

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 ($\pm 20''$) Teilung 14-24: 60 arcsec ($\pm 30''$) Teilung 30-36: 80 arcsec ($\pm 40''$)
A_r	Planlauf des Abtriebsflansches:	(am $\varnothing$ 220 mm) 0,01 mm
C_r	Rundlauf des Abtriebsflansches:	0,01 mm
m	Gesamtgewicht inkl. Motor:	44 kg
D_i	min. Innendurchmesser der drehenden Platte	96 mm

* Auf Anfrage verbesserte Positionierungsgenauigkeiten um 10 arcsec ($\pm 5''$)

BELASTUNGSDATEN (für das stehende Mittelteil)

T_{SP}	zul. Drehmoment:	145 Nm
M_{T SP}	zul. Kippmoment:	300 Nm
F_{ASP}	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

Kombinierte Lasten und zulässige Prozesskräfte nur nach Prüfung durch WEISS.

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

Teilung**		Geschwindigkeitsstufe											2-stufig			Verwendung des Motors BG 71					
		b	c	d	e	f	g	h	i	j	k	l	m	n	o	b	c	d	e	f	g
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	-	-	0.40	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	0.19 *	0.37 *	0.69	1.97	3.5	4.61
	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	0.22 *	0.26 *	0.32	0.45	0.54	0.61
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	0.48 *	0.87 *	1.59	4.53	7.45	-
	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	0.22 *	0.26 *	0.32	0.45	0.54	-
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	0.87 *	1.58 *	2.85	6.92	10.7	-
	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	0.22 *	0.26 *	0.32	0.45	0.54	-
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	1.37 *	2.48 *	4.24	9.4	-	-
	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	0.22 *	0.26 *	0.32	0.45	-	-
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	1.96 *	3.08 *	-	-	-	-
	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	0.22 *	0.26 *	-	-	-	-
16	J_{2 Max}	-	-	-	2 *	3.1 *	4.03	6.74	9.95	18.2	49.1	68.30	182	490	855	J_{2 Max} = max. zul. Massenträgheitsmoment (kgm ²) 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.					
	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	J_{2 Max} = max. zul. Massenträgheitsmoment (kgm ²) 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.					
	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	J_{2 Max} = max. zul. Massenträgheitsmoment (kgm ²) 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.					
	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	J_{2 Max} = max. zul. Massenträgheitsmoment (kgm ²) 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.					
	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	J_{2 Max} = max. zul. Massenträgheitsmoment (kgm ²) 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.					
	t _i	-	-	-	-	-	0.19 *	0.24 *	0.29 *	0.37	0.57	0.65	1.00	1.54	1.96						

*EF2 oder EF3 - Ansteuerung zur Bremsverschleißminimierung empfohlen.

**Teilung: Andere Teilungen auf Anfrage

