




invertergesteuert

		m/min			kg			kW								
		0 → 6	6 → 23	23 → 46	2000	2000	1000	0 → 3	3 → 11,5	11,5 → 23	4000	4000	2000	8,8	8,8	
Hoisting · Heben · Levage · Elevación · Sollevamento																
Trolleying · Katzfahren · Distribution · Distribución · Distribuzione		0 → 16 → 46						3			0 → 16 → 46			3		
Slewing · Schwenken · Orientation · Orientación · Rotazione								0 → 0,2 → 0,8 tr/min · U/min · rpm						60 Nm		
Erection · Montage · Montage · Montaje · Montaggio														2,2		
Power requirements · Anschlußwert · Puissance électrique nécessaire · Potencia eléctrica necesaria · Potenza elettrica necessaria														20 kVA		
Main supply · Netzstrom · Réseau · Alimentación · Rete elettrica														400 V · 50 Hz		
Completion ballast · Gegenballast Beton · Lest d'appoint · Lastre de finalización · Zavorra di completamento														20620 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)														20930 kg		

ELEKTRISCHER ANSCHLUSS

Der elektrische Anschluss darf nur von Fachelektrikern in Übereinstimmung mit den geltenden Bestimmungen ausgeführt werden.

Vor dem Stromversorgungskabel muss ein Fehlerstromschutzschalter der Klasse B, ausgelegt für 50 A, mit thermomagnetischen Auslösern und Auslösekennlinie des Typs C installiert werden.

Spannung	400 V ± 6%, Drehstrom, 50 Hz
Anschlussleistung	20 kVA
Kurzschlussstrom	≤ 10 kA
Steckdose	32 A
Stromversorgungskabel:	Mindestschutzgrad 07
	Mindestquerschnitt 6 mm ²
	(z.B.: H07 VVF - 4G6)

HINWEIS: Der Kabelquerschnitt ist so zu bemessen, dass die Spannung auf der Kranschalttafel auch unter erschwerten Einsatzbedingungen keinesfalls unter 360 V 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.