

GEMÜ 9468

Elektromotorischer Schwenkantrieb



Merkmale

- Erhöhtes Drehmoment in den Endlagen bei gleichbleibender Motorleistung/-drehzahl durch Schraubspindelkinematik (an Armaturen angepasste Schließcharakteristik)
- Geringes Gewicht
- Robust und verschleißarm aufgrund mechanisch stabiler Ausführung

Beschreibung

GEMÜ 9468 ist ein elektromotorisch betätigter Schwenkantrieb. Eine Handnotbetätigung und eine optische Stellungsanzeige sind serienmäßig integriert. Das Drehmoment in den Endlagen ist erhöht. Das ermöglicht eine an die Armaturen angepasste Schließcharakteristik.

Technische Details

- Drehmomente: 70 bis 200 Nm
- Umgebungstemperatur: -10 bis 60 °C
- Versorgungsspannungen: 24 V DC



Produktbeschreibung

GEMÜ 2070



Pos.	Benennung	Werkstoffe
1	Gehäuseoberteil	ABS
2	CONEXO RFID-Etikett (optional verfügbar)	Polyester (PET)
3	Sichtanzeige	PP-R natur
4	Gehäuseunterteil	ABS
5	Handnotbetätigung	
6	Anschluss für Handnotbetätigung	

GEMÜ 4100, 4200



Pos.	Benennung	Werkstoffe
1	Gehäuseoberteil	Aluminium
2	CONEXO RFID-Etikett (optional verfügbar)	Polyester (PET)
3	Gehäuseunterteil	Aluminium
4	Sichtanzeige	PP-R natur
5	Handnotbetätigung	

Bestelldaten

Die Bestelldaten stellen eine Übersicht der Standard-Konfigurationen dar.

Vor Bestellung die Verfügbarkeit prüfen. Weitere Konfigurationen auf Anfrage.

Bestellcodes

1 Typ	Code	8 Regelmodul	Code
elektrischer Schwenkantrieb, optische Stellungsanzeige, Handnotbetätigung	9468	Auf/Zu Antrieb mit Relais, nicht reversierbar	00
2 Feldbus	Code	Auf/Zu Antrieb mit 2 zusätzlichen, potentialfreien Endschaltern, mit Relais, nicht reversierbar	0E
ohne	000	Auf/Zu Antrieb mit Potentiometerausgang, mit Relais, nicht reversierbar	0P
3 Antriebsverwendung	Code	9 Antriebsausführung	Code
Zubehör	Z	Drehmoment 70 Nm, Stellzeit 15 s, Antriebsgröße 2, Anschluss-Spannung C1	2070
4 Anschluss Antrieb	Code	Drehmoment 100 Nm, Stellzeit 20 s, Antriebsgröße 4, Anschluss-Spannung C1	4100
Flanschtyp DIN EN ISO 5211, F07	F07	Drehmoment 200 Nm, Stellzeit 16 s, Antriebsgröße 4, Anschluss-Spannung C1	4200
Flanschtyp DIN EN ISO 5211, F10	F10	10 Ausführungsart	Code
5 Zentrierung	Code	1 Steckverbinder Hirschmann N6R	6598
ohne Zentrierung	N	11 CONEXO	Code
mit Zentrierung	Y	ohne	
6 Nabe und Schlüsselweite	Code	integrierter RFID-Chip zur elektronischen Identifizierung und Rückverfolgbarkeit	C
Stern, SW = 11 mm	S11		
Stern, SW = 14 mm	S14		
Stern, SW = 17 mm	S17		
Stern, SW = 22 mm	S22		
7 Spannung/Frequenz	Code		
24 V DC	C1		

Bestellbeispiel

Bestelloption	Code	Beschreibung
1 Typ	9468	elektrischer Schwenkantrieb, optische Stellungsanzeige, Handnotbetätigung
2 Feldbus	000	ohne
3 Antriebsverwendung	Z	Zubehör
4 Anschluss Antrieb	F07	Flanschtyp DIN EN ISO 5211, F07
5 Zentrierung	Y	mit Zentrierung
6 Nabe und Schlüsselweite	S17	Stern, SW = 17 mm
7 Spannung/Frequenz	C1	24 V DC
8 Regelmodul	00	Auf/Zu Antrieb mit Relais, nicht reversierbar
9 Antriebsausführung	4100	Drehmoment 100 Nm, Stellzeit 20 s, Antriebsgröße 4, Anschluss-Spannung C1, C4, G4, L4
10 CONEXO		ohne

Technische Daten

Temperatur

Umgebungstemperatur: -10 bis 60 °C

Lagertemperatur: 0 bis 40 °C

Produktkonformitäten

Maschinenrichtlinie: 2006/42/EG

EMV-Richtlinie: 2014/30/EU

**Niederspannungs-
richtlinie:** 2014/35/EU

Elektrische Daten

Einschaltdauer: 100 % ED

Elektrische Sicherung: intern bei Funktionsmodul 0x
Antriebsausführung 2070: MT 6,3 A
Antriebsausführung 4100, 4200: MT 10,0 A

**Ausgangssignal
(Option)::** Potentialfreie Endschalter (Wechslerkontakt 250 V AC/6 A)
Istwert-Potentiometer: 3 k Ω (\pm 20 %)

Eingangssignal: 24 V DC

Schutzklasse: I (nach DIN EN 61140)

Elektrischer Anschluss

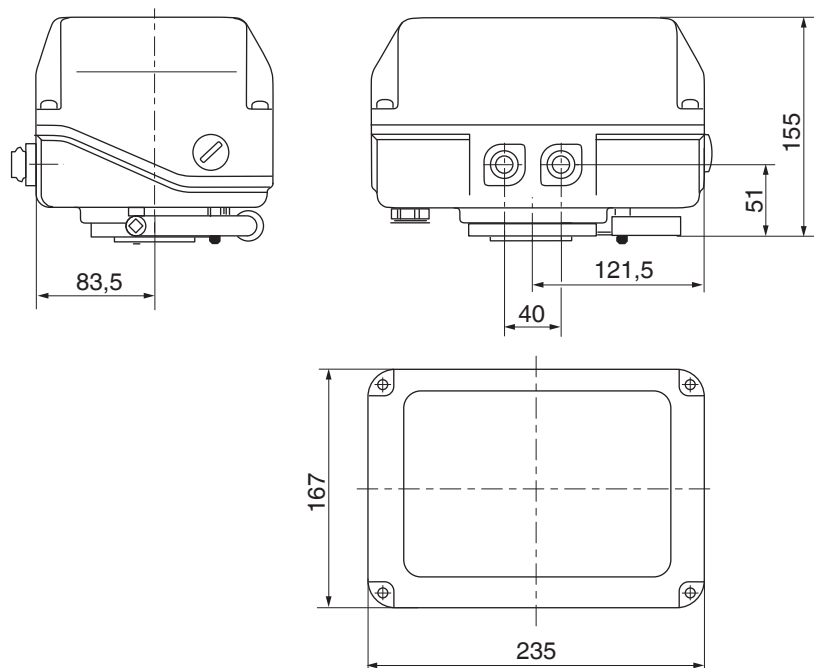
Elektrische Anschlussart:	Gerätestecker Binder Serie 692/693
Kabeldurchmesser:	6,0 bis 8,0 mm
Empfohlener Motorschutz:	Der Motorschutz muss kundenseitig bereitgestellt werden. GEMÜ empfiehlt folgenden Motorschutz: Motorschutzscharter Typ: Siemens 3RV 1011-1FA10 eingestellter Strom: 4,0 A
Nennspannung:	24 V DC (+10/-15 %)
Leistungsaufnahme:	Antriebsausführung 2070: 63 W Antriebsausführung 4100: 105 W Antriebsausführung 4200: 90 W
Stromaufnahme:	Antriebsausführung 2070: 2,6 A Antriebsausführung 4100: 4,4 A Antriebsausführung 4200: 3,6 A
Max. Einschaltstrom:	Antriebsausführung 2070: 14,0 A Antriebsausführung 4100: 35,0 A Antriebsausführung 4200: 35,0 A

Mechanische Daten

Einbaulage:	beliebig
Schutzart:	IP 65 nach EN 60529
Gewicht:	Antriebsausführung 2070: 4,6 kg Antriebsausführung 4100, 4200: 11,6 kg
Handnotbetätigung:	mittels beiliegender Handkurbel
Stellzeit:	Antriebsausführung 2070: ca. 15 s Antriebsausführung 4100: ca. 20 s Antriebsausführung 4200: ca. 16 s
Drehmomente:	Antriebsausführung 2070: 70 Nm Antriebsausführung 4100: 100 Nm Antriebsausführung 4200: 200 Nm
Nenndrehbereich:	90°
Max. Drehbereich:	93°
Einstellbereich:	0 bis 20° (Endschalter Min.) 70 bis 93° (Endschalter Max.)

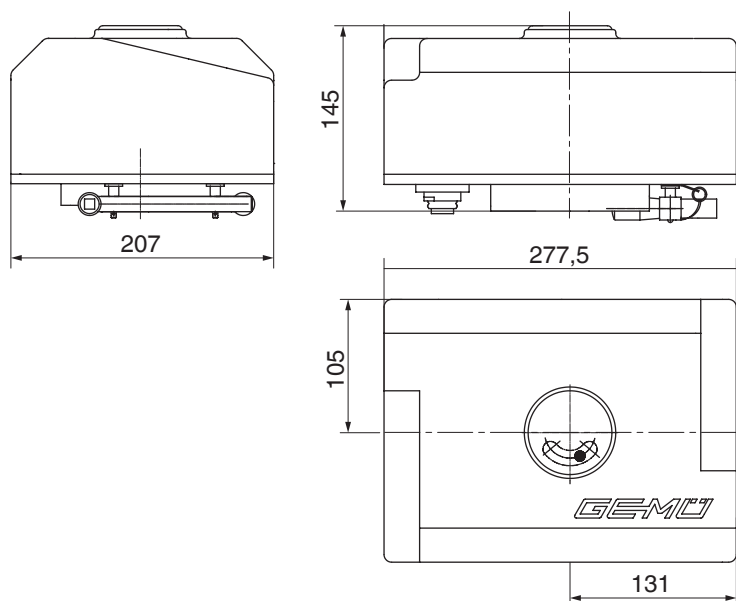
Abmessungen

Antriebsausführung 2070



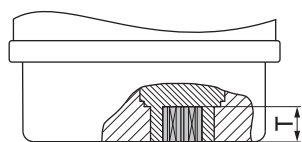
Maße in mm

Antriebsausführung 4100, 4200

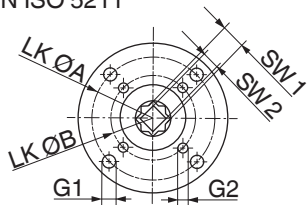


Maße in mm

Anschlussmaße



DIN ISO 5211



Antriebsausführung Code	Anschlussgröße Code	beinhaltet Flanschtyp	LK ØA	LK ØB	G1	G2	SW1	SW2*	SW3*	T
2070	F07	F05 / F07	70	50	M8	M6	17	14	11	19,5
4100	F10	F07 / F10	102	70	M10	M8	17	14	-	23,0
4200	F10	F07 / F10	102	70	M10	M8	22	17	-	23,0

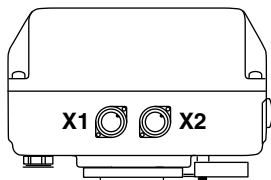
Maße in mm

Elektrischer Anschluss

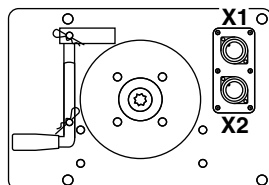
Anschluss- / Verdrahtungsplan

AUF/ZU-Antrieb mit Relais (Code 00), 24 V DC (Code C1)

Lage der Steckverbinder

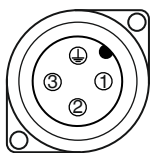


Antriebsausführung 2070



Antriebsausführung 4100, 4200

Elektrischer Anschluss



Steckerbelegung X1

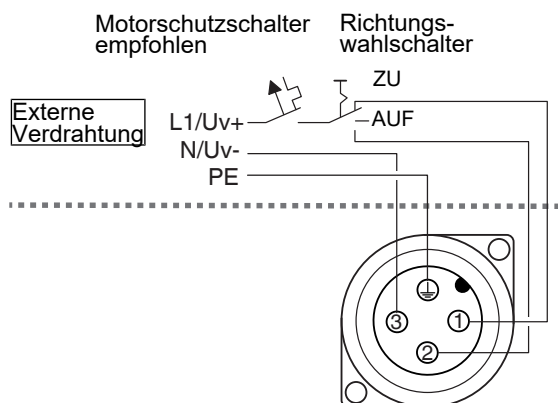
Pin	Beschreibung
1	L1 / Uv+, Laufrichtung ZU
2	L1 / Uv+, Laufrichtung AUF
3	N / Uv-, Nullleiter
	PE, Schutzleiter

N / L- Signale sind geräteintern getrennt.

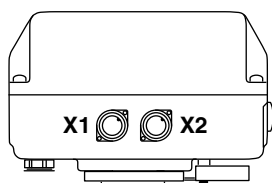
Die Potentialzuweisung muss anwenderseitig durchgeführt werden.

Bei gleichzeitiger Betätigung von AUF- und ZU-Schalter fährt der Antrieb in Richtung ZU.

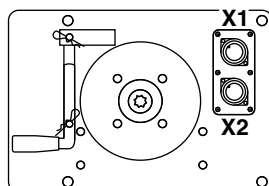
Anschlussplan



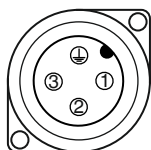
Anschlussbelegung X1

AUF/ZU-Antrieb mit 2 zusätzlichen potentialfreien Endschaltern, mit Relais (Code 0E), 24 V DC (Code C1)**Lage der Steckverbinder**

Antriebsausführung 2070

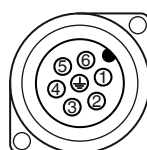


Antriebsausführung 4100, 4200

Elektrischer Anschluss

Steckerbelegung X1

Pin	Beschreibung
1	L1 / Uv+, Laufrichtung ZU
2	L1 / Uv+, Laufrichtung AUF
3	N / Uv-, Nullleiter
⊕	PE, Schutzleiter



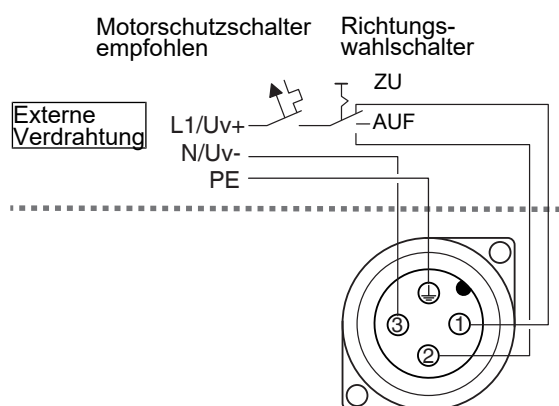
Steckerbelegung X2

Pin	Beschreibung
1	Wechsler Endschalter ZU
2	Schließer Endschalter ZU
3	Öffner Endschalter ZU
4	Öffner Endschalter AUF
5	Schließer Endschalter AUF
6	Wechsler Endschalter AUF
⊕	PE, Schutzleiter

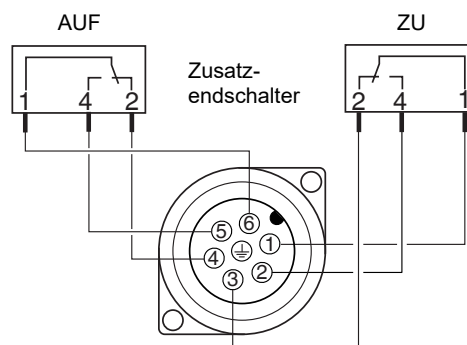
N / L - Signale sind geräteintern getrennt.

Die Potentialzuweisung muss anwenderseitig durchgeführt werden.

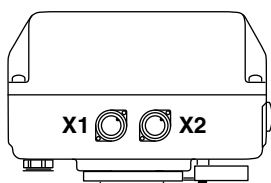
Bei gleichzeitiger Betätigung von AUF- und ZU-Schalter fährt der Antrieb in Richtung ZU.

Anschlussplan

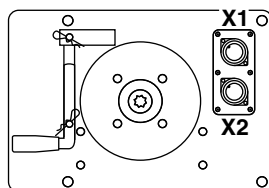
Anschlussbelegung X1



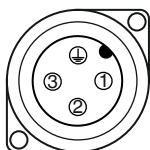
Anschlussbelegung X2

AUF/ZU-Antrieb mit Potentiometerausgang, mit Relais (Code 0P), 24 V DC (Code C1)**Lage der Steckverbinder**

Antriebsausführung 2070

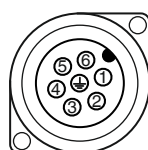


Antriebsausführung 4100, 4200

Elektrischer Anschluss

Steckerbelegung X1

Pin	Beschreibung
1	L1 / Uv+, Laufrichtung ZU
2	L1 / Uv+, Laufrichtung AUF
3	N / Uv-, Nullleiter
⊕	PE, Schutzleiter



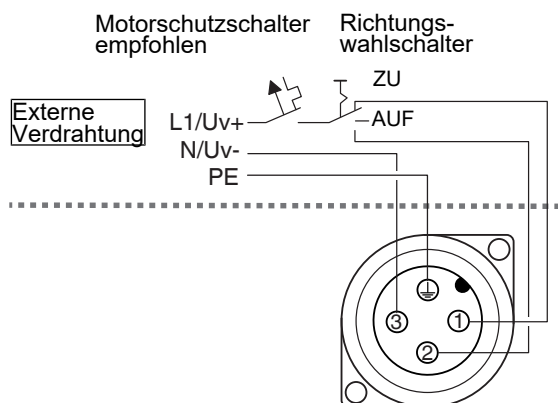
Steckerbelegung X2

Pin	Beschreibung
1	n.c.
2	n.c.
3	n.c.
4	Us-, Istwertpotentiometer Signalspannung Minus
5	Us ⏏, Istwertpotentiometer Signal Ausgang
6	Us+, Istwertpotentiometer Signalspannung Plus
⊕	PE, Schutzleiter

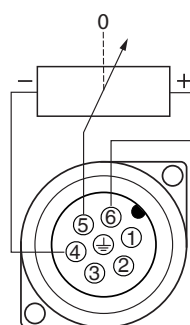
N / L - Signale sind geräteintern getrennt.

Die Potentialzuweisung muss anwenderseitig durchgeführt werden.

Bei gleichzeitiger Betätigung von AUF- und ZU-Schalter fährt der Antrieb in Richtung ZU.

Anschlussplan

Anschlussbelegung X1

Istwertpotentiometer

Anschlussbelegung X2

Betrieb



GEMÜ Gebr. Müller Apparatebau GmbH & Co. KG
Fritz-Müller-Straße 6-8 D-74653 Ingelfingen-Criesbach
Tel. +49 (0)7940 123-0 · info@gemue.de
www.gemu-group.com