1				Freimaßtoleranz nach DIN 7168:		Maßstab: 1:1		Werkstoff:	
				Datum		ID - Nr.:			
				23.09.2009					
				25.07.2018					
				Name		Bezeichnung:			
07 Technische Daten				SA		Bear.		Simefzberger	
06 Engl., Tsche., SG40RL				SA		Gep.		HA	
05 Zul. Umgebungstemp.				SA		Norm			
04 SG40RL erwehert				GS					
03 Polnisch				SA		Type:			
02 Tabelle				SA		SG		Blatt	
01 Tabelle				SA				07.021.DAT.05.07	
Zus. Änderung Datum Name (Urspr.)						(Ers.f.)		07.021.DAT.05.06 (Ers.d.)	



Option PG, Option E:
(mit Kabelverschraubung
MS-M20x1,5)



Option KU:
(mit Anschlussstecker
am Gehäuseboden)



Augenschraube:

M10x40 Ø8 oder Ø10: +10mm/-4mm Verstellbereich
Gewinde im Rohrstopfen: M10x29

Lagerbolzen:

- SG08x - SG26x (Abb. 1-2): LB12-SL13 (Ø12, Schaftlänge 13mm)
- SG40x - SG120x (Abb. 2-5): LB18-2-SL13 (Ø18, Schaftlänge 13mm)
Auf Wunsch können die Antriebe SG08x - SG26x auch mit LB18-2-SL13 geliefert werden.





Toleranz		Maßstab 1:4		Werkstoff	
Erstellt Simetzberger	Blatt 1/2	Format A3	Titel Übersicht Gehäuseabmessungen Elektro-Linear-Antrieb SG		Dokumentenart Datenblatt
Geprüft HA	Ausgabedatum 27.09.2017				Dokumentenstatus Gültig
Grasl Pneumatic Mechanik GmbH			QM FO 05.24.0		Sachnummer 07.021.DAT.00.03

Technische Hinweise

Spindelantriebe Typ S, G, SG

Bitte diese „Technischen Hinweise“ sorgfältig und vollständig durchlesen. Arbeiten an diesem Gerät dürfen nur von einem Fachpersonal durchgeführt werden.

Bedeutung der Symbole

-  **Sicherheitsanweisungen**, sind zu beachten!
Das Missachten dieser Hinweise kann zu Personen- und Sachschäden führen.
-  **Hinweise**, das Nichteinhalten dieser, sowie der technischen Daten, führen zum Verlust der Gewährleistung.
-  **Richtig**,
so soll es gemacht werden.
-  **Falsch**,
so soll es nicht gemacht werden.

Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Antrieb dient zum Öffnen und Schließen von NRW's, wie Fenster, Jalousien und Klappen im Dachbereich (kein freier Zugang von systemfremden Personen). Dabei ist der NRW-Hersteller für die Umsetzung der EN 12101 verantwortlich. Für alle anderen Anwendungen kann die Kompatibilität und somit die Sicherheit nicht gewährleistet werden. Bei Spannungsbeaufschlagung wird ein Fahrbefehl ausgelöst.

Bei Einbau der Antriebe unterhalb einer Einbauhöhe von 2,5m zum Boden, oder zur nächsten Zugangsebene, müssen entsprechende Einrichtungen vorhanden sein, damit keine Personen gefährdet werden (Quetsch- und Klemmgefahr). Dazu dafür vorgesehene Richtlinien, Regeln und Normen verwenden wie z.B. EN 14351, DIN EN 60335-2-103:2003 und ASR A1.6. Kinder nicht mit dem Gerät, oder dessen Regel- und/oder Steuereinrichtungen, einschließlich Fenstersteuerungen, spielen lassen.

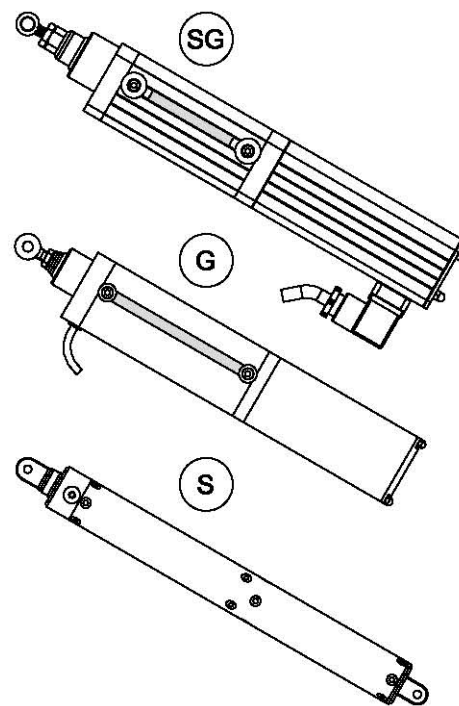


Abbildung 1: Spindelantriebe

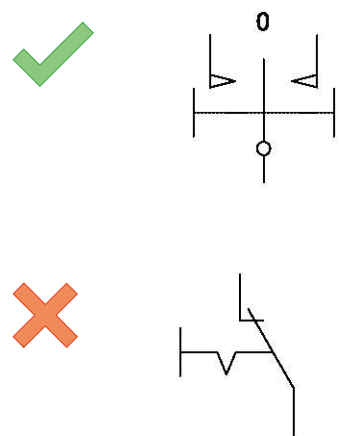


Abbildung 2: Lüftungstaster

Technische Details/Steuerung

Die Antriebe sind geeignet für den Anschluss an K+G/Grasl – Zentralen. Bei Ansteuerung durch Fremdzentralen oder anderen Stromversorgungen ist die Kompatibilität zu prüfen. Da die Antriebe über keine Gehäuseerdung verfügen, muss von der Steuerung gewährleistet sein, dass keine Spannungen über Schutzkleinspannung zu den Antrieben geführt wird (Stichwort galvanische Trennung am Trafo usw.)

Bei einem Defekt an der antriebsinternen Überlastabschaltung, bei Kurzschluss oder Überstrom muss die vorgeschaltete Steuerung als zweiter Sicherheitskreis den defekten Antrieb mittels Sicherung oder ähnlichem abtrennen.

i Die Dimensionierung ist durch ein qualifiziertes Elektrounternehmen vorzunehmen bzw. prüfen zu lassen. Dabei ist neben den Nennwerten auch der maximale Anlaufstrom der Antriebe zu beachten.

! Der Querschnitt der Leitung zwischen Anschlussdose und Zentrale ist so zu dimensionieren, dass auch bei Vollast der Spannungsabfall zwischen Zentrale und Antrieb 1V nicht überschreitet (siehe Dokumentation der Zentrale).

Die Antriebe dürfen nur mit einer Nennspannung gemäß Antriebsdatenblatt, mit einer Toleranz von +30/-20% und einer Restwelligkeit von <5% betrieben werden. Nur mit diesen Grenzen kann eine einwandfreie Funktion der Motorelektronik gewährleistet werden.

Die Antriebe dürfen nur in normale atmosphärische Bedingungen eingesetzt werden. Bei untypischer Umgebungsatmosphäre (z.B. SO₂-, salzhaltiger Atmosphäre) ist Rücksprache zu halten.

i Die Antriebe dürfen nicht über ihre technischen Daten hinaus belastet werden. Die technischen Daten müssen eingehalten werden.

Zur Steuerung der Antriebe nur gegenseitig mechanisch verriegelte Lüftungstaster mit kontaktloser Mittelstellung „keine Umschalter“, mit selbstständigem Rückgang aus beiden Schaltstellungen verwenden (siehe Abbildung 2). Das direkte Umschalten der Fahrtrichtung während der Antrieb läuft ist nicht zulässig und kann zu Defekten führen (ca. 2s Pause erforderlich).

Nach vollständigem Aus-/ oder Einfahren muss für ca. 1s in die Gegenrichtung gefahren werden, bevor erneut in die vorhergegangene Richtung gefahren werden darf (Typenreihe S).

Schalldruckpegel: L_{PA} ≤ 70dB(A) (Messabstand 1m)

- a ... Kuppelbock
- b ... Kuppelbockbolzen
- c ... Augenschraube
- d ... Kontermutter
- e ... Scheibe
- f ... Splint
- g ... Lagerbolzen
- h ... Montagekonsole

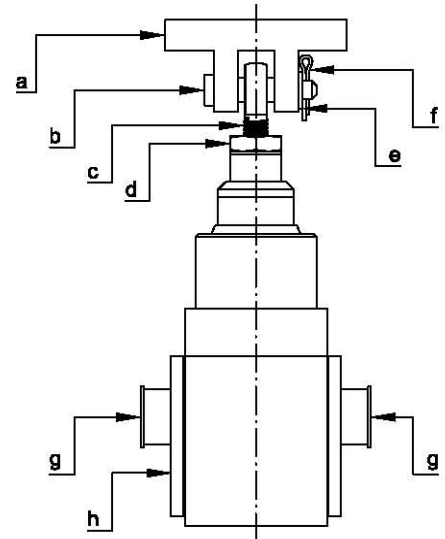


Abbildung 3: Befestigungselemente

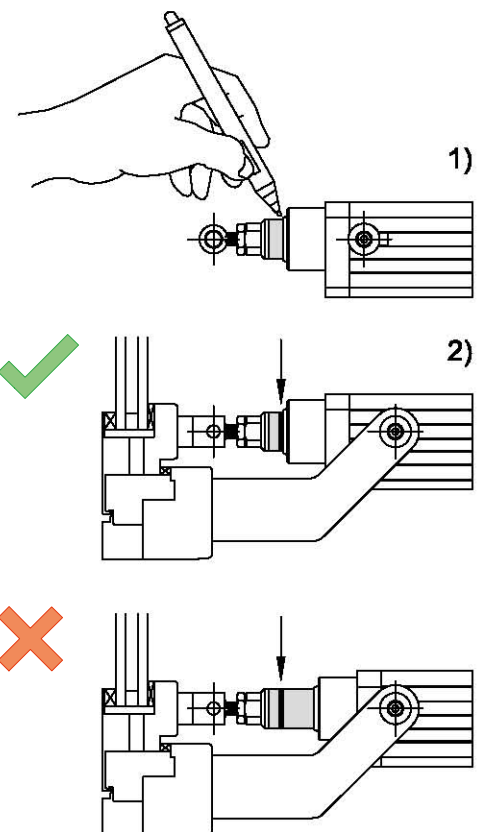





Abbildung 4: Endposition

Montage

 Handhabung des Antriebes nur mit Handschuhen und geeigneter Arbeitsbekleidung.

 Den Einbauraum des Antriebes so gestalten, dass es zu keiner Quetschgefährdung kommt (z.B.: Schutzbleche vorsehen).

Vor der Montage ist folgendes zu beachten:


 Die Vollständigkeit des Lieferumfanges kontrollieren. Antrieb auf Transportschäden prüfen.

Die Antriebe über eine bauseitige Anschlussdose mit Zugentlastung anschließen. Bei der Wahl der Leitungslänge, die Positionierung der Dose und den Schwenkbereich der Antriebe berücksichtigen.


Beachten, dass die Antriebe sich im gesamten Hubbereich frei schwenken lassen und keine feststehenden Gebäudeteile berühren können (Kabelausgang der Antriebe siehe Datenblätter).

Vor dem Befestigen der Antriebe am Kuppelbock, Konsolen oder anderen Befestigungselementen, ist das mögliche Einbaumaß den Datenblättern der entsprechenden Antriebsausführungen zu entnehmen.


Die Antriebe an geeigneten Befestigungselementen befestigen. Es ist sicherzustellen, dass die Aufhängungen mittels entsprechendem Sicherungselementen gesichert werden (siehe Abbildung 3).

 Um ein Herausdrehen der Augenschraube zu verhindern, muss die Kontermutter gekontert werden (siehe Abbildung 3).

Auf eine fluchtende Montage von Kuppelbock, Konsolen oder anderen Befestigungselementen achten. Seitenkräfte sind zu vermeiden (siehe Abbildung 3).

 Es ist sicherzustellen, dass die Antriebe immer ihre Endposition erreichen können, da sonst die interne Endabschaltung nicht gewährleistet ist. Benutzen Sie Augenschraube (Einstellbereich) und Lagerbolzen zur Justierung. Ein Dauerbetrieb über die Lastabschaltung ist nicht zulässig. Kontrollieren Sie die Einstellung im eingefahrenen Zustand mittels Markierung am Schubrohrende (siehe Abbildung 4).

Einstellen der Schließkraft mit der beim NRW in die Dichtung gefahren wird (NRWG muss rundherum dicht geschlossen sein):

 Dabei darf die max. Schub-/ Zugkraft des Antriebes nicht überschritten werden (siehe Datenblätter), da er ansonsten nicht vollständig einfahren kann (interne Endscharter würden dann nicht betätigt werden).

- Antriebe mit variabler Aufhängung (seitliche Führungsnuten oder Klemmring): durch Ziehen der Antriebe z. B. mit Federwaage und anschließendem Anziehen der Lagerbolzen/-stopfen.

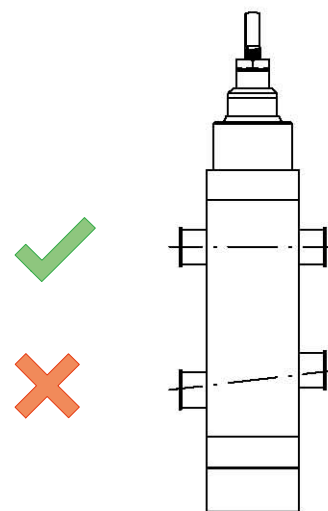


Abbildung 5: Position Lagerbolzen

a ...Scharnierachse
b ...Schwenkachse

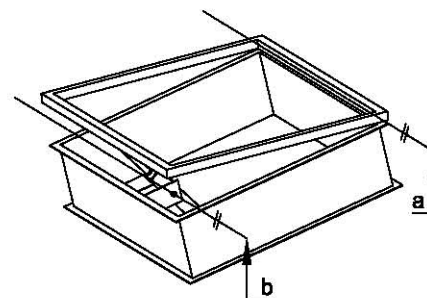


Abbildung 6: Montage

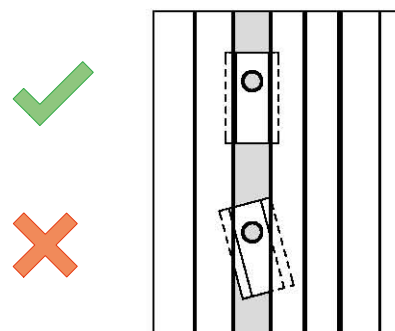


Abbildung 7: Nutenstein

Während des Einstellens müssen die Lagerbolzen/ -stopfen soweit gelöst sein, dass ein Verschieben der Antriebe entlang der Antriebsachse möglich ist.




- Antriebe mit fixer Aufhängung: durch Verstellen der Augenschraube oder anderen Schubrohraufhängungen.

Bei Antrieben mit variabler Aufhängung (seitliche Führungsnuten) ist darauf zu achten, dass die Lagerstopfen/-bolzen in einer Achse liegen (siehe Abbildung 5) und diese parallel zur Scharnierachse liegen. Außerdem ist bei der Montage der Konsole darauf zu achten, dass die Schwenkachse der Antriebe parallel zur Scharnierachse liegt (siehe Abbildung 6).

Es ist auch zu beachten, dass die Nutensteine in den Führungsnuten parallel zur Nut eingesetzt werden. Um ein Verdrehen bei der Montage zu verhindern, die Befestigungsschrauben zuerst vorsichtig handfest anziehen, sodass sich der Nutenstein ordnungsgemäß gegen das Profil klemmt (siehe Abbildung 7). Anschließend mit ausreichendem Anzugsmoment festziehen (max. Anzugsmoment M5 = 10Nm).

Behandeln Sie die Anschlussleitung der Antriebe, aufgrund geringer Schnittfestigkeit, mit großer Sorgfalt. Vorsicht bei scharfkantigen Materialien. Verwenden Sie Gummidurchführungen, Kabelverschraubungen, etc.

Wartung/Demontage/Fehlersuche

-  Antriebe abklemmen um ungewollte Bewegungen infolge externer Steuer- u. Fahrbefehle zu vermeiden.
-  Sicherstellen, dass der Arbeitsraum von Hindernissen geräumt ist und sich keine Personen im Gefahrenbereich befinden.
-  Beim Wiedereinklemmen, mögliche Bewegungen, durch anstehende Fahrbefehle beachten.



Es müssen folgende Punkte überprüft werden:



- Im Zuge der jährlichen Wartung ist eine Kontrolle der mechanischen Befestigungen durchzuführen. Diese bei Bedarf mit einem handelsüblichen Werkzeug nachziehen.
- Schubrohr auf Beschädigungen und Sauberkeit prüfen (gegebenenfalls reinigen).
- Abstreifer für Schubrohr auf Abnutzung prüfen.
- Überprüfung auf Staubfreiheit (gegebenenfalls reinigen).
- Überprüfung der baulichen Gegebenheiten auf Veränderungen hinsichtlich der im Punkt Montage angeführten Anforderungen.
- Die Anlage ist auf Ungleichgewicht, Anzeichen von Verschleiß, oder Beschädigung von Kabeln, Federn und Befestigungsteilen zu überprüfen.
- Manuelle Funktionsprobe durchführen.

Inbetriebnahme

Bei Inbetriebnahme (Testlauf, Installations- oder Wartungsarbeiten), z. B. mit Akkumulatoren ist unbedingt eine Sicherung in Höhe des Antriebsnennstromes in die Zuleitung des Antriebes zu schalten. Dabei dürfen die Antriebe nicht gleichzeitig am Antriebsausgang einer Zentrale/Steuerung angeschlossen sein. Andernfalls kann es zu Defekten am Leistungsausgang der Zentrale/Steuerung kommen. Beim Testlauf die gesamte NRW - Mechanik beobachten.


Normalbetrieb

-  Der Antrieb hat keinen internen Schutz gegen Quetschen.
-  Die statische Selbsthemmung kann durch äußere Einflüsse verloren gehen.

-  Die Wartung muss 1x jährlich von einem dafür ausgebildeten Spezialisten durchgeführt werden.
-  Der Antrieb darf nicht geöffnet werden. Das unautorisierte Öffnen des Antriebes führt zum Haftungsausschluss und zum Verlust der Gewährleistung. Der Antrieb ist nach dem Öffnen des Gehäuses nicht mehr betriebssicher und darf nicht mehr eingesetzt werden.

Entsorgung

Der Antrieb besteht aus elektronischen Teilen, Drähten, Stahl, NE-Metall und Kunststoff.

-  Der Antrieb muss nach nationalen Regelungen entsorgt werden.