

Allgemeine Informationen

Stellantriebs-Steuerung AC 01.2 zur Steuerung von Drehantrieben der Baureihe SA/SAR .2 und Schwenkantriebe der Baureihe SG/SGR mit Foundation Fieldbus Schnittstelle.

Ausstattung und Funktionen

Spannungsversorgung	Standardspannungen:	
	Drehstrom - Spannungen/-Frequenzen	Wechselstrom - Spannungen/-Frequenzen
	Volt 380 400 415 440 460 480 500	Volt 110, 115, 120 220, 230, 240
	Hz 50 50 50 60 60 60 50	Hz 60 50
	Sonderspannungen:	
	Drehstrom - Spannungen/-Frequenzen	Wechselstrom - Spannungen/-Frequenzen
	Volt 525 575 660 690	Volt 208
	Hz 50 50 50 50	Hz 60
Zulässige Schwankung der Netzspannung: ±10 % Zulässige Schwankung der Netzspannung: ±30 % (optional) Zulässige Schwankung der Netzfrequenz: ±5 %		
Externe Versorgung der Elektronik (Option)	24 V DC +20 %/-15 %, Stromaufnahme: Grundauführung ca. 250 mA, mit Optionen bis 500 mA Die externe Spannungsversorgung muss eine verstärkte Isolierung gegen Netzspannung gemäß IEC 61010-1 aufweisen und darf nur mit einem auf 150 VA begrenzten Stromkreis nach IEC 61010-1 gespeist werden.	
Stromaufnahme	Stromaufnahme der Steuerung in Abhängigkeit der Netzspannung: bei zulässiger Schwankung der Netzspannung ±10 %: <ul style="list-style-type: none"> • 100 bis 120 V AC = max. 740 mA • 208 bis 240 V AC = max. 400 mA • 380 bis 500 V AC = max. 250 mA • 515 bis 690 V AC = max. 200 mA bei zulässiger Schwankung der Netzspannung ±30 %: <ul style="list-style-type: none"> • 100 bis 120 V AC = max. 1 200 mA • 208 bis 240 V AC = max. 750 mA • 380 bis 500 V AC = max. 400 mA • 515 bis 690 V AC = max. 400 mA 	
Überspannungskategorie	Kategorie III gemäß IEC 60364-4-443	
Bemessungsleistung	Die Steuerung ist auf die Bemessungsleistung des Motors ausgelegt, siehe Elektrische Daten Drehantriebe/ Schwenkantriebe	
Leistungsteil	Standard:	Wendeschnütze (mechanisch und elektrisch verriegelt) für AUMA Leistungsklasse A1/A2
	Optionen:	Wendeschnütze (mechanisch und elektrisch verriegelt) für AUMA Leistungsklasse A3 Thyristor-Wendeeinheit für Netzspannungen bis 500 V AC (empfohlen für Regelantriebe) für AUMA Leistungsklassen B1, B2 und B3
Die Wendeschnütze sind für eine Lebensdauer von 2 Millionen Schaltspielen ausgelegt. Für Anwendungsfälle mit hoher Schalthäufigkeit empfehlen wir den Einsatz von Thyristor-Wendeeinheiten. Zuordnung der AUMA Leistungsklassen siehe Elektrische Daten Dreh- bzw. Schwenkantriebe.		
Ansteuerung und Rückmeldungen	Über Foundation Fieldbus H1 Schnittstelle	
Feldbus-Schnittstelle mit zusätzlichen Eingangssignalen (Option)	<ul style="list-style-type: none"> • 2 freie analoge Eingänge (0/4 – 20 mA), 4 freie digitale Eingänge <ul style="list-style-type: none"> - Signalübertragung erfolgt über die Feldbus-Schnittstelle • Eingänge MODE, ZU, AUF, HALT, NOT, I/O Interface mit 0/4 – 20 mA Eingang für Stellungs-Sollwert <ul style="list-style-type: none"> - Steuereingänge AUF, HALT, ZU, NOT - I/O Interface zur Wahl der Ansteuerungsart (Feldbus oder zusätzliche Eingangssignale) - MODE zur Wahl zwischen Steuerbetrieb (AUF, HALT, ZU) und Regelbetrieb (0/4 – 20 mA Stellungs-Sollwert) 	
Spannungs- und Stromwerte der optionalen Zusatzeingänge	Standard:	24 V DC, Stromaufnahme: ca. 10 mA pro Eingang

Spannungs- und Stromwerte der optionalen Zusatzeingänge	Optionen:	48 V DC, Stromaufnahme: ca. 7 mA pro Eingang 60 V DC, Stromaufnahme: ca. 9 mA pro Eingang 115 V DC, Stromaufnahme: ca. 15 mA pro Eingang 115 V AC, Stromaufnahme: ca. 15 mA pro Eingang
	Alle Eingangssignale müssen mit dem gleichen Potential gespeist werden.	
Zustandsmeldungen	Über Foundation Fieldbus H1 Schnittstelle	
Feldbus-Schnittstelle mit zusätzlichen Ausgangssignalen (Option)	Zusätzliche Ausgangssignale (nur in Verbindung mit zusätzlichen Eingangssignalen verfügbar) Binäre Ausgangssignale <ul style="list-style-type: none"> • 6 programmierbare Melderelais <ul style="list-style-type: none"> - 5 potentialfreie Schließer-Kontakte mit gemeinsamem Bezugspotential, max. 250 V AC, 1 A (ohmsche Last) Standardbelegung: Endlage ZU, Endlage AUF, Wahlschalter FERN, Drehmomentfehler ZU, Drehmomentfehler AUF - 1 potentialfreier Wechsler-Kontakt, max. 250 V AC, 5 A (ohmsche Last) Standardbelegung: Sammelstörmeldung (Drehmomentfehler, Phasenausfall, Motorschutz angesprochen) • 6 programmierbare Melderelais <ul style="list-style-type: none"> - 5 potentialfreie Wechsler-Kontakte mit gemeinsamem Bezugspotential, max. 250 V AC, 1 A (ohmsche Last) - 1 potentialfreier Wechsler-Kontakt (max. 250 V AC, 5 A) • 6 programmierbare Melderelais <ul style="list-style-type: none"> - 6 potentialfreie Wechsler-Kontakte ohne gemeinsames Bezugspotential, max. 250 V AC, 5 A (ohmsche Last) Alle binären Ausgangssignale müssen mit dem gleichen Potential gespeist werden. Analoges Ausgangssignal zur Stellungsrückmeldung <ul style="list-style-type: none"> • Potentialgetrennte Stellungsrückmeldung 0/4 – 20 mA (Bürde max. 500 Ω) 	
Spannungsausgang	Standard:	Hilfsspannung 24 V DC, max. 100 mA zur Versorgung der Steuereingänge, potentialgetrennt gegenüber interner Spannungsversorgung
	Option:	Hilfsspannung 115 V AC, max. 30 mA zur Versorgung der Steuereingänge, potentialgetrennt gegenüber interner Spannungsversorgung Nicht möglich in Verbindung mit Kaltleiter-Auslösegerät
Redundanz (Option)	Redundante FF H1 Schnittstelle gemäß AUMA Redundanz I	
Ortssteuerstelle	Standard:	<ul style="list-style-type: none"> • Wahlschalter ORT - AUS - FERN (abschließbar in allen drei Stellungen) • Drucktaster AUF, STOP, ZU, RESET <ul style="list-style-type: none"> - Lokaler Halt Der Stellantrieb kann bei Wahlschalter in Stellung FERN über den Drucktaster Stop der Ortssteuerstelle gestoppt werden. Ab Werk nicht aktiviert. • 6 Meldeleuchten: <ul style="list-style-type: none"> - Endlagen und Laufanzeige ZU (gelb), Drehmomentfehler ZU (rot), Motorschutz angesprochen (rot), Drehmomentfehler AUF (rot), Endlage und Laufanzeige AUF (grün), Bluetooth (blau) • grafisches LC Display, beleuchtet
	Option:	<ul style="list-style-type: none"> • Sonderfarben für die 5 Meldeleuchten: <ul style="list-style-type: none"> - Endlage ZU (grün), Drehmomentfehler ZU (blau), Drehmomentfehler AUF (gelb), Motorschutz angesprochen (violett), Endlage AUF (rot)
Bluetooth Kommunikationsschnittstelle	Bluetooth Klasse II Chip, Version 2.0 mit einer Reichweite von bis zu 10 m in industrieller Umgebung. Unterstützt das Bluetooth-Profil SPP (Serial Port Profile). Parametrierprogramm: AUMA ToolSuite, Inbetriebnahme- und Diagnosewerkzeug für Windows basierte PCs, PDAs und Smartphones	
Anwendungsfunktionen	<ul style="list-style-type: none"> • Abschaltart einstellbar <ul style="list-style-type: none"> - weg- oder drehmomentabhängig für Endlage AUF und Endlage ZU • Anfahrüberbrückung, einstellbar bis 5 Sekunden (keine Drehmomentüberwachung während der Anfahrzeit) • Taktbeginn/Taktende/Lauf- und Pausenzeit (1 bis 1 800 Sekunden) unabhängig für Richtung AUF/ZU einstellbar • 8 beliebige Zwischenstellungen zwischen 0 und 100 %, Reaktion und Meldeverhalten parametrierbar • Stellungenregler: <ul style="list-style-type: none"> - Stellungen-Sollwert über Feldbus-Schnittstelle - Automatische Anpassung des Totbandes (adaptives Verhalten wählbar) - Umschaltung zwischen Steuerbetrieb (AUF - ZU) und Regelbetrieb über Foundation Fieldbus Funktionsblöcke 	

Durch die Weiterentwicklung bedingte Änderungen bleiben vorbehalten. Mit Erscheinen dieses Dokuments verlieren frühere Ausgaben ihre Gültigkeit.

Technische Daten Stellantriebs-Steuerung

Sicherheitsfunktionen	<ul style="list-style-type: none"> • NOT Fahrt, Verhalten programmierbar <ul style="list-style-type: none"> - Digitaler Eingang low aktiv (Option), oder über Feldbus-Schnittstelle - Reaktion wählbar: Stop, Fahre in Endlage ZU, Fahre in Endlage AUF, Fahre in Zwischenstellung - Drehmomentüberwachung bei NOT-Fahrt überbrückbar - Thermoschutz bei NOT-Fahrt überbrückbar (nur in Verbindung mit Thermoschalter im Stellantrieb, nicht mit Kaltleiter) • Freigabe der Ortssteuerstelle über die Feldbus-Schnittstelle. Damit kann die Bedienung des Antriebs über die Drucktaster der Ortssteuerstelle freigegeben oder gesperrt werden • Lokaler Halt <ul style="list-style-type: none"> - Der Stellantrieb kann bei Wahlschalter in Stellung FERN über den Drucktaster Stop der Ortssteuerstelle gestoppt werden. Ab Werk nicht aktiviert. • NOT Halt Taster (rastend), unterbricht unabhängig von der Wahlschalterstellung den elektrischen Betrieb • Interlock, Freigabe der Fahrbefehle AUF bzw. ZU über die Feldbus-Schnittstelle 	
Überwachungsfunktionen	<ul style="list-style-type: none"> • Überlastschutz der Armatur (einstellbar), führt zur Abschaltung und erzeugt Fehlermeldung • Überwachung der Motortemperatur (Thermoüberwachung), führt zur Abschaltung und erzeugt Fehlermeldung • Überwachung der Heizung im Stellantrieb, erzeugt Warmmeldung • Überwachung der zulässigen Einschaltdauer und Schalzhäufigkeit (einstellbar), erzeugt Warmmeldung • Stellzeitüberwachung (einstellbar), erzeugt Warmmeldung • Phasenausfallüberwachung, führt zur Abschaltung und erzeugt Fehlermeldung • Automatische Drehrichtungskorrektur bei falscher Phasenfolge (Drehstrom) 	
Diagnosefunktionen	<ul style="list-style-type: none"> • Elektronischer Gerätepass mit Bestell- und Produktdaten • Betriebsdatenerfassung: Jeweils ein rücksetzbarer Zähler und ein Lebensdauerzähler für: <ul style="list-style-type: none"> - Motorlaufzeit, Schaltspiele, drehmomentabhängige Abschaltungen in Endlage ZU, wegababhängige Abschaltungen in Endlage ZU, drehmomentabhängige Abschaltungen in Endlage AUF, wegababhängige Abschaltungen in Endlage AUF, Drehmomentfehler ZU, Drehmomentfehler AUF, Motorschutzabschaltungen • Zeitgestempelttes Ereignisprotokoll mit Einstell-, Betriebs- und Fehlerhistorie: <ul style="list-style-type: none"> - Statussignale nach NAMUR Empfehlung NE 107: "Ausfall", "Funktionskontrolle", "Außerhalb der Spezifikation", "Wartungsbedarf" • Drehmomentkurven <ul style="list-style-type: none"> - 3 Drehmomentkurven (Drehmoment-Stellweg-Kennlinie) für die Öffnungs- und Schließrichtung getrennt speicherbar. Die gespeicherten Drehmomentkurven können auf dem Display dargestellt werden. 	
Motorschutzauswertung	Standard:	<ul style="list-style-type: none"> • Überwachung der Motortemperatur in Verbindung mit Thermoschaltern im Stellantriebsmotor
	Optionen:	<ul style="list-style-type: none"> • Thermisches Überstromrelais in der Steuerung in Verbindung mit Thermoschaltern im Stellantrieb • Kaltleiter-Auslösegerät in Verbindung mit Kaltleitern im Stellantriebsmotor
Überspannungsschutz (Option)	Schutz der Antriebs- und Steuerungselektronik vor Überspannungen auf den Feldbus-Leitungen bis 4 kV	
Elektroanschluss	Standard:	AUMA Rundsteckverbinder mit Schraubanschluss
	Optionen:	<ul style="list-style-type: none"> • Klemmen oder Crimpanschluss • Steuerstecker mit Goldauflage (Buchsen und Stecker)
Gewinde für Kabeleinführungen	Standard:	Metrische Gewinde
	Optionen:	Pg-Gewinde, NPT-Gewinde, G-Gewinde
Schaltplan (Grundausführung)	TPCAF000-1A1-A000 TPA00R1AA-0A1-000	

Zusätzlich bei Ausführung mit MWG im Stellantrieb

Einstellung von Weg- und Drehmomentschaltung über die Ortssteuerstelle

Drehmomentrückmeldung	Über Foundation Fieldbus Potentialgetrennter Analogausgang 0/4 – 20 mA (Bürde max. 500 Ω), Option, nur in Verbindung mit Melderelais möglich.
-----------------------	--

Einstellungen/Programmierung der Foundation Fieldbus Schnittstelle

Einstellung der Foundation Fieldbus Adresse	Die Einstellung der Adresse erfolgt über Foundation Fieldbus unter Verwendung der hierfür vorgesehener System Management Dienste und einer Konfigurations-Software für Foundation Fieldbus (z.B. NI-FBUS)
Konfigurierbare Rückmeldung	Die Rückmeldungen der Analoge Input (AI) und Discrete Input (DI) Funktionsblöcke können entsprechend den Anforderungen mit Hilfe der Channels und der zugehörigen Transducer Blöcke konfiguriert werden. Die Konfiguration erfolgt über Foundation Fieldbus unter Verwendung der Gerätebeschreibung und einer Konfigurations-Software für Foundation Fieldbus (z.B. NI-FBUS)

Durch die Weiterentwicklung bedingte Änderungen bleiben vorbehalten. Mit Erscheinen dieses Dokuments verlieren frühere Ausgaben ihre Gültigkeit.

Foundation Fieldbus

Technische Daten Stellantriebs-Steuerung

Parametrierung der AUMATIC Anwenderfunktionen	Die Parametrierung von Anwenderfunktionen (z.B. Taktbetrieb, Zwischenstellungen,...) der AUMATIC kann entweder über das Display der AUMATIC erfolgen oder über Foundation Fieldbus unter Verwendung der AUMATIC Gerätebeschreibung und einer Konfigurations-Software für Foundation Fieldbus (z.B. NI-FBUS)
---	---

Allgemeine Daten der Foundation Fieldbus Schnittstelle	
Kommunikationsprotokoll	Foundation Fieldbus H1 (31,25 kbit/s) gemäß IEC 61158 und IEC 61784-1
Physical Layer	Separate Versorgung, Standard-Datenübertragung
Netzwerk-Topologie	Linien-, Stern- und Baumstrukturen (Stammleitung kombiniert mit Stichleitungen) werden unterstützt. Die AC 01.2 interne Stichleitungslänge beträgt 0,27 m.
Übertragsmedium	Zweiadrige Kupferleitung mit Datenübertragung und Spannungsversorgung auf dem gleichen Leitungspaar gemäß: <ul style="list-style-type: none"> ISA S50.02-1992 ISA Physical Layer Standard bzw. IEC 61158-2:2000 (ed. 2.0), Fieldbus standard for use in industrial control systems, Part 2: Physical Layer specification and service definition Empfehlung: Verwendung des Leitungstyps A (geschirmt und verdreht)
Foundation Fieldbus Stromaufnahme	ca. 13 mA bei +24 V DC
Foundation Fieldbus Übertragungsrage	31,25 kBit/s
Leitungslänge	Max. 1 900 m (nur bei Verwendung des empfohlenen Leitungstyps A); mit Repeatern (max. 4 Stk.) erweiterbar bis max. 9,5 km
Anzahl von Geräten	<ul style="list-style-type: none"> Max. 32 Geräte pro Segment; insgesamt sind max. 240 Geräte adressierbar Typische Geräteanzahl: ca. 6 – 15 Geräte pro Segment
Kommunikationsdienste	<ul style="list-style-type: none"> Publisher/Subscriber Kommunikation zur Übertragung von Prozessdaten Client/Server Kommunikation zur Parametrierung und Konfiguration Report Distribution zur Übertragung von Alarmen
Unterstützte Foundation Fieldbus Funktionen	Die AC 01.2 ist ein Link Master Gerät. Link Master Geräte können die Link Active Scheduler Funktion (LAS) zur Koordination der Buskommunikation übernehmen.
Fehlertoleranter Anschluss	Die AC 01.2 bietet eine automatische Erkennung und Korrektur der Polarität der Foundation-Fieldbus-Leitung.

Funktionsblöcke der AUMATIC Foundation Fieldbus Schnittstelle	
Funktionsblöcke für Ausgangssignale	<ul style="list-style-type: none"> 8 Discrete Output (DO) Funktionsblöcke für diskrete Ausgangssignale, z.B.: <ul style="list-style-type: none"> AUF, HALT, ZU RESET NOT Interlock AUF/ZU Freigabe Ort Zwischenstellungen Digitale Kundenausgänge 2 Analog Output (AO) Funktionsblöcke für analoge Ausgangssignale, z.B.: <ul style="list-style-type: none"> Sollposition analoge Kundenausgänge
Funktionsblöcke für Eingangssignale	<ul style="list-style-type: none"> 10 Discrete Input (DI) Funktionsblöcke für diskrete Rückmeldungen, z.B.: <ul style="list-style-type: none"> Endlage AUF/ZU Wahlschalter in Stellung ORT/FERN Laufanzeige (richtungsabhängig) Drehmomentschalter AUF, ZU Wegschalter AUF, ZU Manuelle Betätigung durch Handrad oder Ortssteuerstelle Zwischenstellungen Digitale Kundeneingänge 4 Analog Input (AI) Funktionsblöcke für analoge Rückmeldung, z.B.: <ul style="list-style-type: none"> Istposition Drehmoment Analoge 0 – 20 mA Kundeneingänge

Weitere Funktionsblöcke	<ul style="list-style-type: none"> • 1 Signal Characterizer Funktionsblock (SC) zur Umwandlung von analogen Signalen • 1 Input Selector (IS) Funktionsblock für die Auswahl von analogen Eingangssignalen • 1 Prozessregler (PID) Block als Funktionsblock für Regelanwendungen • Ressource Block (RB) zur Definition der charakteristischen Foundation Fieldbus Gerätedaten • 4 Transducer-Blöcke (AOTB, DOTB, AITB, DITB) als Verbindungsblöcke der diskreten und analogen Ein- und Ausgangssignale • 1 Transducer Block (PTB) als Verbindungsblock zur Ansteuerung • 1 Transducer Block (AUMACTB) zur Konfiguration und Parametrierung • 1 Transducer Block (AUMADTB) zur Überwachung und Diagnose
-------------------------	---

Besonderheiten der AUMATIC Foundation Fieldbus Schnittstelle

Hersteller ID	0A01FF
Geräte Typ	0x0001
Geräte Revision	0x01
Geräte ID	0A01FF0001-(Werknummer der AC.2-x)-(Seriennummer FF Modul)
Baudrate	31,25 kbit/s
Polarität	Keine Polarität (automatische Polaritätserkennung und -korrektur)

Segmentinformation

Standard	FF H1
Link master (LAS) Funktion	Ja
Stromverbrauch	13 mA
FF Anschlussstrom	< 20 mA
Gerätespannung min/max	9 – 32 V DC
FF Kapazität	< 5 nF
FF Induktivität	< 10 µH
Jitter Toleranzbereich	< ±8 µs
Min. Sendepiegel (Vp-t-p)	> 0,75 V
Verfügbare Server VCRs	23
Verfügbare Source VCRs	23
Verfügbare Publisher VCR	23
Verfügbare Subscriber VCRs	23
DD revision	0x01
CFF revision	010101
ITK revision	6.0.1

Verfügbare Channels

Analog Output (AO) Funktionsblöcke	0, 1, 3, 20, 21
Discrete Output (DO) Funktionsblöcke	0, 2, 4 – 19
Analog Input (AI) Funktionsblöcke	3, 4, 5, 6
Discrete Input (DI) Funktionsblöcke	0, 22 – 66, 71

Anzahl der Funktionsblöcke mit ihren jeweiligen Ausführzeiten [ms]

8 Discrete Output (DO) Funktionsblöcke	30
2 Analog Output (AO) Funktionsblöcke	30
10 Discrete Input (DI) Funktionsblöcke	20
4 Analog Input (AI) Funktionsblöcke	30
1 Signal Characterizer (SC) Funktionsblock	40
1 Input Selector (IS) Funktionsblock	30
1 Proportional/Integral/Differential (PID) Funktionsblock	40

Einsatzbedingungen	
Verwendung	Verwendung in Innenräumen und im Außenbereich zulässig
Einbaulage	Beliebig
Aufstellungshöhe	≤ 2 000 m über NN > 2 000 m über NN, Rücksprache im Werk erforderlich
Umgebungstemperatur	Standard: –25 °C bis +70 °C
	Optionen: –60 °C bis +60 °C, Extrem-Tieftemperatur-Ausführung inkl. Heizsystem Tieftemperatur-Ausführungen inklusive Heizsystem zum Anschluss an externe Spannungsversorgung 230 V AC oder 115 V AC.
Luftfeuchte	Bis 100 % relative Luftfeuchte über den gesamten zulässigen Temperaturbereich
Schutzart nach EN 60529	Standard: IP 68 mit AUMA Drehstrommotor/Wechselstrommotor Bei Sondermotoren abweichende Schutzart: siehe Typenschild
	Option: DS Anschlussraum zusätzlich gegen Innenraum abgedichtet (double sealed)
	Die Schutzart IP 68 erfüllt gemäß AUMA-Festlegung folgende Anforderungen: <ul style="list-style-type: none"> • Wassertiefe: maximal 8 m Wassersäule • Dauer der Überflutung durch Wasser: maximal 96 Stunden • Während der Überflutung bis zu 10 Betätigungen Regelbetrieb ist während einer Überflutung nicht möglich.
Verschmutzungsgrad	Verschmutzungsgrad 4 (im geschlossenen Zustand)
Schwingungsfestigkeit nach IEC 60068-2-6	1 g, für 10 bis 200 Hz Beständig gegen Schwingungen und Vibrationen beim Anfahren bzw. bei Störungen der Anlage. Eine Dauerfestigkeit kann daraus nicht abgeleitet werden. Gilt nicht in Kombination mit Getrieben.
Korrosionsschutz	Standard: KS Geeignet zur Aufstellung in Industrieanlagen, in Wasser- oder Kraftwerken bei gering belasteter Atmosphäre sowie zur Aufstellung in gelegentlich oder ständig belasteter Atmosphäre mit mäßiger Schadstoff-Konzentration (z.B. in Klärwerken, chemische Industrie)
	Option: KX Geeignet zur Aufstellung in extrem belasteter Atmosphäre mit hoher Luftfeuchtigkeit und starker Schadstoff-Konzentration
Decklack	Pulverlack Zweikomponentenfarbe mit Eisenglimmer
Farbe	Standard: AUMA silbergrau (ähnlich RAL 7037)
	Option: Andere Farbtöne sind nach Rücksprache möglich

Zubehör	
Wandhalter	Befestigung der AC 01.2 getrennt vom Stellantrieb, einschließlich Steckverbinder. Verbindungsleitung auf Anfrage. Empfohlen bei hohen Umgebungstemperaturen, erschwerter Zugänglichkeit oder wenn im Betrieb starke Schwingungen auftreten. Die Leitungslänge zwischen Stellantrieb und AC 01.2 beträgt max. 100 m. Nicht geeignet für die Ausführung mit Potentiometer im Stellantrieb. Anstelle des Potentiometers ist ein RWG im Stellantrieb vorzusehen. Leitungslänge bei Ausführung Non-Intrusive mit MWG im Stellantrieb max. 100 m. Erfordert separate Datenleitung für MWG.
Parametriertprogramm für PC	AUMA ToolSuite

Sonstiges	
Gewicht	ca. 7 kg (mit AUMA Rundsteckverbinder)
EU-Richtlinien	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV): (2004/108/EG) Niederspannungsrichtlinie: (2006/95/EG) Maschinenrichtlinie: (2006/42/EG)
Referenzunterlagen	Produkt-Beschreibung Elektrische Drehantriebe mit integrierter Steuerung SA 07.2 – SA 16.2/SA 25.1 – SA 48.1 mit AM 01.1/2.1 und AC 01.2 Produkt-Beschreibung Elektrische Schwenkantriebe mit integrierter Steuerung SG 05.1 – SG 12.1 mit AM 01.1 und AC 01.2 Maßblatt Drehantriebe mit integrierter Steuerung AUMATIC Maßblatt Schwenkantriebe mit integrierter Steuerung AUMATIC