



## Elektro-Schwenkspanner

Flansch oben, Positions- und Spannkraftkontrolle, IO-Link-Anschluss optional  
 Gleichspannung 24 V, minimaler Energiebedarf



### Einsatz

Elektro-Schwenkspanner werden zum Spannen oder Halten von Teilen eingesetzt,  
 - wenn die Spann- oder Haltepunkte beim Be- und Entladen der Vorrichtung frei sein sollen  
 - wenn bei automatisierten Anlagen eine erweiterte Funktionalität erforderlich ist  
 - wenn Spannelemente einzeln angesteuert werden sollen  
 - wo die Spannkraft auch nach Trennung von der Energiezufuhr erhalten bleiben soll

Elektro-Schwenkspanner sind deshalb besonders geeignet für:

- Verpackungsindustrie
- Prüf- und Testsysteme
- Sondermaschinen
- Montageeinrichtungen und Robotik
- Vollautomatische Fertigungssysteme
- Spannvorrichtungen mit Werkstückwechsel über Handlingsysteme

### Beschreibung

Der Elektro-Schwenkspanner wird von einem verschleißfreien bürstenlosen Gleichstrommotor angetrieben. Die Motordrehzahl wird über das Getriebe und eine Gewindespindel in die Schwenk- und Hubbewegung der Kolbenstange umgewandelt. Dabei benötigt die Schwenkung des Spanneisens um 180° nur einen Axialhub von 3 mm.

Wenn das Spanneisen beim Schwenken mit einem Werkstück kollidiert, ist die Mechanik gegen Überlastung geschützt. Der Gleichstrommotor wird sofort automatisch abgeschaltet. Beim Entspannen schwenkt das Spanneisen immer wieder in die Ausgangsstellung zurück.

### Integrierte Steuerung

Die elektronische Steuerung für den Gleichstrommotor ist auf einer Platine im Gehäuse des Elektro-Schwenkspanners untergebracht.

### Elektrischer Anschluss

Stromversorgung und Signalaustausch zur externen Steuerung werden durch zwei kurze Kabel mit Steckverbindern übertragen. Für den kundenseitigen Anschluss stehen Kabel Dosen zur Verfügung (siehe Anschlusszubehör).

### Ungefährliche Berührungsspannung

Die verwendete Gleichspannung 24 V gilt als „Kleinspannung“ und ist damit für Menschen bei Berührung ungefährlich.

### Vorteile

- Hohe Spannkraft
- Spannkraft einstellbar
- Spannkraftkontrolle
- Einzel- oder gemeinsam ansteuerbar
- Hohe Betriebssicherheit durch selbsthemmenden Spindeltrieb
- Mechanisch nachsetzend durch Tellerfedern
- Schwenkwinkel bis 180° lieferbar
- Überlastsicherung bei Kollision mit dem Spanneisen
- Elektrische Positionskontrolle und umfangreiche Eigenkontrolle mit Diagnosemöglichkeit
- Spannwegabfrage möglich
- Kleinspannung 24 V
- Leckagefrei
- Wartungsfrei (500 000 Zyklen)
- Schutzart IP67

### Stromversorgung

Für Motor und elektronische Steuerung ist eine Gleichspannung von 24 V mit einer Restwelligkeit von max. 10% erforderlich.

Für den Gleichstrommotor empfehlen wir die Verwendung eines Schaltnetzteils mit einem Stromausgang entsprechend der Angaben in den technischen Daten pro angeschlossenen Schwenkspanner. Bei gleichzeitiger Betätigung mehrerer Schwenkspanner muss die Leistung entsprechend vergrößert werden. Die elektronische Steuerung soll von einem separaten Netzteil (24 V DC / 100 mA) versorgt werden.

### Einstellungen

Nach Entfernen der Abdeckhaube können auf der Steuerplatine folgende Einstellungen vorgenommen werden:

- Spannkraft
- Schwenkgeschwindigkeit
- Kompensation der Spanneisenelastizität

Die Spannkraft kann auch extern über einen Analogeingang eingestellt werden.

### Wichtige Hinweise

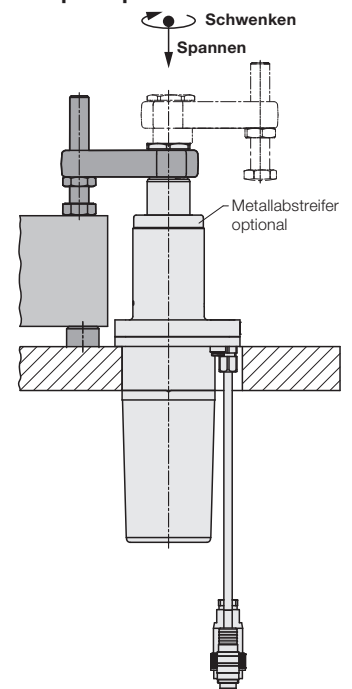
Elektro-Schwenkspanner sind ausschließlich zum Spannen oder Halten von Werkstücken im industriellen Gebrauch vorgesehen. Sie können sehr hohe Spannkraften erzeugen. Das Werkstück, die Vorrichtung oder die Maschine müssen diese Kräfte aufnehmen können. Im Wirkungsbereich von Kolbenstange und Spanneisen besteht Quetschgefahr.

Der Hersteller der Vorrichtung oder Maschine ist verpflichtet, wirksame Schutzmaßnahmen vorzusehen. Beim Be- und Entladen der Vorrichtung und beim Spannvorgang ist eine Kollision mit dem Spanneisen zu vermeiden.

Für das Positionieren von Werkstücken ist die zulässige Verschiebekraft nach Diagramm auf Seite 4 zu beachten.

Wenn die Gefahr besteht, dass Flüssigkeit in den Elektro-Schwenkspanner eindringt, muss am Belüftungsanschluss G 1/8 die Verschlusschraube entfernt und ein Belüftungsschlauch angeschlossen werden. Das andere Ende wird zu einer absolut trockenen Stelle verlegt. Empfehlenswert ist die Anlage von trockener Sperrluft mit 0,2 bar.

### Funktionsprinzip



### Funktionskontrollen

#### Entspannt

- Spanneisen in Ausgangsstellung und Entspannvorgang abgeschlossen

#### Gespannt

- Spanneisen im Spannungsbereich und eingestellte Spannkraft erreicht
- Spannwegabfrage über Ausgangssignal möglich

#### Diagnosemöglichkeit

- Umfangreiche Überprüfung auf fehlerhafte Zustände
- Signalisierung durch Fehlercode (Blinksignal) intern auf Steuerplatine oder durch externes Schnittstellensignal
- Fehlermeldungen können zurückgesetzt werden
- Revisionsanzeige nach 500 000 Zyklen

Eine vollständige Beschreibung finden Sie in der mitgelieferten Betriebsanleitung.

Use **IO-Link**  
 Universal · Smart · Easy

Optional mit Kabel und 4-poligem Stecker zum Anschluss an einen IO-Link-Master. Über diese Schnittstelle werden Befehle und Informationen zwischen Elektro-Schwenkspanner und einer übergeordneten Steuerung ausgetauscht.

### Vorteile

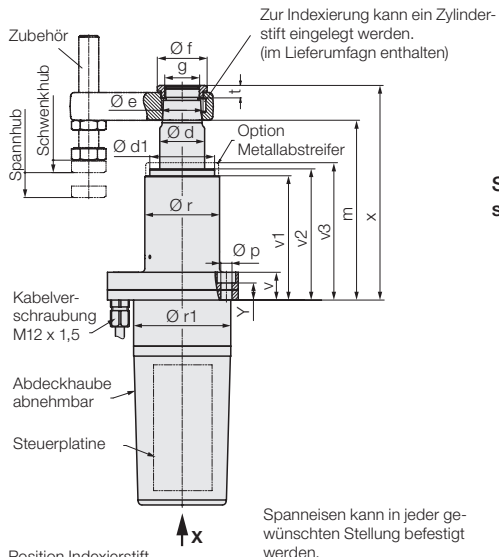
- Reduzierter Verkabelungsaufwand
- Vereinfachte Inbetriebnahme
- Umfangreichere Diagnosemöglichkeiten
- Störsicherheit durch digitale Signalübertragung
- Alle Einstellungen können komfortabel über die IO-Link Schnittstelle erfolgen

### Technische Information

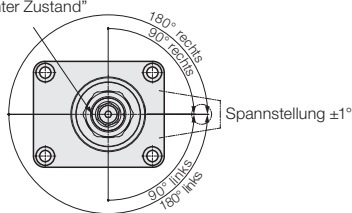
Weitere Informationen zur Anwendung und Betriebsbedingungen sind auf Anfrage erhältlich.

# Abmessungen Technische Daten

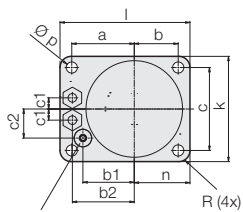
Ausgangsstellung für 180° Schwenkwinkel



Position Indexierstift „gespannter Zustand“

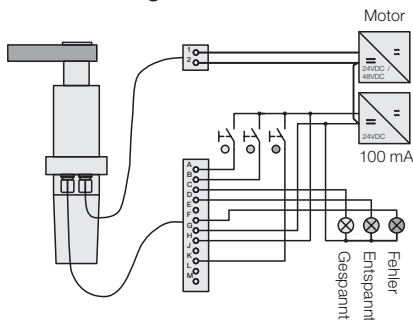


Ansicht X



Belüftungsschraube bzw. Sperrluftanschluss  
1833 = M5  
1835 = G ½

## Anschlussbeispiele Minimale Konfiguration



Versorgungsspannung 24 VDC Motor

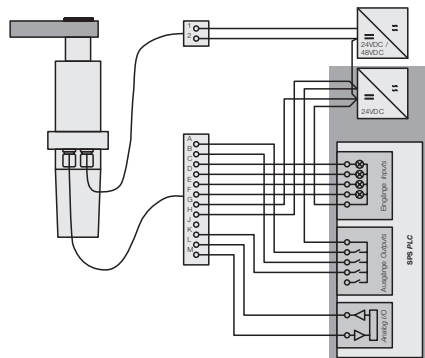
- +24 VDC
- GND (Masse)

Steuerleitung

### Pin Funktion

- A Befehl Spannen
- B Befehl Entspannen
- C Meldung Gespannt
- D Meldung Entspannt
- F Meldung Fehlercode
- K Befehl Fehler Reset

## Speicherprogrammierbare Steuerung SPS



Versorgungsspannung 24 VDC Motor

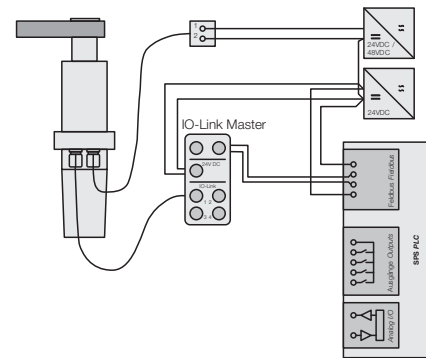
- +24 VDC
- GND (Masse)

Steuerleitung

### Pin Funktion

- A Befehl Spannen
- B Befehl Entspannen
- C Meldung Gespannt
- D Meldung Entspannt
- E Meldung Zyklenzahl
- F Meldung Fehlercode
- G GND (Masse)
- H +24 VDC (Steuerung)
- K Befehl Fehler Reset
- L Analog-Eingang Spannkraft (0–10 V)
- M Analog-Ausgang Spannweg (0–10 V)

## IO-Link Anschluss



IO-Link-Anschluss

Versorgungsspannung 24 VDC Motor

- +24 VDC
- GND (Masse)

Steuerleitung

- +24 VDC
- GND (Masse)
- C/Q IO-Link

**IO-Link-Anschluss**  
183X XXXX XXX0I  
183X XXXX XXXMI

183X XXXX XXX  
183X XXXX XXXM

Mutter im Lieferumfang enthalten  
Ersatz-Mutter siehe Seite 5

Option  
M Metallabstreifer

Spannisen  
siehe Seite 5

Kabel + Kabelstecker:  
12x0,25 mm<sup>2</sup> nach Binder Serie 425

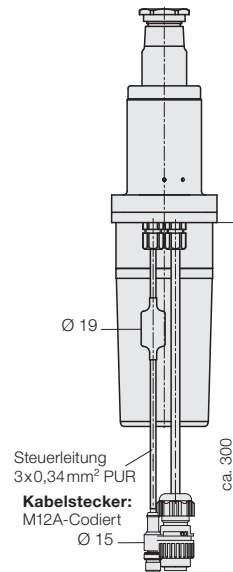
Kabel: 2x1,5 mm<sup>2</sup> (Lapp Ölflex Robust 210 schwarz)

Versorgungsspannung  
Ø 30

Kabelstecker:  
Hirschmann TYP CA3LS 3+PE

Ø 18,5

ca. 300



## Anschlusskabel

maximal zulässige Kabellänge 30 m

für Versorgung Gleichstrommotor

Leitungslänge	Leitungsquerschnitt
< 12 m	2 x 1,5 mm <sup>2</sup>
< 20 m	2 x 2,5 mm <sup>2</sup>
< 30 m	2 x 4 mm <sup>2</sup>

## Zubehör

### Steuerleitung

Kabeldose konfektionierbar 12 POL.

**Bestell-Nr. 3141992**

Kabeldose 5 m Kabel 12 POL.

**Bestell-Nr. 3823375 L 05000**

### Versorgungsleitung

Kabeldose Hirschmann CA3LD

**Bestell-Nr. 3141991**



Use **IO-Link**  
Universal · Smart · Easy

## Abmessungen Technische Daten

<b>Elektro-Schwenkspanner</b>		<b>1833</b>	<b>1835</b>
Axiale Zugkraft einstellbar	[kN]	0,9...2,7	3...9
Effektive Spannkraft	[kN]	siehe Diagramm	
Zulässige Verschiebekraft	[kN]	siehe Diagramm	
Spannhub (nutzbar)	[mm]	13	20
Schwenkhub	[mm]	4	
Gesamthub (mechanisch)	[mm]	19	26
Schwenkwinkel	[°]	0°/90°/180° *	
Spannzeit ca.	[s]	3**	
Entspannzeit ca.	[s]	3**	
Sonderspanneisen			
Max. Abstand Kolbenachse zu Spannungspunkt	[mm]	100	150
Max. Radialmoment M1	[Nm]	0,1	0,5
Max. Trägheitsmoment	[kgm <sup>2</sup> ]	0,0012	0,008
Nennspannung	[V DC]	24	
Betriebsbereich	[V DC]	22...30	
Restwelligkeit	[%]	< 10	
Max. Stromaufnahme	[A]	8	15
Leistungsbedarf im Standby ca.	[W]	1,2	
Einschaltdauer	[%]	25 (S3)	
Schutzart		IP 67	
Sperrluft max.	[bar]	0,2	
Umgebungstemperatur	[°C]	-5...+40	
Einbaulage		bevorzugt senkrecht***	
Masse ca.	[kg]	3,5	8
a	[mm]	39,5	50,5
b	[mm]	31,5	35,5
b1	[mm]	30,5	41,5
b2	[mm]	36,5	50
c	[mm]	46	67
c1	[mm]	11	9
c2	[mm]	24	23,5
Ø d	[mm]	25	36
Ø d1	[mm]	40 s7	52 s6
Ø d2	[mm]	42,8	58,5
Ø e	[mm]	23,5	33,5
f	[mm]	30	40
g	[mm]	M18×1,5	M28×1,5
h	[mm]	125,5	164,5
h1 +2	[mm]	259,7	336,9
i	[mm]	M5	M8
k	[mm]	60	85
l	[mm]	85	105
m -1	[mm]	115,2	146,4
n	[mm]	38,5	45
Ø p	[mm]	5,5	9
Ø r -0,1	[mm]	45	60
Ø r1	[mm]	55	78
t	[mm]	9	10
v	[mm]	22,3	22
v1	[mm]	79	99,5
v2	[mm]	83,6	105
v3	[mm]	88,6	110
x +2	[mm]	134,2	172,4
y	[mm]	16,6	13,5

### Bestell-Nr.

Drehrichtung 90° rechts	<b>1833A090R19XX</b>	<b>1835C090R26XX</b>
Drehrichtung 90° links	<b>1833A090L19XX</b>	<b>1835C090L26XX</b>
Drehrichtung 180° rechts	<b>1833A180R19XX</b>	<b>1835C180R26XX</b>
Drehrichtung 180° links	<b>1833A180L19XX</b>	<b>1835C180L26XX</b>
0° Grad	<b>1833A000019XX</b>	<b>1835C000026XX</b>

**XX** = Optionen

**OI** = IO-Link

**M** = Metallabstreifer

**MI** = Metallabstreifer + IO-Link

\* Andere Schwenkwinkel auf Anfrage lieferbar (min. 45°)

\*\* Weitere technische Informationen auf Anfrage erhältlich

\*\*\* Bei horizontaler Einbaulage beachten Sie bitte Seite 6

### Wichtiger Hinweis

Um eine prozesssichere Applikation zu gewährleisten, müssen alle technischen Anforderungen und Rahmenbedingungen sorgfältig geprüft werden.

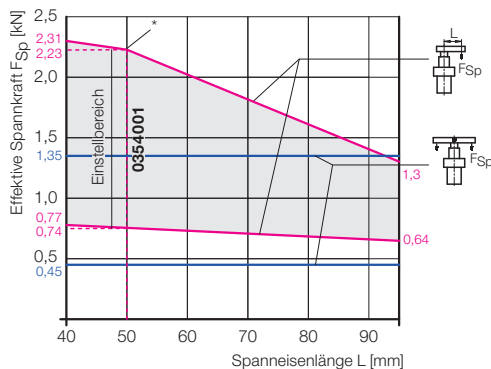
Hierzu bitte Kontakt zu unseren technischen Beratern aufnehmen (vor Ort oder direkt im Produktmanagement, Tel.: +49 6405 89456).

**Effektive Spannkraft  $F_{Sp}$  in Abhängigkeit der Spanneisenlänge L**

Die effektive Spannkraft wird mit zunehmender Spanneisenlänge kleiner. Außerdem muss bei längeren Spanneisen die Spannkraft reduziert werden, damit das zulässige Biegemoment nicht überschritten wird.

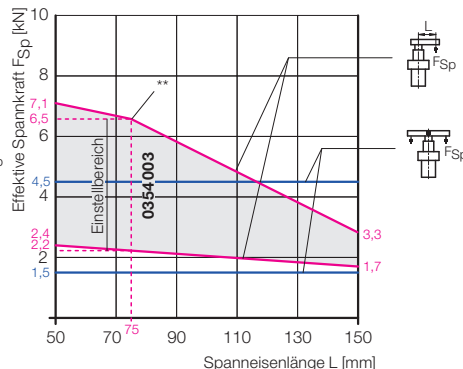
Die Einstellung der Spannkraft erfolgt auf der Steuerplatine oder extern über den analogen Eingang L. Die Werkseinstellung ist passend für das jeweilige Zubehör-Spanneisen mit Druckschraube.

1833



\* Bei Spanneisenlängen > 50 mm bitte die zulässigen Einstellparameter der effektiven Spannkraft nach Betriebsanleitung berücksichtigen.

1835



\*\* Bei Spanneisenlängen > 75 mm bitte die zulässigen Einstellparameter der effektiven Spannkraft nach Betriebsanleitung berücksichtigen.

**Beispiel**

Zubehör-Spanneisen 0354001: L = 50 mm

Nach Diagramm:

max. Spannkraft 2,2 kN  
min. Spannkraft 0,74 kN

Die Spannkraft ist stufenlos verstellbar.

**Beispiel**

Zubehör-Spanneisen 0354003: L = 75 mm

Nach Diagramm:

max. Spannkraft 6,5 kN  
min. Spannkraft 2,2 kN

Die Spannkraft ist stufenlos verstellbar.

**Zulässige Verschiebekraft  $F_V$  für das horizontale Positionieren eines Werkstücks**

Der Elektro-Schwenkspanner kann ein Werkstück noch vor Aufbau der vollen Spannkraft gegen Festpunkte schieben, also positionieren. Die zulässige Verschiebekraft ist von der eingestellten Spannkraft und der Länge des Spanneisens abhängig. Sie beträgt 15% der eingestellten Spannkraft.

Es wird ein Spanneisen mit 50 mm Achsabstand zum Spannpunkt verwendet. Der Trimmer F ist auf 9 eingestellt. Die Einstellung von Trimmer E ist für die Berechnung der Verschiebekraft nicht relevant. Nach dem Spannkraftdiagramm erhält man eine effektive Spannkraft am Spannpunkt von 2,2 kN. Die zulässige Verschiebekraft  $F_V$  beträgt damit:

$$F_V = F_{Sp} * 15\% = 2,2 \text{ kN} * 0,15 = 0,33 \text{ kN}$$

Es wird ein Spanneisen mit 75 mm Achsabstand zum Spannpunkt verwendet. Der Trimmer F ist auf 9 eingestellt. Die Einstellung von Trimmer E ist für die Berechnung der Verschiebekraft nicht relevant. Nach dem Spannkraftdiagramm erhält man eine effektive Spannkraft am Spannpunkt von 6,5 kN. Die zulässige Verschiebekraft  $F_V$  beträgt damit:

$$F_V = F_{Sp} * 15\% = 6,5 \text{ kN} * 0,15 = 0,98 \text{ kN}$$

**Beispiel**

Zubehör-Spanneisen 0354001: L = 50 mm

Nach Diagramm:

max. Spannkraft 2,2 kN  
Verschiebekraft  $F_V$  0,33 kN

Bei einem Reibungskoeffizienten  $\mu = 0,4$  reicht das für eine Werkstückmasse m:

$$m = \frac{F_V}{g * \mu} = \frac{330 \text{ N}}{9,81 * 0,4} = 84 \text{ kg}$$

**Beispiel**

Zubehör-Spanneisen 0354003: L = 75 mm

Nach Diagramm:

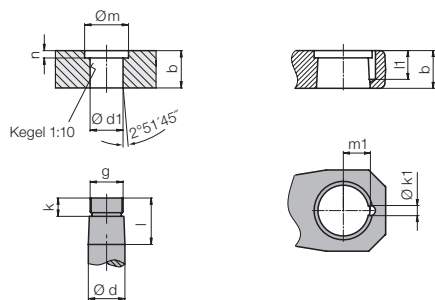
max. Spannkraft 6,5 kN  
Verschiebekraft  $F_V$  0,98 kN

Bei einem Reibungskoeffizienten  $\mu = 0,4$  reicht das für eine Werkstückmasse m:

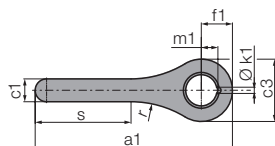
$$m = \frac{F_V}{g * \mu} = \frac{980 \text{ N}}{9,81 * 0,4} = 250 \text{ kg}$$

# Zubehör Spanneisen

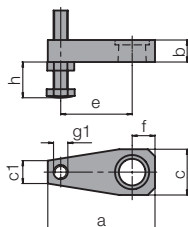
## Anschlussmaße für Sonderspanneisen und Indexierung



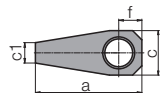
## Spanneisen-Rohling mit Indexierung



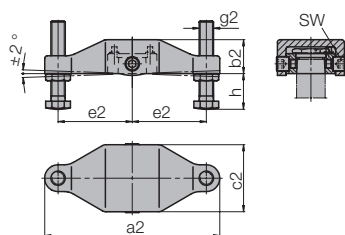
## Spanneisen ohne Indexierung Spanneisen mit Druckschraube



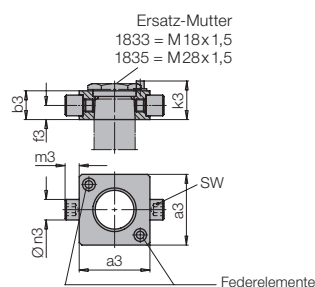
## Spanneisen ohne Gewinde g1



## Doppelspanneisen komplett mit Träger GGG 40



## Träger für Doppelspanneisen 42CrV4 vergütet



## Elektro-Schwenkspanner

		1833	1835
a	[mm]	75	115
a1	[mm]	125	190
a2	[mm]	138	196
a3 ±0,1	[mm]	43	55
b	[mm]	16	23
b2	[mm]	28,5	38
b3 ±0,1	[mm]	16	23
c	[mm]	32	48
c1	[mm]	16	22
c2	[mm]	59	75
c3	[mm]	45	60
Ø d f7	[mm]	25	32
Ø d1 +0,05	[mm]	19,8	31,85
e	[mm]	50	75
e2	[mm]	60	83
f	[mm]	16	25
f1	[mm]	22,5	30
f3	[mm]	7,5	11
g	[mm]	M18x1,5	M28x1,5
g1	[mm]	M10	M16
g2	[mm]	M10	M16
h min ... max	[mm]	10 ... 64	15 ... 79
k	[mm]	10	12
Ø k1 +0,1	[mm]	3	6
k3**	[mm]	21,5	29
l	[mm]	21	28
l1	[mm]	13	17
Ø m	[mm]	24,5	34
m1 +0,05	[mm]	9,8	16
m3	[mm]	9	11
n	[mm]	4	5
Ø n3 g6	[mm]	10	16
r	[mm]	70	100
s	[mm]	52,7	92,3
SW	[mm]	5	8

## Bestell-Nr.

Spanneisen mit Druckschraube		0354001	0354003
Masse ca.	[kg]	0,25	0,8
Trägheitsmoment	[kgm <sup>2</sup> ]	0,000320	0,002295
Radialmoment	[Nm]	0,06	0,32

Spanneisen ohne Gewinde g1		3921016	3921017
Masse ca.	[kg]	0,2	0,65
Trägheitsmoment	[kgm <sup>2</sup> ]	0,00018	0,00134
Radialmoment	[Nm]	0,05	0,20

Spanneisen-Rohling		3548901A	3548902A
Masse ca.	[kg]	0,35	0,95
Trägheitsmoment	[kgm <sup>2</sup> ]	0,00074	0,0035
Radialmoment	[Nm]	0,1	0,5
Werkstoff: Vergütungsstahl 1000... 1200 N/mm <sup>2</sup>			

Doppelspanneisen komplett*		0354131	0354132
Masse ca.	[kg]	0,83	2
Trägheitsmoment	[kg·m <sup>2</sup> ]	0,00120	0,00765

Träger für Doppelspanneisen		0354141	0354142
Masse ca.	[kg]	0,16	0,46

Ersatz-Mutter		3527014	3527015
Anzugsmoment max.	[Nm]	60	90
Masse ca.	[kg]	0,03	0,05

Metallabstreifer		0341231	0341231
		3m6x6	6m6x12

Zylinderstift für Indexierung		3301281	3300325
		3m6x6	6m6x12

\* Komplett mit Gewindebolzen und Federelementen

\*\* Höhe Anschlagfläche für Federelemente

### Horizontale Einbaulage

Der Elektro-Schwenkspanner kann mit dem Zubehör-Spanneisen mit Druckschraube (e) in jeder Einbaulage betrieben werden.

Bei längeren und schwereren Sonderspanneisen wird das zulässige Radialmoment  $M1^*$  überschritten, was zu Funktionsstörungen und höherem Verschleiß führen kann.

Abhilfe:

Spanneisen mit einem Gewichtsausgleich versehen, wie im nebenstehenden Beispiel erläutert.

\* siehe Tabelle Seite 3

### Spanneisen S1 mit Gewichtsausgleich S2

Erforderliches Gegengewicht  $m2 = \frac{M1}{l2}$  [kg]

$M1$  = Moment 1. Ordnung um die Kolbenachse (Abfrage des CAD-Modells) [kgm]

$m2$  = Masse des Gegengewichts [kg]

$l2$  = Schwerpunktabstand der Masse  $m2$  [m]

### Wichtiger Hinweis

Das zusätzliche Gegengewicht vergrößert natürlich das Trägheitsmoment  $J$  um die Kolbenachse, was durch Abfrage des CAD-Modells leicht zu ermitteln ist. Damit der Schwenkantrieb nicht überlastet wird, muss die Schwenkgeschwindigkeit reduziert werden. Die Einstellung ist in der Betriebsanleitung beschrieben.

### Einbaulage horizontal

