



Sehr geehrter Leser,

auf den folgenden Seiten finden Sie einen Auszug aus unserem Standardprogramm an bürstenlosen Gleichstrommotoren.

Das Sortiment umfasst bürstenlose Gleichstromantriebe, kombiniert mit Schnecken-, Stirnrad oder Planetengetriebe.

Optional sind die meisten der aufgeführten Antriebe mit Inkrementaldrehgeber erhältlich.

Sollten spezielle Anpassungen gewünscht sein, wie z.B. Ankerwicklungsspannungen, abgewandelte Antriebswelle, Kabelkonfektionen, etc., bieten wir diese gerne an.

Unser Sortiment erweitert sich ständig. Sollte Ihr gesuchter Motor in diesem Katalog nicht aufzufinden sein, so nehmen Sie bitte mit uns Kontakt auf. Sicher lässt sich aus diesem oder unserem weiteren Produktprogramm ein passender Antrieb finden.

Zur Erleichterung Ihrer Konstruktion, erhalten Sie von allen unseren Antrieben 3D-CAD Modelle.

Passende Motorsteuerungen finden Sie in unserem Katalog „Steuerungen -Servoregler“



Inhaltsverzeichnis

Bürstenlose Planetengetriebemotoren

XBP028xxx-01.....	4
XBP036xxx-01.....	6
XBP043FXxxx-01.....	8
XBP043FXxxx-03.....	10
XBP043FXxxx-05.....	12
XBP042xxx-01.....	14
XBP0427xx-09.....	16
XBP045xxx-01 / -03.....	18
XBP055xxx-01 / -03.....	20
XBP057xxx-01.....	22
XBP057xxx-06.....	24
XBP086xxx-01.....	26
XBP086xxx-05.....	28
XBP086xxx-02.....	30
XBP086xxx-06.....	32

Bürstenlose Schneckengetriebemotoren

XBW10000xxx-001.....	34
XBW11000xxx-001.....	36
XBW1130xxxx-002.....	38
XBW1130xxxx-006.....	40
XBW1130xxxx-016.....	42

Bürstenlose Motoren

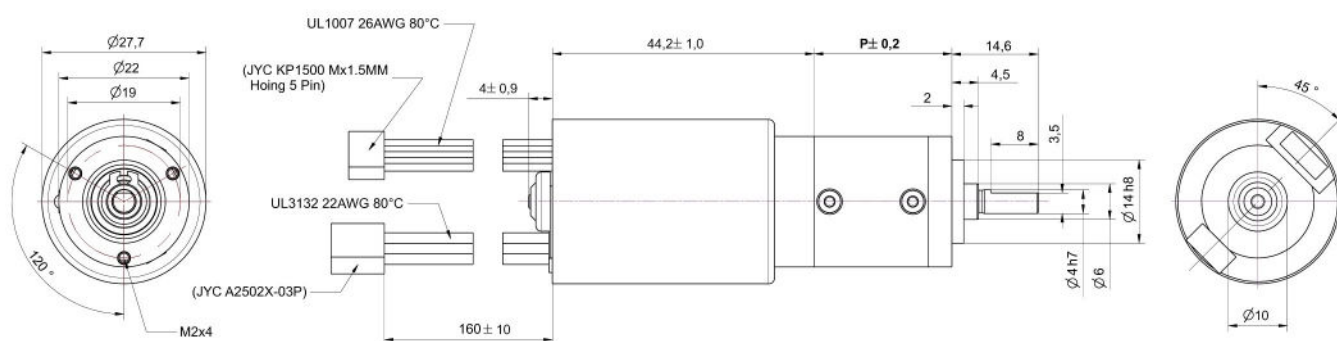
XBO028001-01.....	44
XBO036101-01.....	45
42BL3SL0x-01.....	46
57BL3SL0x-01.....	47
86BL3SLxxx-01.....	48
86BL3SL98-12.....	49
86BL3SLxx-10.....	50
86BL3SLxx-06.....	51
86BL3SL125-13 / -16.....	52
XEP0360320xxx-004.....	54
XEP0430420xxx-105.....	56

Motortyp XBP028xxx-01

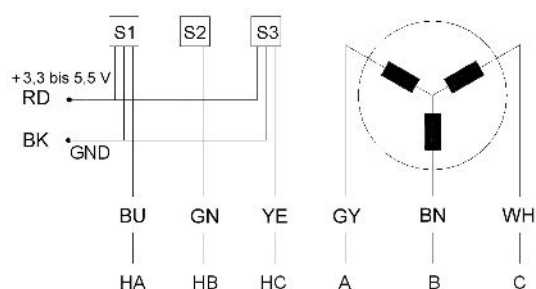
Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V



Abmaße



nicht maßstabsgetreu!



Motordaten		
Anzahl Pole		4
Nennspannung	V	24
Nenndrehzahl	rpm	4580
Nenndrehmoment	Ncm	0,9
Nennstrom	mA	270
Nennleistung	W	4,3
Leerlaufdrehzahl	rpm	5000
Leerlaufstrom	mA	80

XBP0280xx-01					Getriebe *
xx	P mm	i	n [U/min]	M _n Ncm	Mzul. Nm
00	23,25	3,70	1238	3,00	0,60
01		4,28	1070	3,47	
04	31,4	13,73	334	9,89	0,70
05		15,88	288	11,43	
06		18,36	249	13,22	
07		19,20	239	13,82	
08		22,20	206	15,98	
09		25,01	183	18,01	
11		28,93	158	20,83	
14	39,6	50,89	90	32	0,80
15		58,85	78	37	
16		68,06	67	43	
17		71,16	64	45	
18		78,71	58	50	
19		92,70	49	58	
20		95,17	48	60	
21		99,50	46	63	
22		107,20	43	68	
23		115,07	40	72	
24		123,97	37	78	
25		129,62	35	80	
27		149,90	31	80	
28		168,84	27	80	
30		195,26	23	80	

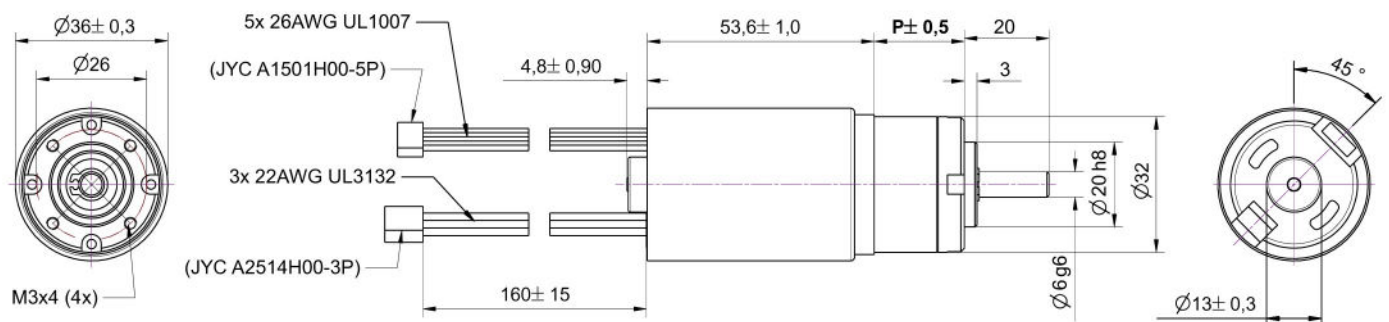
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP036xxx-01

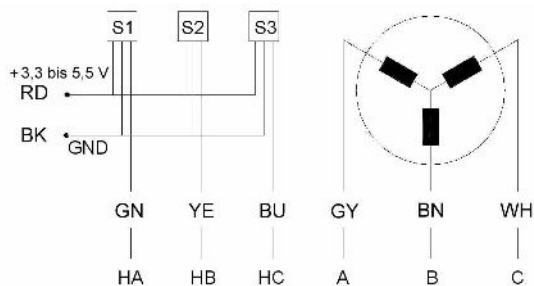
Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V



Abmaße



nicht maßstabsgetreu!



Motordaten		
Anzahl Pole		4
Nennspannung	V	24
Nenndrehzahl	rpm	4200
Nenndrehmoment	Ncm	3,36
Nennstrom	mA	880
Nennleistung	W	14,8
Leerlaufdrehzahl	rpm	5000
Leerlaufstrom	mA	200

					XBP0360xx-01 Getriebe *
xx	P mm	i	n [U/min]	M _n Ncm	Mzul. Nm
00	21,3	3,70	1135	9,95	0,75
01		4,28	981	11,50	
02		5,18	811	13,92	
04	30,8	13,73	306	34,60	2,25
05		15,88	264	40,02	
06		18,36	229	46,27	
07		19,20	219	48,38	
08		22,20	189	55,94	
09		25,01	168	63,03	
10		26,85	156	67,66	
11		28,93	145	72,90	
12		34,97	120	88,12	
14	40,3	50,89	83	120	4,50
15		58,85	71	138	
16		68,06	62	160	
17		71,16	59	167	
18		78,71	53	185	
19		92,70	45	218	
20		95,17	44	224	
21		99,50	42	234	
22		107,20	39	252	
23		115,07	36	271	
24		123,97	34	292	
25		129,62	32	305	
26		139,13	30	327	
27		149,90	28	353	
28		168,84	25	397	
29		181,24	23	426	
30		195,26	22	450	
31		236,09	18	450	

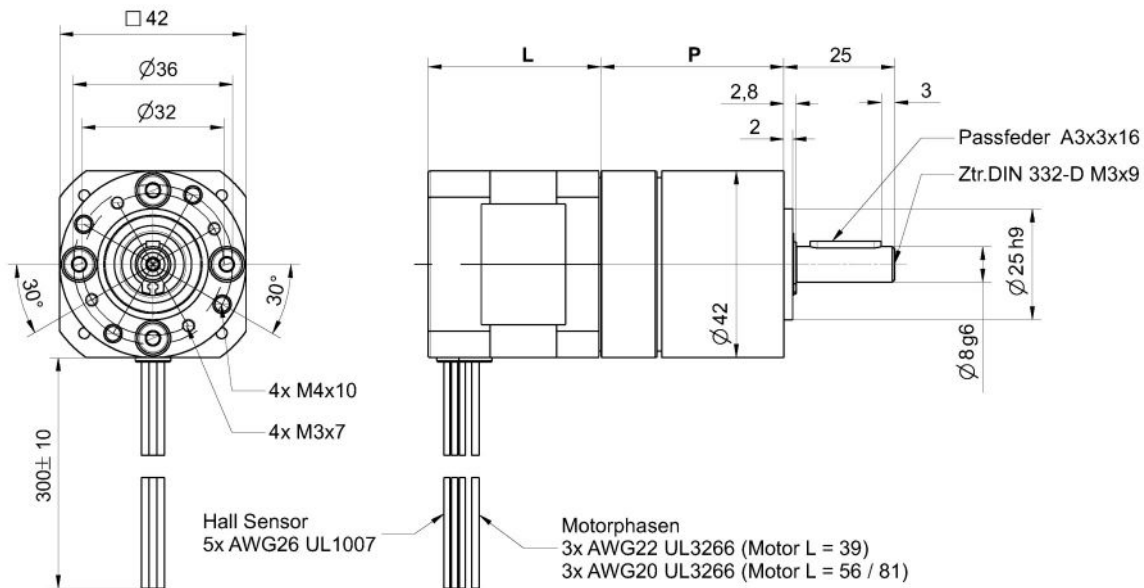
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP043FXxxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V



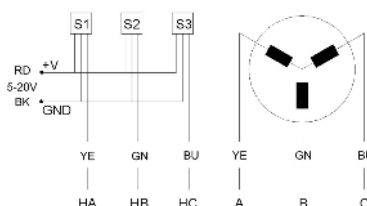
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBP043FX1xx-01	XBP043FX3xx-01	XBP043FX4xx-01
Motorlänge L	mm	39	56	81
Anzahl Pole		8		
Anzahl Phasen		3		
Nennspannung	V	24		
Nenndrehzahl	rpm	4000		
Nenndrehmoment	Nm	0,063	0,14	0,22
Wicklungswiderstand	Ohm	1,9	0,52	0,4
Wicklungsinduktivität	mH	0,4	0,28	0,17
Rück EMK	V/krpm	4,2	4,2	4,3
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	34	8	5
Nennstrom	A	1,4	3,85	5,35

Schaltbild

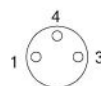


				XBP043FX1xx-01	XBP043FX3xx-01	XBP043FX4xx-01	Getriebe*
xx	P	i	n [U/min]	Mn Nm	Mn Nm	Mn Nm	M zul. Nm
01	41,2	4,28	935	0,2	0,5	0,8	3
02		5,18	772	0,3	0,6	0,9	
03		6,75	593	0,3	0,8	1,2	
05	54,3	15,88	252	0,8	1,7	2,6	7,5
06		18,36	218	0,9	1,9	3,0	
07		19,20	208	0,9	2,0	3,2	
08		22,20	180	1,0	2,3	3,7	
09		25,01	160	1,2	2,6	4,1	
10		26,85	149	1,3	2,8	4,4	
11		28,93	138	1,4	3,0	4,8	
12		34,97	114	1,7	3,7	5,8	
13		45,56	88	2,2	4,8	7,5	
15	67,4	58,85	68	2,6	5,8	9,1	15
16		68,06	59	3,0	6,7	10,5	
17		71,16	56	3,1	7,0	11,0	
18		78,71	51	3,5	7,7	12,1	
19		92,70	43,1	4,1	9,1	14,3	
21		99,50	40,2	4,4	9,8	15	
23		115,07	34,8	5,1	11,3	15	
24		123,97	32,3	5,5	12,1	15	
25		129,62	30,9	5,7	12,7	15	
26		139,13	28,8	6,1	13,6	15	
27		149,90	26,7	6,6	14,7	15	
28		168,84	23,7	7,4	15	15	
30		195,26	20,5	8,6	15	15	
31		236,09	16,9	10,4	15	15	
32		307,54	13,0	13,6	15	15	

* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

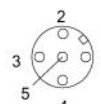
Optional:

Stecker M8x1
Anschlußbild : Motor



1 A gelb
3 B grün
4 C blau

Stecker M12x1
Anschlußbild : Hall-IC



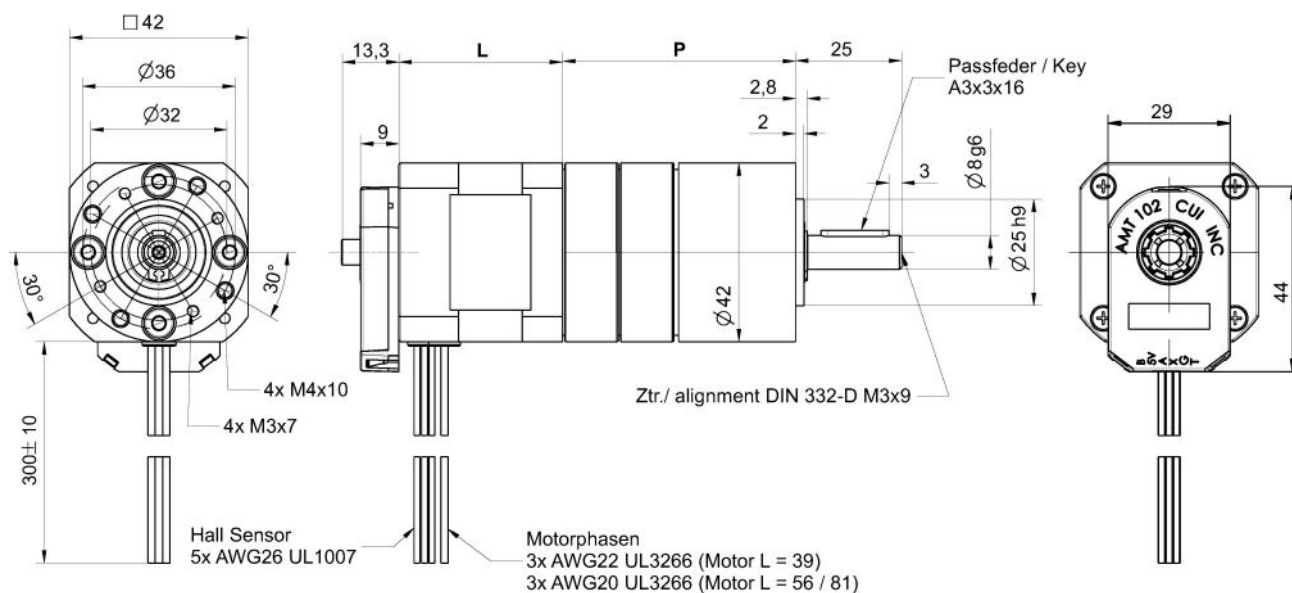
1 HA gelb
2 +5V rot
3 HB grün
4 HC blau
5 GND schwarz

Motortyp XBP043FXxx-03

**Bürstenloser Gleichstrommotor
mit Planetengetriebe und Encoder
Nennspannung 24V**



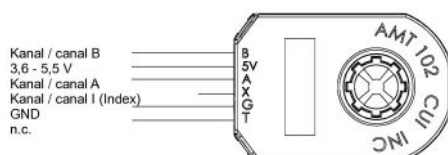
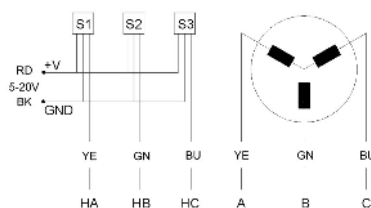
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBP043FX1xx-03	XBP043FX3xx-03	XBP043FX4xx-03
Motorlänge L	mm	39	56	81
Anzahl Pole		8		
Anzahl Phasen		3		
Nennspannung	V	24		
Nenndrehzahl	rpm	4000		
Nenndrehmoment	Nm	0,063	0,14	0,22
Wicklungswiderstand	Ohm	1,9	0,52	0,4
Wicklungsinduktivität	mH	0,4	0,28	0,17
Rück EMK	V/krpm	4,2	4,2	4,3
Rotor Trägheitsmoment	gcm²	34	8	5
Nennstrom	A	1.4	3.85	5.35

Schaltbild



Impulse / Ankerumdrehung
pulse per revolution
500

				XBP043FX1xx-03	XBP043FX3xx-03	XBP043FX4xx-03	Getriebe*
xx	P	i	n [U/min]	Mn Nm	Mn Nm	Mn Nm	M zul. Nm
01	41,2	4,28	935	0,2	0,5	0,8	3
02		5,18	772	0,3	0,6	0,9	
03		6,75	593	0,3	0,8	1,2	
05	54,3	15,88	252	0,8	1,7	2,6	7,5
06		18,36	218	0,9	1,9	3,0	
07		19,20	208	0,9	2,0	3,2	
08		22,20	180	1,0	2,3	3,7	
09		25,01	160	1,2	2,6	4,1	
10		26,85	149	1,3	2,8	4,4	
11		28,93	138	1,4	3,0	4,8	
12		34,97	114	1,7	3,7	5,8	
13		45,56	88	2,2	4,8	7,5	
15	67,4	58,85	68	2,6	5,8	9,1	15
16		68,06	59	3,0	6,7	10,5	
17		71,16	56	3,1	7,0	11,0	
18		78,71	51	3,5	7,7	12,1	
19		92,70	43,1	4,1	9,1	14,3	
21		99,50	40,2	4,4	9,8	15	
23		115,07	34,8	5,1	11,3	15	
24		123,97	32,3	5,5	12,1	15	
25		129,62	30,9	5,7	12,7	15	
26		139,13	28,8	6,1	13,6	15	
27		149,90	26,7	6,6	14,7	15	
28		168,84	23,7	7,4	15	15	
30		195,26	20,5	8,6	15	15	
31		236,09	16,9	10,4	15	15	
32		307,54	13,0	13,6	15	15	

* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

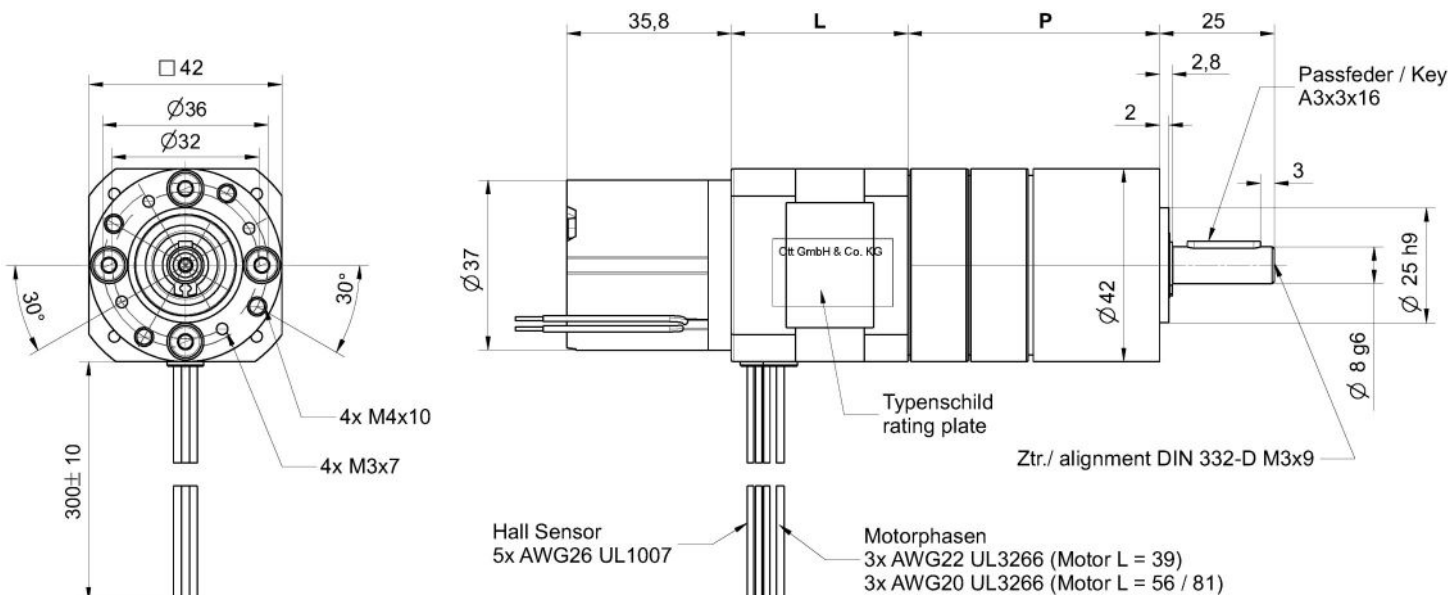
Zubehör-Encoder			
Art.-Nr. A10511-006		Art.-Nr. A10511-007	
Kabel: L= 30,5 cm		Kabel: L=183 cm	
	Signal	Farbe	
	B	gelb	
	5V	orange	
	A	blau	
	X	lila	
	G	braun	
	Signal	Farbe	
	B	braun	
	5V	rot	
	A	weiß	
	X	grün	
	G	schwarz	

Motortyp XBP043FXxxx-05

Bürstenloser Gleichstrommotor
mit Planetengetriebe und mit Bremse
Nennspannung 24V



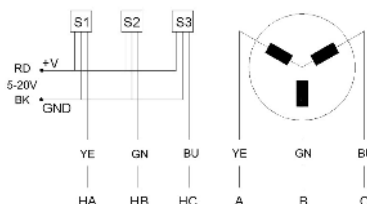
Abmaße



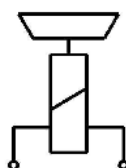
nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBP043FX1xx-05	XBP043FX3xx-05	XBP043FX4xx-05
Motorlänge L	mm	39	56	81
Anzahl Pole		8		
Anzahl Phasen		3		
Nennspannung	V	24		
Nenndrehzahl	rpm	4000		
Nenndrehmoment	Nm	0,063	0,14	0,22
Wicklungswiderstand	Ohm	1,9	0,52	0,4
Wicklungsinduktivität	mH	0,4	0,28	0,17
Rück EMK	V/krpm	4,2	4,2	4,3
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	34	8	5
Nennstrom	A	1,4	3,85	5,35

Schaltbild: Motor



Schaltbild: Bremse



Bremse:
Nennspannung: 24 VDC
Bremsmoment: 0,24 Nm
Leistung: 5 Watt
Bremse nur im Stillstand schalten

				XBP043FX1xx-05	XBP043FX3xx-05	XBP043FX4xx-05	Getriebe*
xx	P	i	n [U/min]	Mn Nm	Mn Nm	Mn Nm	M zul. Nm
01	41,2	4,28	935	0,2	0,5	0,8	3
02		5,18	772	0,3	0,6	0,9	
03		6,75	593	0,3	0,8	1,2	
05	54,3	15,88	252	0,8	1,7	2,6	7,5
06		18,36	218	0,9	1,9	3,0	
07		19,20	208	0,9	2,0	3,2	
08		22,20	180	1,0	2,3	3,7	
09		25,01	160	1,2	2,6	4,1	
10		26,85	149	1,3	2,8	4,4	
11		28,93	138	1,4	3,0	4,8	
12		34,97	114	1,7	3,7	5,8	
13		45,56	88	2,2	4,8	7,5	
15	67,4	58,85	68	2,6	5,8	9,1	15
16		68,06	59	3,0	6,7	10,5	
17		71,16	56	3,1	7,0	11,0	
18		78,71	51	3,5	7,7	12,1	
19		92,70	43,1	4,1	9,1	14,3	
21		99,50	40,2	4,4	9,8	15	
23		115,07	34,8	5,1	11,3	15	
24		123,97	32,3	5,5	12,1	15	
25		129,62	30,9	5,7	12,7	15	
26		139,13	28,8	6,1	13,6	15	
27		149,90	26,7	6,6	14,7	15	
28		168,84	23,7	7,4	15	15	
30		195,26	20,5	8,6	15	15	
31		236,09	16,9	10,4	15	15	
32		307,54	13,0	13,6	15	15	

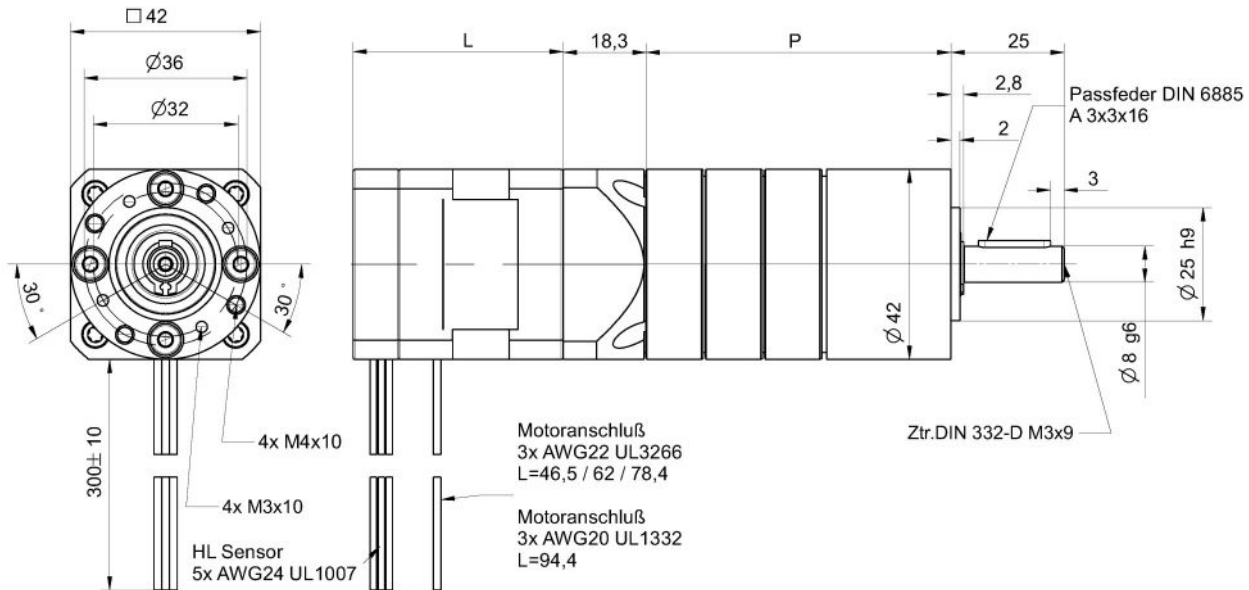
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP042xxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V



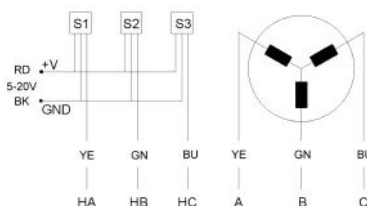
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

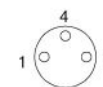
Motordaten		XBP0421xx-01	XBP0422xx-01	XBP0423xx-01	XBP0424xx-01
Motorlänge L	mm	46,5	62	78,4	94,4
Anzahl Pole		8			
Anzahl Phasen		3			
Nennspannung	V	24			
Nennrehzahl	rpm	4000			
Wicklungswiderstand	Ohm	1,8	0,8	0,55	0,28
Wicklungsinduktivität	mH	2,6	1,2	0,8	0,54
Rück EMK	V/krpm	3,66	3,72	3,76	3,94
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	24	48	72	96
Nennstrom	A	1,8	3,5	5,1	6,6

Schaltbild



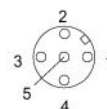
Optional:

Stecker M8x1
Anschlußbild : Motor



1 A gelb
3 B grün
4 C blau

Stecker M12x1
Anschlußbild : Hall-IC



1 HA gelb
2 +5V rot
3 HB grün
4 HC blau
5 GND schwarz

Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

				XBP0421xx-01	XBP0422xx-01	XBP0423xx-01	XBP0424xx-01	Getriebe *
xx	P mm	i	n [U/min]	M _n Nm	M _n Nm	M _n Nm	M _n Nm	Mzul. Nm
00	41,2	3,70	1081	0,19	0,37	0,55	0,74	3,0
01		4,28	935	0,22	0,43	0,63	0,86	
02		5,18	772	0,26	0,52	0,77	1,04	
03		6,75	593	0,34	0,68	1,00	1,35	
04	54,3	13,73	291	0,65	1,29	1,91	2,57	7,5
05		15,88	252	0,75	1,49	2,20	2,98	
06		18,36	218	0,87	1,72	2,55	3,44	
08		22,20	180	1,05	2,08	3,08	4,16	
09		25,01	160	1,18	2,34	3,47	4,69	
10		26,85	149	1,27	2,52	3,73	5,03	
11		28,93	138	1,37	2,71	4,01	5,42	
12		34,97	114	1,65	3,28	4,85	6,56	
13		45,56	88	2,15	4,27	6,32	7,50	
15	67,4	58,85	68,0	2,6	5,1	7,6	10,3	15
16		68,06	58,8	3,0	6,0	8,8	11,9	
18		78,71	50,8	3,5	6,9	10,2	13,8	
19		92,70	43,1	4,1	8,1	12,0	15	
21		99,50	40,2	4,4	8,7	12,9	15	
23		115,07	34,8	5,1	10,1	14,9	15	
25		129,62	30,9	5,7	11,3	15	15	
26		139,13	28,8	6,1	12,2	15	15	
27		149,90	26,7	6,6	13,1	15	15	
28		168,84	23,7	7,4	14,8	15	15	
30		195,26	20,5	8,6	15	15	15	
31		236,09	16,9	10,4	15	15	15	
32		307,54	13,0	13,6	15	15	15	
39	80,5	337,35	11,9	13,8	15	15	15	15
41		352,71	11,3	14,4	15	15	15	
43		397,29	10,1	15	15	15	15	
45		426,46	9,4	15	15	15	15	
48		493,18	8,1	15	15	15	15	
51		555,52	7,2	15	15	15	15	
55		671,67	6,0	15	15	15	15	
58		776,76	5,1	15	15	15	15	
62		1011,84	4,0	15	15	15	15	
65		1318,05	3,0	15	15	15	15	
67		2075,94	1,9	15	15	15	15	

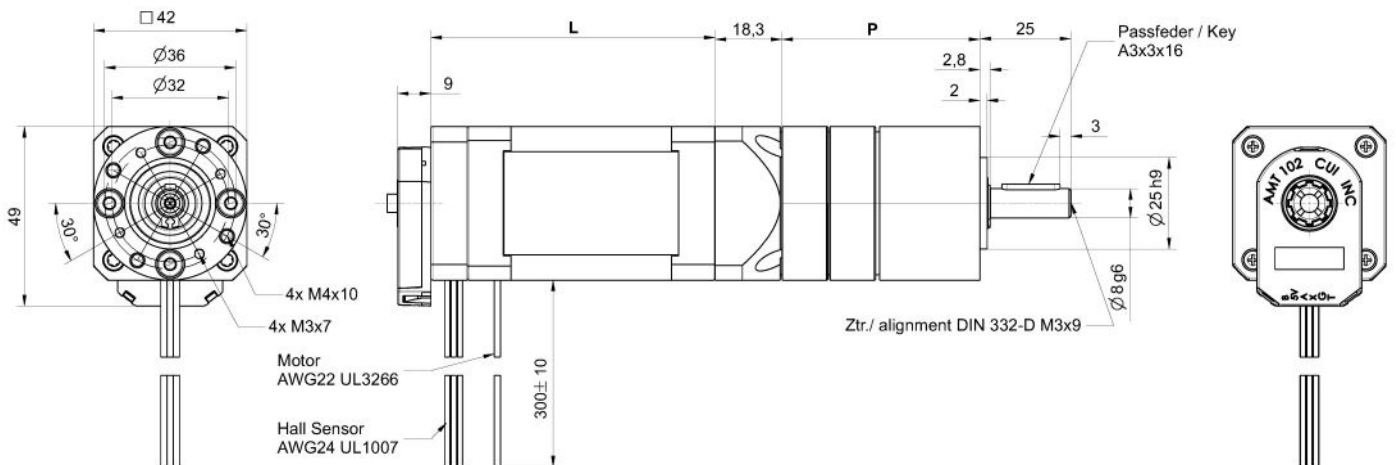
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP0427xx-09

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
und Encoder 2x500 Imp.+ Null
Nennspannung 24V



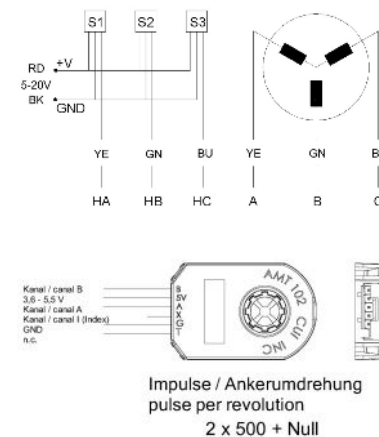
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBP0427xx-09
Motorlänge L	mm	78
Anzahl Pole		8
Anzahl Phasen		3
Nennspannung	V	24
Nenndrehzahl	rpm	4000
Nenndrehmoment	Ncm	23
Wicklungswiderstand	Ohm	0,45
Wicklungsinduktivität	mH	0,29
Rück EMK	V/krpm	4,8
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	72
Nennstrom	A	5,1

Schaltbild



Optional für differenzielle Sensorsignale:
Kabel mit Line Driver L=2,5m, Artikel A10511-012



Funktion	Leitenfarbe
+5V	rot
GND	schwarz
Kanal A	grün
Kanal B	violett
Kanal I	gelb
Kanal A/	braun
Kanal B/	blau
Kanal I/	orange

Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

				XBP0427xx-09	Getriebe *
xx	P mm	i	n [U/min]	M _n Nm	Mzul. Nm
00	41,2	3,70	1081	0,68	3
01		4,28	935	0,79	
02		5,18	772	0,95	
03		6,75	593	1,24	
04	54,3	13,73	291	2,37	7,5
05		15,88	252	2,74	
06		18,36	218	3,17	
08		22,20	180	3,83	
09		25,01	160	4,31	
10		26,85	149	4,63	
11		28,93	138	4,99	
12		34,97	114	6,03	
13		45,56	88	7,86	
15	67,4	58,85	68,0	9,5	15
16		68,06	58,8	11,0	
18		78,71	50,8	12,7	
19		92,70	43,1	14,9	
21		99,50	40,2	15	
23		115,07	34,8	15	
25		129,62	30,9	15	
26		139,13	28,8	15	
27		149,90	26,7	15	
28		168,84	23,7	15	
30		195,26	20,5	15	
31		236,09	16,9	15	
32		307,54	13,0	15	
39	80,5	337,35	11,9	15	15
41		352,71	11,3	15	
43		397,29	10,1	15	
45		426,46	9,4	15	
48		493,18	8,1	15	
51		555,52	7,2	15	
55		671,67	6,0	15	
58		776,76	5,1	15	
62		1011,84	4,0	15	
65		1318,05	3,0	15	
67		2075,94	1,9	15	

* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Optional Anschlussleitung mit Stecker möglich

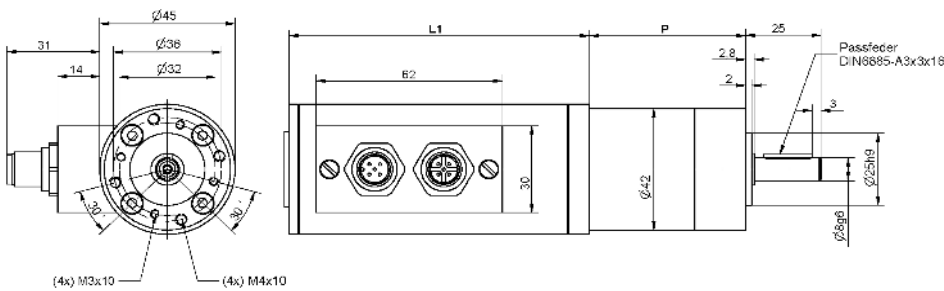
Motortyp XBP045xxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V

Motortyp XBP045xxx-03

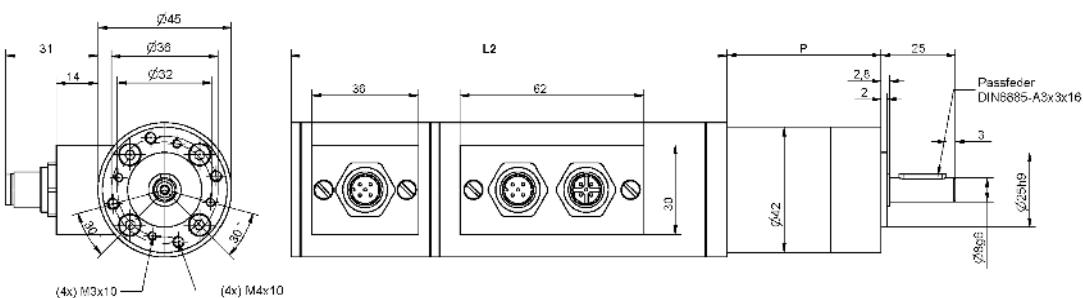
Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
+ Encoder 2x500 Impulse+Null
Nennspannung 24V

XBP045xxx-01



nicht maßstabsgetreu!

XBP045xxx-03



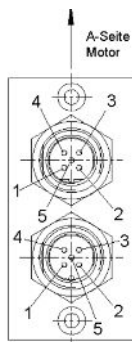
nicht maßstabsgetreu!

					XBP0450xx-01	XBP0451xx-01	XBP0452xx-01	XBP0450xx-03	XBP0451xx-03	XBP0452xx-03
					L1= 80mm	L1= 100mm	L1= 120mm	L2= 127mm	L2= 147mm	L2= 167mm
xx	P mm	i	genauer Getr.-Bruch	n [U/min]	M _n Nm	M _n Nm	M _n Nm	M _n Nm	M _n Nm	M _n Nm
00	39	3,70	63 / 17	986	0,15	0,30	0,59	0,15	0,30	0,59
04	52	13,73	3969 / 289	266	0,51	1,03	2,06	0,51	1,03	2,06
06		18,36	900 / 49	199	0,69	1,38	2,75	0,69	1,38	2,75
07		19,20	3591 / 44	190	0,72	1,44	2,88	0,72	1,44	2,88
09		25,01	1701 / 68	146	0,94	1,88	3,75	0,94	1,88	3,75
14	65	50,89	250047 / 4913	72	1,78	3,56	7,12	1,78	3,56	7,12
15		58,85	17010 / 289	62	2,06	4,12	8,24	2,06	4,12	8,24
16		68,06	8100 / 119	54	2,38	4,76	9,53	2,38	4,76	9,53
17		71,16	226223 / 3179	51	2,49	4,98	9,96	2,49	4,98	9,96
19		92,70	107163 / 1156	39	3,24	6,49	12,98	3,24	6,49	12,98
21		99,50	204687 / 2057	37	3,48	6,97	13,93	3,48	6,97	13,93
22		107,20	3645 / 34	34	3,75	7,50	15	3,75	7,50	15
25		129,62	96957 / 847	28	4,54	9,07	15	4,54	9,07	15
28		168,84	45927 / 272	22	5,91	11,82	15	5,91	11,82	15

Steckerbelegung 2xSV-F2 BL

- | | | |
|------|--------------|---------|
| 1) = | Motorphase C | (blau) |
| 2) = | Motorphase B | (braun) |
| 3) = | Motorphase A | (rot) |
| 4) = | NC | |
| 5) = | NC | |

- | | | |
|------|------------|--------|
| 1) = | Sensor +Vc | (rot) |
| 2) = | Sensor Gnd | (blau) |
| 3) = | Sensor A | (grün) |
| 4) = | Sensor B | (gelb) |
| 5) = | Sensor C | (weiß) |

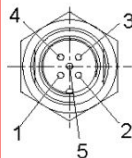


Motorstecker
SV-F2
B-kodiert
Fa. Binder
Art.-Nr. 09-4441-90-05
Serie 766; 5 polig

RLG-Stecker
SV-F2
A-kodiert
Fa. Binder
Art.-Nr. 09-3441-90-05
Serie 763; 5 polig

Steckerbelegung SV-F2 IHP9 3K

- | | | |
|------|--------|--------|
| 1) = | + Vc | (rot) |
| 2) = | Gnd | (blau) |
| 3) = | Spur A | (grün) |
| 4) = | Spur B | (gelb) |
| 5) = | Spur 0 | (weiß) |

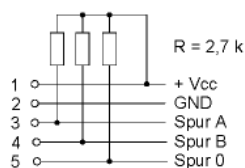


Encoder-Stecker
SV-F2
A-kodiert
Fa. Binder
Art.-Nr. 09-3441-90-05
Serie 763; 5 polig

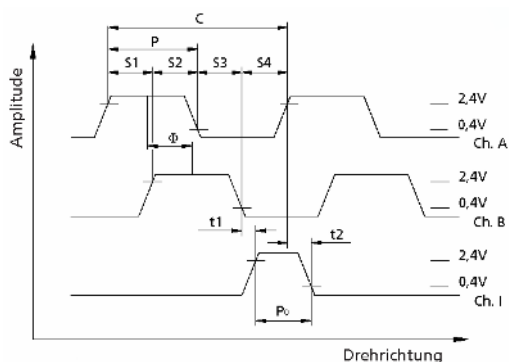
Encoderdaten

Impulse pro Umdrehung	N	500
Ausgangssignal, rechteckig	2+1 Nullimpuls	
Betriebsspannung	Vcc	4,5...5,5
Nennstromaufnahme, Mittelwert (V _{cc} = 5 V DC)	I _{cc}	57
Pulsbreite	P	180±35
Signal-Phasenverschiebung, Kanal A zu B	φ	90±15
Mess-Schritt	S	90±35
Signalperiode	C	360±5,5
Signal-Anstiegs-/Abfallzeit, Mittelwert	tr / tf	0,25 / 0,25
Frequenzbereich ¹⁾	f	bis 100 ²⁾
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	J	0,6
Betriebstemperaturbereich		- 40...+ 100
¹⁾ Drehzahl (rpm) = f (Hz) x 60/N		
²⁾ Pull-up Widerstände von 2,7 kΩ zwischen den Stiften 2, 3, 5 und 4 (V _{cc})		

Encoderschaltbild



Encoderdiagramm



Ausgangssignale
bei Rechtslauf auf Motorwelle gesehen

Motortyp XBP055xxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe

Nennspannung 24V

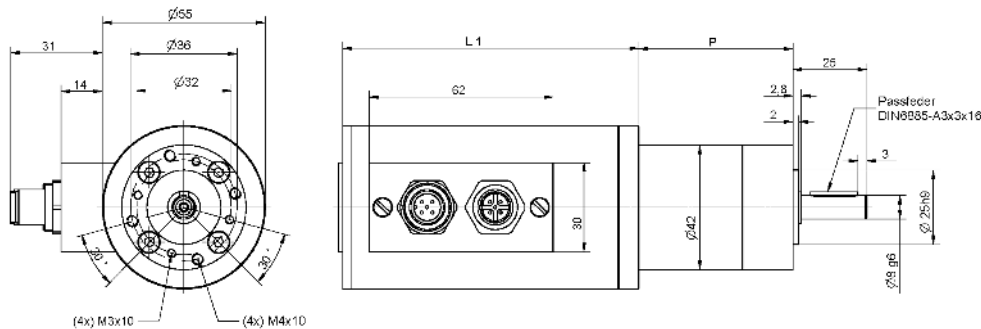
Motortyp XBP055xxx-03

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe

+ Encoder 2x500 Impulse+Null

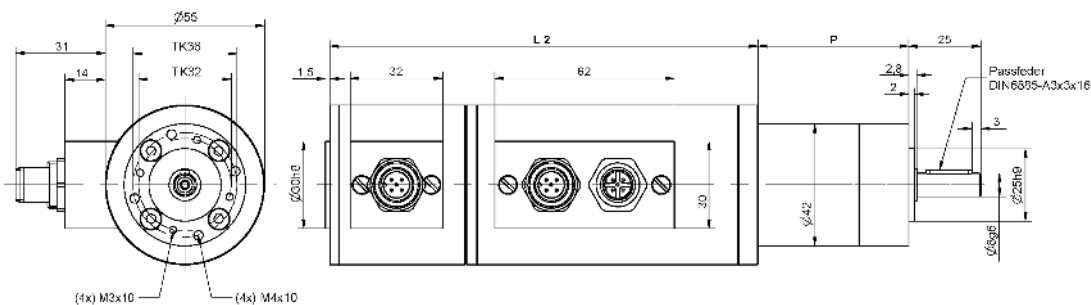
Nennspannung 24V

XBP055xxx-01



nicht maßstabsgetreu!

XBP055xxx-03



nicht maßstabsgetreu!

					XBP0550xx-01	XBP0551xx-01	XBP0552xx-01	XBP0550xx-03	XBP0551xx-03	XBP0552xx-03
					L1= 80mm	L1= 100mm	L1= 120mm	L2= 128mm	L2= 148mm	L2= 168mm
xx	P mm	i	genauer Getr.-Bruch	n [U/min]	M _n Nm	M _n Nm	M _n Nm	M _n Nm	M _n Nm	M _n Nm
00	39	3,70	63 / 17	986	0,27	0,53	0,68	0,27	0,53	0,68
04	52	13,73	3969 / 289	266	0,93	1,85	2,37	0,93	1,85	2,37
06		18,36	900 / 49	199	1,24	2,48	3,17	1,24	2,48	3,17
07		19,20	3591 / 44	190	1,30	2,59	3,31	1,30	2,59	3,31
09		25,01	1701 / 68	146	1,69	3,38	4,31	1,69	3,38	4,31
14	65	50,89	250047 / 4913	72	3,21	6,41	8,19	3,21	6,41	8,19
15		58,85	17010 / 289	62	3,71	7,42	9,47	3,71	7,42	9,47
16		68,06	8100 / 119	54	4,29	8,58	10,96	4,29	8,58	10,96
17		71,16	226223 / 3179	51	4,48	8,97	11,46	4,48	8,97	11,46
19		92,70	107163 / 1156	39	5,84	11,68	14,92	5,84	11,68	14,92
21		99,50	204687 / 2057	37	6,27	12,54	15,00	6,27	12,54	15,00
22		107,20	3645 / 34	34	6,75	13,51	15,00	6,75	13,51	15,00
25		129,62	96957 / 847	28	8,17	15,00	15,00	8,17	15,00	15,00
28		168,84	45927 / 272	22	10,64	15,00	15,00	10,64	15,00	15,00

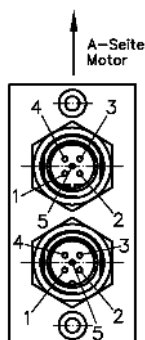
Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

Anschluß Motor

Steckerbelegung 2xSV-F2 BL

- 1) = Motorphase C (blau)
 2) = Motorphase B (braun)
 3) = Motorphase A (rot)
 4) = NC
 5) = NC

- 1) = Sensor +Vc (rot)
 2) = Sensor Gnd (blau)
 3) = Sensor A (grün)
 4) = Sensor B (gelb)
 5) = Sensor C (weiß)

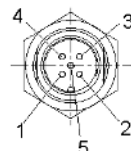


Motorstecker
 SV-F2
 B-kodiert
 Fa. Binder
 Artikel-Nr. 09-4441-90-05
 Serie 766; 5 polig

RLG-Stecker
 SV-F2
 A-kodiert
 Fa. Binder
 Artikel-Nr. 09-3441-90-05
 Serie 763; 5 polig

Steckerbelegung SV-F2 IHP9 3K

- 1) = +Vc (rot)
 2) = Gnd (blau)
 3) = Spur A (grün)
 4) = Spur B (gelb)
 5) = Spur 0 (weiß)

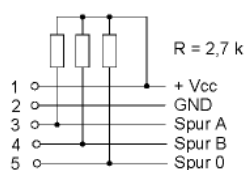


Encoder-Stecker
 SV-F2
 A-kodiert
 Fa. Binder
 Art.-Nr. 09-3441-90-05
 Serie 763; 5 polig

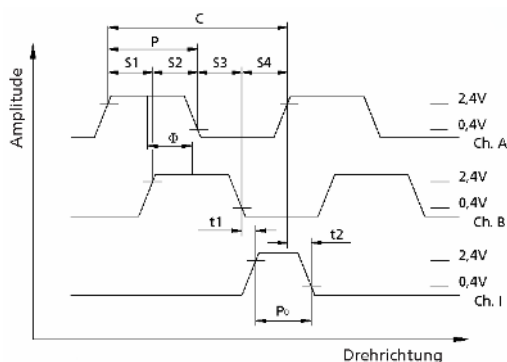
Encoderdaten

Impulse pro Umdrehung	N	500
Ausgangssignal, rechteckig		2+1 Nullimpuls
Betriebsspannung	Vcc	4,5...5,5
Nennstromaufnahme, Mittelwert (Vcc = 5 V DC)	Icc	57
Pulsbreite	P	180±35
Signal-Phasenverschiebung, Kanal A zu B	φ	90±15
Mess-Schritt	S	90±35
Signalperiode	C	360±5,5
Signal-Anstiegs-/Abfallzeit, Mittelwert	tr / tf	0,25 / 0,25
Frequenzbereich 1)	f	bis 100 2)
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	J	0,6
Betriebstemperaturbereich		- 40...+ 100
1) Drehzahl (rpm) = f (Hz) x 60/N		
2) Pull-up Widerstände von 2,7 kΩ zwischen den Stiften 2, 3, 5 und 4 (Vcc)		

Encoderschaltbild



Encoderdiagramm



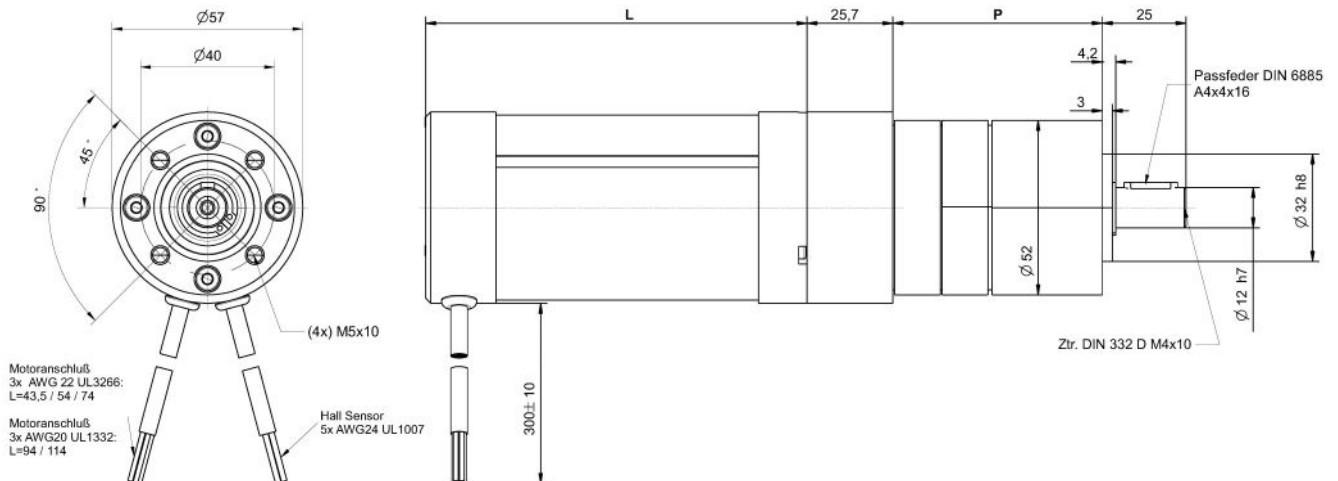
Ausgangssignale
 bei Rechtslauf auf Motorwelle gesehen

Motortyp XBP057xxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V



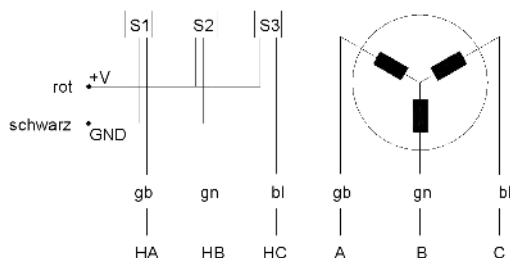
Abmaße



nicht maßstabgetreu!

Motordaten		XBP0575xx-01	XBP0571xx-01	XBP0572xx-01	XBP0573xx-01	XBP0574xx-01
Motorlänge L	mm	43,5	54	75	94	114
Anzahl Pole		4				
Anzahl Phasen		3				
Nennspannung	V	24				
Nenndrehzahl	rpm	4000				
Nenndrehmoment	Ncm	5,5	11	22	32	43
Wicklungswiderstand	Ohm	4,1	1,5	0,7	0,45	0,35
Wicklungsinduktivität	mH	10	4,2	2,16	1,4	1
Rück EMK	V/krpm	5,5	6,6	6,6	6,6	6,6
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	30	75	119	173	230
Nennstrom	A	1,2	2,4	4,8	7	9,4

Schaltbild



				XBP0575xx-01	XBP0571xx-01	XBP0572xx-01	XBP0573xx-01	XBP0574xx-01	Getriebe *
xx	P mm	i	n [U/min]	M _h Nm	M _h Nm	M _h Nm	M _h Nm	M _h Nm	Mzul. Nm
00	47,9	3,70	1081	0,16	0,33	0,65	0,95	1,27	4
01		4,28	935	0,19	0,38	0,75	1,10	1,47	
02		5,18	772	0,23	0,46	0,91	1,33	1,78	
03		6,75	593	0,30	0,59	1,19	1,73	2,32	
04	62,1	13,73	291	0,57	1,13	2,27	3,30	4,43	12
05		15,88	252	0,66	1,31	2,62	3,81	5,12	
06		18,36	218	0,76	1,51	3,03	4,41	5,92	
08		22,20	180	0,92	1,83	3,66	5,33	7,16	
09		25,01	160	1,03	2,06	4,13	6,00	8,07	
10		26,85	149	1,11	2,22	4,43	6,44	8,66	
11		28,93	138	1,19	2,39	4,77	6,94	9,33	
12		34,97	114	1,44	2,89	5,77	8,39	11,28	
13		45,56	88	1,88	3,76	7,52	10,93	12	
15	76,3	58,85	68,0	2,27	4,53	9,06	13,18	17,71	25
16		68,06	58,8	2,62	5,24	10,48	15,25	20,49	
18		78,71	50,8	3,03	6,06	12,12	17,63	23,69	
19		92,70	43,1	3,57	7,14	14,28	20,76	25	
21		99,50	40,2	3,83	7,66	15,32	22,29	25	
23		115,07	34,8	4,43	8,86	17,72	25	25	
25		129,62	30,9	4,99	9,98	19,96	25	25	
26		139,13	28,8	5,36	10,71	21,43	25	25	
27		149,90	26,7	5,77	11,54	23,08	25	25	
28		168,84	23,7	6,50	13,00	25	25	25	
30		195,26	20,5	7,52	15,04	25	25	25	
31		236,09	16,9	9,09	18,18	25	25	25	
32		307,54	13,0	11,84	23,68	25	25	25	
39	90,5	337,35	11,9	12,06	24,12	25	25	25	25
41		352,71	11,3	12,61	25	25	25	25	
43		397,29	10,1	14,20	25	25	25	25	
45		426,46	9,4	15,25	25	25	25	25	
48		493,18	8,1	17,63	25	25	25	25	
51		555,52	7,2	19,86	25	25	25	25	
55		671,67	6,0	24,01	25	25	25	25	
58		776,76	5,1	25	25	25	25	25	
62		1011,84	4,0	25	25	25	25	25	
65		1318,05	3,0	25	25	25	25	25	
67		2075,94	1,9	25	25	25	25	25	

* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

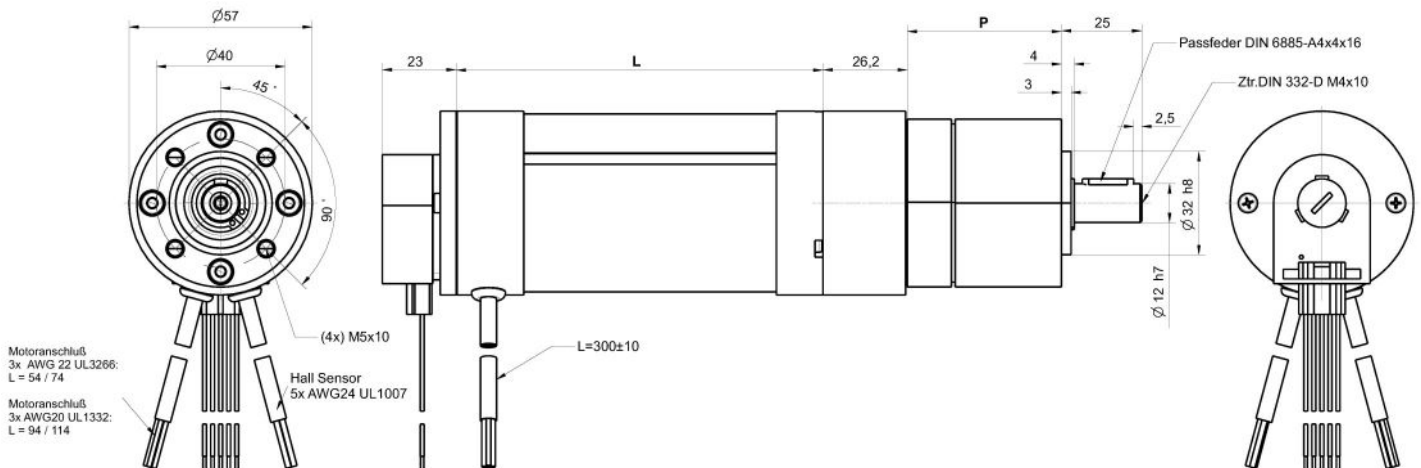
Optional Anschlussleitung mit Stecker möglich
Passender Regler z.B. K10024-02, AMI1060-01

Motortyp XBP057xxx-06

Bürstenloser Gleichstrommotor
mit Planetengetriebe und Encoder 2x500 Imp.+ Null
Nennspannung 24V



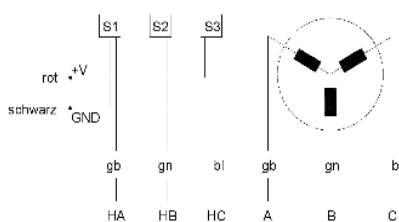
Abmaße



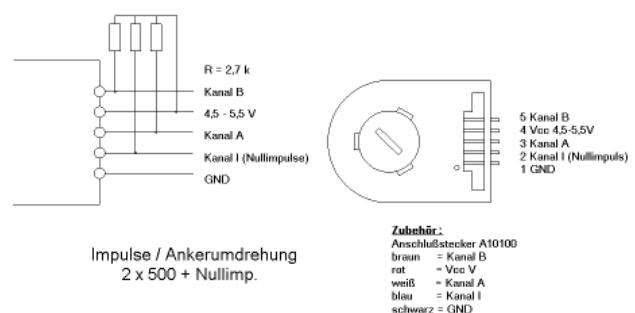
nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBP0571xx-06	XBP0572xx-06	XBP0573xx-06	XBP0574xx-06
Motorlänge L	mm	54	75	94	114
Anzahl Pole		4			
Anzahl Phasen		3			
Nennspannung	V	24			
Nenndrehzahl	rpm	4000			
Nenndrehmoment	Ncm	11	22	32	43
Wicklungswiderstand	Ohm	1,5	0,7	0,45	0,35
Wicklungsinduktivität	mH	4,2	2,16	1,4	1
Rück EMK	V/krpm	6,6	6,6	6,6	6,6
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	75	119	173	230
Nennstrom	A	2,4	4,8	7	9,4

Schaltbild-Motor



Schaltbild-Encoder



Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

				XBP0571xx-06	XBP0572xx-06	XBP0573xx-06	XBP0574xx-06	Getriebe *
xx	P mm	i	n [U/min]	M _h Nm	M _h Nm	M _h Nm	M _h Nm	Mzul. Nm
00	47,9	3,70	1081	0,33	0,65	0,95	1,27	4
01		4,28	935	0,38	0,75	1,10	1,47	
02		5,18	772	0,46	0,91	1,33	1,78	
03		6,75	593	0,59	1,19	1,73	2,32	
04	62,1	13,73	291	1,13	2,27	3,30	4,43	12
05		15,88	252	1,31	2,62	3,81	5,12	
06		18,36	218	1,51	3,03	4,41	5,92	
08		22,20	180	1,83	3,66	5,33	7,16	
09		25,01	160	2,06	4,13	6,00	8,07	
10		26,85	149	2,22	4,43	6,44	8,66	
11		28,93	138	2,39	4,77	6,94	9,33	
12		34,97	114	2,89	5,77	8,39	11,28	
13		45,56	88	3,76	7,52	10,93	12	
15	76,3	58,85	68,0	4,53	9,06	13,18	17,71	25
16		68,06	58,8	5,24	10,48	15,25	20,49	
18		78,71	50,8	6,06	12,12	17,63	23,69	
19		92,70	43,1	7,14	14,28	20,76	25	
21		99,50	40,2	7,66	15,32	22,29	25	
23		115,07	34,8	8,86	17,72	25	25	
25		129,62	30,9	9,98	19,96	25	25	
26		139,13	28,8	10,71	21,43	25	25	
27		149,90	26,7	11,54	23,08	25	25	
28		168,84	23,7	13,00	25	25	25	
30		195,26	20,5	15,04	25	25	25	
31		236,09	16,9	18,18	25	25	25	
32		307,54	13,0	23,68	25	25	25	
39	90,5	337,35	11,9	24,12	25	25	25	25
41		352,71	11,3	25	25	25	25	
43		397,29	10,1	25	25	25	25	
45		426,46	9,4	25	25	25	25	
48		493,18	8,1	25	25	25	25	
51		555,52	7,2	25	25	25	25	
55		671,67	6,0	25	25	25	25	
58		776,76	5,1	25	25	25	25	
62		1011,84	4,0	25	25	25	25	
65		1318,05	3,0	25	25	25	25	
67		2075,94	1,9	25	25	25	25	

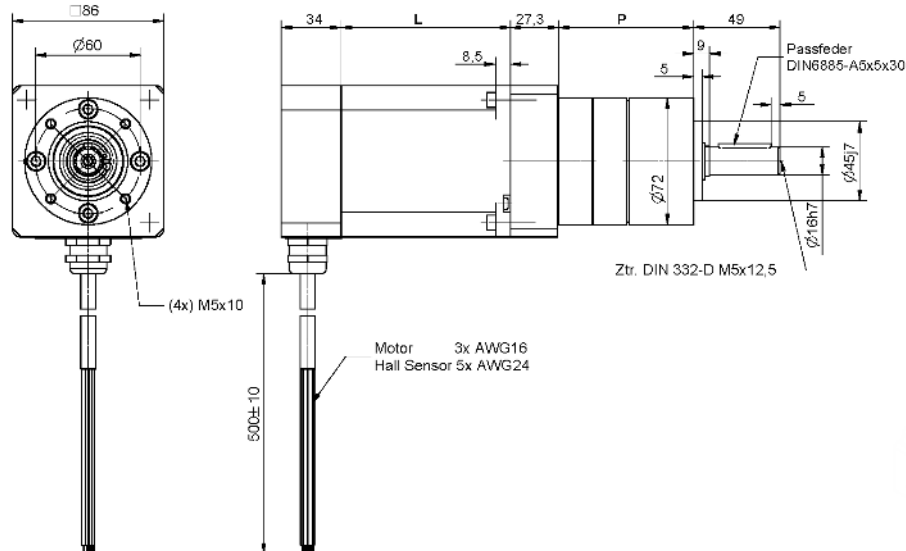
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP086xxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V



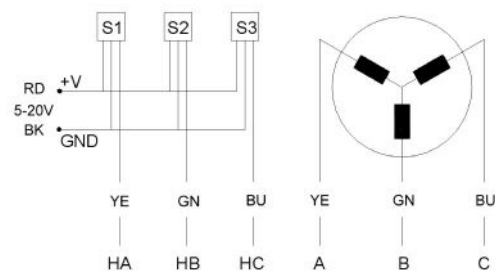
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBP0863xx-01	XBP0864xx-01
Motorlänge L	mm	96	123,0
Anzahl Pole		4	
Anzahl Phasen		3	
Nennspannung	V	24	
Leerlaufdrehzahl	rpm	5300	4650
Nenndrehzahl	rpm	4000	
Nenndrehmoment	Nm	0,96	1,57
Wicklungswiderstand	Ohm	0,53	0,021
Wicklungsinduktivität	mH	0,13	0,075
Rück EMK	V/krpm	5,2	4,5
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	1400	2100
Leerlaufstrom	A	1,15	1,8
Nennstrom	A	23	36

Schaltbild



				XBP0863xx-01	XBP0864xx-01	Getriebe *
xx	P mm	i	n [U/min]	M _h Nm	M _h Nm	Mzul
00	56,9	3,70	1081	2,84	4,65	14
01		4,28	935	3,29	5,38	
02		5,18	772	3,98	6,51	
03		6,75	593	5,18	8,48	
04	76,5	13,73	291	9,89	16,17	42
05		15,88	252	11,43	18,70	
06		18,36	218	13,22	21,62	
08		22,20	180	15,98	26,14	
09		25,01	160	18,01	29,45	
10		26,85	149	19,33	31,62	
11		28,93	138	20,83	34,07	
12		34,97	114	25,18	41,18	
13		45,56	88	32,80	53,65	
15	96,1	58,85	68	39,55	64,68	84
16		68,06	59	45,74	74,80	
18		78,71	51	52,89	84	
19		92,70	43	62,29	84	
21		99,50	40	66,86	84	
23		115,07	35	77,33	84	
25		129,62	31	84	84	
26		139,13	29	84	84	
27		149,90	27	84	84	
28		168,84	24	84	84	
30		195,26	20	84	84	
31		236,09	17	84	84	
32		307,54	13	84	84	
39	115,7	337,35	12	84	84	84
41		352,71	11	84	84	
43		397,29	10	84	84	
45		426,46	9	84	84	
48		493,18	8	84	84	
51		555,52	7	84	84	
55		671,67	6	84	84	
58		776,76	5	84	84	
62		1011,84	4	84	84	
65		1318,05	3	84	84	
67		2075,94	2	84	84	

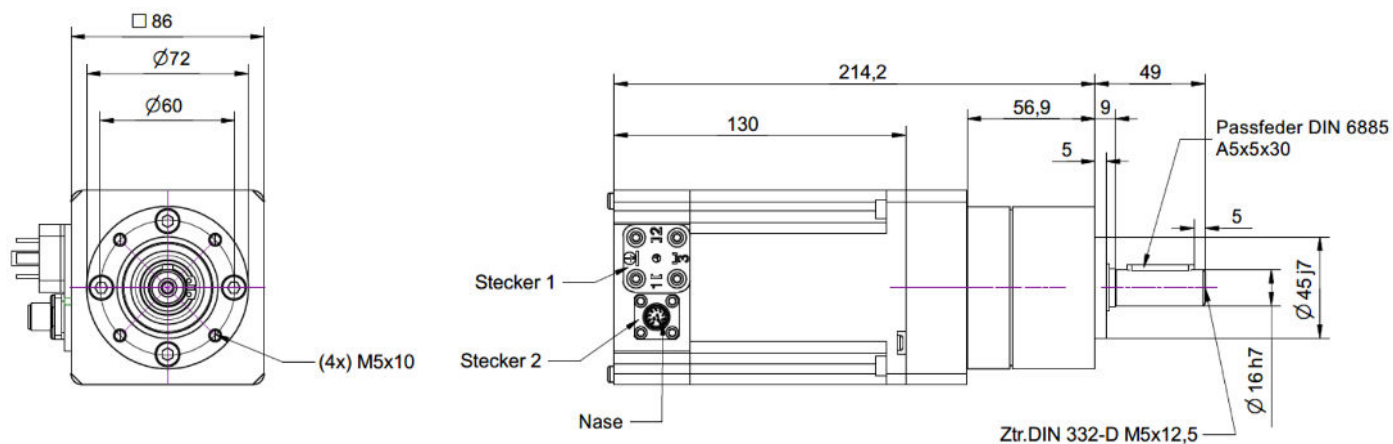
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP0863xx-05

Bürstenloser Gleichstrommotor
mit Planetengetriebe und Encoder
Nennspannung 24V



Abmaße

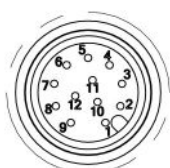


nicht maßstabsgetreu!

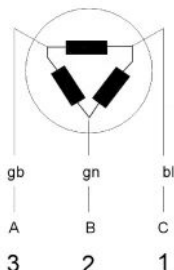
Motordaten		XBP0863xx-05
Motorlänge L	mm	96
Anzahl Pole		4
Anzahl Phasen		3
Nennspannung	V	24
Leerlaufdrehzahl	rpm	5300
Nenndrehzahl	rpm	4000
Nenndrehmoment	Nm	0,96
Wicklungswiderstand	Ohm	0,53
Wicklungsinduktivität	mH	0,13
Rück EMK	V/krpm	5,2
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	1400
Leerlaufstrom	A	1,15
Nennstrom	A	23



Detail A



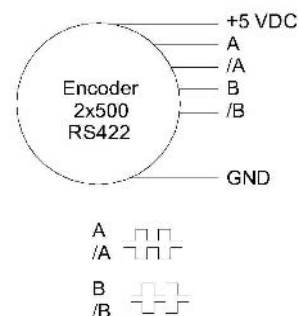
Stecker 1



Steckerbelegung/ connector pin assignment	
Stecker / plug 2	Pin
V+	1
HA	2
GND	3
HB	4
HC	5
A	6
A/	7
B	8
B/	9
n.c. *	10
n.c. *	11
n.c.	12

* nichts anschließen /
do not connect anything !

Encoder Schaltbild /
Encoder circuit diagram:



Signalfolge
bei Rechtslauf auf
Motorwelle gesehen /
Signal sequence at cw viewed
on to motor shaft

				XBP0863xx-05	Getriebe *
xx	P mm	i	n [U/min]	M_n Nm	Mzul.
00	56,9	3,70	1081	2,84	14
01		4,28	935	3,29	
02		5,18	772	3,98	
03		6,75	593	5,18	
04	76,5	13,73	291	9,89	42
05		15,88	252	11,43	
06		18,36	218	13,22	
08		22,20	180	15,98	
09		25,01	160	18,01	
10		26,85	149	19,33	
11		28,93	138	20,83	
12		34,97	114	25,18	
13		45,56	88	32,80	
15	96,1	58,85	68	39,55	84
16		68,06	59	45,74	
18		78,71	51	52,89	
19		92,70	43	62,29	
21		99,50	40	66,86	
23		115,07	35	77,33	
25		129,62	31	84,00	
26		139,13	29	84,00	
27		149,90	27	84,00	
28		168,84	24	84,00	
30		195,26	20	84,00	
31		236,09	17	84,00	
32		307,54	13	84,00	
39	115,7	337,35	12	84,00	84
41		352,71	11	84,00	
43		397,29	10	84,00	
45		426,46	9	84,00	
48		493,18	8	84,00	
51		555,52	7	84,00	
55		671,67	6	84,00	
58		776,76	5	84,00	
62		1011,84	4	84,00	
65		1318,05	3	84,00	
67		2075,94	2	84,00	

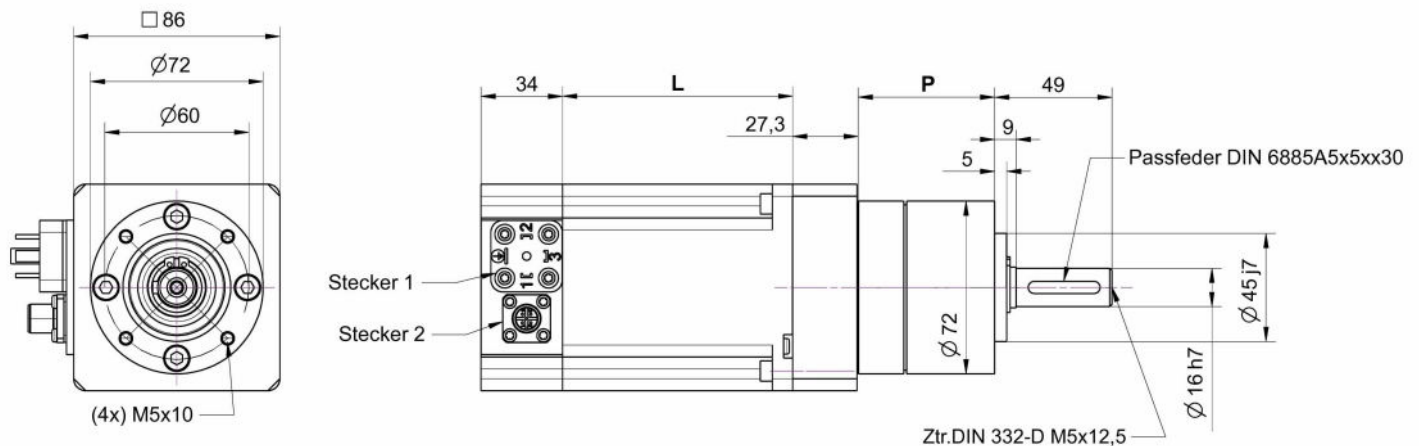
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP086xxx-02

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 48V



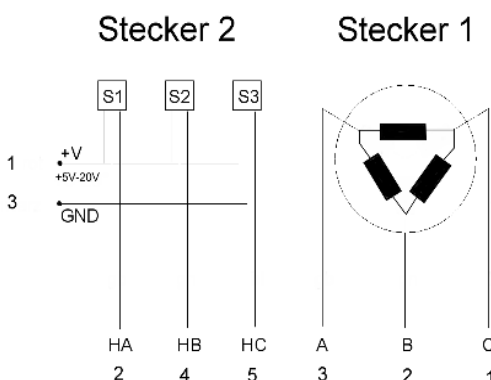
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBP0862xx-02	XBP0863xx-02	XBP0864xx-02
Motorlänge L	mm	70	96	123
Anzahl Pole		4		
Anzahl Phasen		3		
Nennspannung	V	48		
Nennndrehzahl	rpm	4400		
Nennndrehmoment	Nm	0,5	1,05	1,43
Wicklungswiderstand	Ohm	0,3	0,11	0,0733
Wicklungsinduktivität	mH	1,2	0,5	0,3
Rück EMK	V/krpm	8,7	8,7	8,7
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	700	1400	2100
Nennstrom	A	6,3	12,2	18,2

Schaltbild

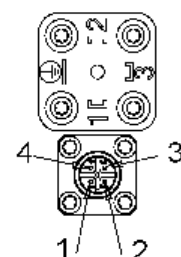


Steckerbelegung 1

1 = Motorphase C
2 = Motorphase B
3 = Motorphase A

Steckerbelegung 2

1 = +V +5V bis +20V
2 = Hall Sensor A
3 = GND
4 = Hall Sensor B
5 = Hall Sensor C



Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

				XBP0862xx-02	XBP0863xx-02	XBP0864xx-02	Getriebe *
xx	P mm	i	n [U/min]	M _h Nm	M _h Nm	M _h Nm	Mzul. Nm
00	56,9	3,70	1189	1,48	3,11	4,23	14
01		4,28	1028	1,71	3,60	4,90	
02		5,18	849	2,07	4,35	5,93	
03		6,75	652	2,70	5,67	7,72	
04	76,5	13,73	320	5,15	10,81	14,73	42
05		15,88	277	5,96	12,51	17,03	
06		18,36	240	6,89	14,46	19,69	
08		22,20	198	8,33	17,48	23,81	
09		25,01	176	9,38	19,70	26,82	
10		26,85	164	10,07	21,14	28,80	
11		28,93	152	10,85	22,78	31,03	
12		34,97	126	13,11	27,54	37,51	
13		45,56	97	17,09	35,88	48,86	
15	96,1	58,85	74,8	20,60	43,25	58,91	84
16		68,06	64,6	23,82	50,02	68,13	
18		78,71	55,9	27,55	57,85	78,79	
19		92,70	47,5	32,45	68,13	84	
21		99,50	44,2	34,83	73,13	84	
23		115,07	38,2	40,27	84	84	
25		129,62	33,9	45,37	84	84	
26		139,13	31,6	48,70	84	84	
27		149,90	29,4	52,47	84	84	
28		168,84	26,1	59,09	84	84	
30		195,26	22,5	68,34	84	84	
31		236,09	18,6	82,63	84	84	
32		307,54	14,3	84	84	84	
39	115,7	337,35	13,0	84	84	84	84
41		352,71	12,5	84	84	84	
43		397,29	11,1	84	84	84	
45		426,46	10,3	84	84	84	
48		493,18	8,9	84	84	84	
51		555,52	7,9	84	84	84	
55		671,67	6,6	84	84	84	
58		776,76	5,7	84	84	84	
62		1011,84	4,3	84	84	84	
65		1318,05	3,3	84	84	84	
67		2075,94	2,1	84	84	84	

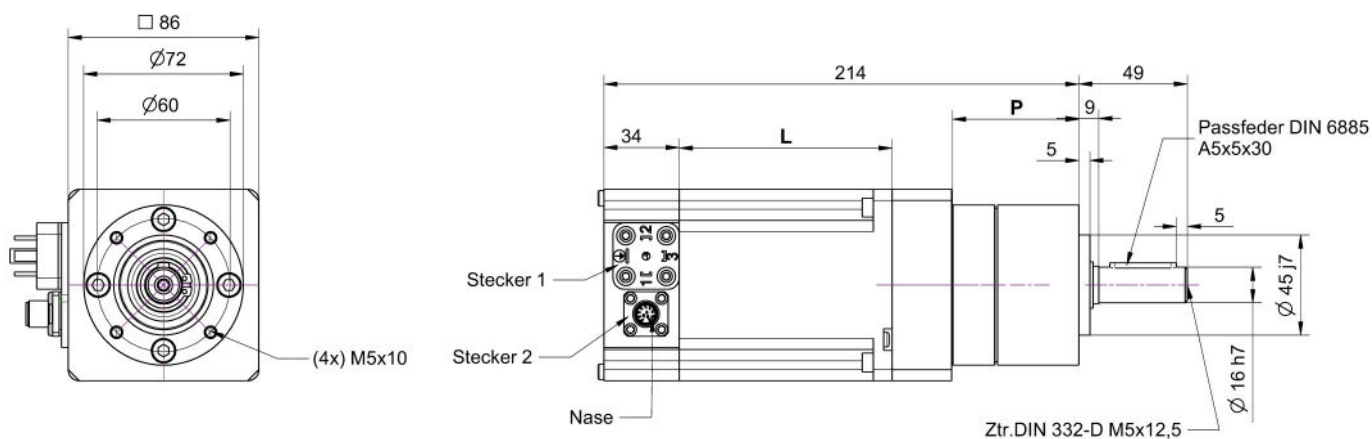
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP086xxx-06

Bürstenloser Gleichstrommotor
mit Planetengetriebe und Encoder
Nennspannung 48V



Abmaße



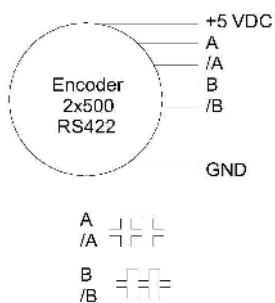
nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBP0863xx-06	XBP0864xx-06
Motorlänge L	mm	96	123
Anzahl Pole		4	
Anzahl Phasen		3	
Nennspannung	V	48	
Nenn Drehzahl	rpm	4400	
Nenn Drehmoment	Nm	1,05	1,43
Wicklungswiderstand	Ohm	0,11	0,0733
Wicklungsinduktivität	mH	0,5	0,3
Rück EMK	V/krpm	8,7	8,7
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	1400	2100
Nennstrom	A	12,2	18,2

Steckerbelegung/ connector pin assignment	
Stecker / plug 2	Pin
V+	1
HA	2
GND	3
HB	4
HC	5
A	6
A/	7
B	8
B/	9
n.c.	* 10
n.c.	* 11
n.c.	12

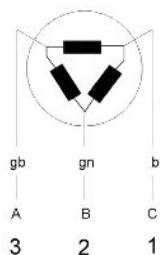
* nichts anschließen /
do not connect anything !

Encoder Schaltbild /
Encoder circuit diagram:



Signalfolge
bei Rechtslauf auf
Motorwelle gesehen /
Signal sequence at cw viewed
on to motor shaft

Stecker 1



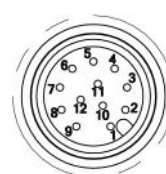
Stecker 1



Stecker 2



Detail A



Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

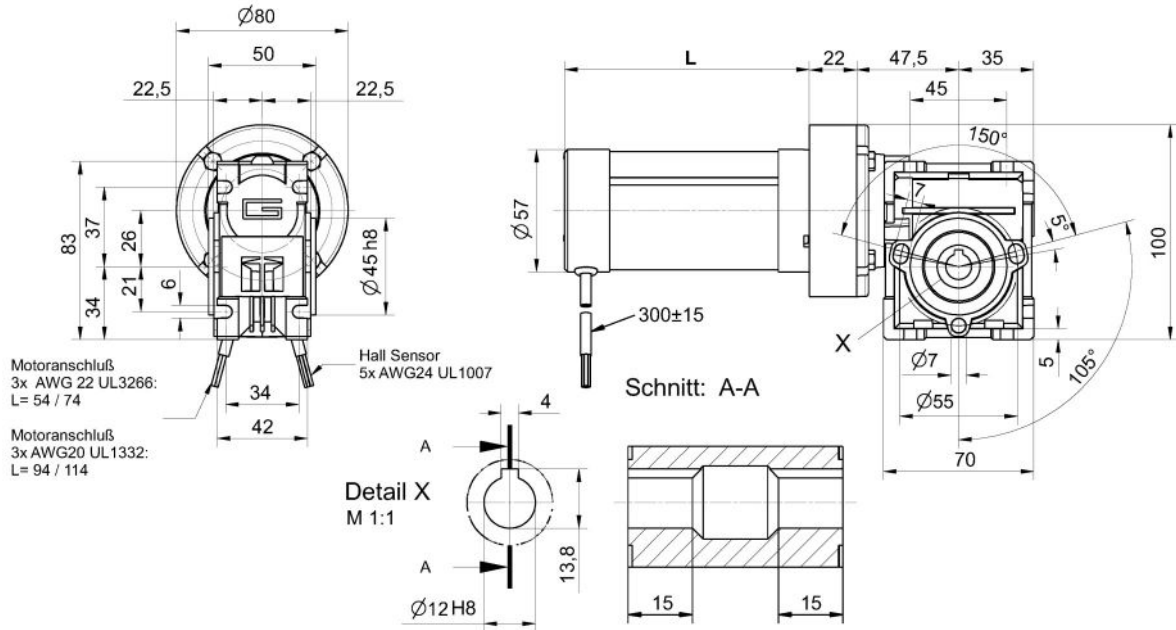
				XBP0863xx-06	XBP0864xx-06	Getriebe
xx	P mm	i	n [U/min]	M _n Nm	M _n Nm	M _n
00	56,9	3,70	1189	3,11	4,23	14
01		4,28	1028	3,60	4,90	
02		5,18	849	4,35	5,93	
03		6,75	652	5,67	7,72	
04	76,5	13,73	320	10,81	14,73	42
05		15,88	277	12,51	17,03	
06		18,36	240	14,46	19,69	
08		22,20	198	17,48	23,81	
09		25,01	176	19,70	26,82	
10		26,85	164	21,14	28,80	
11		28,93	152	22,78	31,03	
12		34,97	126	27,54	37,51	
13		45,56	97	35,88	42,00	
15	96,1	58,85	75	43,25	58,91	84
16		68,06	65	50,02	68,13	
18		78,71	56	57,85	78,79	
19		92,70	47	68,13	84,00	
21		99,50	44	73,13	84,00	
23		115,07	38	84,00	84,00	
25		129,62	34	84,00	84,00	
26		139,13	32	84,00	84,00	
27		149,90	29	84,00	84,00	
28		168,84	26	84,00	84,00	
30		195,26	23	84,00	84,00	
31		236,09	19	84,00	84,00	
32		307,54	14	84,00	84,00	
39	115,7	337,35	11,9	84,00	84,00	84
41		352,71	11,3	84,00	84,00	
43		397,29	10,1	84,00	84,00	
45		426,46	9,4	84,00	84,00	
48		493,18	8,1	84,00	84,00	
51		555,52	7,2	84,00	84,00	
55		671,67	6,0	84,00	84,00	
58		776,76	5,1	84,00	84,00	
62		1011,84	4,0	84,00	84,00	
65		1318,05	3,0	84,00	84,00	
67		2075,94	1,9	84,00	84,00	

Motortyp XBW10000xxx-001

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Schneckengetriebe
Nennspannung 24V

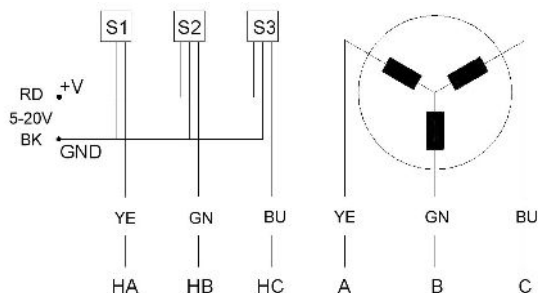


Abmaße



Motordaten		XBW10000xx1-001	XBW10000xx2-001	XBW10000xx3-001	XBW10000xx4-001
Motorlänge L	mm	54	74	94	114
Anzahl Pole		4			
Anzahl Phasen		3			
Nennspannung	V	24			
Nennndrehzahl	rpm	4000			
Nennndrehmoment	Ncm	11	22	32	43
Wicklungswiderstand	Ohm	1,5	0,7	0,45	0,35
Wicklungsinduktivität	mH	4,2	2,16	1,4	1
Rück EMK	V/krpm	6,6	6,6	6,6	6,6
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	75	119	173	230
Nennstrom	A	2,4	4,8	7	9,4

Schaltbild



			XBW10000xx1-001	XBW10000xx2-001	XBW10000xx3-001	XBW10000xx4-001
xx	i	n [U/min]	M_h Nm	M_h Nm	M_h Nm	M_h Nm
05	5	800	0,4	0,9	1,3	1,7
08	7,5	533	0,6	1,3	1,8	2,5
10	10	400	0,8	1,7	2,4	3,2
15	15	267	1,2	2,4	3,5	4,6
20	20	200	1,5	3,0	4,4	5,8
30	30	133	1,9	3,8	5,6	7,5
40	40	100	2,3	4,7	6,8	9,1
50	50	80	2,6	5,3	7,7	10,3
60	60	67	2,9	5,8	8,4	11,4

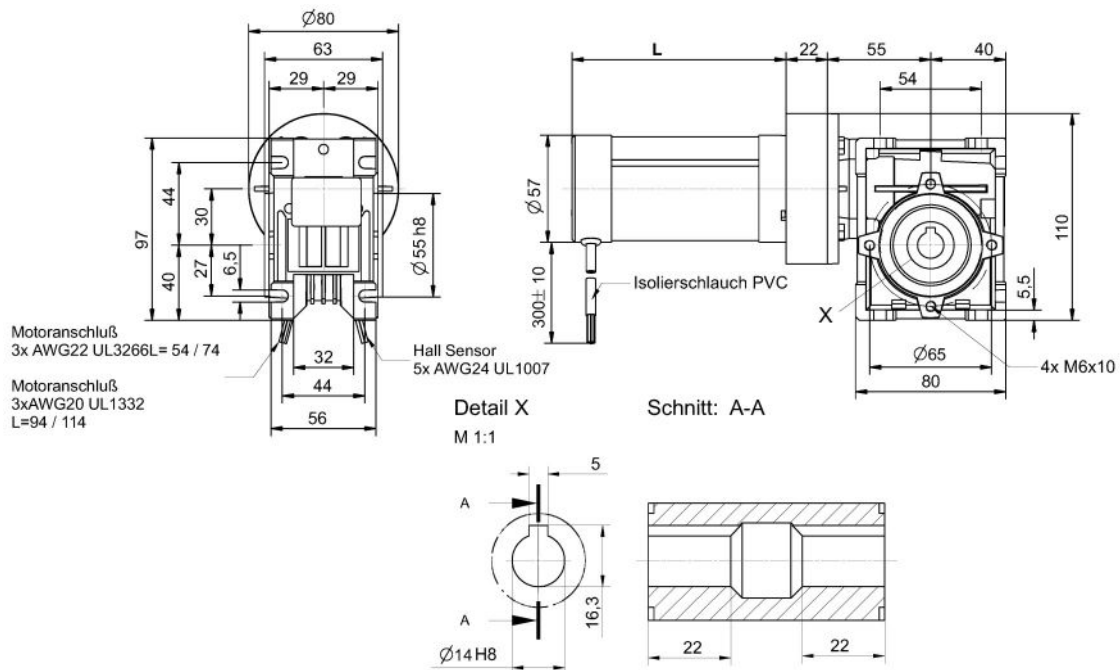
Optionen:
- Encoder
- Bremse
- Steckerausführungen
- Steckachsen

Motortyp XBW11000xxx-001

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Schneckengetriebe
Nennspannung 24V

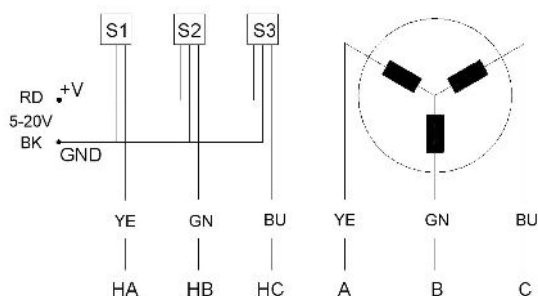


Abmaße



Motordaten		XBW11000xx1-001	XBW11000xx2-001	XBW11000xx3-001	XBW11000xx4-001
Motorlänge L	mm	54	74	94	114
Anzahl Pole		4			
Anzahl Phasen		3			
Nennspannung	V	24			
Nenndrehzahl	rpm	4000			
Nenndrehmoment	Ncm	11	22	32	43
Wicklungswiderstand	Ohm	1,5	0,7	0,45	0,35
Wicklungsinduktivität	mH	4,2	2,16	1,4	1
Rück EMK	V/krpm	6,6	6,6	6,6	6,6
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	75	119	173	230
Nennstrom	A	2,4	4,8	7	9,4

Schaltbild



			XBW11000xx1-001	XBW11000xx2-001	XBW11000xx3-001	XBW11000xx4-001
xx	i	n [U/min]	M_n Nm	M_n Nm	M_n Nm	M_n Nm
05	5	800	0,4	0,9	1,3	1,7
08	7,5	533	0,6	1,3	1,8	2,5
10	10	400	0,8	1,7	2,4	3,2
15	15	267	1,2	2,4	3,5	4,6
20	20	200	1,5	3,0	4,4	5,8
30	30	133	1,9	3,8	5,6	7,5
40	40	100	2,3	4,7	6,8	9,1
50	50	80	2,6	5,3	7,7	10,3
60	60	67	2,9	5,8	8,4	11,4
80	80	50	3,3	6,7	9,7	13,1
100	100	40	3,7	7,5	10,9	14,6

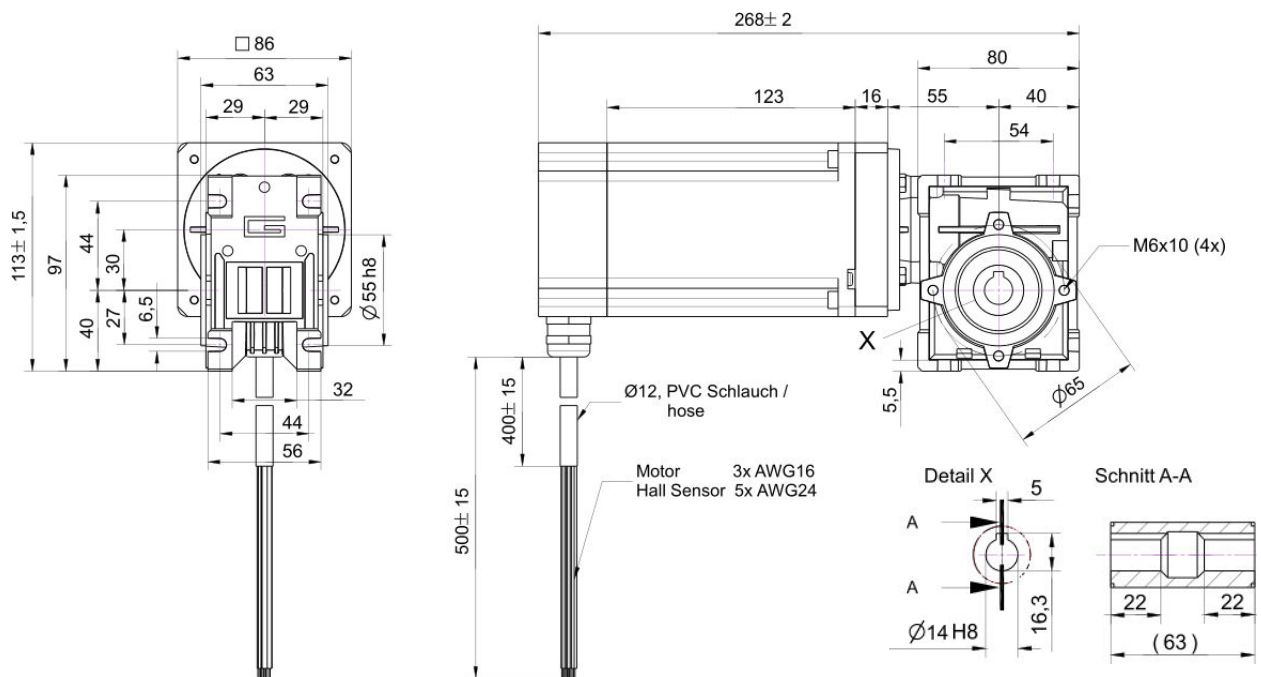
Optionen:
 - Encoder
 - Bremse
 - Steckerausführungen
 - Steckachsen

Motortyp XBW1130xxxx-002

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Schneckengetriebe
Nennspannung 48V



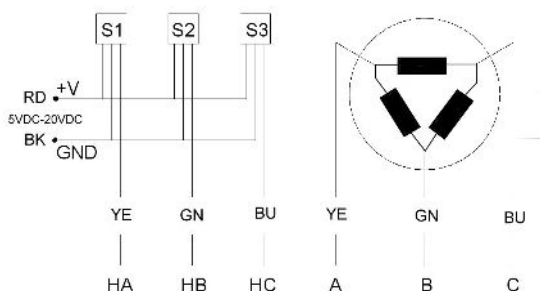
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBW1130xxx3-002	XBW1130xxx4-002
Motorlänge L	mm	96	123
Anzahl Pole		4	
Anzahl Phasen		3	
Nennspannung	V	48	
Nenndrehzahl	rpm	4400	
Nenndrehmoment	Nm	1,05	1,43
Wicklungswiderstand	Ohm	0,11	0,0733
Wicklungsinduktivität	mH	0,5	0,3
Rück EMK	V/krpm	8,7	8,7
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	1400	2100
Nennstrom	A	12,2	18,2

Schaltbild



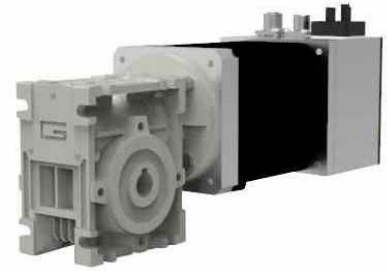
Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

			XBW1130xxx3-002	XBW1130xxx4-002
xxx	i	n [U/min]	M_n Nm	M_n Nm
005	5	880	4,1	5,6
008	7,5	587	6,1	8,3
010	10	440	7,9	10,7
015	15	293	11,3	15,4
020	20	220	14,3	19,4
025	25	176	16,8	22,9
030	30	147	18,3	24,9
040	40	110	22,3	30,3
050	50	88	25,2	34,3
060	60	73	27,7	37,8
080	80	55	31,9	43,5
100	100	44	35,7	48,6

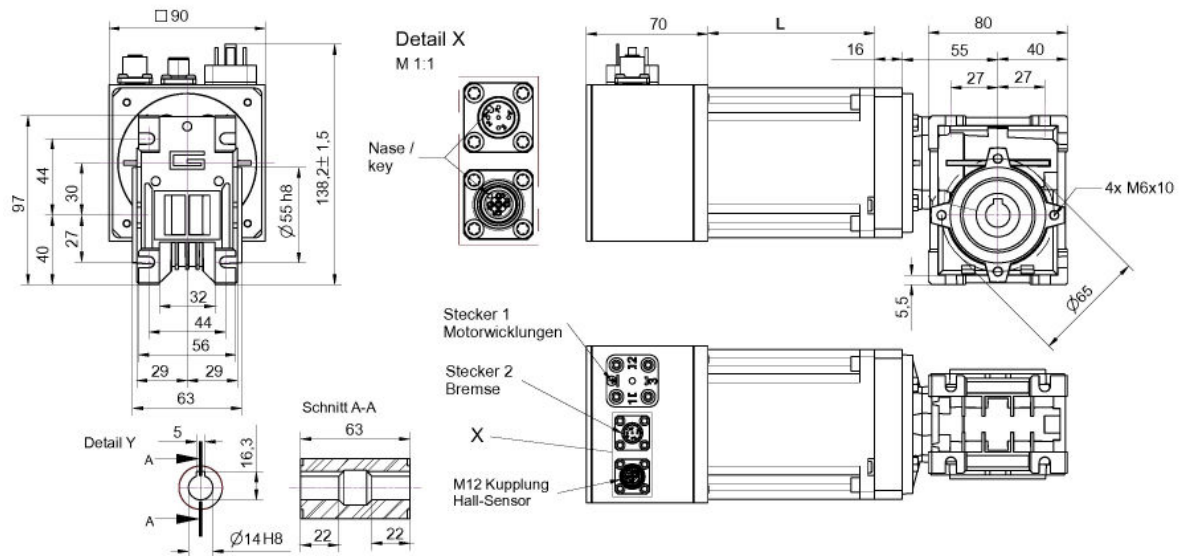
Optionen:
 - Encoder
 - Bremse
 - Steckerausführungen
 - Steckachsen

Motortyp XBW1130xxx-006

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Schneckengetriebe
und Bremse
Nennspannung 48V



Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBW1130xxx3-006	XBW1130xxx4-006
Motorlänge L	mm	96	123
Anzahl Pole		4	
Anzahl Phasen		3	
Nennspannung	V	48	
Nenn Drehzahl	rpm	4400	
Nenn Drehmoment	Nm	1,05	1,43
Wicklungswiderstand	Ohm	0,11	0,0733
Wicklungsinduktivität	mH	0,5	0,3
Rück EMK	V/krpm	8,7	8,7
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	1400	2100
Nennstrom	A	12,2	18,2

Schaltbild

Stecker 1

Pin 1	Motorphase C
Pin 2	Motorphase B
Pin 3	Motorphase A
PE	n.c.

Stecker 2

Stecker Z	
Pin 1 + 2	Versorgungsspannung / Bremse
Pin 3 + 4	Versorgungsspannung / Bremse
Pin 5	n.c.

Kupplung M12

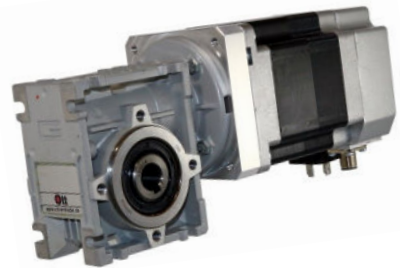
Raspberry Pi 2		
PIN		
1	V+ 5V	
2	HA	Hall-Motor
3	GND	
4	HB	Hall-Motor
5	HC	Hall-Motor

			XBW1130xxx3-006	XBW1130xxx4-006
xxx	i	n [U/min]	M_n Nm	Mn Nm
005	5	880	4,1	5,6
008	7,5	587	6,1	8,3
010	10	440	7,9	10,7
015	15	293	11,3	15,4
020	20	220	14,3	19,4
025	25	176	16,8	22,9
030	30	147	18,3	24,9
040	40	110	22,3	30,3
050	50	88	25,2	34,3
060	60	73	27,7	37,8
080	80	55	31,9	43,5
100	100	44	35,7	48,6

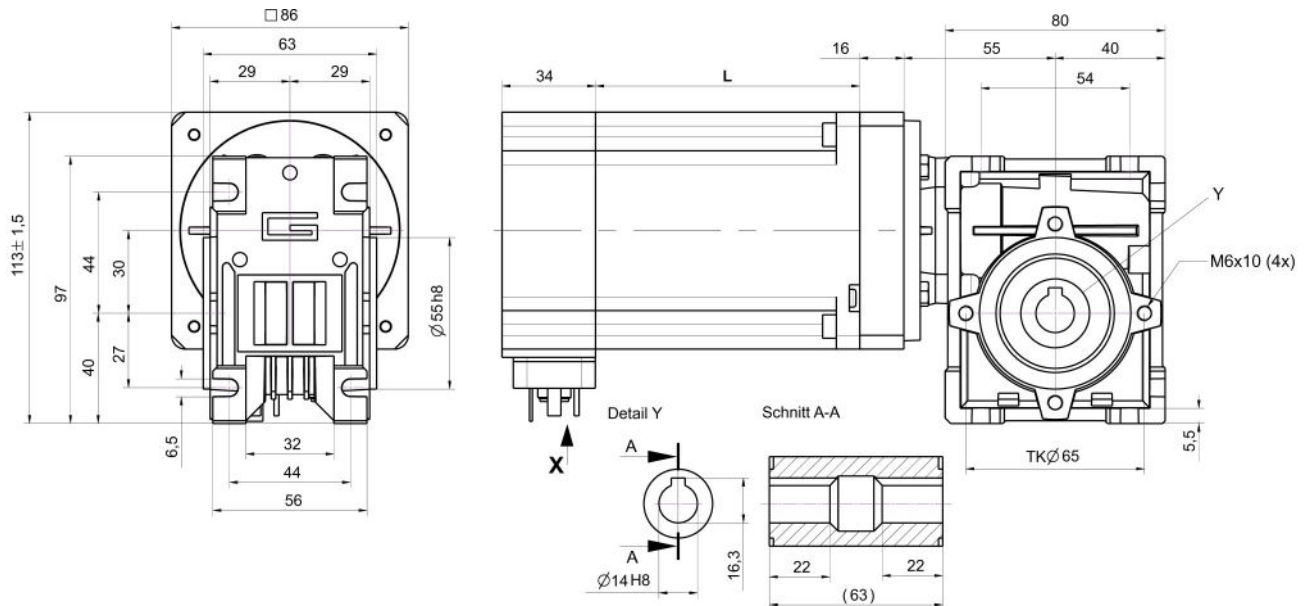
Optionen:
 - Encoder
 - Bremse
 - Steckerausführungen
 - Steckachsen

Motortyp XBW1130xxxx-016

Bürstenloser Gleichstrommotor
mit Schneckengetriebe und Encoder
Nennspannung 48V



Abmaße

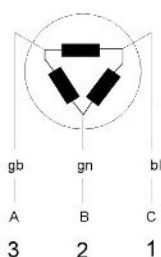


nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBW1130xxx3-016	XBW1130xxx4-016
Motorlänge L	mm	96	123
Anzahl Pole		4	
Anzahl Phasen		3	
Nennspannung	V	48	
Nenndrehzahl	rpm	4400	
Nenndrehmoment	Nm	1,05	1,43
Wicklungswiderstand	Ohm	0,11	0,0733
Wicklungsinduktivität	mH	0,5	0,3
Rück EMK	V/krpm	8,7	8,7
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	1400	2100
Nennstrom	A	12,2	18,2

Schaltbild

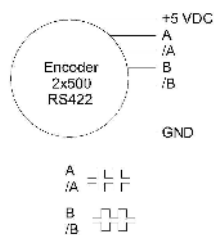
Stecker 1



Steckerbelegung/ connector pin assignment	
Stecker / plug 2	Pin
V+	1
HA	2
GND	3
HB	4
HC	5
A	6
A/	7
B	8
B/	9
n.c. *	10
n.c. *	11
n.c.	12

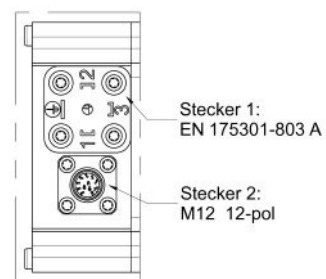
* nichts anschließen /
do not connect anything !

Encoder Schaltbild /
Encoder circuit diagram:



Signalfolge
bei Rechtslauf auf
Motorwelle gesehen /
Signal sequence at cw viewed
on to motor shaft

Ansicht: X



Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

			XBW1130xxx3-016	XBW1130xxx4-016
xxx	i	n [U/min]	M_n Nm	M_n Nm
005	5	880	4,1	5,6
008	7,5	587	6,1	8,3
010	10	440	7,9	10,7
015	15	293	11,3	15,4
020	20	220	14,3	19,4
025	25	176	16,8	22,9
030	30	147	18,3	24,9
040	40	110	22,3	30,3
050	50	88	25,2	34,3
060	60	73	27,7	37,8
080	80	55	31,9	43,5
100	100	44	35,7	48,6

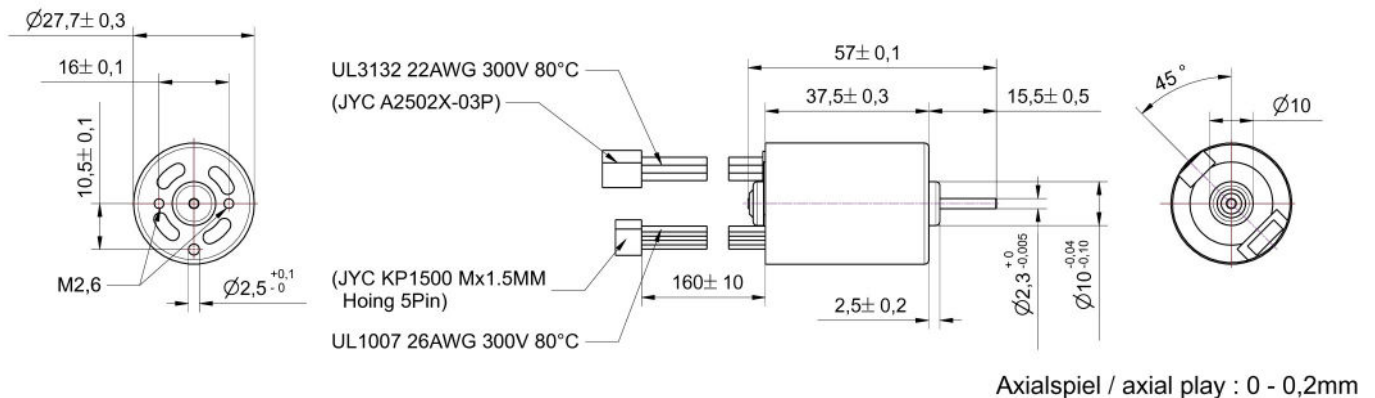
Optionen:
 - Steckerausführungen
 - Steckachsen

Motortyp XBO028001-01

Bürstenloser Gleichstrommotor
Nennspannung 24V



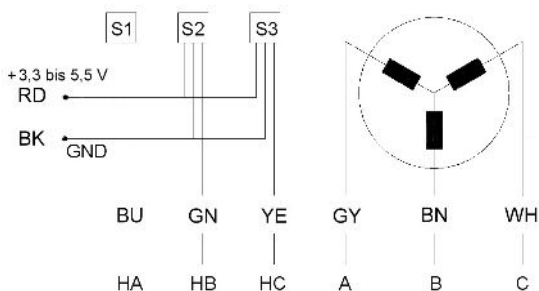
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		
Anzahl Pole		4
Nennspannung	V	24
Nenndrehzahl	rpm	4580
Nenndrehmoment	Ncm	0,9
Nennstrom	A	0,27
Nennleistung	W	4,3

Schaltbild

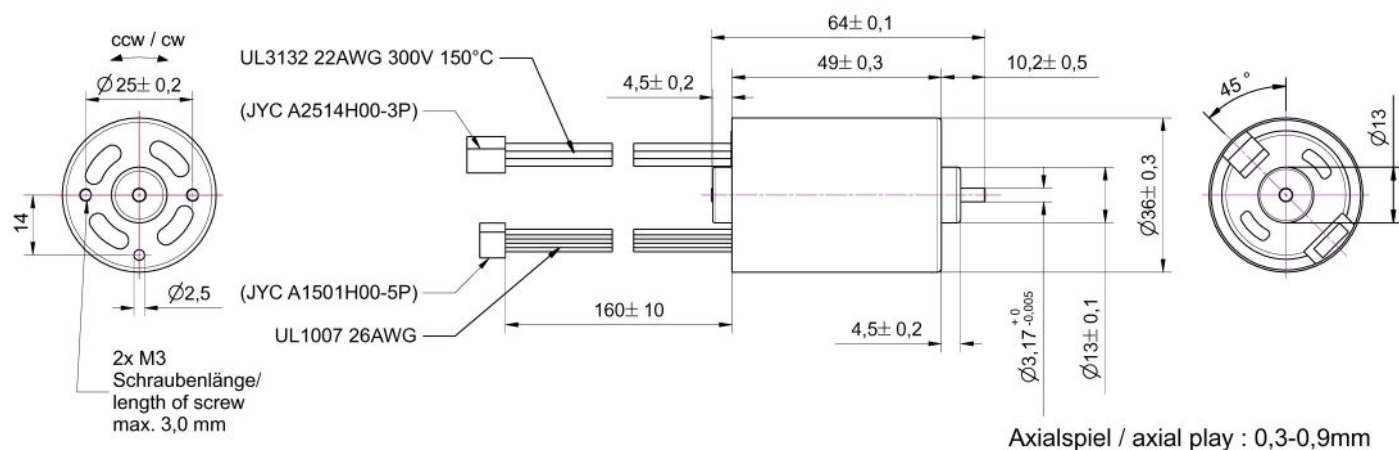


Motortyp XBO036101-01

Bürstenloser Gleichstrommotor
Nennspannung 24V



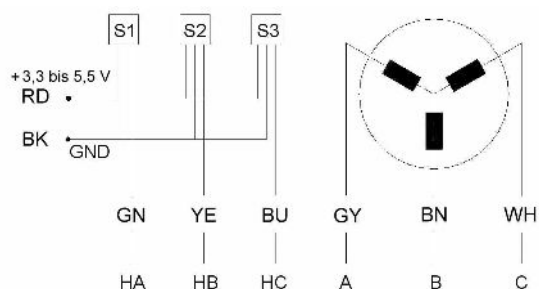
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

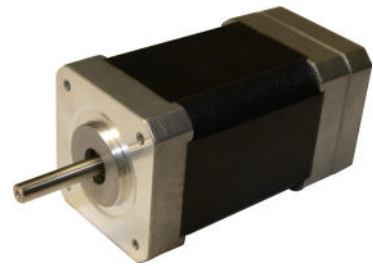
Motordaten		
Anzahl Pole		4
Nennspannung	V	24
Nenndrehzahl	rpm	4200
Nenndrehmoment	Ncm	3,36
Nennstrom	A	0,88
Nennleistung	W	14,8

Schaltbild

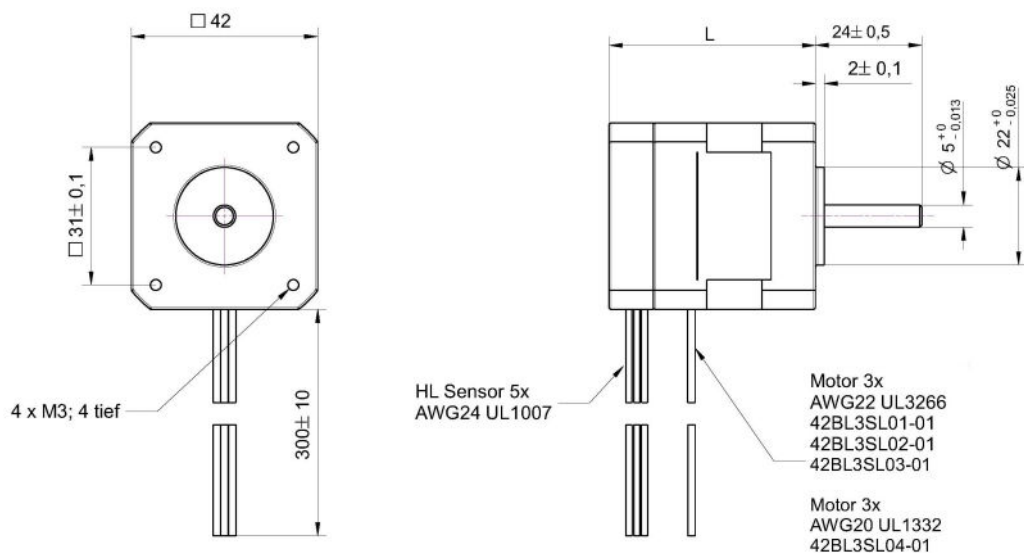


Motortyp 42BL3SL0x-01

Bürstenloser Gleichstrommotor
Nennspannung 24V



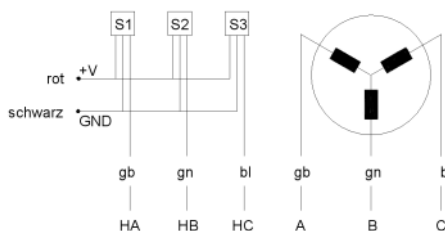
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

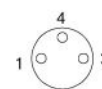
Motordaten		42BL3SL01-01	42BL3SL02-01	42BL3SL03-01	42BL3SL04-01
Motorlänge L	mm	46,5	62	78,4	94,4
Anzahl Pole		8			
Anzahl Phasen		3			
Nennspannung	V	24			
Nennndrehzahl	rpm	4000			
Nennndrehmome	Ncm	6,3	12,5	18,5	25
Wicklungswider	Ohm	1,8	0,8	0,55	0,28
Wicklungsinduk	mH	2,6	1,2	0,8	0,54
Rück EMK	V/krpm	3,66	3,72	3,76	3,94
Rotor Trägheits	gcm²	24	48	72	96
Nennstrom	A	1,8	3,5	5,1	6,6

Schaltbild



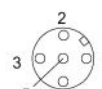
Optional:

Stecker M8x1
Anschlußbild : Motor



1 A gelb
3 B grün
4 C blau

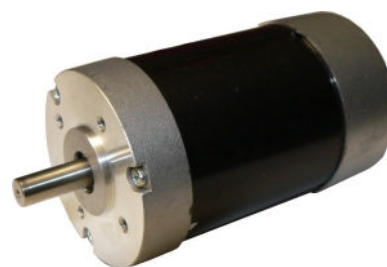
Stecker M12x1
Anschlußbild : Hall-IC



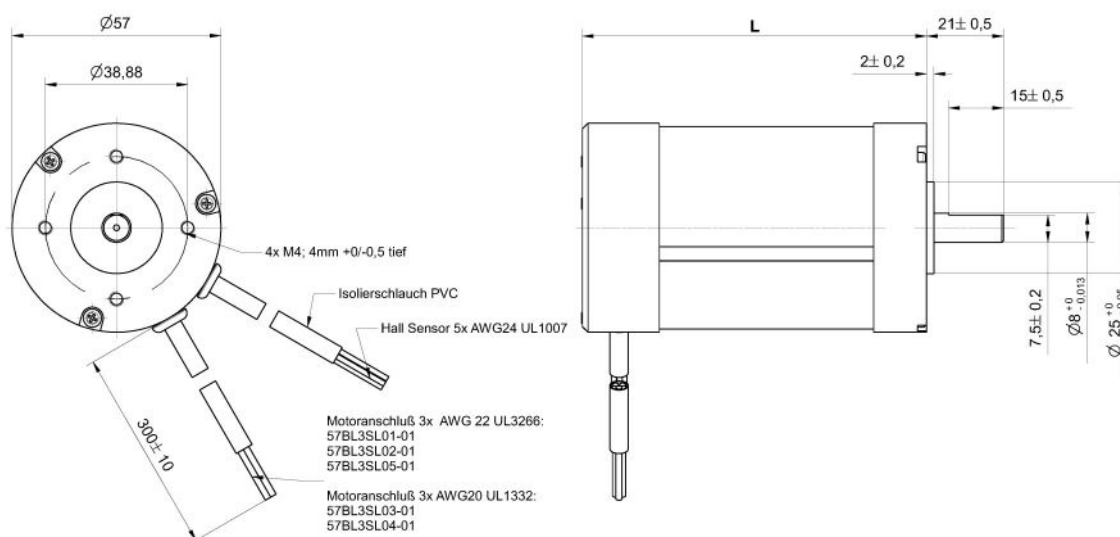
1 HA gelb
2 +5V rot
3 HB grün
4 HC blau
5 GND schwarz

Motortyp 57BL3SL0x-01

Bürstenloser Gleichstrommotor
Nennspannung 24V



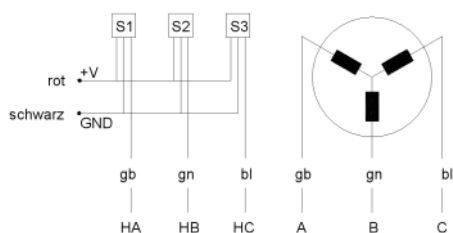
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

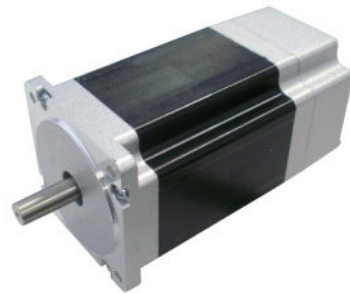
Motordaten		57BL3SL05-01	57BL3SL01-01	57BL3SL02-01	57BL3SL03-01	57BL3SL04-01
Motorlänge L	mm	43,5	54	75	94	114
Anzahl Pole		4				
Anzahl Phasen		3				
Nennspannung	V	24				
Nenndrehzahl	rpm	4000				
Nenndrehmoment	Ncm	5,5	11	22	32	43
Wicklungswiderstand	Ohm	4,1	1,5	0,7	0,45	0,35
Wicklungsinduktivität	mH	10	4,2	2,16	1,4	1
Rück EMK	V/krpm	5,5	6,6	6,6	6,6	6,6
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	30	75	119	173	230
Nennstrom	A	1,2	2,4	4,8	7	9,4

Schaltbild

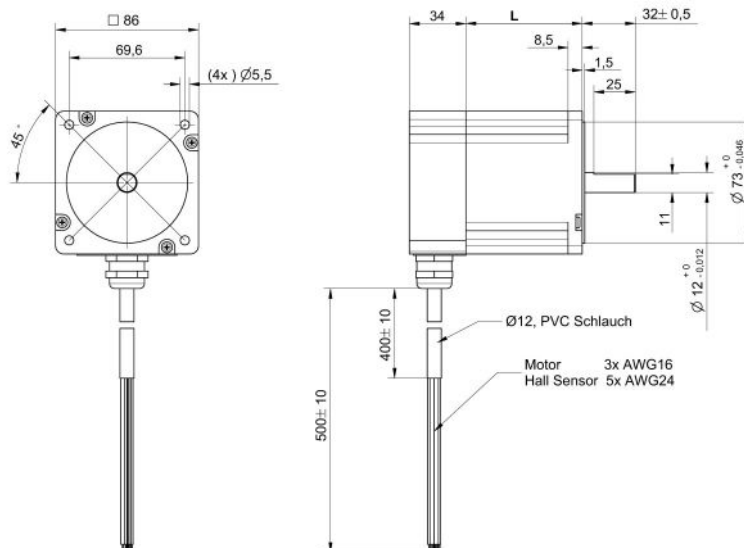


Motortyp 86BL3SLxxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor
Nennspannung 24V



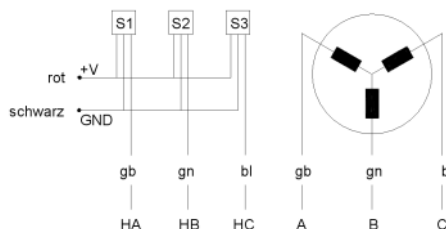
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		86BL3SL98-01	86BL3SL125-01
Motorlänge L	mm	96	123
Anzahl Pole		4	4
Anzahl Phasen		3	3
Nennspannung	V	24	24
Leerlaufdrehzahl	rpm	5300	4650
Nenndrehzahl	rpm	4000	4000
Nenndrehmoment	Nm	0,96	1,57
Wicklungswiderstand	Ohm	0,53	0,021
Wicklungsinduktivität	mH	0,13	0,075
Rück EMK	V/krpm	5,2	4,5
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	1400	2100
Leerlaufstrom	A	1,15	1,18
Nennstrom	A	23	36
Wellenleistung	W	400	660

Schaltbild

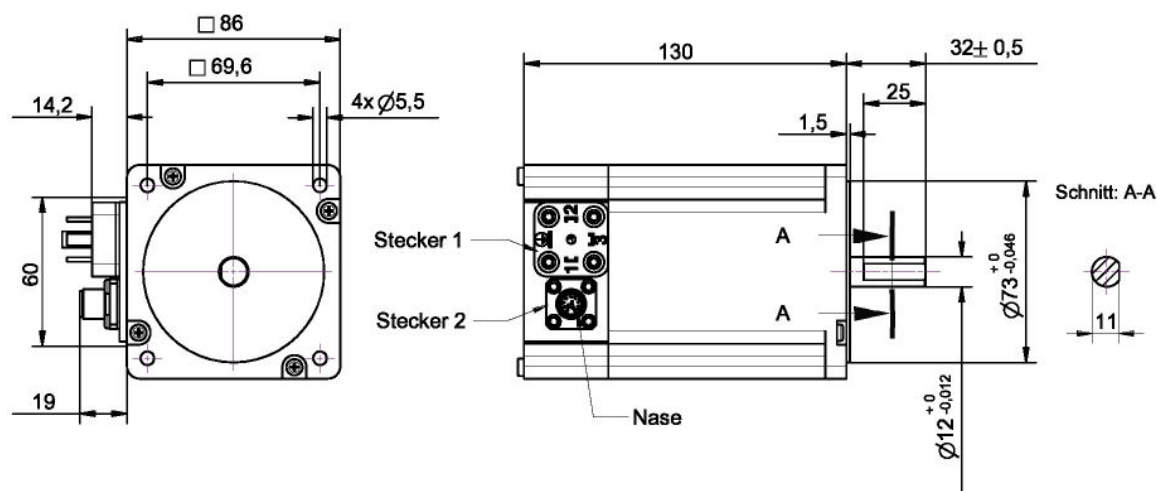


Motortyp 86BL3SL98-12

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Encoder
Nennspannung 24V



Abmaße



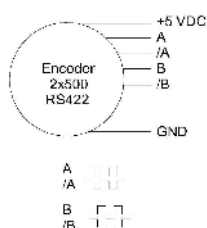
nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		86BL3SL98-12
Motorlänge L	mm	96
Anzahl Pole		4
Anzahl Phasen		3
Nennspannung	V	24
Leerlaufdrehzahl	rpm	5300
Nennndrehzahl	rpm	4000
Nennndrehmoment	Nm	0,96
Wicklungswiderstand	Ohm	0,53
Wicklungsinduktivität	mH	0,13
Rück EMK	V/krpm	5,2
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	1400
Leerlaufstrom	A	1,15
Nennstrom	A	23
Wellenleistung	W	400

Steckerbelegung/ connector pin assignment	
Stecker / plug 2	Pin
V+	1
HA	2
GND	3
HB	4
HC	5
A	6
A/	7
B	8
B/	9
n.c. *	10
n.c. *	11
n.c.	12

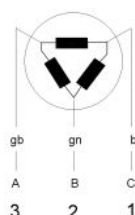
* nichts anschließen /
do not connect anything !

Encoder Schelbild /
Encoder circuit diagram:



Signalfolge
bei Rechtslauf auf
Motorwelle gesehen /
Signal sequence at cw viewed
on to motor shaft

Stecker 1



Stecker 1



Stecker 2



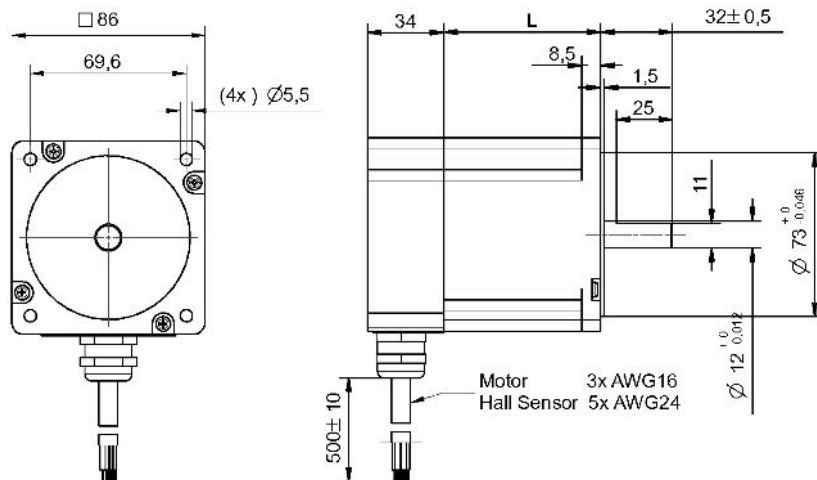
Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

Motortyp 86BL3SLxx-10

Bürstenloser Gleichstrommotor
Nennspannung 48V



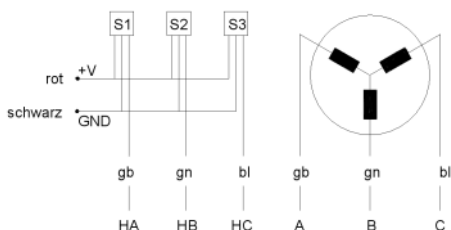
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		86BL3SL71-10	86BL3SL98-10	86BL3SL125-10
Motorlänge L	mm	70	96	123
Anzahl Pole		4		
Anzahl Phasen		3		
Nennspannung	V	48		
Nennndrehzahl	rpm	4400		
Nennndrehmoment	Nm	0,5	1,05	1,43
Wicklungswiderstand	Ohm	0,3	0,11	0,0733
Wicklungsinduktivität	mH	1,2	0,5	0,3
Rück EMK	V/krpm	8,7	8,7	8,7
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	700	1400	2100
Nennstrom	A	6,3	12,2	18,2

Schaltbild

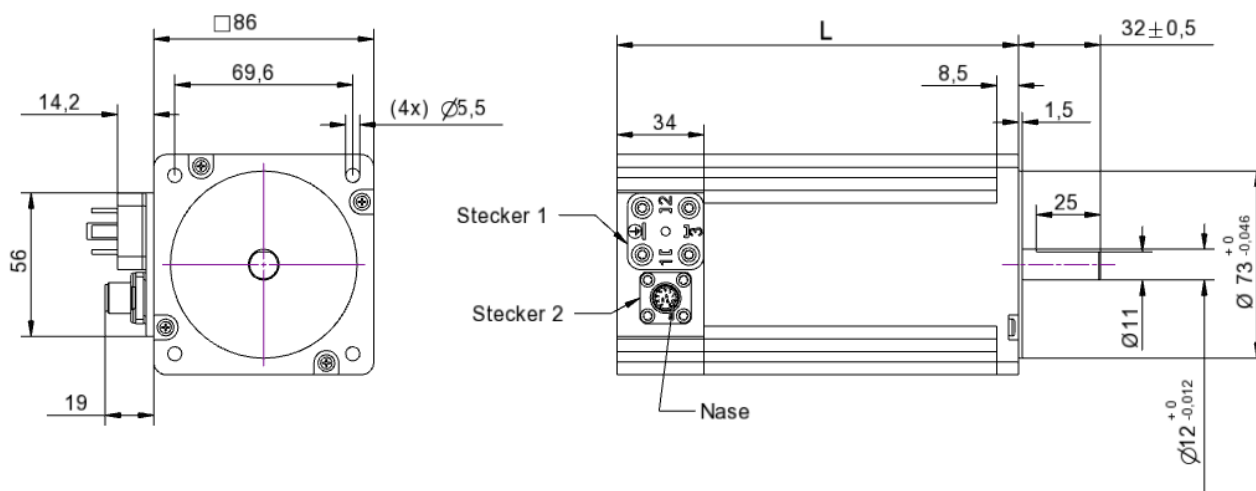


Motortyp 86BL3SLxx-06

Bürstenloser Gleichstrommotor , Encoder,
Nennspannung 48V



Abmaße



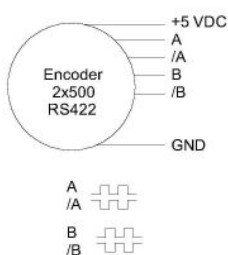
nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		86BL3SL71-06	86BL3SL98-06	86BL3SL125-06
Motorlänge L	mm	70	96	123
Anzahl Pole		4		
Anzahl Phasen		3		
Nennspannung	V	48		
Nennndrehzahl	rpm	4400		
Nennndrehmoment	Nm	0,5	1,05	1,43
Wicklungswiderstand	Ohm	0,3	0,11	0,0733
Wicklungsinduktivität	mH	1,2	0,5	0,3
Rück EMK	V/krpm	8,7	8,7	8,7
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	700	1400	2100
Nennstrom	A	6,3	12,2	18,2

Steckerbelegung/ connector pin assignment	
Stecker / plug 2	Pin
V+	1
HA	2
GND	3
HB	4
HC	5
A	6
A'	7
B	8
B'	9
n.c. *	10
n.c. *	11
n.c.	12

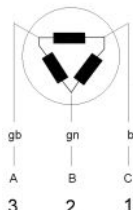
* nichts anschließen /
do not connect anything !

Encoder Schaltbild /
Encoder circuit diagram:

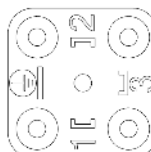


Signalfolge
bei Rechtslauf auf
Motorwelle gesehen /
Signal sequence at cw viewed
on to motor shaft

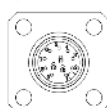
Stecker 1



Stecker 1



Stecker 2

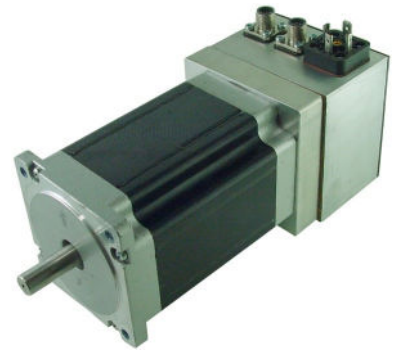


Optional zu Stecker 2:
A10465-04 Kabeldose umspritzt mit M12x1, 12polig

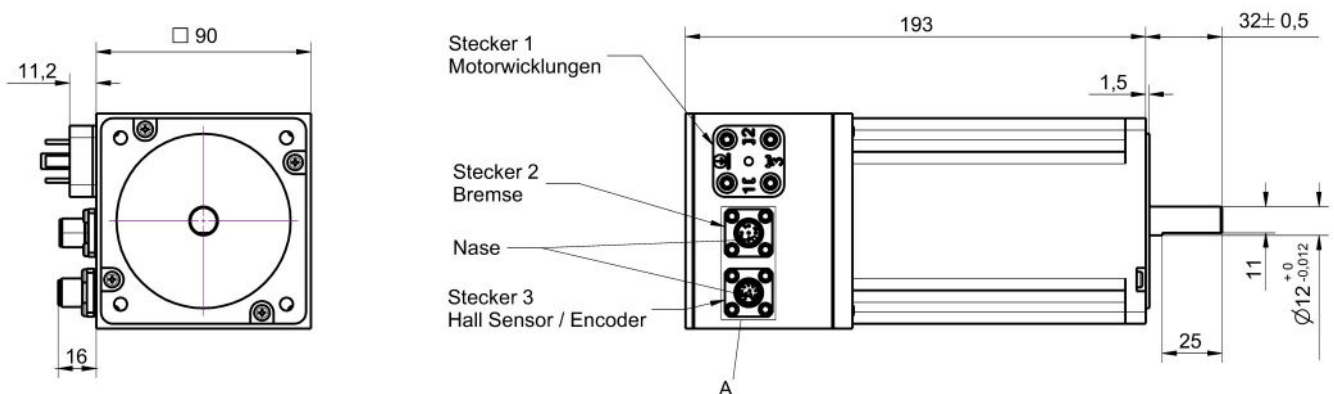
Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

Motortyp 86BL3SL125 -xx

Bürstenloser Gleichstrommotor
mit Bremse und Encoder
Nennspannung 24V / 48V



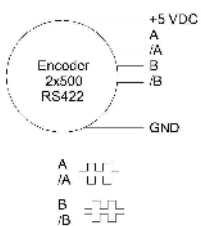
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

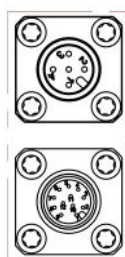
Motordaten		86BL3SL125-13	86BL3SL125-16
Anzahl Pole		4	4
Anzahl Phasen		3	3
Nennspannung	V	48	24
Leerlaufdrehzahl	rpm	5300	4650
Nennndrehzahl	rpm	4400	4000
Nennndrehmoment	Nm	1,43	1,57
Wicklungswiderstand	Ohm	0,09 ±10%	0,021
Wicklungsinduktivität	mH	0,3 ±10%	0,075
Rück EMK	V/krpm	9,06	4,5
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	2100	2100
Leerlaufstrom	A	1,67A	1,8A
Nennstrom	A	17,2	36

Encoder Schaltbild:
Encoder circuit diagram:



Signalfolge
bei Rechtslauf auf
Motorwelle gesehen /
Signal sequence at cw viewed
on to motor shaft

Detail A



Stecker 1

Pin 1 Motorphase C
Pin 2 Motorphase B
Pin 3 Motorphase A
PE n.c.

Stecker 2

Pin 1 + 2 Versorgungsspannung / Bremse
Pin 3 + 4 Versorgungsspannung / Bremse
Pin 5 n.c.

Stecker 3

PIN
1 V+ 5V
2 HA Hall-Motor
3 GND
4 HB Hall-Motor
5 HC Hall-Motor
6 A Encoder-Signal
7 A/ Encoder-Signal
8 B Encoder-Signal
9 B/ Encoder-Signal
10 n.c. *
11 n.c. *
12 n.c.

* nichts anschließen /
do not connect anything !

Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

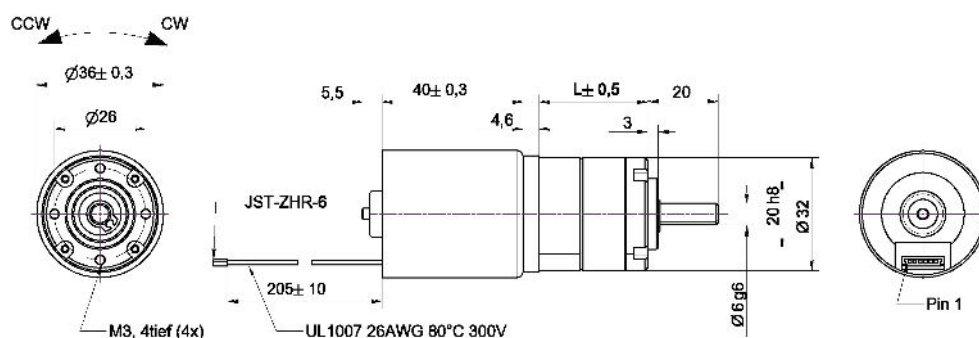
Motortyp XEP0360320xxx-004

EC-Motor mit Planetengetriebe
integrierte Regelektronik
Nennspannung 24V



Abmaße

Getriebe- übersetzung	L
1:3,7 – 1:6,75	21,3
1:13,73 – 1:45,56	30,8
1:50,89 – 1:307,54	40,3



Achtung:
Steuersignale
Start / stop, CW/CCW
max. 24 VDC Eingangsspannung
Verpolungsschutz

nicht maßstabsgetreu!

Pin	Bezeichnung	Bemerkung
1	24V	Nennspannung 24VDC ±10%
2	GND	
3	CW / CCW	GND= CCW / offen=CW Nur im Stillstand umschalten
4	PWM	PWM Frequenzbereich: 20kHz / $U_{pp}=5V$ 0% PWM (GND) = 100% Drehzahl 100% PWM = 0% Drehzahl
5	FG	Impulse = 2 pro Umdrehung ($U_{pp}=5V$)
6	START / STOP	GND = STOP / offen = START

Motordaten:

Nennspannung	Nenndrehmoment	Nenndrehzahl	Nennstrom	Nennleistung
24V	2 Ncm	4316 U/min	≤ 0,54A	8,6 W

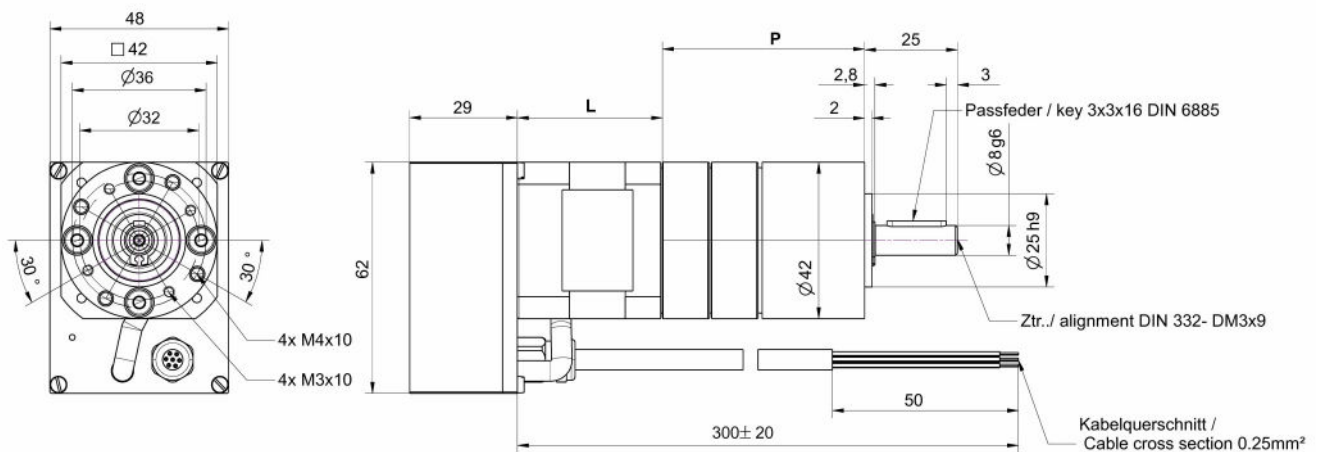
				XEP0360320xxx-004	Getriebe*
xxx	P mm	i	n [U/min]	M _h Nm	M _{zul.} Nm
003	21,3	3,70	1378	0,06	0,75
004		4,28	1192	0,07	
005		5,18	985	0,08	
014	30,8	13,73	371	0,21	2,25
016		15,88	321	0,24	
018		18,36	278	0,28	
019		19,20	266	0,29	
022		22,20	230	0,33	
025		25,01	204	0,38	
027		26,85	190	0,40	
029		28,93	176	0,43	
035		34,97	146	0,52	
051	40,3	50,89	100	0,71	4,50
059		58,85	87	0,82	
068		68,06	75	0,95	
071		71,16	72	1,00	
079		78,71	65	1,10	
093		92,70	55	1,30	
095		95,17	54	1,33	
100		99,50	51	1,39	
107		107,20	48	1,50	
115		115,07	44	1,61	
124		123,97	41	1,74	
130		129,62	39	1,81	
139		139,13	37	1,95	
150		149,90	34	2,10	
169		168,84	30	2,36	
181		181,24	28	2,54	
195		195,26	26	2,73	
236		236,09	22	3,31	

Motortyp XEP0430420xxx-105

EC-Motor mit Planetengetriebe
integrierte Regelektronik
Nennspannung 24V



Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Anschlußbelegung:

Pin assignment:

BN	+24 V
BU	GND
GN	+ 5V
WH	Drehzahl / Speed analog 0,2-5V
YE	GND
PK	Drehrichtung auf GND schalten / turn direction to GND --> ccw
GY	n.c.

Motordaten:

Nennspannung	Nenndrehmoment	Nenndrehzahl	Nennstrom	Nennleistung
24V	6,3 Ncm	3800 U/min	≤ 1,44A	26 W

				XEP0430420xxx-105	Getriebe*
xxx	P	i	n [U/min]	Mn Nm	M zul. Nm
004	41,2	4,28	888	0,22	3
005		5,18	734	0,26	
007		6,75	563	0,34	
016	54,3	15,88	239	0,75	7,5
018		18,36	207	0,87	
019		19,20	198	0,91	
022		22,20	171	1,05	
025		25,01	152	1,18	
027		26,85	142	1,27	
029		28,93	131	1,37	
035		34,97	109	1,65	
046		45,56	83	2,15	
059	67,4	58,85	65	2,60	15
068		68,06	56	3,00	
071		71,16	53	3,14	
079		78,71	48	3,47	
093		92,70	41	4,1	
095		95,17	40	4,2	
100		99,50	38	4,4	
107		107,20	35	4,7	
115		115,07	33	5,1	
124		123,97	31	5,5	
130		129,62	29	5,7	
139		139,13	27	6,1	
150		149,90	25	6,6	
169		168,84	23	7,4	
181		181,24	21	8,0	
195		195,26	19	8,6	
236		236,09	16	10,4	
308		307,54	12	13,6	



BLDC-/AC-Motoren

- Kundenspezifische AC-Motoren und BLDC-Motoren
- Auch mit integrierter Regelung
- Leistungen von 1 bis 1880 Watt
- Spezielle Produkte mit besonders hoher Lebensdauer



TX-Motoren

- Bürstenbehaftete DC-Motoren mit Schnecken-, Stirnrad- oder Planetengetriebe in unterschiedlichen Untersetzungen
- Nennspannungen von 12 bis 24 VDC
- Optional mit Bremse, Encoder oder Tacho



DKM-Motoren

- Synchron- und Asynchronmotoren mit Schnecken- oder Stirnradgetriebe
Leistungen von 15 bis 200 Watt
Spannungen von 110 bis 480 VAC
- Bürstenbehaftete DC-Motoren
Leistungen von 6 bis 120 Watt
Spannungen von 12 bis 90 VDC
- Optional mit Bremse, Encoder oder Tacho



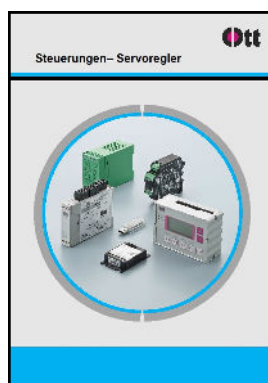
Modifizierte Motoren

- Sonderanpassungen auch bei kleinen Stückzahlen möglich
- Auf Wunsch Anbau von Bremse, Encoder, Tacho, oder Kabelkonfektionen
- Aufbau von kompletten Positioniereinheiten



DC-Motoren

- Mit Schnecken- oder Stirnradgetriebe und als Spindelantrieb lieferbar
- Auch getriebelos erhältlich
- Leistungen von 0,5 bis 450 Watt
- Über 50.000 Motoren vorrätig an Lager
- Hervorragendes Preis-Leistungs-Verhältnis



Steuerungen-Servoregler

- Für bürstenlose und bürstenbehaftete DC-Motoren
- Auch programmierbar und mit verschiedenen BUS-Systemen
- Elektronische Lastrelais
- Übergabemodule und Verdrahtungsinterface



XDS-XDP-Motoren

- Bürstenbehaftete DC-Motoren mit Stirnrad- oder Planetengetriebe in unterschiedlichen Untersetzungen
- Auch getriebelos erhältlich
- Nennspannungen von 3 bis 48 VDC
- Drehzahlen von 1 U/min bis 14.000 U/min



Zubehör

- Mechanische Zusatzkomponenten, Steckachsen, Kettenräder, Gehäuse-teile
- Kundenspezifische Zeichnungsteile
- Elektronische Komponenten, Potis, Anschlusskabel, Stecker, Entstörglieder



Ott GmbH & Co. KG
Baarstraße 3
78652 Deißlingen

Tel.	07420 / 9399-0
Email	info@ott-antriebe.de
Web	www.ott-antriebe.de