

BÜRSTENLOSE DC-MOTOREN



**GETRIEBELOS, MIT SCHNECKEN-
ODER PLANETENGETRIEBE**



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 lassen sich die meisten der aufgeführten Antriebe mit Hall-IC, Inkrementaldrehgeber oder Absolutwertgeber ausstatten. Sollten spezielle Anpassungen, wie z.B. Ankerwicklungsspannungen, abgewandelte Antriebswellen, Kabelkonfektionen, etc. gewünscht sein, bieten wir diese gerne auf Anfrage an.

Unser Sortiment erweitert sich ständig. Sollte Ihr gesuchter Motor in diesem Katalog nicht aufzufinden sein, lässt sich sicherlich aus unserem weiten Portfolio ein passender Antrieb für Ihre Applikation finden.

Nehmen Sie doch einfach mit uns Kontakt auf, und schildern uns Ihre Antriebsaufgabe. Wir beraten Sie gerne.

Zur Unterstützung Ihrer Konstruktion, erhalten Sie gerne auf Anfrage von all unseren Antrieben 3D-CAD Modelle.

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

Ihr Team der Ott Antriebstechnik.

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

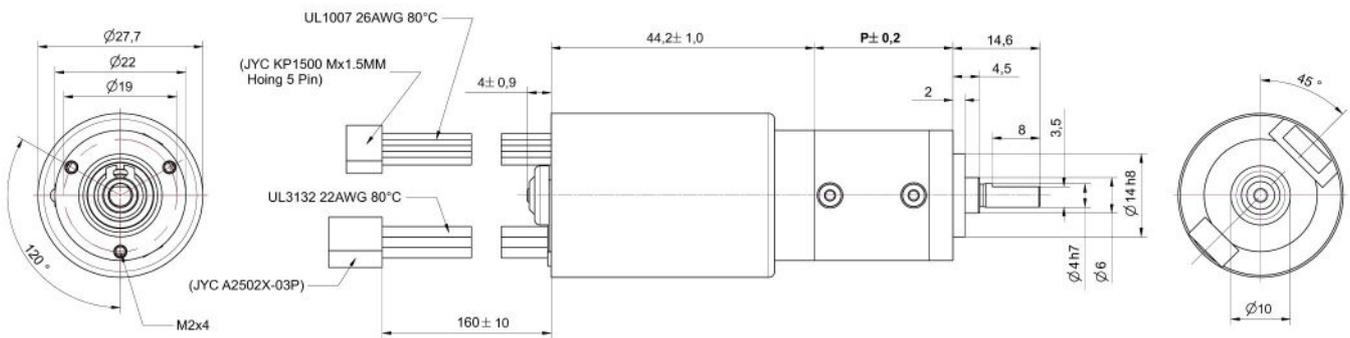
XBO028001-01.....	44
XBO036101-01.....	45
42BL3SL0x-01.....	46
57BL3SL0x-01.....	47
86BL3SLxxx-01.....	48
86BL3SL98-12.....	49
86BL3SLxx-10.....	50
86BL3SLxx-06.....	51
86BL3SL125-13 / -16.....	52
XEP0360320xxx-004.....	54
XEP0430420xxx-105.....	56

Motortyp XBP028xxx-01

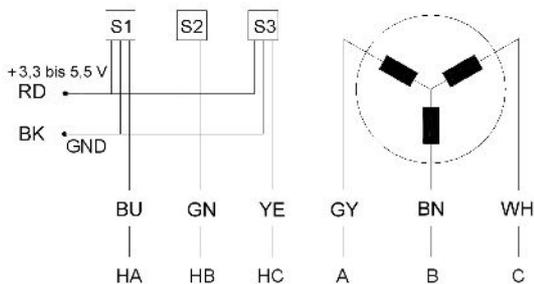
Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V



Abmaße



nicht maßstabsgetreu!



Motordaten		
Anzahl Pole		4
Nennspannung	V	24
Nenndrehzahl	rpm	4580
Nenn Drehmoment	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 _h 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
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		

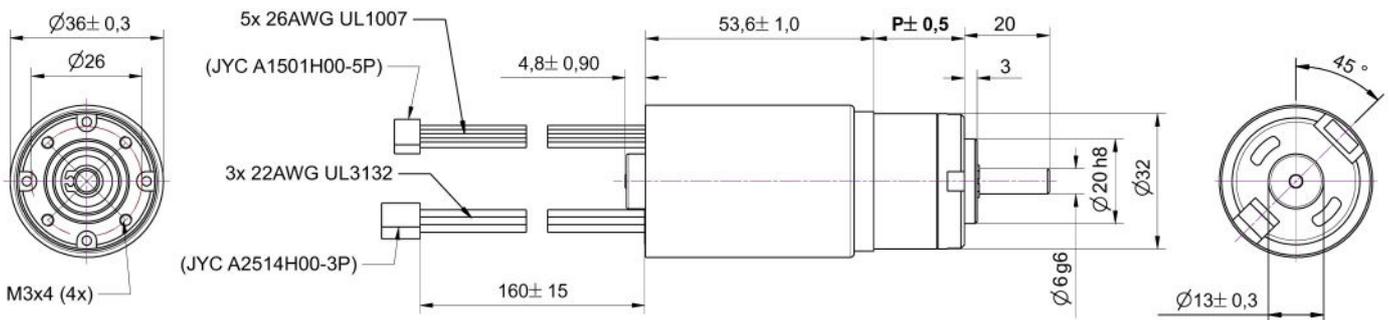
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP036xxx-01

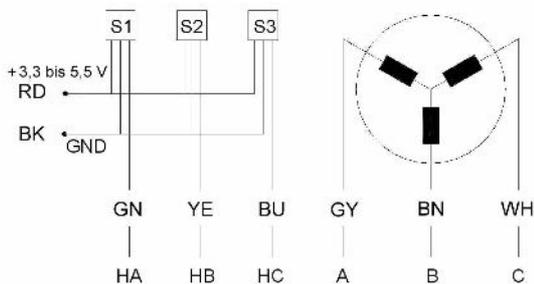
Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V



Abmaße



nicht maßstabsgetreu!



Motordaten		
Anzahl Pole		4
Nennspannung	V	24
Nennndrehzahl	rpm	4200
Nennndrehmoment	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
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		

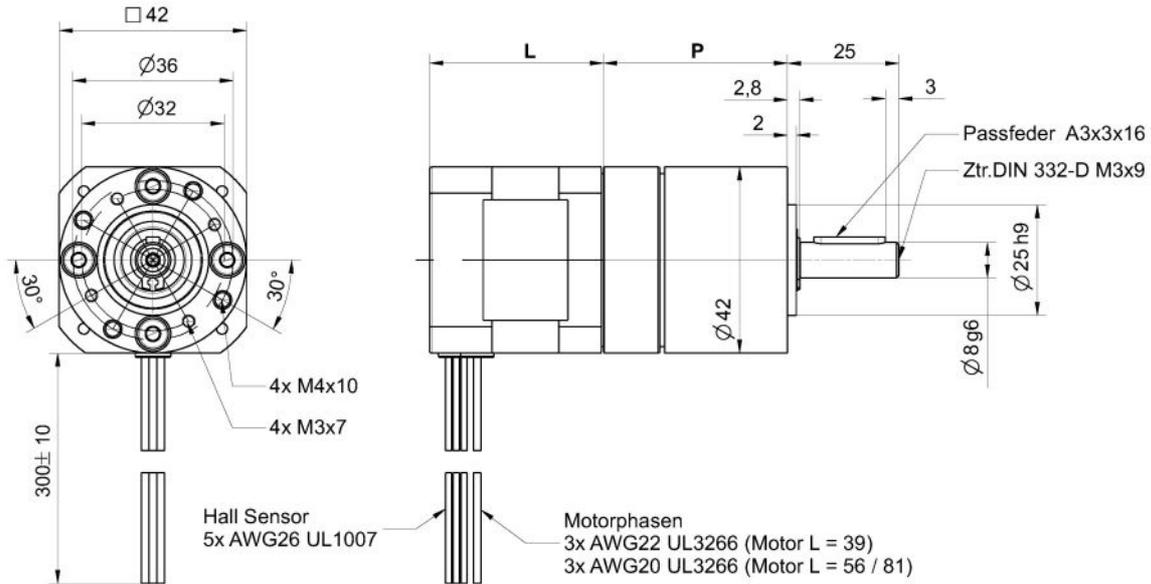
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP043FXxxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V



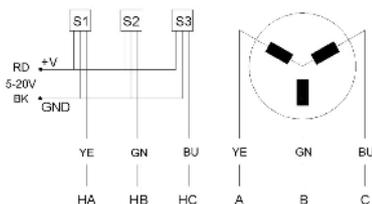
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBP043FX1xx-01	XBP043FX3xx-01	XBP043FX4xx-01
Motorlänge L	mm	39	56	81
Anzahl Pole		8		
Anzahl Phasen		3		
Nennspannung	V	24		
Nennrehzahl	rpm	4000		
Nennrehmoment	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

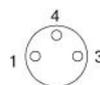


				XBP043FX1xx-01	XBP043FX3xx-01	XBP043FX4xx-01	Getriebe*
xx	P	i	n [U/min]	Mn Nm	Mn Nm	Mn Nm	Mzul. Nm
01	41,2	4,28	935	0,2	0,5	0,8	3
02		5,18	772	0,3	0,6	0,9	
03		6,75	593	0,3	0,8	1,2	
05	54,3	15,88	252	0,8	1,7	2,6	7,5
06		18,36	218	0,9	1,9	3,0	
07		19,20	208	0,9	2,0	3,2	
08		22,20	180	1,0	2,3	3,7	
09		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.

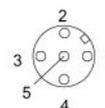
Optional:

Stecker M8x1
Anschlußbild : Motor



- 1 A gelb
- 3 B grün
- 4 C blau

Stecker M12x1
Anschlußbild : Hall-IC



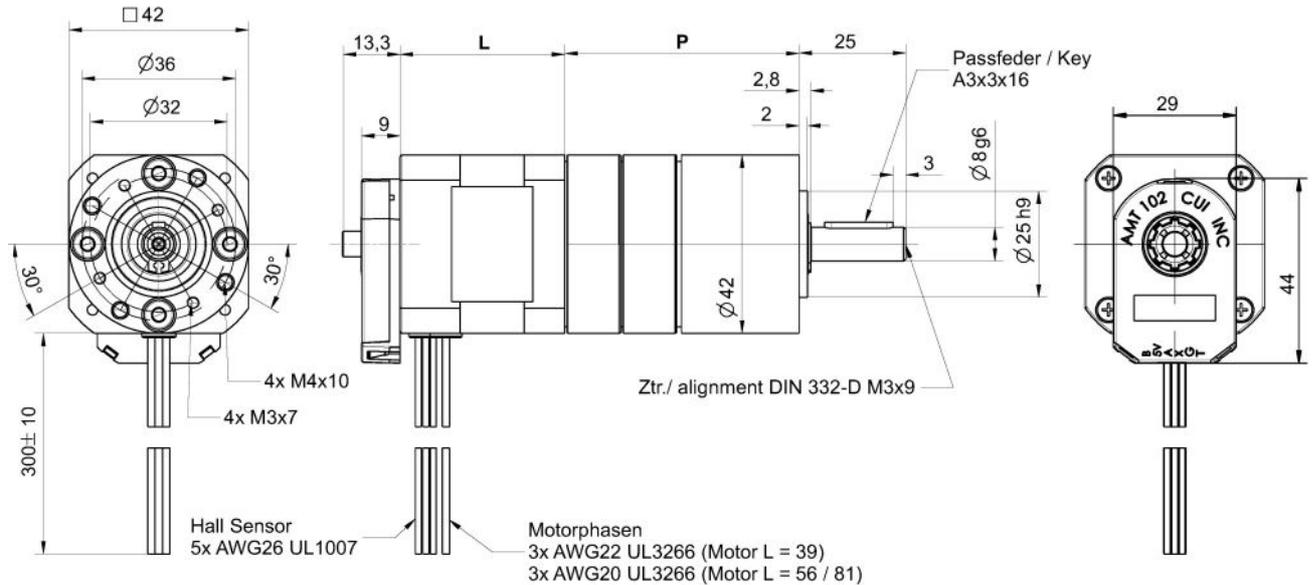
- 1 HA gelb
- 2 +5V rot
- 3 HB grün
- 4 HC blau
- 5 GND schwarz

Motortyp XBP043FXxx-03

Bürstenloser Gleichstrommotor
mit Planetengetriebe und Encoder
Nennspannung 24V



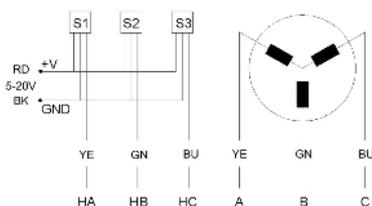
Abmaße



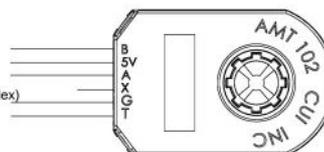
nicht maßstabsgetreu!

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	gcm ²	34	8	5
Nennstrom	A	1,4	3,85	5,35

Schaltbild



Kanal / canal B
3,6 - 5,5 V
Kanal / canal A
Kanal / canal I (Index)
GND
n.c.



Impulse / Ankerumdrehung
pulse per revolution
500

Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

				XBP043FX1xx-03	XBP043FX3xx-03	XBP043FX4xx-03	Getriebe*
xx	P	i	n [U/min]	Mn Nm	Mn Nm	Mn Nm	Mzul. 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



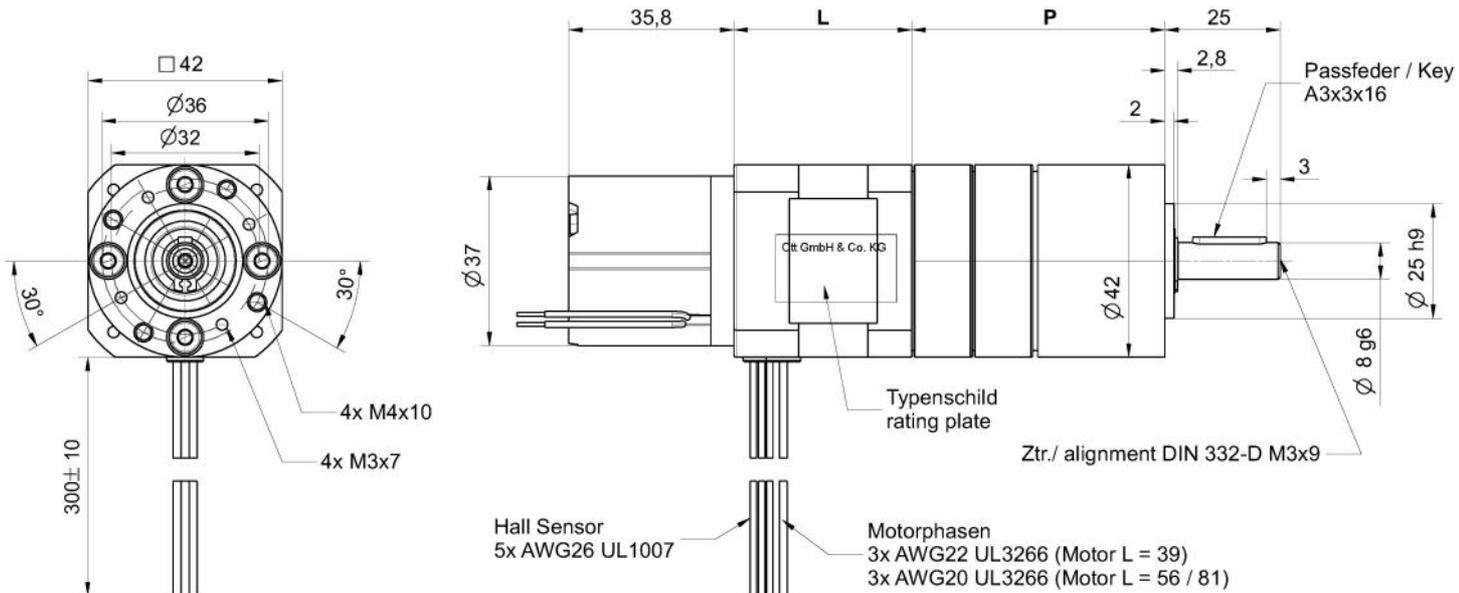
Signal	Farbe
B	braun
5V	rot
A	weiß
X	grün
G	schwarz

Motortyp XBP043FXxxx-05

Bürstenloser Gleichstrommotor
mit Planetengetriebe und mit Bremse
Nennspannung 24V



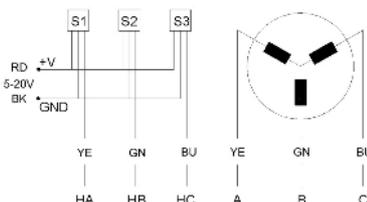
Abmaße



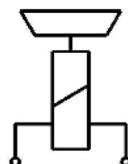
nicht maßstabsgetreu!

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	

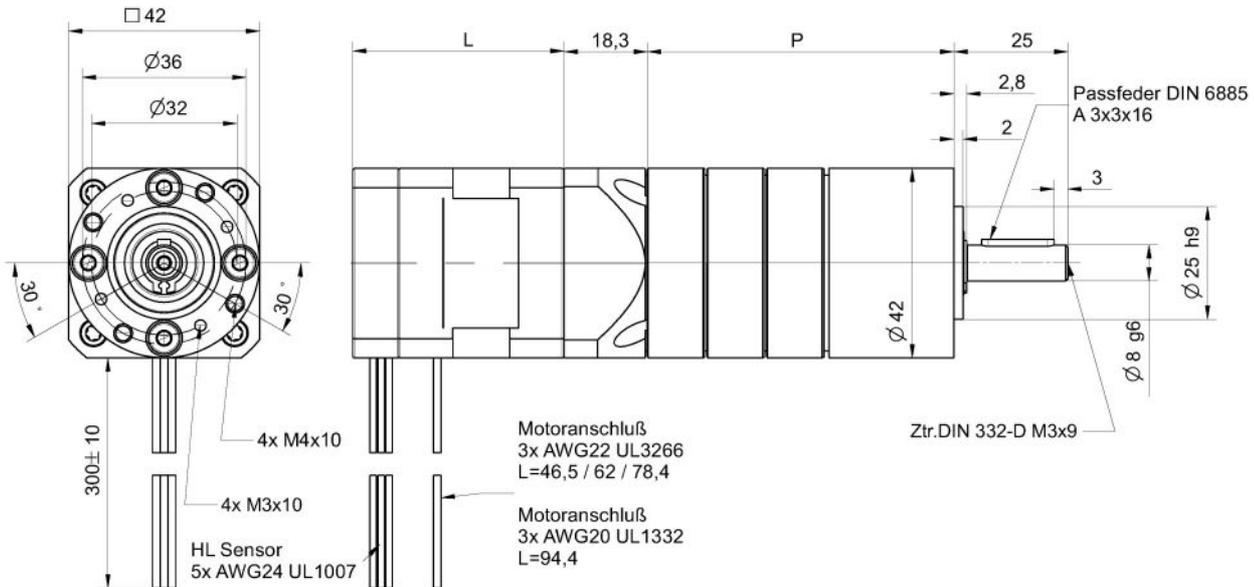
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP042xxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V



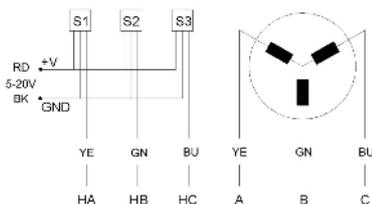
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

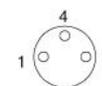
Motordaten		XBP0421xx-01	XBP0422xx-01	XBP0423xx-01	XBP0424xx-01
Motorlänge L	mm	46,5	62	78,4	94,4
Anzahl Pole		8			
Anzahl Phasen		3			
Nennspannung	V	24			
Nennrehzahl	rpm	4000			
Wicklungswiderstand	Ohm	1,8	0,8	0,55	0,28
Wicklungsinduktivität	mH	2,6	1,2	0,8	0,54
Rück EMK	V/krpm	3,66	3,72	3,76	3,94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

Schaltbild



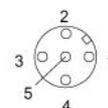
Optional:

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	

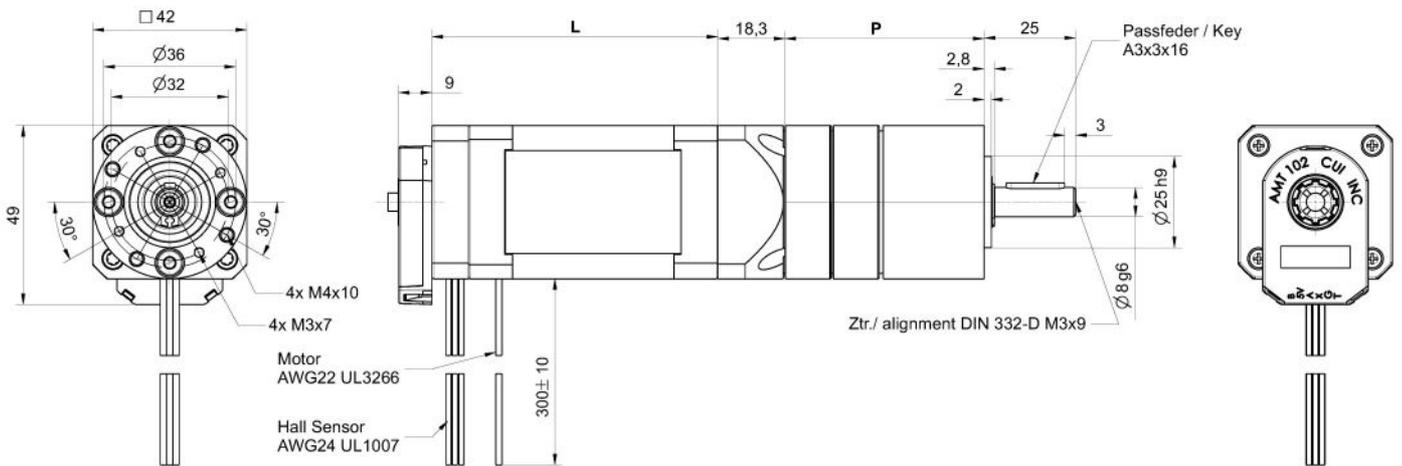
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP0427xx-09

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



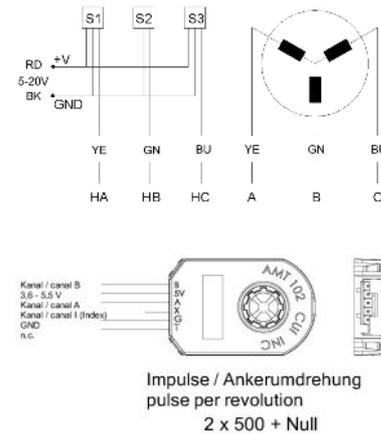
Abmaße



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



Funktion	Litzenfarbe
+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

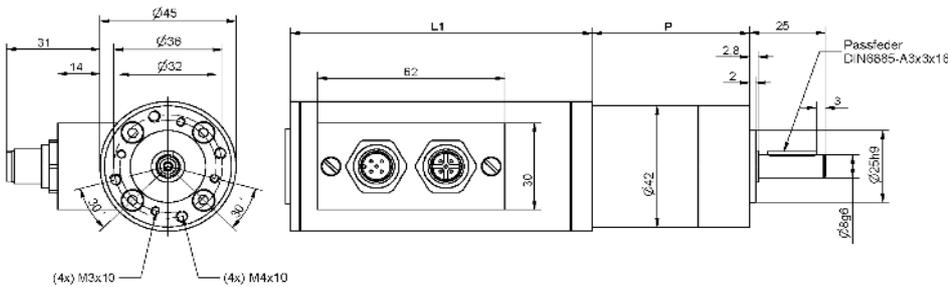
Motortyp XBP045xxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V

Motortyp XBP045xxx-03

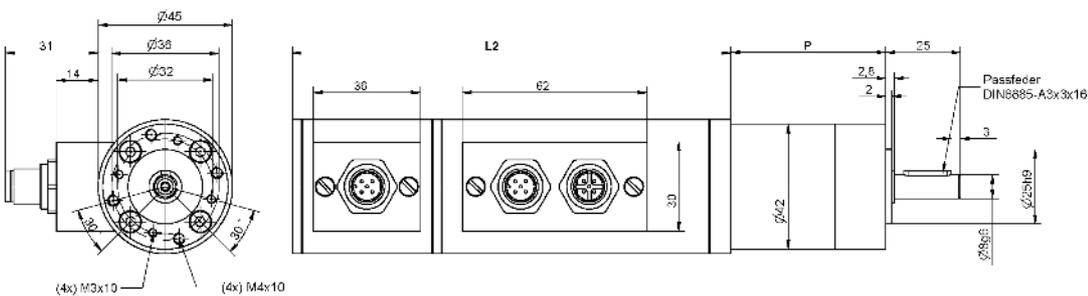
Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
+ Encoder 2x500 Impulse+Null
Nennspannung 24V

XBP045xxx-01



nicht maßstabsgetreu!

XBP045xxx-03



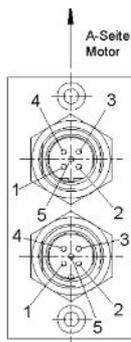
nicht maßstabsgetreu!

xx	P mm	i	genauer Getr.-Bruch	n [U/min]	XBP0450xx-01	XBP0451xx-01	XBP0452xx-01	XBP0450xx-03	XBP0451xx-03	XBP0452xx-03
					L1= 80mm	L1= 100mm	L1= 120mm	L2= 127mm	L2= 147mm	L2= 167mm
					M_h Nm	M_h Nm	M_h Nm	M_h Nm	M_h Nm	M_h 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)

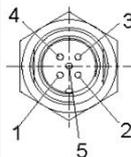


Motorstecker
SV-F2
B-kodiert
Fa.Binder
Art.-Nr:09-4441-90-05
Serie 766; 5 polig

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)



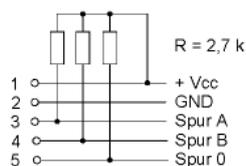
Encoder-Stecker
SV-F2
A-kodiert
Fa.Binder
Art.-Nr:09-3441-90-05
Serie 763; 5 polig

Encoderdaten

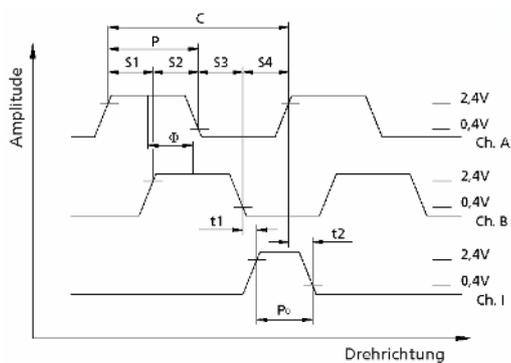
Impulse pro Umdrehung	N	500
Ausgangssignal, rechteckig		2+1 Nullimpuls
Betriebsspannung	V _{cc}	4,5...5,5
Nennstromaufnahme, Mittelwert (V _{cc} = 5 V DC)	I _{cc}	57
Pulsbreite	P	180±35
Signal-Phasenverschiebung, Kanal A zu B	φ	90±15
Mess-Schritt	S	90±35
Signalperiode	C	360±5,5
Signal-Anstiegs-/Abfallzeit, 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

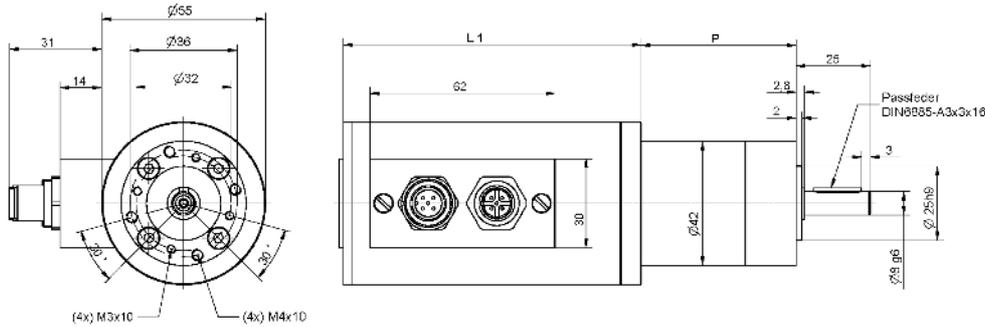
Motortyp XBP055xxx-03

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe

+ Encoder 2x500 Impulse+Null

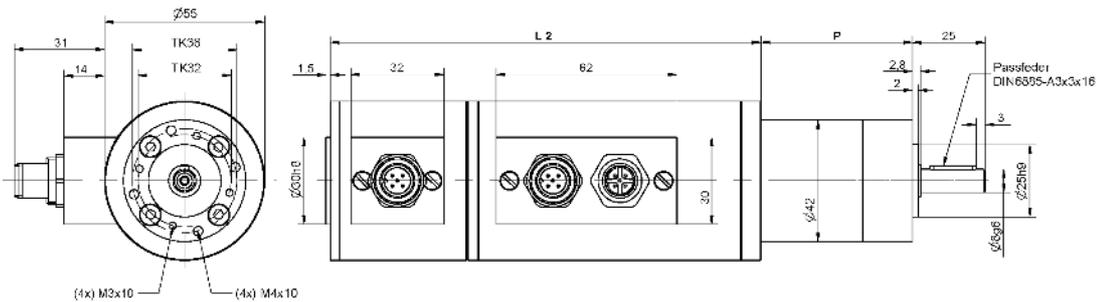
Nennspannung 24V

XBP055xxx-01



nicht maßstabsgetreu!

XBP055xxx-03



nicht maßstabsgetreu!

xx	P mm	i	genauer Getr.-Bruch	n [U/min]	XBP0550xx-01	XBP0551xx-01	XBP0552xx-01	XBP0550xx-03	XBP0551xx-03	XBP0552xx-03
					L1= 80mm	L1= 100mm	L1= 120mm	L2= 128mm	L2= 148mm	L2= 168mm
00	39	3,70	63 / 17	986	M _h 0,27 Nm	M _h 0,53 Nm	M _h 0,68 Nm	M _h 0,27 Nm	M _h 0,53 Nm	M _h 0,68 Nm
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

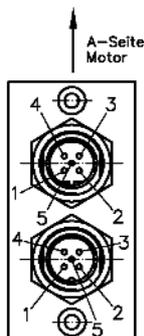
Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

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)

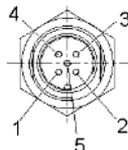


Motorstecker
SV-F2
B-kodiert
Fa. Binder
Artikel-Nr. 09-4441-90-05
Serie 766; 5 polig

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)



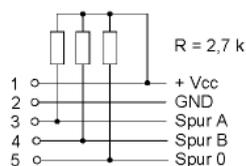
Encoder-Stecker
SV-F2
A-kodiert
Fa. Binder
Art.-Nr. 09-3441-90-05
Serie 763; 5 polig

Encoderdaten

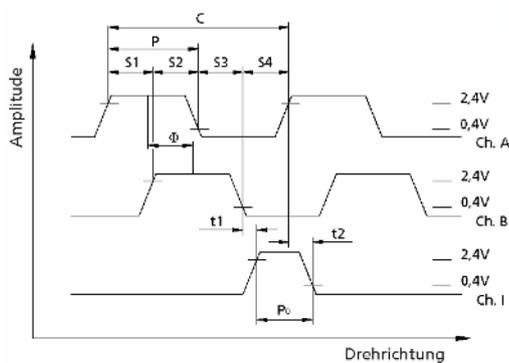
Impulse pro Umdrehung	N	500
Ausgangssignal, rechteckig		2+1 Nullimpuls
Betriebsspannung	V _{cc}	4,5...5,5
Nennstromaufnahme, Mittelwert (V _{cc} = 5 V DC)	I _{cc}	57
Pulsbreite	P	180±35
Signal-Phasenverschiebung, Kanal A zu B	φ	90±15
Mess-Schritt	S	90±35
Signalperiode	C	360±5,5
Signal-Anstiegs-/Abfallzeit, 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



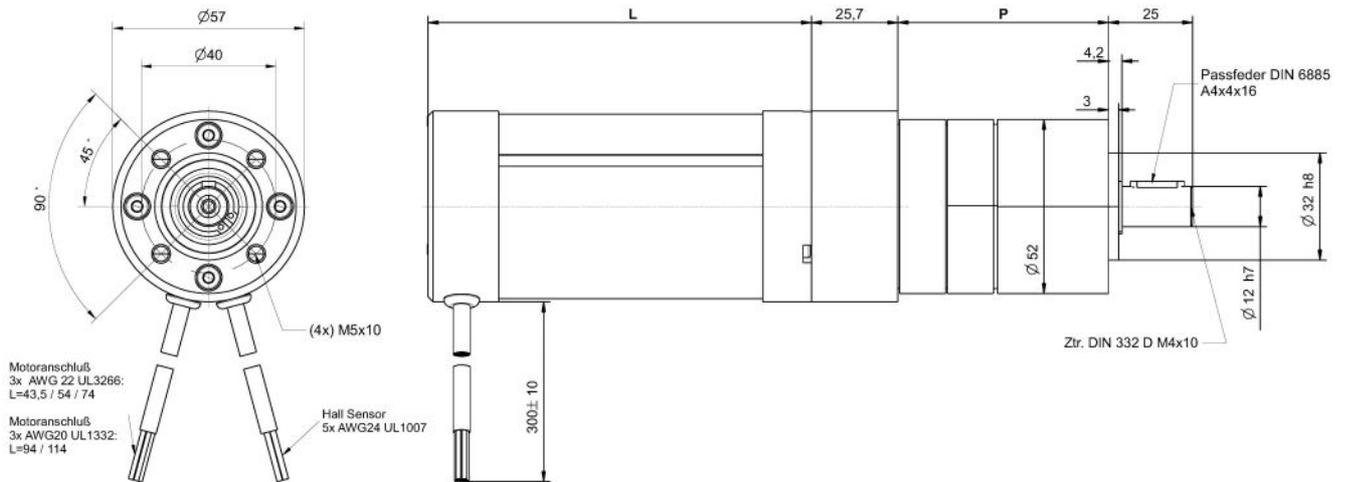
Ausgangssignale
bei Rechtslauf auf Motorwelle gesehen

Motortyp XBP057xxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V



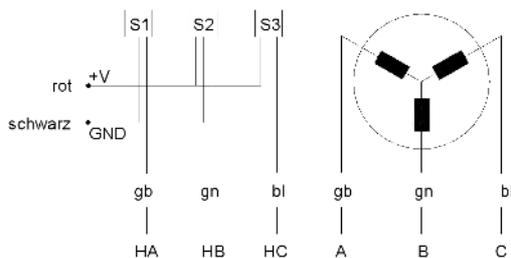
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

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	
Nenn Drehzahl	rpm				4000	
Nenn Drehmoment	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	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.

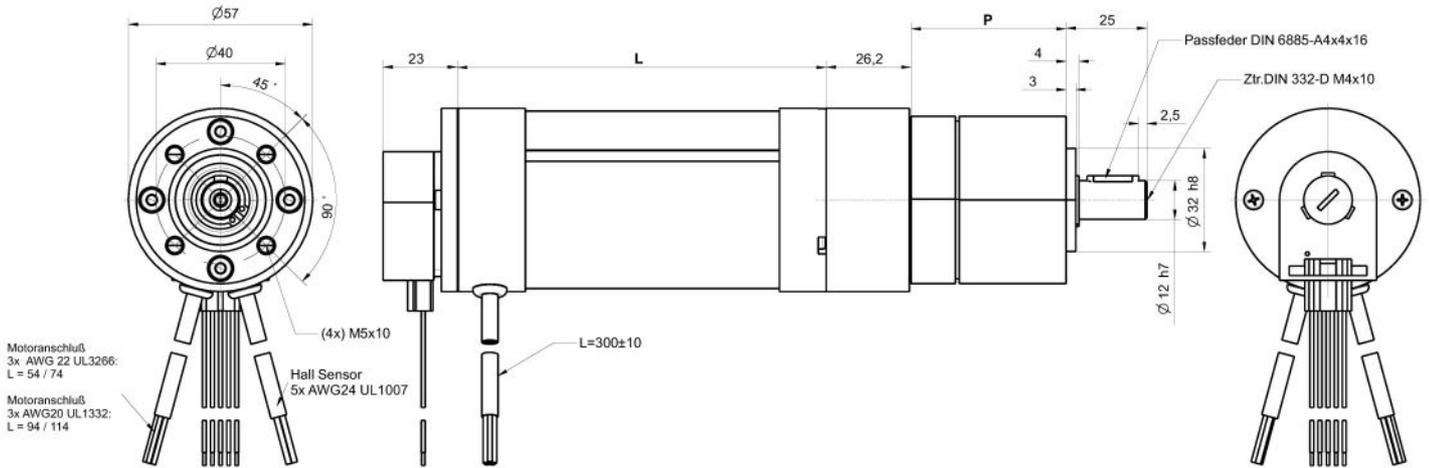
Optional Anschlussleitung mit Stecker möglich
Passender Regler z.B. K10024-02, AMI1060-01

Motortyp XBP057xxx-06

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



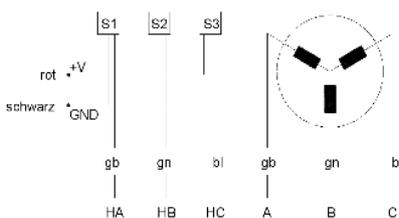
Abmaße



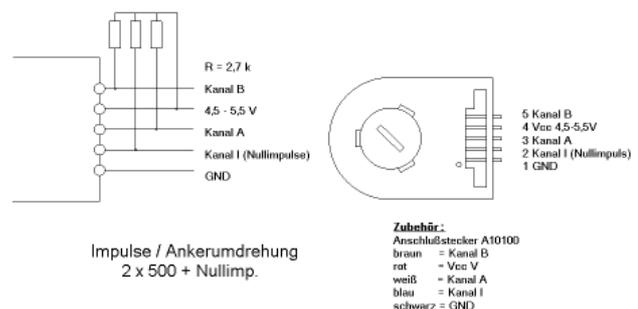
nicht maßstabsgetreu!

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			
Nenn Drehzahl	rpm	4000			
Nenn Drehmoment	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	
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
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		

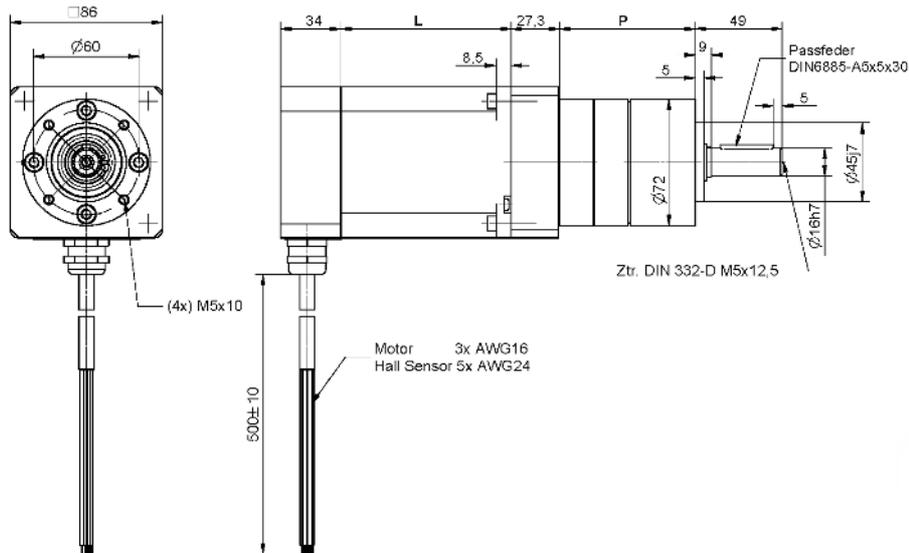
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP086xxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V



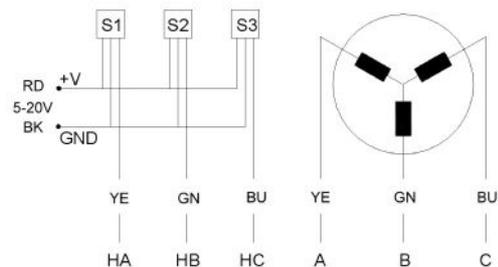
Abmaße



nicht maßstabgetreu!

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	
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		

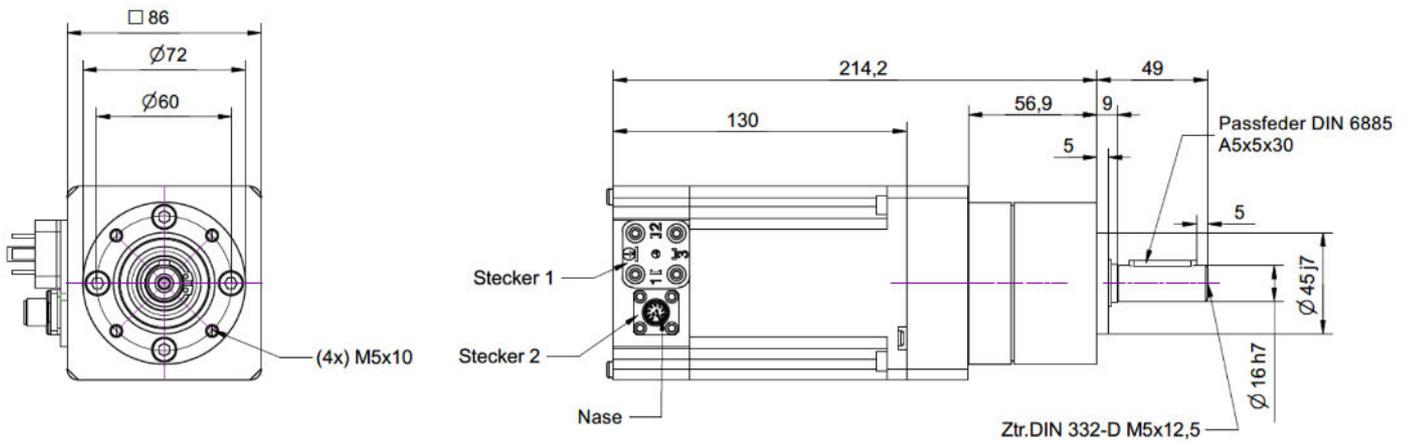
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP0863xx-05

Bürstenloser Gleichstrommotor
mit Planetengetriebe und Encoder
Nennspannung 24V

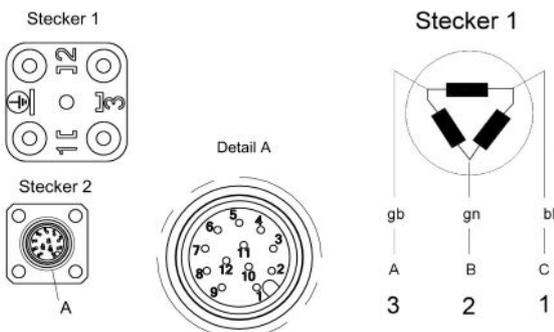


Abmaße



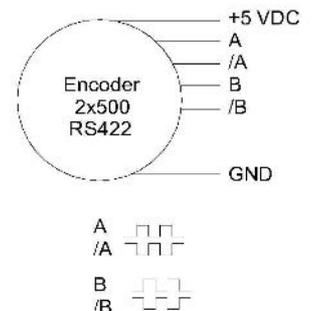
nicht maßstabsgetreu!

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



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

Encoder Schaltbild /
Encoder circuit diagram:



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

* nichts anschließen /
do not connect anything !

				XBP0863xx-05	Getriebe *
xx	P mm	i	n [U/min]	M _h 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	
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	

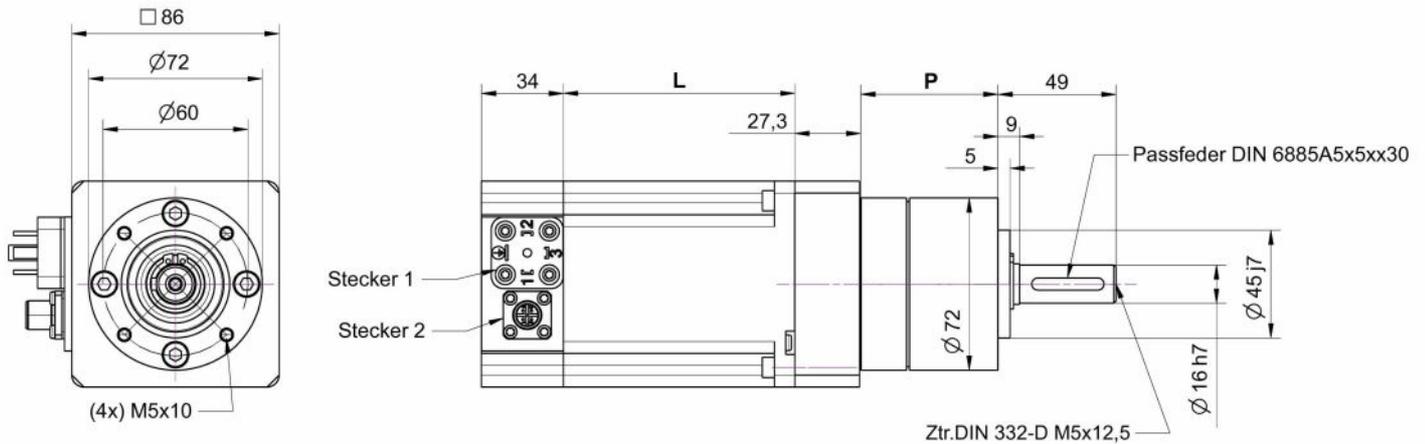
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP086xxx-02

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 48V



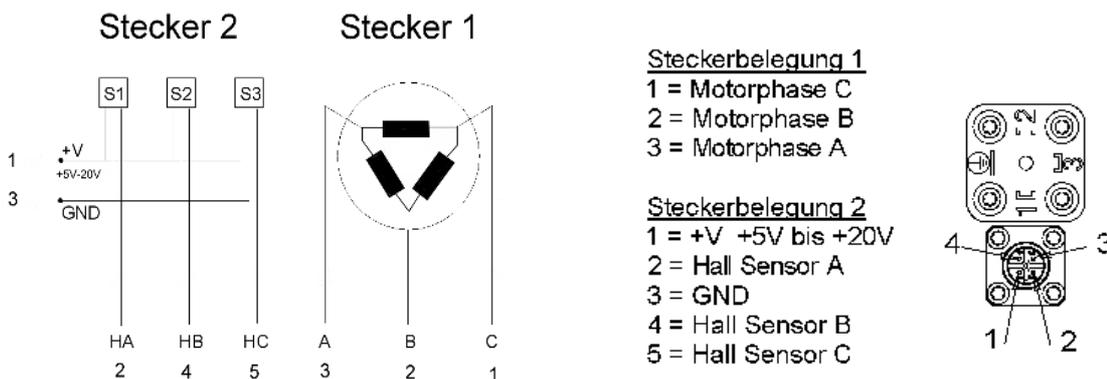
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBP0862xx-02	XBP0863xx-02	XBP0864xx-02
Motorlänge L	mm	70	96	123
Anzahl Pole		4		
Anzahl Phasen		3		
Nennspannung	V	48		
Nenn Drehzahl	rpm	4400		
Nenn Drehmoment	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



Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

xx	P mm	i	n [U/min]	XBP0862xx-02	XBP0863xx-02	XBP0864xx-02	Getriebe *
				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		

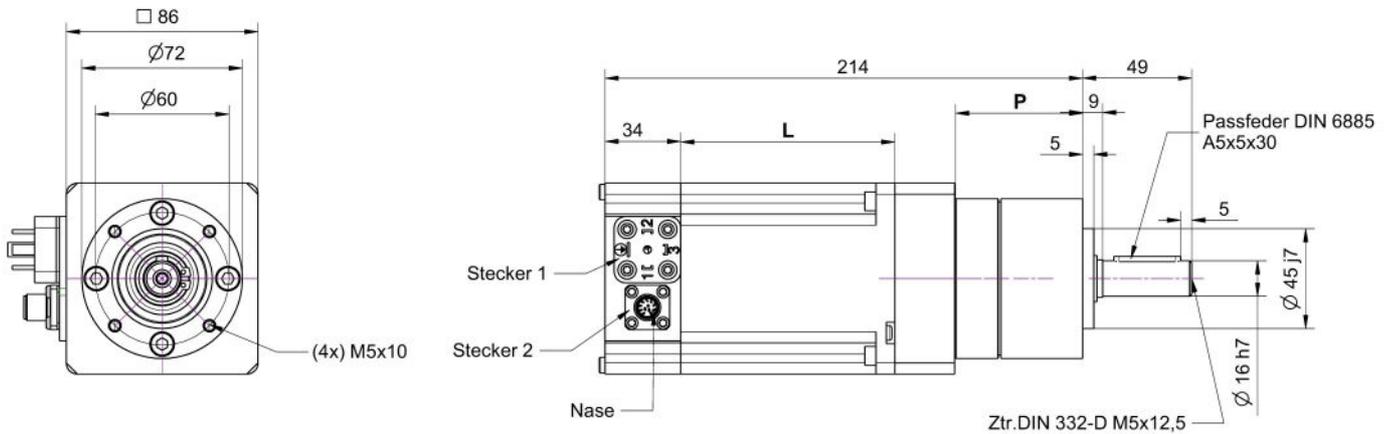
* maximal zulässiges Drehmoment des Getriebes.
Eventuell den Strom des Motors entsprechend begrenzen.

Motortyp XBP086xxx-06

Bürstenloser Gleichstrommotor
mit Planetengetriebe und Encoder
Nennspannung 48V



Abmaße

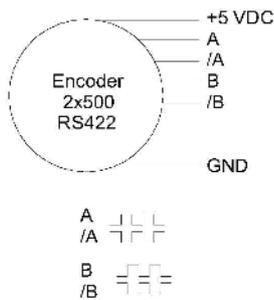


nicht maßstabsgetreu!

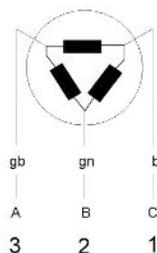
Motordaten		XBP0863xx-06	XBP0864xx-06
Motorlänge L	mm	96	123
Anzahl Pole		4	
Anzahl Phasen		3	
Nennspannung	V	48	
Nenn Drehzahl	rpm	4400	
Nenn Drehmoment	Nm	1,05	1,43
Wicklungswiderstand	Ohm	0,11	0,0733
Wicklungsinduktivität	mH	0,5	0,3
Rück EMK	V/krpm	8,7	8,7
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	1400	2100
Nennstrom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

Encoder Schaltbild /
Encoder circuit diagram:



Stecker 1



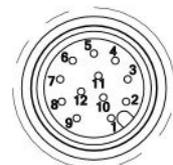
Stecker 1



Stecker 2



Detail A



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

* nichts anschließen /
do not connect anything !

Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

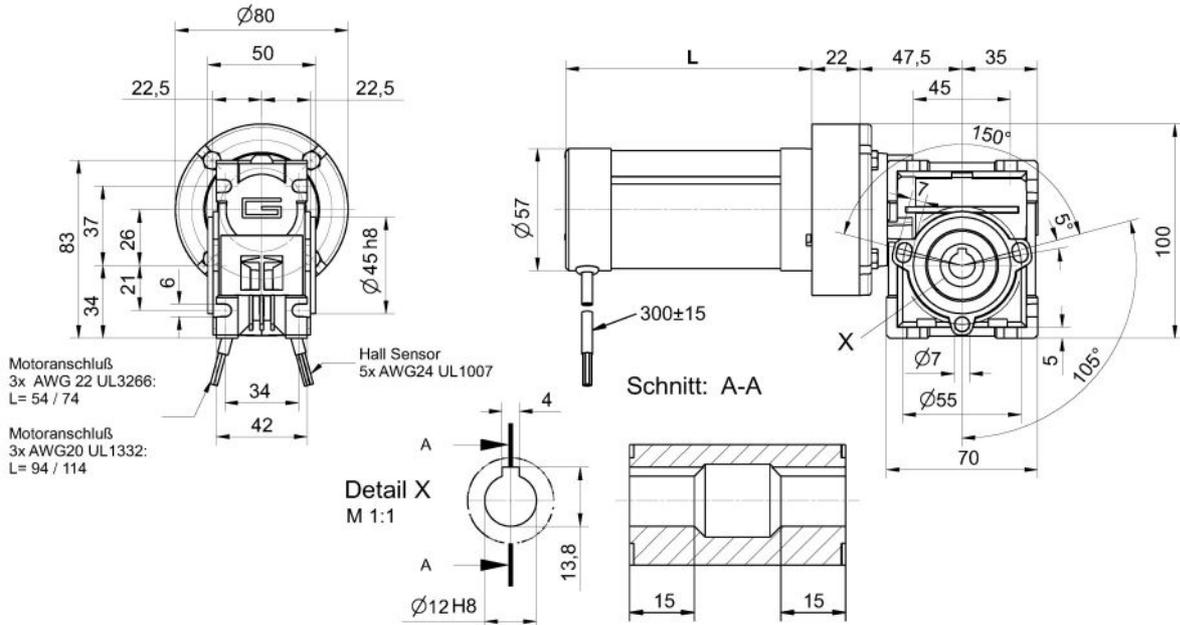
				XBP0863xx-06	XBP0864xx-06	Getriebe
xx	P mm	i	n [U/min]	M _n Nm	M _n Nm	M _n
00	56,9	3,70	1189	3,11	4,23	14
01		4,28	1028	3,60	4,90	
02		5,18	849	4,35	5,93	
03		6,75	652	5,67	7,72	
04	76,5	13,73	320	10,81	14,73	42
05		15,88	277	12,51	17,03	
06		18,36	240	14,46	19,69	
08		22,20	198	17,48	23,81	
09		25,01	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	
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
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

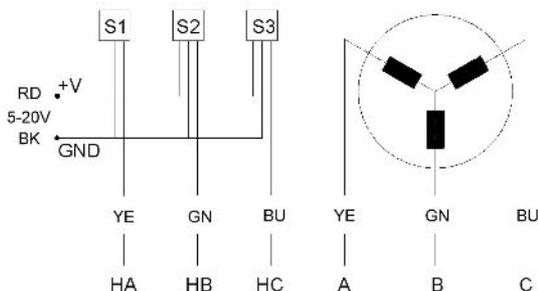


Abmaße



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

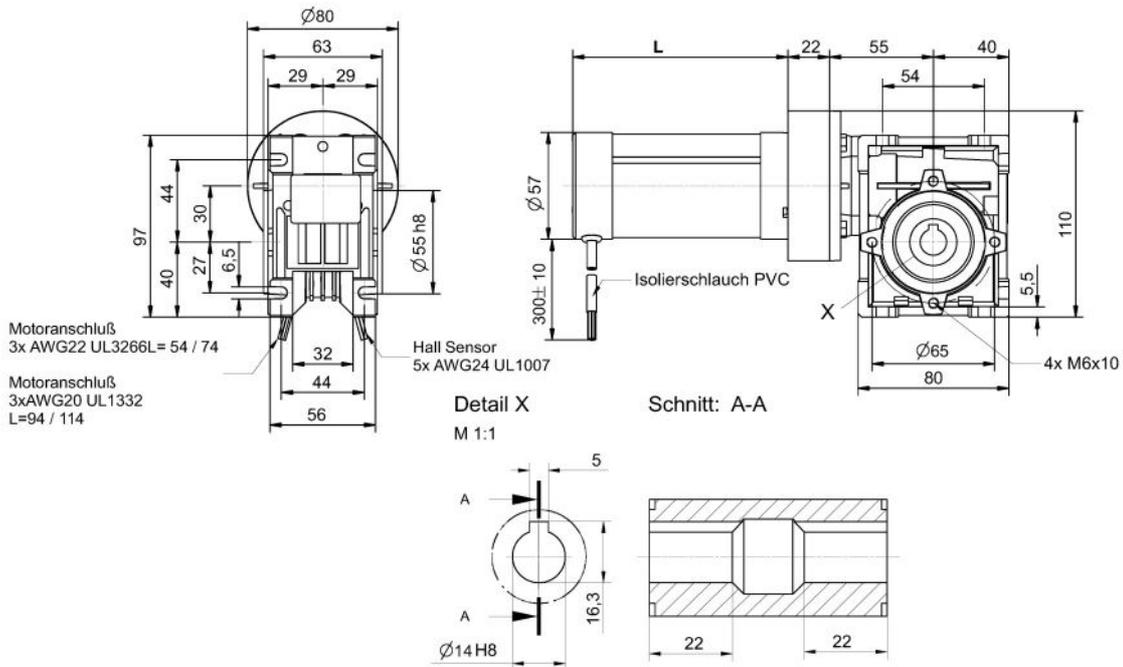
Optionen:
 - Encoder
 - Bremse
 - Steckerausführungen
 - Steckachsen

Motortyp XBW11000xxx-001

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Schneckengetriebe
Nennspannung 24V



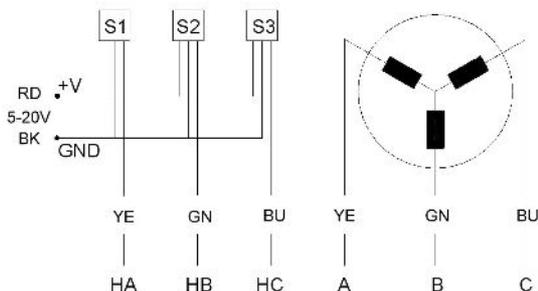
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

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			
Nenn Drehzahl	rpm	4000			
Nenn Drehmoment	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



Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

			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

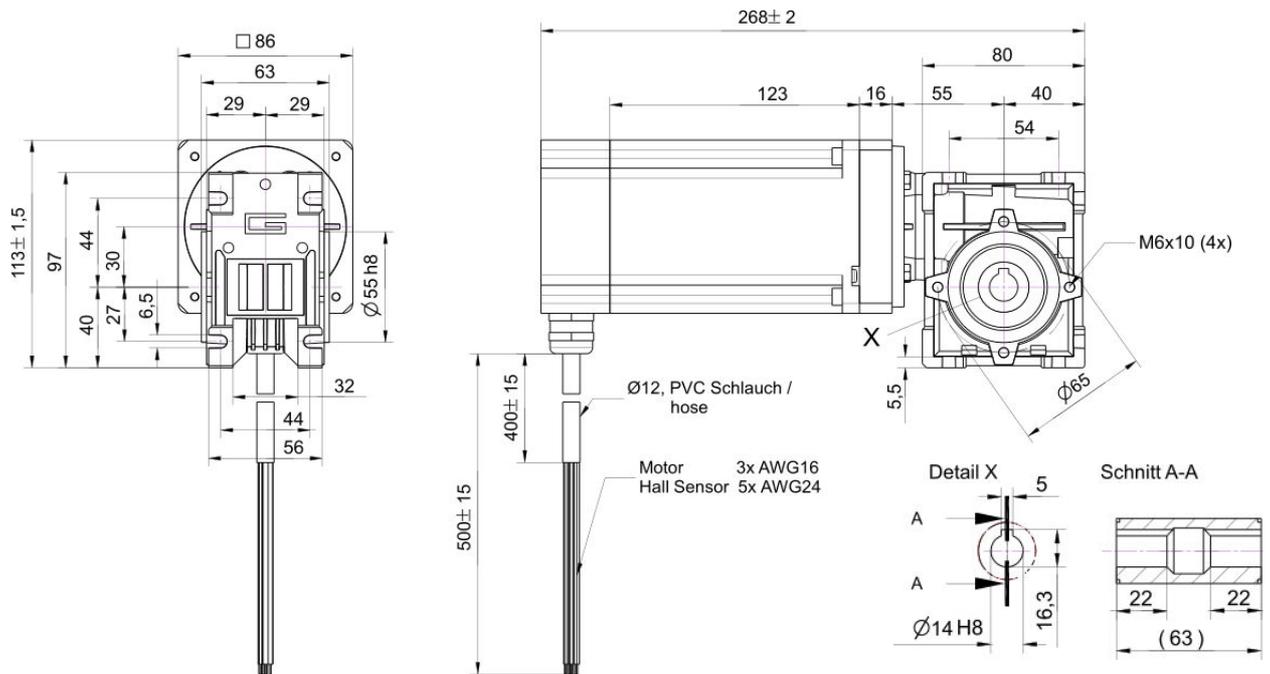
Optionen:
 - Encoder
 - Bremse
 - Steckerausführungen
 - Steckachsen

Motortyp XBW1130xxxx-002

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Schneckengetriebe
Nennspannung 48V



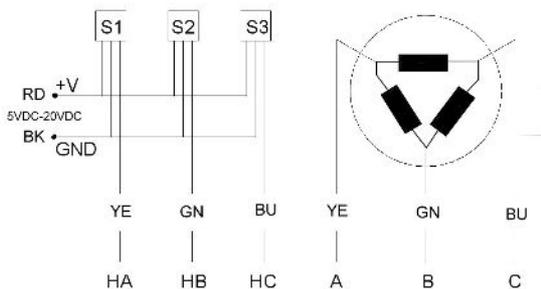
Abmaße



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



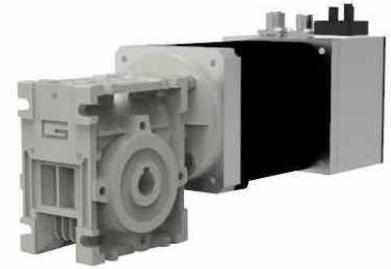
Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

			XBW1130xxx3-002	XBW1130xxx4-002
xxx	i	n [U/min]	M_n Nm	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

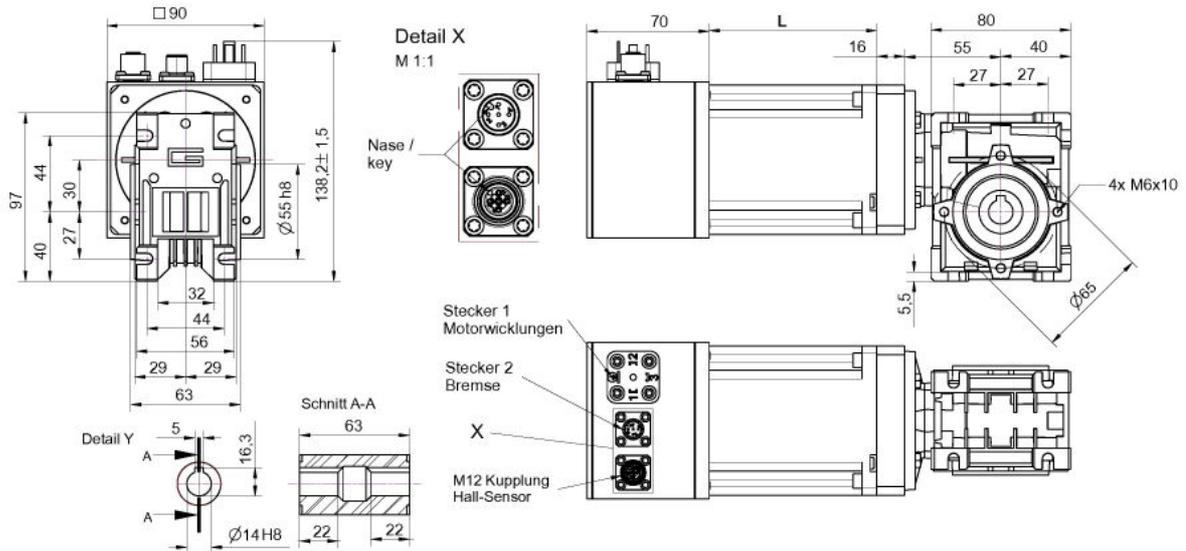
Optionen:
 - Encoder
 - Bremse
 - Steckerausführungen
 - Steckachsen

Motortyp XBW1130xxxx-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

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

Kupplung M12

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 _h 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

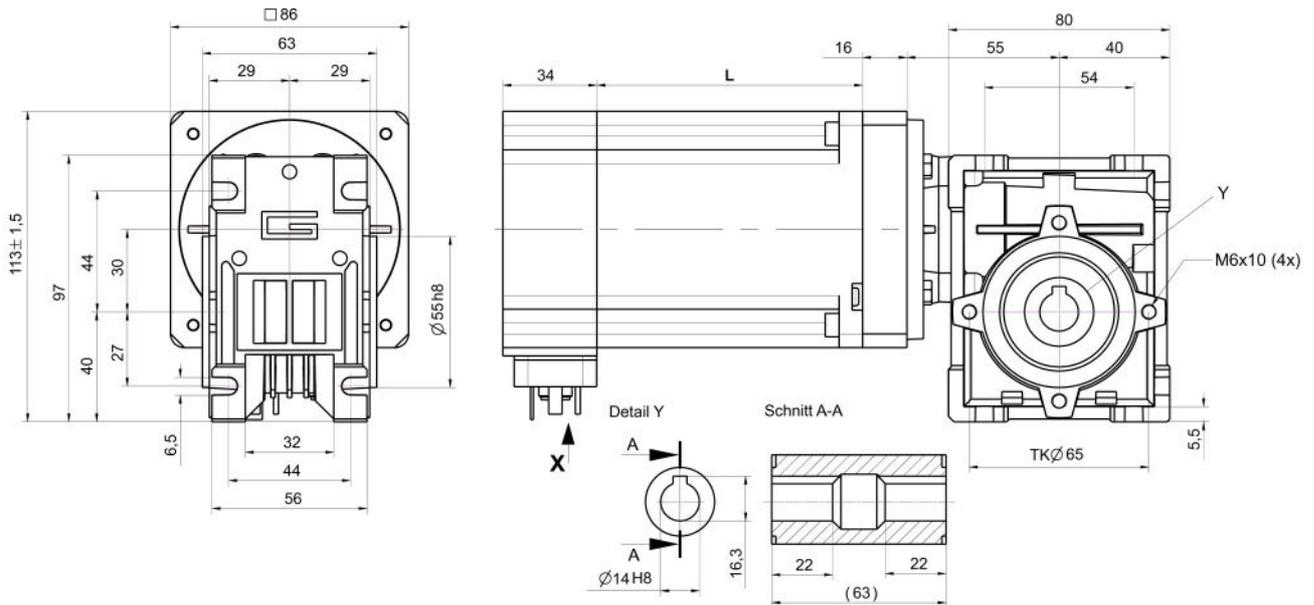
Optionen:
 - Encoder
 - Bremse
 - Steckerausführungen
 - Steckachsen

Motortyp XBW1130xxxx-016

Bürstenloser Gleichstrommotor
mit Schneckengetriebe und Encoder
Nennspannung 48V



Abmaße

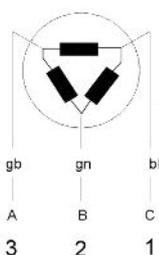


nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		XBW1130xxx3-016	XBW1130xxx4-016
Motorlänge L	mm	96	123
Anzahl Pole		4	
Anzahl Phasen		3	
Nennspannung	V	48	
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

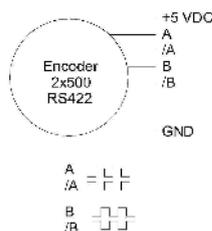
Stecker 1



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

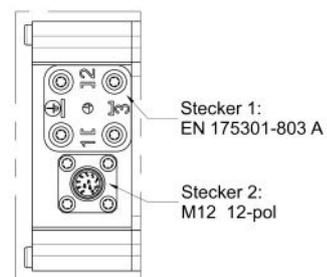
* nichts anschließen /
do not connect anything !

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	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

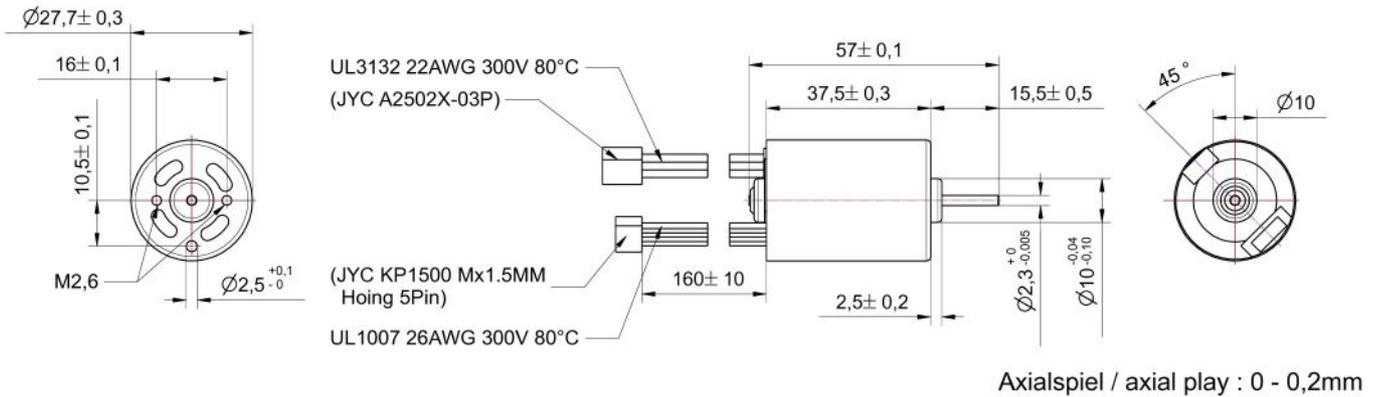
Optionen:
 - Steckerausführungen
 - Steckachsen

Motortyp XBO028001-01

Bürstenloser Gleichstrommotor
Nennspannung 24V



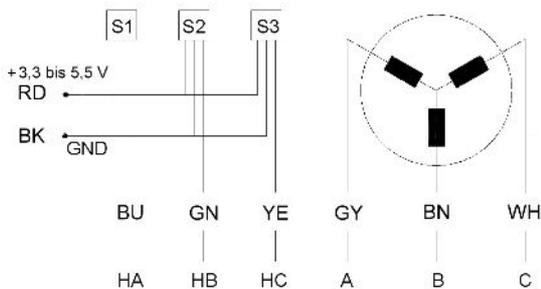
Abmaße



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

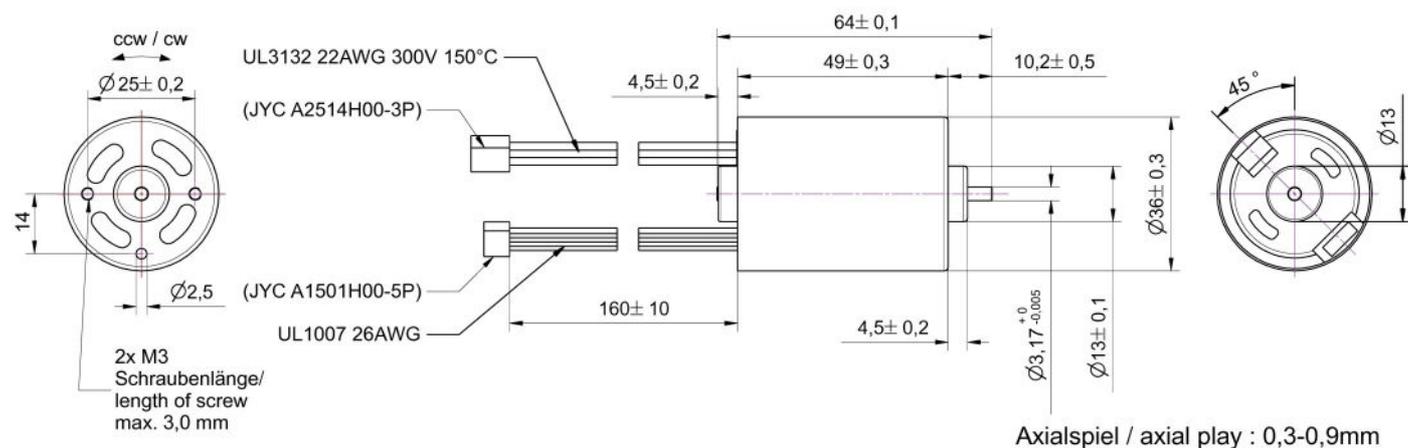


Motortyp XBO036101-01

Bürstenloser Gleichstrommotor
Nennspannung 24V



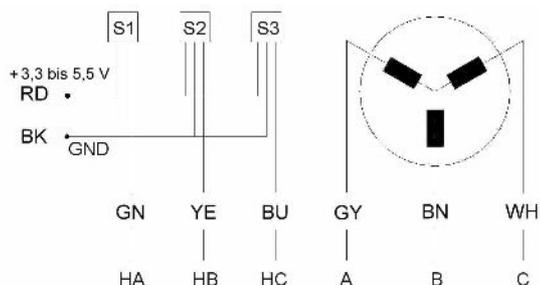
Abmaße



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

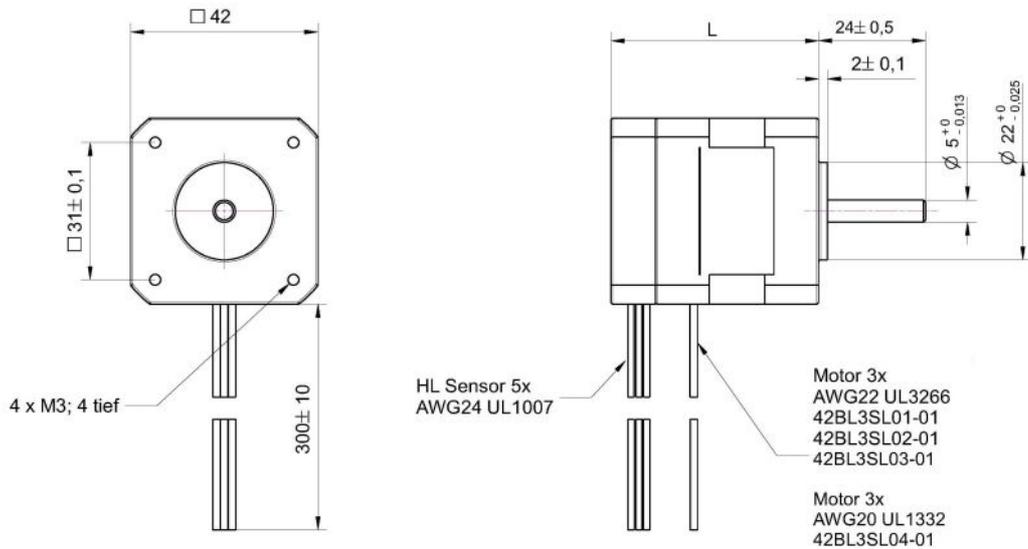


Motortyp 42BL3SL0x-01

Bürstenloser Gleichstrommotor
Nennspannung 24V



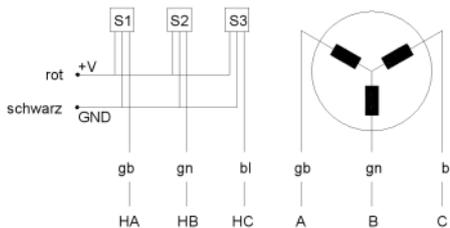
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

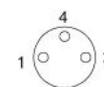
Motor Daten		42BL3SL01-01	42BL3SL02-01	42BL3SL03-01	42BL3SL04-01
Motorlänge L	mm	46,5	62	78,4	94,4
Anzahl Pole		8			
Anzahl Phasen		3			
Nennspannung	V	24			
Nenndrehzahl	rpm	4000			
Nenndrehmome	Ncm	6,3	12,5	18,5	25
Wicklungsw ide	Ohm	1,8	0,8	0,55	0,28
Wicklungsinduk	mH	2,6	1,2	0,8	0,54
Rück EMK	V/krpm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

Schaltbild



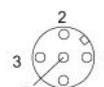
Optional:

Stecker M8x1
Anschlußbild : Motor



1 A gelb
3 B grün
4 C blau

Stecker M12x1
Anschlußbild : Hall-IC



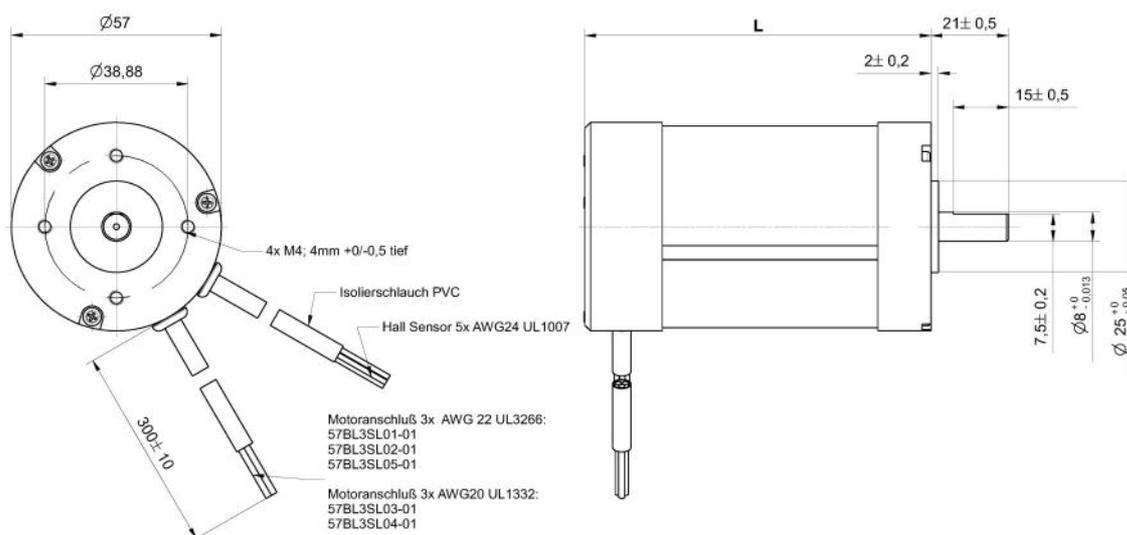
1 HA gelb
2 +5V rot
3 HB grün
4 HC blau
5 GND schwarz

Motortyp 57BL3SL0x-01

Bürstenloser Gleichstrommotor
Nennspannung 24V



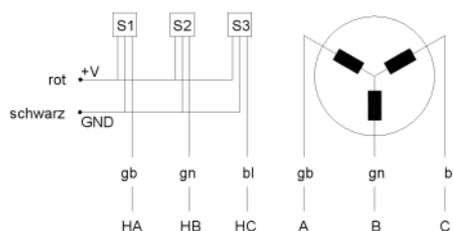
Abmaße



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

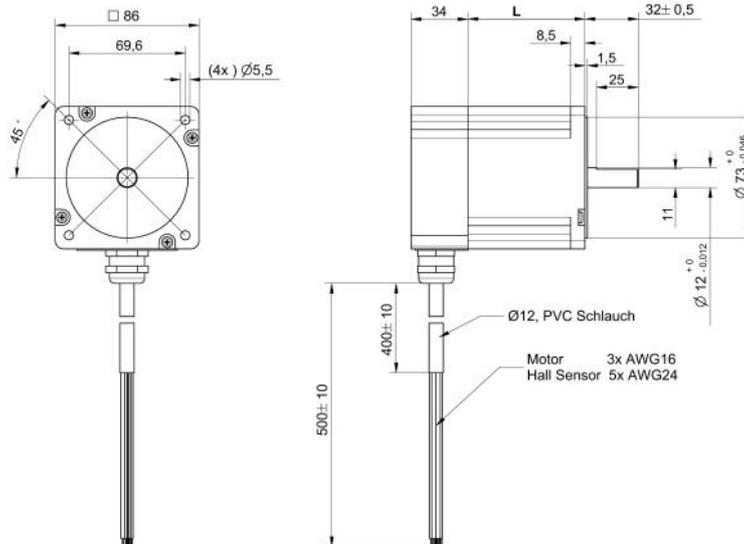


Motortyp 86BL3SLxxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor
Nennspannung 24V



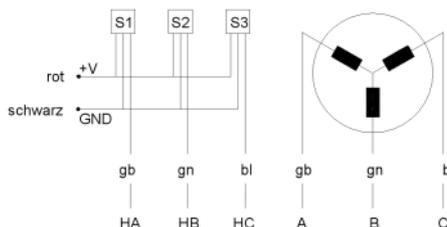
Abmaße



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

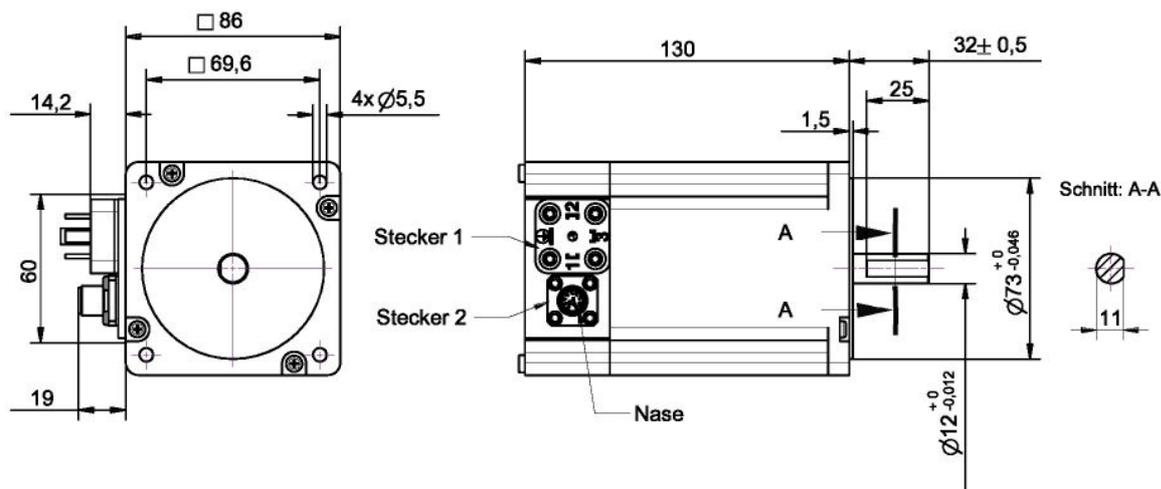


Motortyp 86BL3SL98-12

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Encoder
Nennspannung 24V



Abmaße

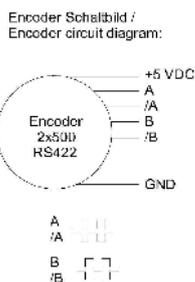


nicht maßstabsgetreu!

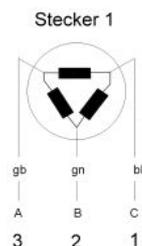
Motordaten		86BL3SL98-12
Motorlänge L	mm	96
Anzahl Pole		4
Anzahl Phasen		3
Nennspannung	V	24
Leerlaufdrehzahl	rpm	5300
Nennndrehzahl	rpm	4000
Nennndrehmoment	Nm	0,96
Wicklungswiderstand	Ohm	0,53
Wicklungsinduktivität	mH	0,13
Rück EMK	V/krpm	5,2
Rotor Trägheitsmoment	gcm ²	1400
Leerlaufstrom	A	1,15
Nennstrom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



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



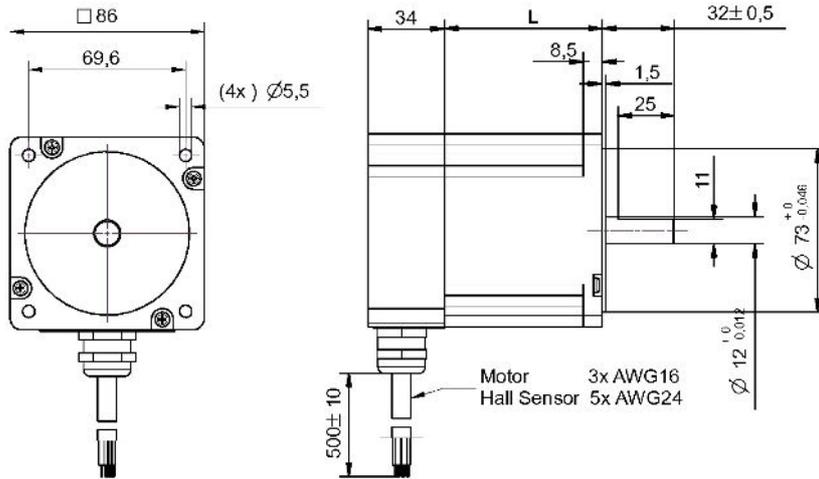
Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

Motortyp 86BL3SLxx-10

Bürstenloser Gleichstrommotor
Nennspannung 48V



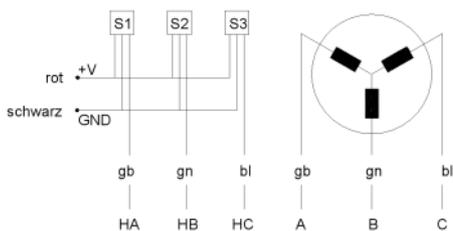
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		86BL3SL71-10	86BL3SL98-10	86BL3SL125-10
Motorlänge L	mm	70	96	123
Anzahl Pole		4		
Anzahl Phasen		3		
Nennspannung	V	48		
Nenn Drehzahl	rpm	4400		
Nenn Drehmoment	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

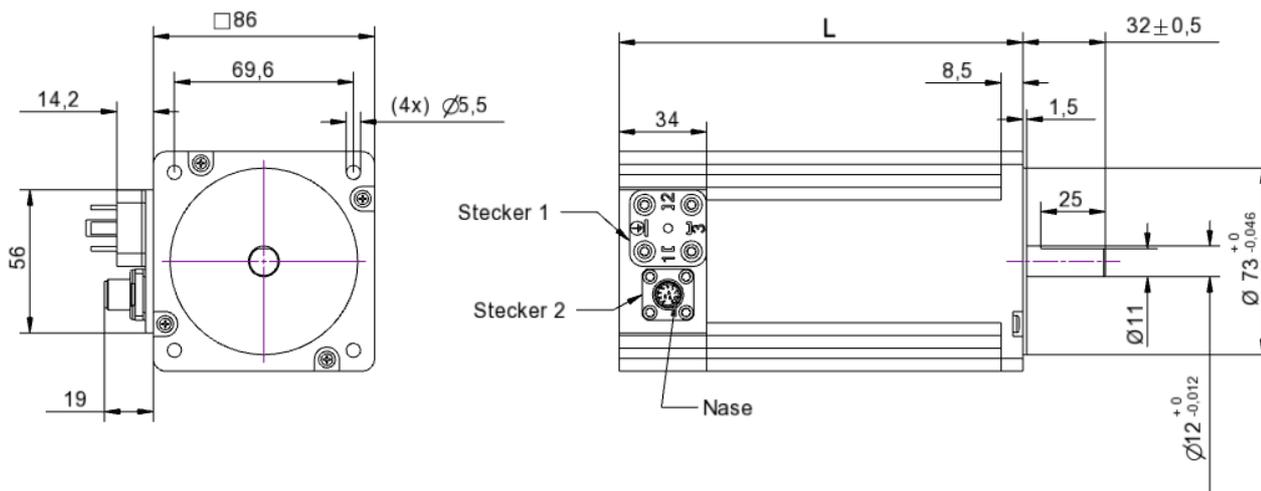


Motortyp 86BL3SLxx-06

Bürstenloser Gleichstrommotor , Encoder,
Nennspannung 48V



Abmaße



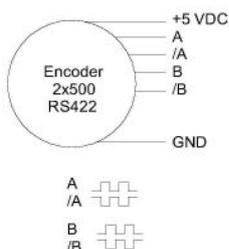
nicht maßstabsgetreu!

Motordaten		86BL3SL71-06	86BL3SL98-06	86BL3SL125-06
Motorlänge L	mm	70	96	123
Anzahl Pole		4		
Anzahl Phasen		3		
Nennspannung	V	48		
Nenn Drehzahl	rpm	4400		
Nenn Drehmoment	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	Pin
Stecker 1 plug 2	
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

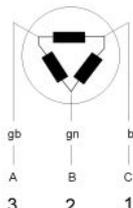
* nichts anschließen /
do not connect anything !

Encoder Schaltbild /
Encoder circuit diagram:

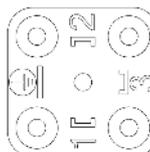


Signalfolge
bei Rechtslauf auf
Motorwelle gesehen /
Signal sequence at cw viewed
on to motor shaft

Stecker 1



Stecker 1



Stecker 2



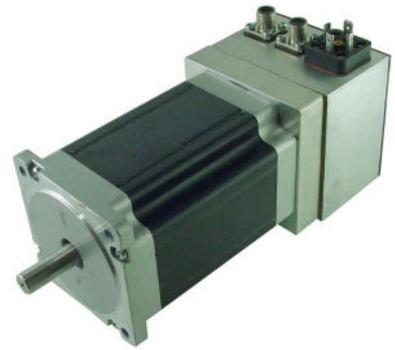
Optional zu Stecker 2:

A10465-04 Kabellose umspritzt mit M12x1, 12polig

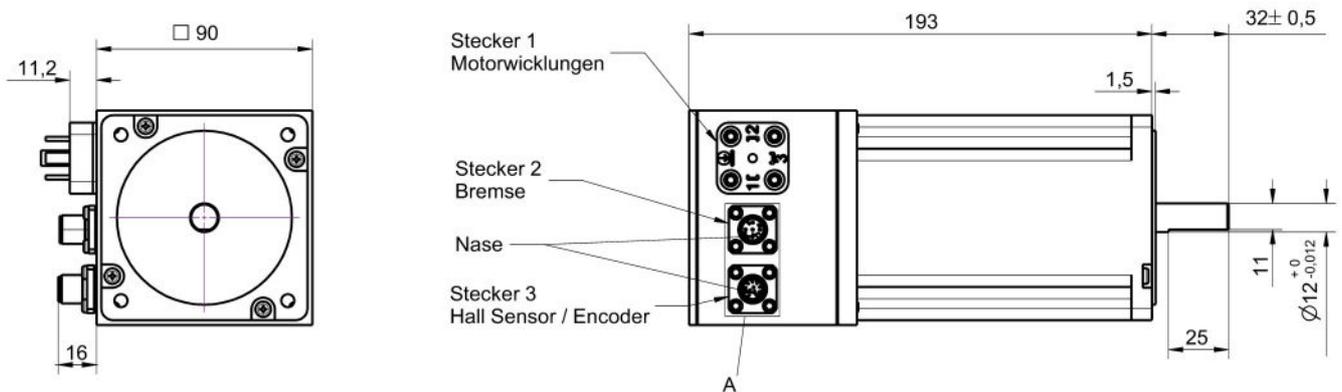
Änderungen und Irrtümer auch technischer Art vorbehalten!

Motortyp 86BL3SL125 -xx

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



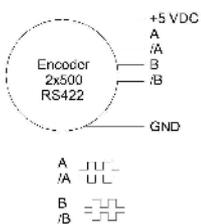
Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

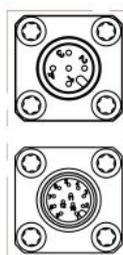
Motordaten		86BL3SL125-13	86BL3SL125-16
Anzahl Pole		4	4
Anzahl Phasen		3	3
Nennspannung	V	48	24
Leerlaufdrehzahl	rpm	5300	4650
Nennndrehzahl	rpm	4400	4000
Nennndrehmoment	Nm	1,43	1,57
Wicklungswiderstand	Ohm	0,09 ±10%	0,021
Wicklungsinduktivität	mH	0,3 ±10%	0,075
Rück EMK	V/krpm	9,06	4,5
Rotor Trägheitsmoment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

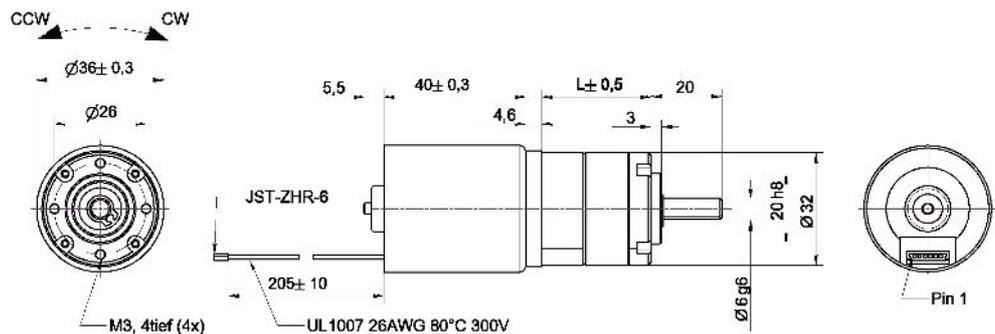
Motortyp XEP0360320xxx-004

EC-Motor mit Planetengetriebe
integrierte Regelelektronik
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 $\pm 10\%$
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	Nenn Drehmoment	Nenn Drehzahl	Nennstrom	Nennleistung
24V	2 Ncm	4316 U/min	$\leq 0,54A$	8,6 W

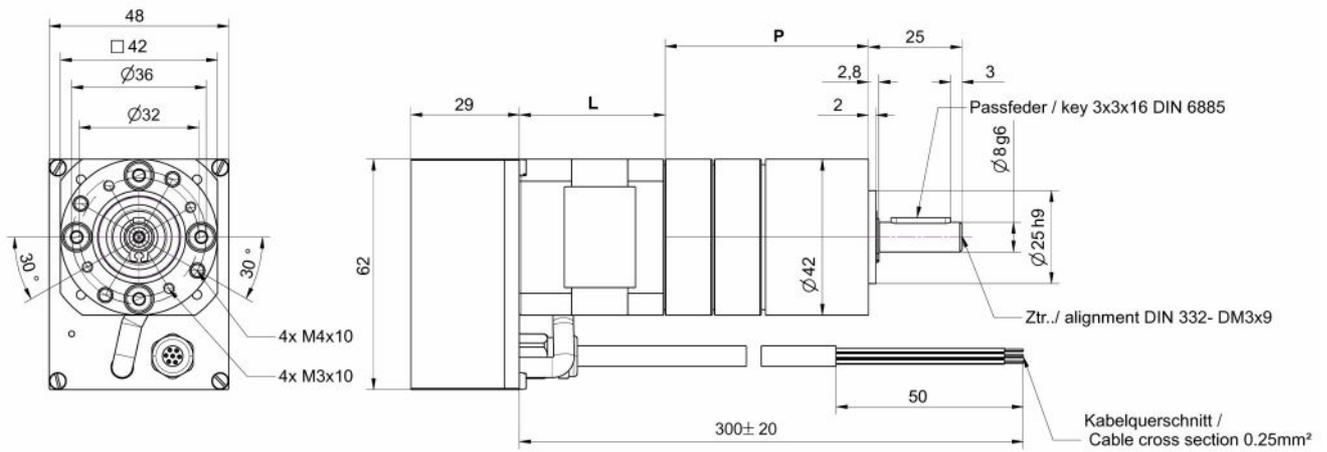
				XEP0360320xxx-004	Getriebe*
xxx	P mm	i	n [U/min]	M _h Nm	M _{zul.} Nm
003	21,3	3,70	1378	0,06	0,75
004		4,28	1192	0,07	
005		5,18	985	0,08	
014	30,8	13,73	371	0,21	2,25
016		15,88	321	0,24	
018		18,36	278	0,28	
019		19,20	266	0,29	
022		22,20	230	0,33	
025		25,01	204	0,38	
027		26,85	190	0,40	
029		28,93	176	0,43	
035		34,97	146	0,52	
051		40,3	50,89	100	
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 Regelelektronik
Nennspannung 24V



Abmaße



nicht maßstabsgetreu!

<u>Anschlußbelegung:</u>	
<u>Pin assignment:</u>	
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	
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		

Wir kombinieren Elektronik und Mechanik für Sie. Und das seit über 70 Jahren.

Die Ott GmbH & Co. KG bietet als Produktions-, Handels- und Dienstleistungsunternehmen Komponenten und Systeme aus dem Bereich der Antriebstechnik und Elektronik an. Wir sehen uns als Produzent, Modifikator und Händler von Antrieben und Steuerungen und sind als verlässlicher Business-Partner bekannt. Aufgrund der hohen Qualität und Langlebigkeit unserer Produkte, genießen wir einen hervorragenden Ruf in der Industrie.

Als Vertretung unter anderem der Firmen Nidec, DKM, Transtecno, Ewellix und Kaleja führen wir ein Lager, in dem ständig circa 100.000 Motoren und Steuerungen vorrätig gehalten werden. Dies ermöglicht es, schnell auf Ihre Anforderungen zu reagieren. Darüber hinaus werden in unserer eigenen Fertigung kundenspezifische Änderungen an Motoren, wie Wellenbearbeitungen, Aufbau von Inkrementalgebern, Bremsen, Sonder-getriebe und Steckverbindungen, realisiert.

Diese Sonderfertigungen führen wir auch bei kleinsten Stückzahlen durch.

Damit können komplette Systemlösungen nach Ihren Aufgabenstellungen projektiert und gefertigt werden. Um die optimale Lösung für jedes Projekt zu erarbeiten, stehen unsere erfahrenen und langjährigen Vertriebsingenieure mit kompetentem Fachwissen jederzeit zur Verfügung.

Unser Vorgehen: Wir informieren uns über Ihre Anforderungen, wählen mit Ihrer Entwicklungsabteilung die passenden Antriebe und Steuerungen aus und erarbeiten wirtschaftliche Systemlösungen.

Gemäß dem Slogan „Standardisierte Individualität“ wird wo möglich eine Standard- und wo nötig eine individuelle Lösung erarbeitet.



Kataloge entdecken

Ott GmbH & Co. KG
Baarstraße 3 • D-78652 Deißlingen
Telefon: +49 7420 / 9399-0

info@ott-antriebe.de
www.ott-antriebe.de