


## Die AUMA Produkte – auf einen Blick

	Für motorisch betriebene Armaturen	Drehmoment bzw. Schubkraft	Drehzahl bzw. Sietelgeschwindigkeit *					Bemerkungen	
				Schieber, Ventile	Klappen, Hähne	Ventile, Klappen mit Gestänge	Klappen mit Gestänge		
Antriebe	Drehantriebe SA 07.2 – SA 16.2/ SA 25.1 – SA 48.1	10 Nm – 32 000 Nm	4 min <sup>-1</sup> – 180 min <sup>-1</sup>	■				Ausführungen für Steuerbetrieb, Regelbetrieb und explosionsgefährdete Anwendungen	
	Drehantriebe SA 07.2 – SA 16.2 mit Kegelradgetrieben GK 10.2 – GK 40.2	bis 16 000 Nm	abhängig von Untersetzung	■				Lenkt Wirkrichtung um 90° um	
	Drehantriebe SA 07.2 – SA 16.2 mit Stirnradgetrieben GST 10.1 – GST 40.1	bis 16 000 Nm	abhängig von Untersetzung	■				Kombinationen aus kleinerem Antrieb und Getriebe sind oft günstiger als ein großer Antrieb	
	Drehantriebe SA 30.1 – SA 40.1 mit Schneckengetrieben GHT 360.1	bis 80 000 Nm	2 min <sup>-1</sup> – 16 min <sup>-1</sup>	■				z.B. für Hochdruckschieber mit hohem Drehmomentbedarf	
	Schwenkantriebe SG 05.1 – SG 12.1	90 Nm – 1 200 Nm	4 s – 63 s für 90°		■			Ausführungen für Steuerbetrieb, Regelbetrieb und explosionsgefährdete Anwendungen	
	Schwenkantriebe SG 03.3 – SG 04.3	32 Nm – 63 Nm	8 s – 32 s für 90°		■			Kleiner, leichter und preiswerter Schwenkantrieb für einfache Automatisierungsaufgaben	
	Schwenkantriebe SGC 04.1 – SGC 10.1	25 Nm – 500 Nm	4 s – 90 s für 90°		■			Sehr kompakter Stellantrieb. Die Steuerung ist in das Antriebsgehäuse integriert.	
	Drehantriebe SA 07.2 – SA 16.2/SA 25.1 – SA 48.1 mit Schneckengetrieben GS 50 – GS 630	bis 675 000 Nm	9 s – 392 s für 90°		■			Geeignet für Schwenkanwendungen bis zu höchstem Drehmomentbedarf	
	Drehantriebe SA 07.2 – SA 16.2 mit Lineareinheiten LE 12.1 – LE 200.1	4 kN – 217 kN	20 mm/min – 360 mm/min			■		Hübe bis zu 500 mm möglich	
	Hebelantriebe SGF 05.1 – SGF 12.1	90 Nm – 200 Nm	4 s – 63 s für 90°				■	Basieren auf den Schwenkantrieben SG	
Pumpen	Drehantriebe SA 07.1 – SA 25.1 mit Hebelgetrieben GF 50 – GF 250	bis 32 000 Nm	17 s – 392 s für 90°				■	Hebelgetriebe basieren auf Schneckengetrieben GS	
	Für handbetriebene Armaturen		Untersetzungen					Bemerkungen	
	Kegelradgetriebe GK 10.2 – GK 40.2	bis 16 000 Nm	1:1 – 22:1	■				Lenkt Wirkrichtung um 90° um	
	Stirnradgetriebe GST 10.1 – GST 40.1	bis 16 000 Nm	1:1 – 22:1	■				Verfügt über zweites Wellenende am Getriebeeingang	
	Wegschaltung WSH	bis 800 Nm	1:1	■				Ermöglicht Stellungsanzeige für handbetriebene Armaturen	
	Schneckengetriebe GS 50.3 – GS 250.3, GS 315 – GS 500 und GS 630.3	bis 675 000 Nm	39:1 – 6 939:1		■			Hohe mechanische Sicherheit durch spezielle Endanschlagstechnik	
	Wegbereinheiten WSG/WGD				■			Zubehör für Schneckengetriebe GS zur Stellungsfernanzeige	
	Behälter								

\* Bei Drehantrieben Abtriebsdrehzahl, bei Schwenkantrieben Stellzeit für 90° Bewegung, bei Linearantrieben Hubgeschwindigkeit

