




MECHANISMS

CBR 24 PLUS

Antriebe · Mécanismes · Mecanismos · Meccanismi

invertergesteuert

		3 kW - 230 V			6 kW - 230 V			10 kVA - 400 V			kW
		m/min		kg	m/min		kg	m/min		kg	
Hoisting · Heben · Levage · Elevación · Sollevamento		▲	▼	2000	▲	▼	2000	▲	▼	2000	5,5
		4	4	2000	4	4	2000	4	4	2000	
		8	18	2000	16	18	2000	18	18	2000	
		16	36	750	28	36	750	36	36	750	
Trolleying · Katzfahren · Distribution · Distribución · Distribuzione		11 → 30		-	11 → 30		-	11 → 30		-	1,8
Slewing · Schwenken · Orientation · Orientación · Rotazione		0,2 → 0,9 tr/min - U/min - rpm									15 Nm
Erection · Montage · Montaje · Montaggio											1,8
Completion ballast · Gegenballast Beton · Lest d'appoint · Lastre de finalización · Zavorra di completamento											8460 kg
Crane weight (Base ballast included) · Kranegewicht (inkl. Grundballast) · Poids de la grue (Lest de base incluse) · Peso della gru (L'astre de base inclusa) · Peso gru (Zavorra di base inclusa)											9300 kg

Der elektrische Anschluss

Der elektrische Anschluss darf nur von einem Elektroinstallateur oder einer fachlich gleichgestellten Person ausgeführt werden.

Benötigt wird eine CEE-Steckdose 5x32A mit einer Absicherung durch einen LS-Schalter, Typ C, max. 32A.

Nach Din VDE U100-410 ist ein allstromsensitiver FI-Schutzschalter (RCD) Typ B oder B+ vorzusehen. Nennstrom min.: 40A – Fehlerstrom max.: 30mA (z.B. Fa. Döpke – GFS4B-SK)

Die Anschlussleitung muss mindestens als eine schwere Gummischlauchleitung ausgeführt sein, z.B. H07RNF.

Spannung	400V ± 6% Drehstrom 50Hz
Anschlussleitung	10kVA
Kurzschlussstrom	≤ 10kA
Steckdose	32A
Stromversorgungskabel	H07 RN-F 5G4
Mindestquerschnitt:	bis 25m – 4mm
	25m - 50m – 6mm
	ab 50m – 8mm

Hinweis: Der Kabelquerschnitt ist so zu bemessen, dass die Spannung an der Kranschalttafel auch unter erschwerten Einsatzbedingungen keinesfalls unter 360V abfällt. Andernfalls muss der Kabelquerschnitt entsprechend erhöht werden.

Die Unterbrechung der Hub- und Senk- bzw. der Fahr- und Schwenkbewegungen der Laufkatze erfolgt stufenweise innerhalb eines vorgegebenen Zeitintervalls und wird durch einen Inverter gesteuert; die mechanische Bremse spricht erst nach dem Anhalten der Bewegungen an.