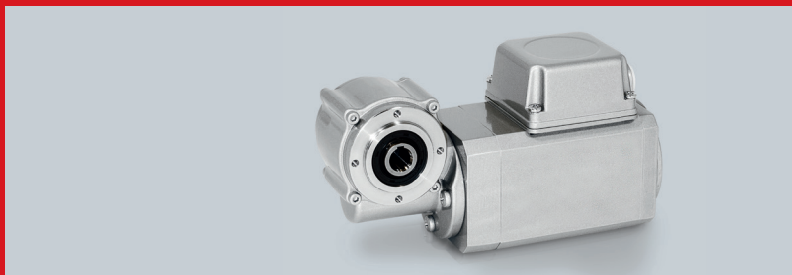


ANTRIEBE / DRIVES KATALOG / CATALOG



WEG

Drive Engineering
Made in Germany

Lieferbedingungen

Unseren Lieferungen liegen unsere Verkaufs- und Lieferbedingungen in der jeweils gültigen Fassung zugrunde. Änderungen der Angaben dieses Kataloges sind infolge einer kontinuierlichen Weiterentwicklung unserer Produkte nicht auszuschließen und wir behalten uns diese ausdrücklich vor. Trotz größter Sorgfalt bei der Erstellung dieses Kataloges kann für die vollständige Richtigkeit der darin enthaltenen Informationen keine Verantwortung übernommen werden. Weder für im Katalog enthaltene Fehler, noch für eventuell auftretende Schäden, die durch die Verwendung entstehen.

Bestellangaben

Als Bestellangaben für Motoren sind erforderlich:

- Typ
- Spannung
- Frequenz
- Drehzahl
- Leistung
- Betriebsart
- Schutzart
- Bauform
- Einbaulage

Als Bestellangaben für Getriebe sind erforderlich:

- Typ
- Übersetzung
- Anbaulage

Conditions of delivery

Deliveries are subject to the current version of our terms and conditions of sale and delivery. We cannot rule out the possibility of the details in this catalogue being amended as a result of ongoing development work on our products and we reserve the express right to implement such changes. Despite the great care taken to produce this catalogue, we cannot assume responsibility for all the information being fully correct. We also assume no responsibility for mistakes in the catalogue and damage which may result from use.

Ordering data

When ordering motors, the following data is required:

- type
- voltage
- frequency
- speed
- output
- operating mode
- protection
- mounting
- installation position

When ordering gear units, the following data is required:

- type
- gear ratio
- mounting position

Technische Hinweise	Technical Notes	Seite/Page
Allgemeines	General	4 – 6
Motoren	Motors	7 – 9
Getriebe	Gear Units	10 – 13
Anbaulagen Getriebe/Klemmkasten	Gear Units Positions/Terminal Boxes	14 – 15
Motoren	Motors	
Drehstrommotoren OD	Three-Phase-Motors OD	16 – 17
Einphasen-Kondensatormotoren OC	Single-Phase Motors OC	16 – 17
Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren UE	Electronically commutated D. C. Motors UE	18
Elektronisch kommutierte Kompaktmotoren UEC	Electronically commutated Compact Motors UEC	19 – 21
Permanenterregte Gleichstrommotoren EP	D. C. Permanent Magnet Motors EP	22 – 24
Gleichstrom-Nebenschlussmotoren KG	D. C. Shunt Wound Motors KG	25
Getriebemotoren	Geared Motors	
Drehstrom-/Wechselstrommotoren ODG/OCG	Three-Phase/Single-Phase Motors ODG/OCG	
mit Schneckengetriebe	with Worm Gear Units	26 – 37
mit Stirnradgetriebe	with Spur Gear Units	38 – 41
mit Schnecken-Stirnradgetriebe	with Worm-Spur Gear Units	42 – 45
Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren UEG/OEG	Electronically commutated D. C. Motors UEG/OEG	
mit Schneckengetriebe	with Worm Gear Units	46 – 53
mit Stirnradgetriebe	with Spur Gear Units	54 – 57
mit Schnecken-Stirnradgetriebe	with Worm-Spur Gear Units	58 – 61
Elektronisch kommutierte Kompaktmotoren UECG	Electronically commutated Compact Motors UECG	
mit Schneckengetriebe	with Worm Gear Units	62 – 64
mit Schnecken-Stirnradgetriebe	with Worm-Spur Gear Units	65
Permanenterregte Gleichstrommotoren EPG	D. C. Permanent Magnet Motors EPG	
mit Schneckengetriebe	with Worm Gear Units	66 – 75
mit Stirnradgetriebe	with Spur Gear Units	76 – 79
mit Schnecken-Stirnradgetriebe	with Worm-Spur Gear Units	80 – 83
Gleichstrom-Nebenschlussmotoren KGG	D. C. Shunt Wound Motors KGG	
mit Schneckengetriebe	with Worm Gear Units	84 – 91
mit Stirnradgetriebe	with Spur Gear Units	92 – 93
mit Schnecken-Stirnradgetriebe	with Worm-Spur Gear Units	94
Elektronik	Electronics	
Regelelektronik	Electronic Controllers	
für elektron. kommutierte Gleichstrommotoren	for electronically commutated D. C. Motors	95
für Gleichstrom-Nebenschlussmotoren und Permanenterregte Gleichstrommotoren	for D. C. Shunt Wound Motors and D. C. Permanent Magnet Motors	95
Analoge und digitale Tachogeber	Analogue and digital Tachos	96 – 97
Elektromagnetische Bremsen	Electromagnetic Brakes	98

Technische Hinweise	Technical notes
Allgemeines	General

Der vorliegende Katalog gibt Ihnen einen Überblick über die von uns hergestellten Elektromotoren und Getriebemotoren. Unser vielfältiges Programm erlaubt es, für viele Bedarfsfälle Motoren nach Katalog einzusetzen. Wichtig ist allerdings, dass der geeignete Antrieb ausgewählt wird. In manchen Fällen kann es zweckmäßig sein, den Antrieb durch Sonderausführung in elektrischer oder mechanischer Hinsicht der gestellten Aufgabe optimal anzupassen. Unsere erfahrenen Mitarbeiter stehen Ihnen zur Beratung gerne zur Verfügung.

1. Allgemeines

Unsere Motoren werden nach der Bestimmung VDE 0530 Teil 1 hergestellt und geprüft. Diese entspricht der Europäischen Norm EN 60034-1 und der internationalen Norm IEC 60034-1. Ein Teil unserer Motoren ist geprüft nach UL/CSA. Sollen andere deutsche oder ausländische Normen erfüllt werden, bitten wir um Rückfrage.

Betriebsart:

Die in der Liste angegebenen Motorleistungen sind die Leistungen für Dauerbetrieb, das heißt für Betriebsart S 1. Andere Betriebsarten liefern wir auf Anfrage.

Isolierung:

Die Motorwicklungen der Drehstrommotoren und Einphasenwechselstrommotoren werden in Isolierstoffklasse F ausgeführt, obwohl die Motoren nur nach Klasse B ausgenutzt werden. Die Gleichstrommotoren werden in Isolierstoffklasse B geliefert.

Leistung:

Die angegebenen Werte für die Motorleistung gelten für eine Umgebungstemperatur bis 40 °C und bei einer Aufstellungshöhe bis 1000 m über NN. Ist die Umgebungstemperatur höher als 40 °C oder liegt die Aufstellungshöhe über 1000 m über NN, dann reduziert sich die im Katalog genannte Motorleistung.

Wicklungsauslegung:

Unter Berücksichtigung von IEC 60038 haben wir die Wicklungen so ausgelegt, dass die Motoren beziehungsweise die Antriebe einwandfrei arbeiten, wenn die Spannung des Netzes bis -10% und +6% von der Bemessungsspannung des Motors abweicht.

The present catalogue provides you with an overview of the electric motors and gear motors manufactured by us. Our varied product range enables motors according to catalogue to be used for many applications. Nevertheless it is important that the suitable drive is selected. In some cases it can be expedient to adapt the drive to the task on hand optimally with regard to electrical or mechanical properties by a special version. Our expert team is at your disposal for advice.

1. General

Our motors are manufactured and tested according to the VDE 0530 Part 1 standard. This corresponds to the European standard EN 60034-1 and the international standard IEC 60034-1. Some of our motors are checked in accordance with UL/CSA. Please contact us if other German or foreign standards apply.

Operating mode:

The motor outputs stated in the list are the outputs for continuous operation, this means for duty type S 1. We deliver other operating modes on request.

Insulation:

Motor interturn insulation of three-phase motors and single-phase motors is done in insulation class F, even though motors are utilized as per class B only. D. C.-motors are supplied in class rating B.

Output:

The stated values for the motor output apply for an ambient temperature up to 40 °C and an installation altitude up to 1000 m above sea level. If the ambient temperature is higher than 40 °C or if the installation altitude is above 1000 m above sea level, then the motor output stated in the catalogue is reduced.

Winding design:

Taking account of IEC 60038, we have designed the winding so that the motors or the drives work perfectly if the voltage of the power supply deviates by up to -10% and +6% of the rated voltage of the motor.

Technische Hinweise

Technical notes

Allgemeines

General

Schutzarten:

Wir liefern abhängig vom Motortyp Motoren in den Schutzarten IP 22, IP 44 und IP 54. Einige Motortypen sind auch in höherer Schutzart lieferbar. Die Schutzarten entsprechen DIN EN 60034-5. Die für uns wichtigen Kennziffern sind auszugsweise in Tabelle 1 aufgeführt.

Types of protection:

Depending upon the motor type, we deliver motors in the types of protection IP 22, IP 44 and IP 54. Some motor types can also be delivered in a higher type of protection. The types of protection are according to DIN EN 60034-5. The digital codes which are important for us are listed as an excerpt in table 1.

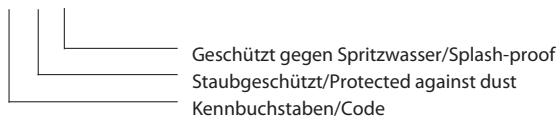
Erste Kennziffer Schutz gegen Berühren und gegen feste Fremdkörper		First Code Digit Protection against contact and against solid foreign matter	
2	Geschützt gegen feste Fremdkörper $\varnothing \geq 12 \text{ mm}$	2	Protected against solid foreign matter of diameter $\varnothing \geq 12 \text{ mm}$
4	Geschützt gegen feste Fremdkörper $\varnothing \geq 1 \text{ mm}$	4	Protected against solid foreign matter of diameter $\varnothing \geq 1 \text{ mm}$
5	Staubgeschützt	5	Protected against dust

Zweite Kennziffer Schutz gegen Wasser		Second Code Digit Protection against water	
2	Geschützt gegen Tropfwasser ($\alpha \leq 15^\circ$)	2	Protected against Drip-proof ($\alpha \leq 15^\circ$)
4	Geschützt gegen Spritzwasser	4	Protected against Splash-proof
5	Geschützt gegen Strahlwasser	5	Protected against Hose-proof

Tabelle 1 / Table 1

Beispiel IP 54, Example IP 54

IP 5 4



Motortyp Motor type	Schutzart / Type of Protection	
	Klemmkasten / Terminal box	Gesamt / Total
OD, ODG, OC, OCG	IP 54	IP 54
UE, UEG, OEG	IP 54	IP 54
UEC, UECG	—	IP 54
EP 0, EPG 0, EP 1, EPG 1 mit Litze/with flying leads	—	IP 44
EP 0, EPG 0, EP 1, EPG 1 mit Klemmkasten/with terminal box	IP 54	IP 44
EP 2, EPG 2 mit Litze/with flying leads	—	IP 44
EP 2, EPG 2 mit Klemmkasten/with terminal box	IP 54	IP 54
KG, KGG	IP 54	IP 22
KGI, KGIG, KGO, KGOG	IP 54	IP 44

Tabelle 2 / Table 2

In Tabelle 2 ist dargestellt, in welcher Schutzart die Motoren dieses Kataloges ausgeführt sind. Zu beachten ist, dass sich die Schutzart bei Anbauten (Bremsen, Tacho) ändern kann.

Table 2 shows the type of protection in which the motors of this catalogue are designed. It should be noted that the type of protection for attachments (brake, tachometer) can change.

Technische Hinweise	Technical notes
Allgemeines	General

Klemmkasten:

Der Klemmkasten kann jeweils um 90° gedreht montiert werden. Bei den Motoren, an denen der Klemmkasten seitlich angebracht ist, kann dieser rechts oder links angebaut werden. Zur Kabeleinführung sind die Klemmkästen mit metrischen Gewinden nach EN 50262 ausgerüstet.

Für alle Motoren mit Ausnahme der Motoren Baugröße 8 stehen Klemmkästen mit folgenden Einführungen zur Verfügung:

Kunststoff (K)

1 x M 16 x 1,5

2 x M 16 x 1,5

Aluminium (Al)

1 x M 20 x 1,5

2 x M 16 x 1,5

1 x M 16 x 1,5 + 1 x M 20 x 1,5

2 x M 20 x 1,5

Die Klemmkästen der Motoren Baugröße 8 sind aus Aluminium. Sie sind lieferbar mit folgenden Einführungen:

1 x M 20 x 1,5

2 x M 20 x 1,5

Werden vom Kunden keine Angaben gemacht, dann erfolgt die Lieferung nach Tabelle 3

Terminal box:

The terminal box can be fitted in each case turned round by 90°. In the case of motors where the terminal box is fitted to the side, this can be fitted to the right or left. The terminal boxes are fitted for cable entries with metric thread according to EN 50262.

Terminal boxes with the following cable entries are available for all motors except for the motors of frame size 8:

Plastic (K)

1 x M 16 x 1,5

2 x M 16 x 1,5

Aluminium (Al)

1 x M 20 x 1,5

2 x M 16 x 1,5

1 x M 16 x 1,5 + 1 x M 20 x 1,5

2 x M 20 x 1,5

The terminal boxes of the motors of frame size 8 are made of aluminium. They can be delivered with the following cable entries:

1 x M 20 x 1,5

2 x M 20 x 1,5

If the customer has no special requirements, then delivery is according to table 3.

Motortyp Motor type	Werkstoff Material	Klemmkasteneinführung Terminal box entrance
OD, ODG bis Baugröße 7/up to frame size 7	K	1 x M 16 x 1,5
OD, ODG Baugröße 8/frame size 8	Al	1 x M 20 x 1,5
OC, OCG bis Baugröße 7/up to frame size 7	K	2 x M 16 x 1,5
OC, OCG Baugröße 8/frame size 8	Al	2 x M 20 x 1,5
UE, UEG, OEG	Al	1 x M 16 x 1,5 + 1 x M 20 x 1,5
EP, EPG, KG, KGG, KGI, KGIG, KGO, KGOG	K	1 x M 16 x 1,5

Tabelle 3 / Table 3

Beim Anbau von Tachogebnern werden grundsätzlich Klemmkästen mit 2 Einführungen geliefert.

Terminal boxes with 2 cable entries are delivered basically when tachogenerators are attached.

Technische Hinweise

Technical notes

Motoren

Motors

2. Drehstrommotoren

Drehstrommotoren sind die am häufigsten eingesetzten Motoren. Sie sind im Aufbau einfach und im Betrieb sehr zuverlässig, da sie, abgesehen von den Kugellagern, keine Verschleißteile aufweisen. Das Anzugsmoment ist hoch, es liegt wesentlich über dem Nennmoment. Die Drehzahl ist abhängig von der Polzahl und von der Netzfrequenz. Der Katalog enthält Motoren in 2-poliger und 4-poliger Ausführung. Wir liefern aber auch 8-polige Motoren sowie polumschaltbare Drehstrommotoren.

Die Standardspannung für die Drehstrommotoren ist 230/400 V, 50 Hz. Darüber hinaus liefern wir Drehstrommotoren für alle benötigten Spannungen bis 480 V und für Frequenz 50 oder 60 Hz. Die Wicklungen können auch für Spannungsbereiche ausgelegt werden. In Dreieckschaltung sind unsere Drehstrommotoren geeignet für den Betrieb an Frequenzumrichtern mit 230 V Anschlussspannung.

Die Drehstrommotoren können zusätzlich ausgerüstet werden mit

- Temperaturwächter
- Bremse
- Analog-Tachogeber
- Digital-Tachogeber

3. Einphasen-Kondensatormotoren

Diese Motoren entsprechen im Aufbau dem der Drehstrommotoren. Sie werden eingesetzt, wenn kein Drehstromanschluss zur Verfügung steht. Diese Motorenart wird 2-polig oder 4-polig geliefert. Wir bauen diese Motoren mit Hilfsphase zum Anschluss eines Betriebskondensators. Das Anzugsmoment beträgt je nach Typ bis zu 100% des Nennmomentes. Die genauen Werte sind im Katalog angegeben.

Bei der Standardausführung kann die Drehrichtung des Motors durch Umklemmen der Brücke im Klemmkasten geändert werden. Soll der Motor betriebsmäßig in beiden Drehrichtungen arbeiten, empfehlen wir den Einsatz einer Sonderwicklung. Dann kann die Drehrichtung mit einem 1-poligen Umschalter gewechselt werden. Diese Ausführung ist im Katalog ebenfalls aufgeführt.

Unsere Einphasen-Kondensatormotoren liefern wir standardmäßig für 230 V, 50 Hz. Im Katalog sind die erforderlichen Kondensatoren für diese Spannung angegeben. Die Auslegung kann aber für alle Spannungen zwischen 110 V und 250 V für Frequenz 50 oder 60 Hz erfolgen.

Die Einphasen-Kondensatormotoren können zusätzlich ausgerüstet werden mit

- Temperaturwächter
- Bremse
- Analog-Tachogeber
- Digital-Tachogeber

Der Kondensator gehört nicht zum Lieferumfang.

2. Three-phase motors

Three-phase motors are the most frequently used motors. They are simple in construction and very reliable in operation because they have no parts subject to wear except for the ball bearings. The starting torque is high, it is significantly above the rated torque. The speed depends upon the number of poles and the line frequency. The catalogue contains motors in 2-pole and 4-pole version. We also offer 8-pole motors as well as pole-changing three-phase motors.

The standard voltage for the three-phase motors is 230/400 V, 50 Hz. Moreover we also deliver three-phase motors for all required voltages up to 480 V and for 50 or 60 Hz frequency. The windings can also be designed for voltage ranges. In delta connection, our three-phase motors are suitable for operation on frequency converters with a supply voltage of 230 V.

The three-phase motors can be equipped additionally with

- Thermal protector
- Brake
- Analogue tachogenerator
- Digital tachogenerator

3. Single-phase capacitor motors

These motors correspond to the three-phase motors in construction. They are used if no three-phase supply is available. This type of motor is available in 2-pole or 4-pole version. We build these motors with an auxiliary phase for the connection of a running capacitor. The starting torque is up to 100% of the nominal torque depending on type. The exact values are stated in the catalogue.

In the standard version, the direction of rotation of the motor can be changed by reversing the connections in the terminal box. If the motor has to work in both directions in operation, we recommend the use of a special winding. The direction of rotation can then be changed with a single pole-changeover switch. This version is also listed in the catalogue.

We deliver our single-phase capacitor motors as standard for 230 V, 50 Hz. The required capacitors for this voltage are stated in the catalogue. However, motors can be designed for all voltages between 110 V and 250 V and for 50 or 60 Hz frequency.

The single-phase capacitor motors can be equipped additionally with

- Thermal protector
- Brake
- Analogue tachogenerator
- Digital tachogenerator

The capacitor is not included in the volume of delivery.

Technische Hinweise	Technical notes
Motoren	Motors

4. Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren

Diese modernen Antriebe verfügen über hervorragende Eigenschaften. Sie sind wartungsfrei wie Drehstrommotoren und sehr gut regelbar wie Gleichstrommotoren. Die markanten Eigenschaften sind

- hoher Wirkungsgrad und hohe Leistungsdichte
- konstantes Drehmoment über den gesamten Drehzahlbereich
- sehr hohes Anlaufmoment
- kurzzeitig überlastbar je nach Motortyp bis zum 1,6-fachen bzw. bis zum 4-fachen des Nennmomentes
- geräuscharmer Lauf
- hohe Dynamik durch geringes Massenträgheitsmoment
- entmagnetisierungssicher durch die Verwendung von Seltenerdsmagneten

Diese Antriebe sind standardmäßig für den Anschluss an 230 V, 50/60 Hz bestimmt. Der Anschluss der Elektronik erfolgt direkt an das Netz. Ein Transformator ist nicht erforderlich. Zum Schutze der Wicklung werden Temperaturwächter eingebaut. Die elektronisch kommutierten Gleichstrommotoren liefern wir zusammen mit unseren Regelelektroniken.

5. Elektronisch kommutierte Kompaktmotoren

Bei diesen Produkten handelt es sich um elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren mit angebaute Elektronik. Die Liste enthält Motoren mit einer Leistung bis 150 W und für eine Anschlussspannung von 24 V DC. Zum Anschluss dienen Stecker. Die Elektronik erlaubt die Anpassung an unterschiedliche Antriebsaufgaben.

Die wichtigsten technischen Angaben enthält der Katalog.

4. Electronically commutated direct current motors

These modern drives possess outstanding properties. They are maintenance-free like three-phase motors and can be controlled very well like direct current motors. Their salient properties are

- high efficiency and high power density
- constant torque over the entire speed range
- very high starting torque
- short-term overload capacity up to 1.6 times, depending on motor type, resp. up to four times the nominal moment
- low-noise running
- high dynamic response due to low mass moment of inertia
- proof against demagnetisation by the use of rare earth's magnets

These drives are designed as standard for connection to 230 V, 50/60 Hz. The electronic unit is connected directly to the mains. A transformer is not required. Thermal protectors will be installed to protect the winding. We deliver the electronically commutated direct current motors together with our electronic speed controllers.

5. Electronically commutated Compact motors

These products are electronically commutated D. C. motors (= EC-motors) with mounted electronics. The line comprises motors up to 150 W capacity, for supply voltage of 24 V DC; there is a plug for connection. This electronic facilitates adaption to various drive tasks.

The catalogue contains the key technical data.

Technische Hinweise

Technical notes

Motoren

Motors

6. Gleichstrommotoren mit Bürsten

Diese Gleichstrommotoren werden bevorzugt dann eingesetzt, wenn die Drehzahl mit geringem Aufwand verstellt oder geregelt werden soll. Sie werden für Spannungen zwischen 85 V und 250 V gebaut. Der Großteil der Gleichstrommotoren ist auch für die Spannung 24 V, 36 V oder 42 V lieferbar.

Nur ein kleiner Teil der von uns gebauten Gleichstrommotoren wird an einem Gleichstromnetz oder an Batterien betrieben. Überwiegend erfolgt der Anschluss über Gleichrichter oder über elektronische Steuer- oder Regelgeräte an das Wechselstromnetz. Diese Geräte liefern einen mehr oder weniger welligen Strom, der erhöhte Erwärmung verursacht. Bei der Auswahl des Motors wird diese Erscheinung durch den Formfaktor berücksichtigt. Der Formfaktor ergibt sich aus dem Effektivwert des Stromes und aus dem arithmetischen Mittelwert des Stromes. Für reinen Gleichstrom ist der Formfaktor 1 und nimmt abhängig vom Versorgungsgerät Werte bis ca. 1,8 an. Die im Katalog angegebene Leistung eines Gleichstrommotors muss mit ansteigendem Formfaktor reduziert werden. In unserem Katalog geben wir bei den Gleichstrommotoren mit Bürsten die Motorleistung für Formfaktor 1,1 an.

6.1 Permanenterregte Gleichstrommotoren

Die permanenterregten Gleichstrommotoren weisen in Bezug auf ihre Leistung kleine Baumaße auf. Da die Erregung durch die Permanentmagnete erfolgt, entfallen die Erregerverluste. Dies führt zu einem günstigen Wirkungsgrad. Zu beachten ist, dass ein bestimmter festgelegter Ankerstrom nicht überschritten werden darf, da sonst die Magnete geschädigt werden. Die maximal zulässigen Werte des Ankerstromes sind im Katalog angegeben. Sie erscheinen auch auf dem Leistungsschild der Motoren. Es ist zweckmäßig, für diese Art von Motoren Steuer- bzw. Regelgeräte mit Strombegrenzung zu verwenden. Auf diese Weise kann ein unzulässig hoher Ankerstrom vermieden werden. Die Motoren sind auch in entmagnetisierungssicherer Ausführung lieferbar. Bei den meisten Typen ist dann eine Leistungsreduzierung erforderlich. Die permanenterregten Gleichstrommotoren können zusätzlich ausgerüstet werden mit

- Bremse
- Analog-Tachogeber
- Digital-Tachogeber

6.2 Gleichstrom-Nebenschlussmotoren

Bei diesen Motoren erfolgt die Erregung elektrisch über die Feldspulen. Hierzu ist eine konstante Gleichspannung für das Feld erforderlich. Diese wird in aller Regel von den verwendeten Anschlussgeräten geliefert. Bei Schaltbetrieb bleibt das Feld dauernd eingeschaltet.

6. Direct current motors with brushes

These direct current motors are used preferably when the speed should be changed or controlled at low expense. They are built for voltages between 85 V and 250 V. Most of the motors can also be supplied for the voltage of 24 V, 36 V or 42 V.

Only a small number of the DC motors we supply are operated by a DC mains supply or batteries. Most of them are connected through rectifiers or through electronic controllers to the alternating current mains. These devices deliver power with more or less ripple causing increased heating. When selecting the motor, this phenomenon is taken into account by the form factor. The form factor results from the rms value of the current and from the arithmetic mean value of the current. The form factor is 1 for pure direct current and assumes values up to approx. 1,8 depending upon the power supply unit. The output of a direct current motor stated in the catalogue must be reduced when the form factor rises. In our catalogue we state the motor output for direct current motors with brushes for a form factor of 1,1.

6.1 D. C. permanent magnet motors

The dimensions of D. C. permanent magnet motors are small in relation to their output. Since they are excited by permanent magnets, there are no excitation losses. This leads to a favourable efficiency. It should be noted that a certain defined armature current must not be exceeded, otherwise the magnets will be damaged. The maximum permissible values of the armature current are stated in the catalogue. They also appear on the rating plate of the motor. It is expedient to use controllers with current limitation for this type of motor. An inadmissibly high armature current can be avoided in this way. The motors can also be delivered in demagnetisation-proof design. A reduction in output is then required for most of the types. The D. C. permanent magnet motors can be equipped additionally with

- Brake
- Analogue tachogenerator
- Digital tachogenerator

6.2 D. C. shunt wound motors

These motors are excited electrically using the field coils. A constant direct voltage is required for the field in this case. This is delivered as a rule by the connection units used. In switched mode operation, the field is switched on permanently.

Technische Hinweise

Getriebe

Technical notes

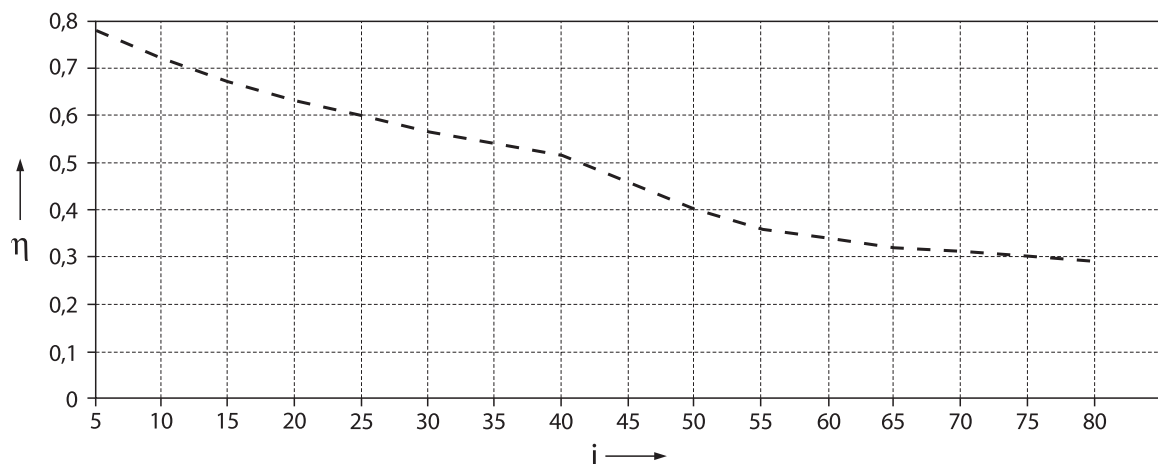
Gear units

7. Getriebe

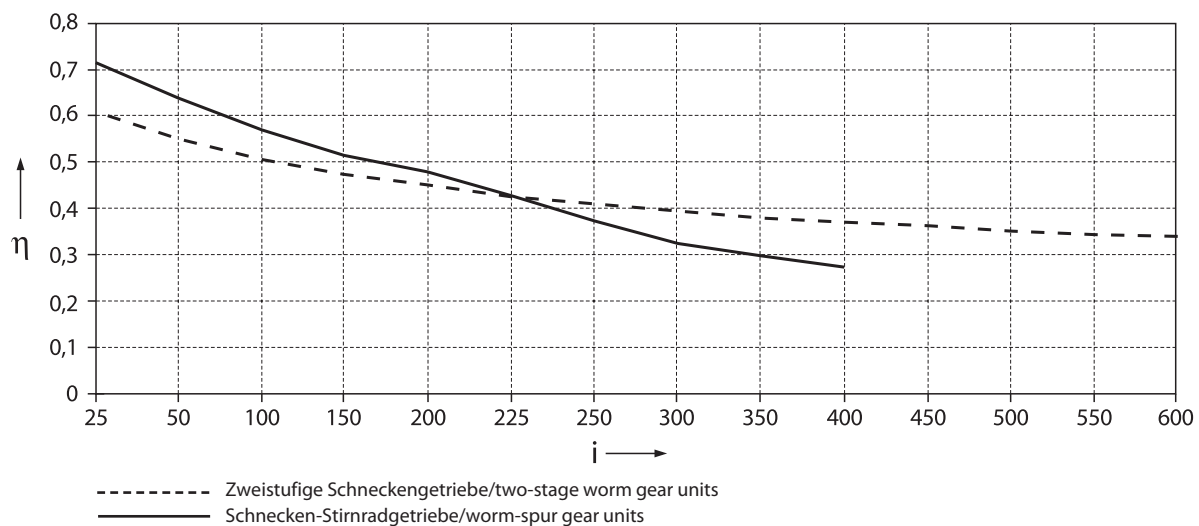
Ein großer Teil unserer Elektromotoren kann mit angebautem Getriebe geliefert werden. Diese Getriebe werden in verschiedener Ausführung einstufig und zweistufig hergestellt. Die Leistung, die an der Getriebewelle zur Verfügung steht, verringert sich gegenüber der Motorleistung um den Wirkungsgrad η des Getriebes. Die Wirkungsgrade der Schneckengetriebe und der Schnecken-Stirnradgetriebe sind in den nachfolgenden Diagrammen dargestellt. Bei unseren Stirnradgetrieben kann mit Wirkungsgrad $\eta = 0,9$ gerechnet werden.

7. Gear units

A large part of our electric motors can be delivered with mounted gear units. These gear units are manufactured as single-stage or two-stage in different designs. The output at the gear unit shaft is reduced compared with the motor output by the efficiency η of the gear unit. The efficiencies of the worm gear units and the worm-spur gear units are shown in the following diagrams. An efficiency of $\eta = 0,9$ can be used for our spur gear units.



Wirkungsgrad η für einstufige Schnecken-Getriebe
Efficiency η for single-stage worm gear units



Wirkungsgrad η für zweistufige Schneckengetriebe und Schnecken-Stirnradgetriebe
Efficiency η for two-stage worm gear units and worm-spur gear units

Technische Hinweise

Technical notes

Getriebe

Gear units

Unsere Getriebe sind mit Kugellagern ausgerüstet. Die Räder und die Ritzel der Stirnradstufen sind schräg verzahnt, die Schnecken der Schneckengetriebe werden gehärtet, und für die Schneckenräder verwenden wir hochwertige Bronze. Die Schmierstoffmenge der Getriebe ist so festgelegt, dass die Getriebe in allen Einbaulagen verwendet werden können. Ist die Gebrauchslage des Getriebemotors vertikal und zwar so, dass der Motor unterhalb des Getriebes liegt, so sollte dies bei der Bestellung angegeben werden. Auf einen Wechsel des Schmierstoffes kann im Regelfall während der ganzen Lebensdauer des Getriebes verzichtet werden.

Je nach Anwendungsfall werden die Getriebe an Fußmotoren angebaut oder die Getriebe selbst erhalten einen Fuß oder einen Flansch. In vielen Fällen empfiehlt sich der Einsatz von Hohlwellengetrieben.

Sämtliche Getriebe können in verschiedener jeweils um 90° gedrehter Lage an die Motoren angebaut werden. Zur Festlegung der Anbaulage enthält der Katalog auf Seite 14 und 15 ein Auswahlblatt. Die Anbaulage ist bei der Bestellung anzugeben, sofern sie von der Katalogausführung abweicht.

Für die Auswahl bzw. für die Festlegung der Getriebemotoren gilt:

$$n_2[\text{min}^{-1}] = \frac{n_1[\text{min}^{-1}]}{i}$$

Die für die Getriebe maximal zulässigen Drehmomente $M_{2\text{max}}$ sind in Tabelle 4 aufgelistet.

Our gearboxes feature ball bearings. The gear wheels and the pinions of the spur gear stages are helical gears. The worms of the worm gear units are hardened and we use high-quality bronze for the worm gear wheels. The lubricant quantity of the gear units is specified so that the gear units can be used in all installation positions. If the position of use of the gear motor is vertical and so that the motor is located under the gear unit, then this should be stated when ordering. It is generally not necessary to change the lubricant during the entire service life of the gear unit.

According to application, the gear units are mounted on foot-mounted motors or the gear units themselves are provided with a foot or a flange. The use of hollow shaft gear units is recommended in many cases.

All gear units can be mounted on the motors in each case turned round by 90°. The catalogue contains a selection sheet on page 14 and 15 for determining the mounting position. The mounting position must be stated when ordering if it deviates from the catalogue version.

The following formula applies for the selection or for the determination of the gear motors:

$$M_2[\text{Nm}] = \frac{P[\text{W}] \cdot \eta \cdot 9,55}{n_2[\text{min}^{-1}]}$$

The maximum permissible torques $M_{2\text{max}}$ for the gear units are listed in Table 4.

$M_{2\text{max.}}$ (Nm) max. Drehmoment Getriebe/max. gear unit torque											
G 12		G 130		G 140		G 150		Z 45		Z 48	
i	$M_{2\text{max.}}$	i	$M_{2\text{max.}}$	i	$M_{2\text{max.}}$	i	$M_{2\text{max.}}$	i	$M_{2\text{max.}}$	i	$M_{2\text{max.}}$
5:1	10	5:1	11	6,75:1	30	4,8:1	58	25:1	47	33:1	120
7:1	10	7:1	12	8:1	28	6,7:1	56	35:1	48	40:1	120
10:1	10	10:1	13	10:1	30	9,7:1	57	50:1	47	50:1	120
12:1	12	12:1	14	12:1	25	13,5:1	58	60:1	50	60:1	120
15:1	10	15:1	13	15:1	28	15:1	60	75:1	50	75:1	120
18:1	10	18:1	13	20:1	29	21:1	57	90:1	50	100:1	120
24:1	10	24:1	13	25:1	25	25:1	59	120:1	46	125:1	120
30:1	10	30:1	13	30:1	30	30:1	59	150:1	50	150:1	120
38:1	11	38:1	14	40:1	28	38:1	60	190:1	50	200:1	120
50:1	9	56:1	10	50:1	27	50:1	50	250:1	45	250:1	120
55:1	10			60:1	19	60:1	47	300:1	41	300:1	100
75:1	7			70:1	24	75:1	41	375:1	36	350:1	120
				80:1	20					400:1	100
G 23		G 24		S 30/FB 30		S 60					
$M_{2\text{max.}}$		$M_{2\text{max.}}$		$M_{2\text{max.}}$		$M_{2\text{max.}}$					
15		30		30		60					

Tabelle 4 / Table 4

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe, $M_{2\text{max}}$ = max. Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung, η = Wirkungsgrad

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, $M_{2\text{max}}$ = max. Torque gear, i = Ratio, η = Efficiency

Technische Hinweise	Technical notes
Getriebe	Gear units

Bei der Auswahl ist jedoch nicht nur das maximal zulässige Drehmoment zu berücksichtigen, sondern auch die an der Getriebewelle auftretende Radialbelastung und Axialbelastung. Richtwerte hierfür enthält die Tabelle 5.

However, not only the maximum permissible torque must be taken into account when selecting the gear unit but also the radial and axial load occurring on the gear unit shaft. Table 5 contains estimated values for this.

Getriebetyp Gear Unit Type	Radialbelastung ¹⁾ [N] Radial load ¹⁾ [N]	Axialbelastung [N] Axial load [N]
G 12/GS 120	150	60
GF 12	300	130
GB 12	1400	180
G 130/GS 130	200	80
GF 130	400	160
GB 130/GBF 130	1600	200
G 140/GS 140	400	180
GF 140	400	180
GB 140/GBF 140	2400	300
G 150	600	260
GF 150	600	260
G 23	300	110
GF 23	250	110
G 24	500	180
GF 24	500	180
S 30/SF 30	450	140
FB 30	1800	250
S 60/SF 60	750	250
Z 45/ZF 45	750	250
ZB 45/ZBF 45	850	100
Z 48/ZF 48	900	350
ZB 48/ZBF 48	2800	350

Tabelle 5 / Table 5

¹⁾ Kraftangriff Mitte Abtriebswellenende
oder Mitte Getriebe bei Hohlwellen

¹⁾ Force applied on the drive shaft end or center
of the gear unit for hollow shafts.

Eine weitere wichtige Einflussgröße ist die thermische Beanspruchung. Die Verluste im Getriebe werden notwendigerweise in Wärme umgesetzt. Bei Stoßbelastung und beim Beschleunigen bzw. beim Abbremsen unverhältnismäßig großer Massen sowie beim Reversieren muss ein angemessener Betriebsfaktor berücksichtigt werden. Siehe Seite 13.

A further important parameter is the thermal loading, the losses in the gear unit are converted into heat. In the case of sudden load change and when accelerating or decelerating extremely large masses as well as when reversing, an appropriate operating factor must be taken into account. See page 13.

Der Katalog enthält Tabellen, aus denen hervorgeht, welche Motorleistung den jeweiligen Übersetzungen eines bestimmten Getriebes zugeordnet werden soll, um bei Dauerbetrieb optimale Ausnutzung von Motor und Getriebe zu erreichen. Liegt kein Dauerbetrieb vor, dann können dem Getriebe oftmals größere Motoren zugeordnet werden bis zur Erreichung des maximal zulässigen Drehmomentes.

Tables included in the catalogue are illustrating what motor output should be assigned to the relevant gear ratios of a gear unit in order to achieve optimum performance in continuous operation. If the operation is not continuous, then a larger motor should be assigned to the gear unit until the maximum permissible torque is reached.

Bei Angabe der genauen Antriebsverhältnisse wählen wir für Sie den richtigen Antrieb aus.

If you state the exact working conditions, we will select the correct drive for you.

Technische Hinweise

Technical notes

Getriebe

Gear units

Betriebsfaktor k_B für Getriebe

Die Angaben für die Getriebe gehen von folgenden Standardbedingungen aus:

- Stoßgrad I
- Laufzeit 8 Std./Tag im Dauerbetrieb
- max. 100 Schaltungen/Std.
- Umgebungstemperatur max. 40° C

Weicht der Anwendungsfall von diesen Bedingungen ab, dann wird zunächst der Stoßgrad anhand der Tabelle 6 festgelegt und dann der Betriebsfaktor k_B mit Hilfe des Diagramms ermittelt. Das Abtriebsdrehmoment M_2 wird zur Bestimmung des Getriebes mit dem Betriebsfaktor k_B multipliziert. Es muss dann folgende Bedingung erfüllt sein:

$$M_{2\max} \geq M_2 \times k_B$$

Die Werte für $M_{2\max}$ finden Sie für alle Getriebetypen in der Tabelle 4.

Service factor k_B for gear units

The details for these gear units are based on the following regular conditions:

- Load classification I
- Running time 8 hours/day in continuous operation
- max. 100 starts and stops/hour
- Ambient temperature max. 40° C

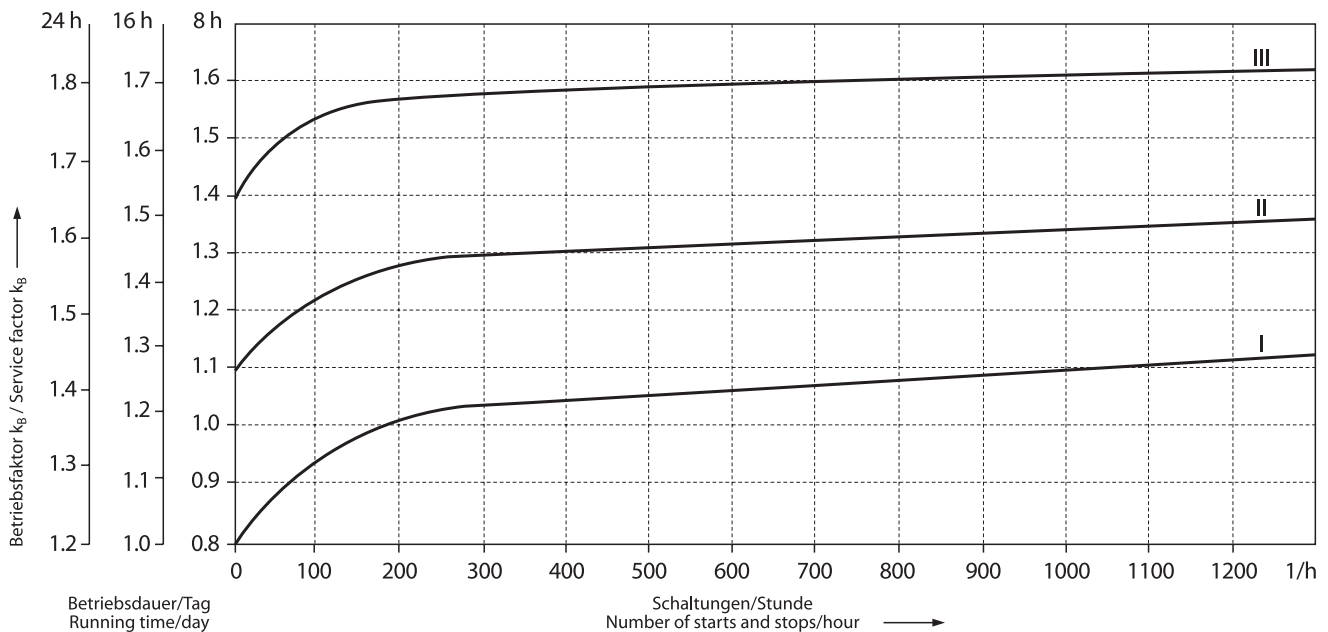
If the application is different from these conditions, you have at first to lay down the load classification according to table 6. Then you have to find out the service factor k_B with the help of the diagram. For the determination of the gear unit you have to multiply the output torque M_2 by the service factor k_B . The following condition must be fulfilled:

$$M_{2\max} \geq M_2 \times k_B$$

The values for $M_{2\max}$ for all types of gear units are in the table 4.

Stoßgrad Arbeitsweise der angetriebenen Maschine		Load classification Principle of operation of the geared machine	
I	gleichförmige Belastung, kleinere zu beschleunigende Massen	I	Uniform load, Smaller masses to be accelerated
II	Belastung mit mäßigen Stößen, mittlere zu beschleunigende Massen	II	Moderate shock load, Middle masses to be accelerated
III	Belastung mit heftigen Stößen, größere zu beschleunigende Massen	III	Heavy shock load, Bigger masses to be accelerated

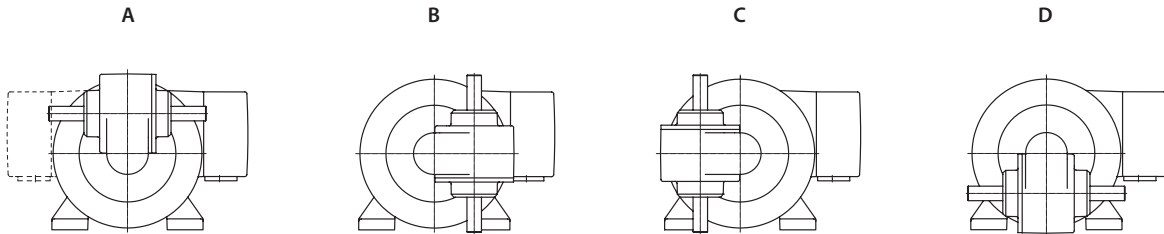
Tabelle 6 / Table 6



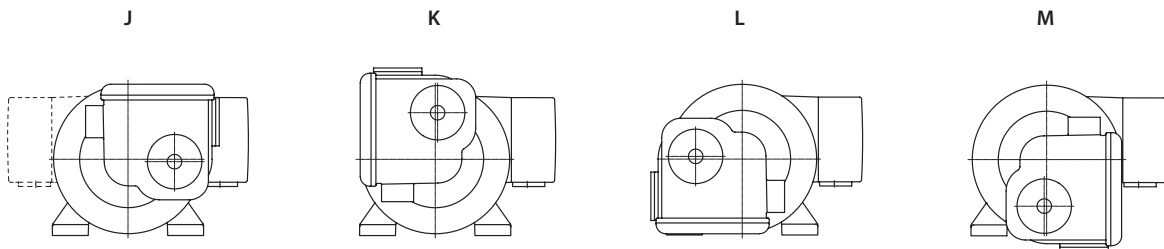
Anbaulage von Getriebe und Klemmkasten

Mounting Position of Gear Units and Terminal Boxes

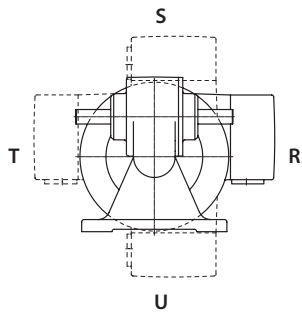
Typen / Types
G 12, G 130, G 140



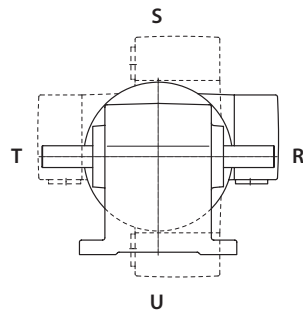
Typ / Type
G 23



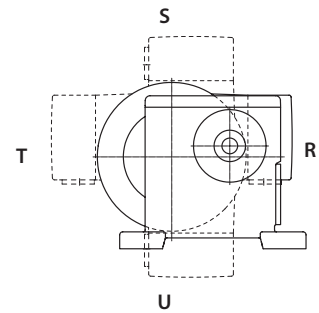
Typen / Types
GS 120, GS 130, GS 140



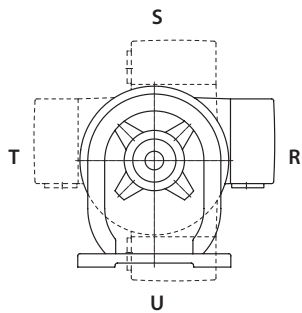
Typ / Types
G 150, Z 45, Z 48



Typ / Type
G 24



Typen / Types
S 30, S 60

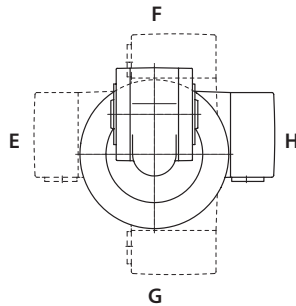


Anbaulage von Getriebe und Klemmkasten

Mounting Position of Gear Units and Terminal Boxes

Typen / Types

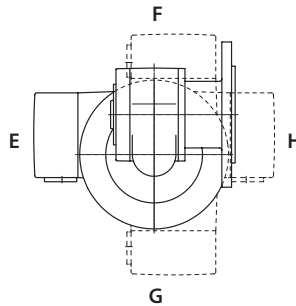
GB 12, GB 130, GB 140



Typen / Types

GBF 130, GBF 140, ZBF 45, ZBF 48

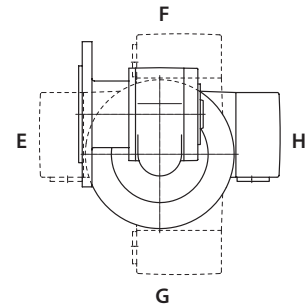
Flansch rechts/Flange right



Typen / Types

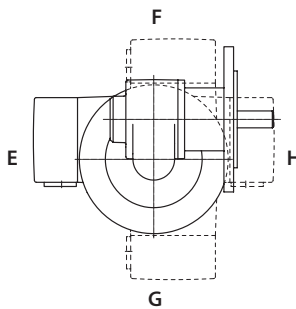
GBF 130, GBF 140

Flansch links/Flange left



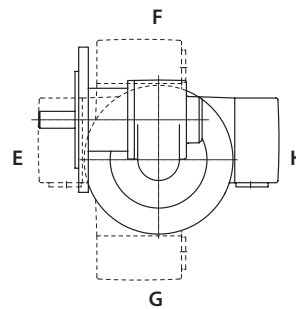
Typen / Types

GF 12, GF 128, GF 129, GF 130, GF 132, GF 140



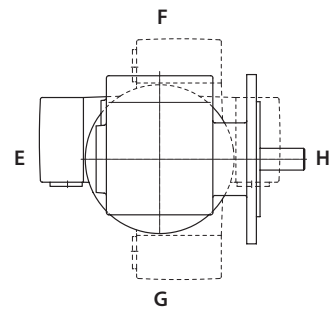
Typen / Types

GF 125, GF 126, GF 127, GF 131, GF 133, GF 146



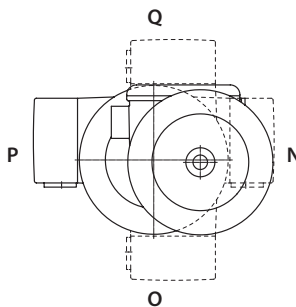
Typen / Types

GF 150, ZF 45, ZF 48



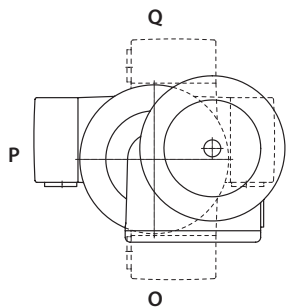
Typen / Types

GF 23, GF 239



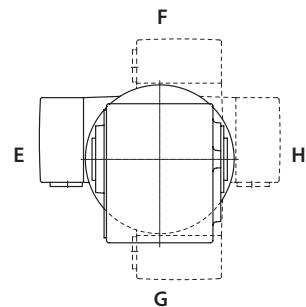
Typ / Type

GF 24



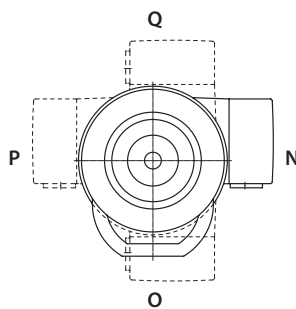
Typen / Types

ZB 45, ZB 48



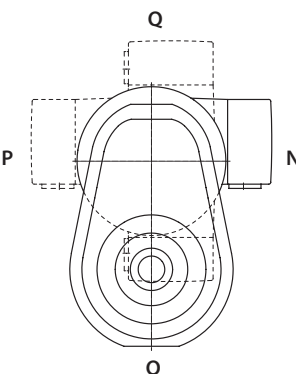
Typen / Types

SF 30, SF 60



Typ / Type

FB 30



OD Drehstrommotoren
OC Einphasen-Kondensatormotoren

Three-Phase-Motors
Single-Phase-Motors

Drehstrommotoren / Three phase motors

Typ Type	P [W]	n ₁ (50 Hz) [min ⁻¹]
OD 514	60	1370
OD 534	90	1370
OD 614	120	1360
OD 634	180	1380
OD 714	250	1390
OD 734	370	1410
OD 814	550	1410
OD 834	750	1420
OD 532	120	2750
OD 612	180	2780
OD 632	250	2820
OD 712	370	2800
OD 732	550	2820
OD 812	750	2820
OD 832	1100	2830

1) Standardausführung – Änderung der Drehrichtung durch Umschalten am Klemmbrett oder mittels zweipoligem Umschalter.

2) Sonderausführung Z – Drehrichtungswechsel mit einpoligem Umschalter.

Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

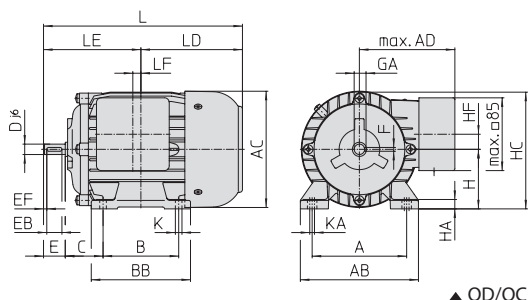
Typ Type	P [W]	n ₁ (50 Hz) [min ⁻¹]	C (230 V; 50 Hz)		MA [%]
			[μF] ¹⁾	[μF] ²⁾	
OC 534	60	1380	5	6	100
OC 614	90	1400	6	10	100
OC 634	120	1400	8	12	100
OC 714	180	1410	12	16	100
OC 734	250	1430	16	20	100
OC 532	90	2750	6	8	100
OC 612	120	2750	8	10	100
OC 632	180	2780	10	12	100
OC 712	250	2800	12	16	100
OC 732	370	2800	16	20	100

1) To reverse standard version, change connections at the terminal board or use double pole reversing switch.

2) Special version Z – reversal is effected by single pole changeover switch.

Electromagnetic brake see page 98.

Motor Typ OD, OC Fußausführung / Motor type OD, OC Foot mounting



Baugröße Frame size	A	AB	AC	AD	B	BB	C	D	E	EB	EF	F
O. 5	90	112	110,5	97,5	71	90	36	9	20	14	3	3
O. 6	100	125	123	103,5	80	105	40	11	23	16	3,5	4
O. 7	112	140	138	112,5	90	108	45	14	30	20	5	5
O. 8	125	160	156	126,5	100	125	50	19	40	30	5	6

Baugröße Frame size	GA	H	HA	HC	HF	K	KA	L ohne Bremse/ without brake	LD mit Bremse/ with brake	L ohne Bremse/ without brake	LD mit Bremse/ with brake	LE	LF
O. 5	10,2	56	9	111,5	10	6	5	187	95,5	228,5	137	91,5	5
O. 6	12,5	63	10	124,5	16	7	5	210,5	107,5	253,5	150,5	103	8,5
O. 7	16	71	11	140	9	7	5	242	122	297,5	177,5	120	10,5
O. 8	21,5	80	11	158	8,5	9,5	8	273,5	133,5	320	180	140	14,5

Fußausführung

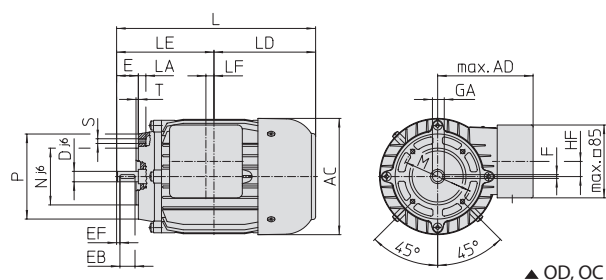
Bauform nach IM Code B 3, B 6, B 7, B 8, V 5, V 6

Anbaumaße nach DIN EN 50 347

Foot mounting

Mounting as per IM Code B 3, B 6, B 7, B 8, V 5, V 6

Dimensions as per DIN EN 50 347

Drehstrommotoren
Einphasen-Kondensatormotoren
Three-Phase-Motors
Single-Phase-Motors
OD
OC
Motor Typ OD, OC Flanschausführung / Motor type OD, OC Flange mounting


▲ OD, OC

Flanschausführung

Bauform nach IM Code B 14, V 18, V 19

Anbaumaße nach DIN EN 50 347

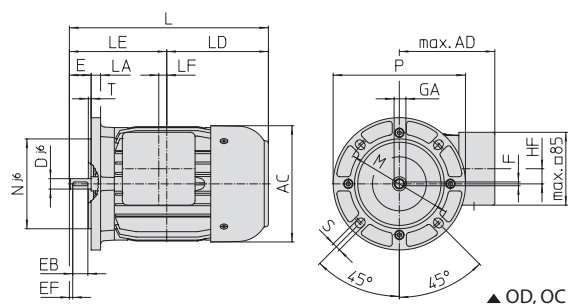
Flange mounting

Mounting as per IM Code B 14, V 18, V 19

Dimensions as per DIN EN 50 347

Baugröße Frame size	Flansch Flange	AC	AD	D	E	EB	EF	F	GA	HF	LA
O. 5	FT 65	110,5	97,5	9	20	14	3	3	10,2	10	8
O. 6	FT 75	123	103,5	11	23	16	3,5	4	12,5	16	8
O. 7	FT 85	138	112,5	14	30	20	5	5	16	9	12
O. 7	FT 115	138	112,5	14	30	20	5	5	16	9	12
O. 8	FT 100	156	126,5	19	40	30	5	6	21,5	8,5	12
O. 8	FT 130	156	126,5	19	40	30	5	6	21,5	8,5	12

Baugröße Frame size	Flansch Flange	L ohne Bremse/ without brake	LD mit Bremse/ with brake	L ohne Bremse/ without brake	LD mit Bremse/ with brake	LE	LF	M	N	P	S	T
O. 5	FT 65	187	95,5	228,5	137	91,5	5	65	50	80	M5	2,5
O. 6	FT 75	210,5	107,5	253,5	150,5	103	8,5	75	60	90	M5	2,5
O. 7	FT 85	242	122	297,5	177,5	120	10,5	85	70	105	M6	2,5
O. 7	FT 115	242	122	297,5	177,5	120	10,5	115	95	140	M8	3
O. 8	FT 100	273,5	133,5	320	180	140	14,5	100	80	120	M6	3
O. 8	FT 130	273,5	133,5	320	180	140	14,5	130	110	160	M8	3,5

Motor Typ OD, OC Flanschausführung / Motor type OD, OC Flange mounting


▲ OD, OC

Flanschausführung

Bauform nach IM Code B 5, V 1, V 3

Anbaumaße nach DIN EN 50 347

Flange mounting

Mounting as per IM Code B 5, V 1, V 3

Dimensions as per DIN EN 50 347

Baugröße Frame size	Flansch Flange	AC	AD	D	E	EB	EF	F	GA	HF	LA
O. 5	FF 100	110,5	97,5	9	20	14	3	3	10,2	10	8
O. 6	FF 115	123	103,5	11	23	16	3,5	4	12,5	16	10
O. 7	FF 130	138	112,5	14	30	20	5	5	16	9	10
O. 8	FF 165	156	126,5	19	40	30	5	6	21,5	8,5	12

Baugröße Frame size	Flansch Flange	L ohne Bremse/ without brake	LD mit Bremse/ with brake	L ohne Bremse/ without brake	LD mit Bremse/ with brake	LE	LF	M	N	P	S	T
O. 5	FF 100	187	95,5	228,5	137	91,5	5	100	80	120	7	3
O. 6	FF 115	210,5	107,5	253,5	150,5	103	8,5	115	95	140	9	3
O. 7	FF 130	242	122	297,5	177,5	120	10,5	130	110	160	9	3,5
O. 8	FF 165	273,5	133,5	320	180	140	14,5	165	130	200	11	3,5

Elektronisch kommutierte Kompaktmotoren

Electronically commutated Compact Motors

UEC

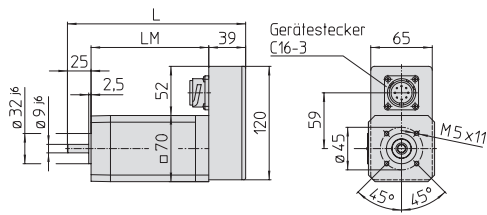
Regelbereich bis / Control range up to 1:40

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	M_1 [Nm]
UEC 303 TH	60	3000	0,19
UEC 313 TH	90	3000	0,29

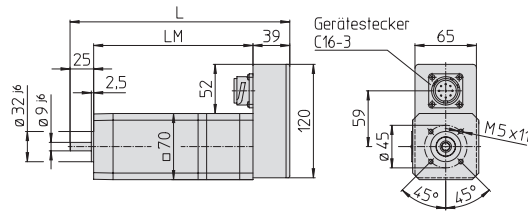
Regelbereich bis / Control range up to 1:60

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	M_1 [Nm]
UEC 303 THL	60	3000	0,19
UEC 313 THL	90	3000	0,29

Motor Typ UEC 3.3 TH, UEC 3.3 THL Flanschsführung / Motor type UEC 3.3 TH, UEC 3.3 THL Flange mounting



▲ UEC 3.3 TH



▲ UEC 3.3 THL

Baugröße Frame size	L	LM
UEC 303 TH	188,5	124,5
UEC 313 TH	223,5	159,5

Baugröße Frame size	L	LM
UEC 303 THL	232,5	168,5
UEC 313 THL	267,5	203,5

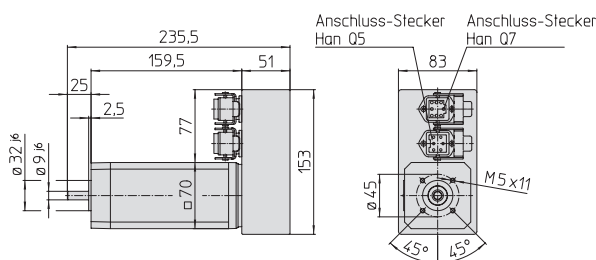
Flanschsführung
nach IM B 14.

Flange mounting
with dimensions as per IM B 14.

Regelbereich bis / Control range up to 1:40

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	M_1 [Nm]
UEC 323 TH	150	3000	0,48

Motor Typ UEC 323 TH Flanschsführung / Motor type UEC 323 TH Flange mounting



▲ UEC 323 TH

Flanschsführung
nach IM B 14.

Flange mounting
with dimensions as per IM B 14.

Erläuterung:

P = Leistung Motor, n_1 = Drehzahl Motor, M_1 = Drehmoment Motor

Explanation:

P = Power motor, n_1 = Speed motor, M_1 = Torque motor

Aufgebaute Regelelektronik	Mounted Control Electronic
für UEC(G) 303 TH(L)/UEC(G) 313 TH(L) 24 V DC	for UEC(G) 303 TH(L)/UEC(G) 313 TH(L) 24 V DC

Eigenschaften:

Der EC-Kompakthantrieb UEC(G) 303 TH(L) bzw. UEC(G) 313 TH(L) besteht aus einem EC-Motor mit aufgebauter digitaler 1Q-Regelelektronik. Die Versorgungsspannung des Antriebs beträgt 24 V DC.

Produktvorteile:

- Hoher Gesamtwirkungsgrad
- Einfache Installation durch Anbau der Regelelektronik an den Motor
- Optimiertes Betriebsverhalten von Motor und Elektronik
- Dynamischer Antrieb durch geringes Massenträgheitsmoment des Läufers
- Drehzahlregelung über Kommutierungshallsensoren

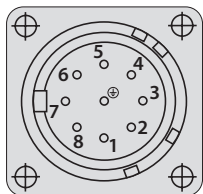
Characteristics:

The EC-compact drive UEC(G) 303 TH(L) resp. UEC(G) 313 TH(L) consists of an EC-motor with mounted digital 1Q-control electronic. Supply voltage of this drive is 24 V DC.

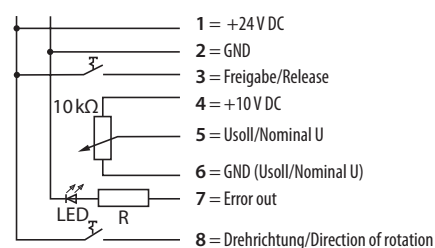
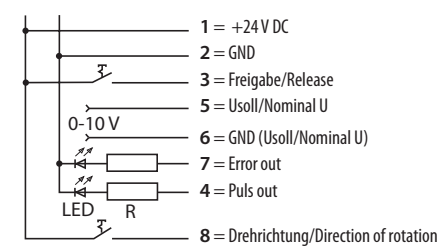
Product advantages:

- High overall efficiency
- Easy installation by mounting the control electronic to the motor
- Optimized operational performance of motor and electronic
- Dynamic drive by low moment of inertia of rotor
- Speed control via commutation Hall sensors

Technische Daten	Technical Data
Versorgungsspannung	24 V DC $\pm 10\%$
Eingangsstrom	max. 4,5 A
Motordrehzahl	max. 3000 min ⁻¹
Regelbereich	bis 1:40/L: bis 1:60
Regelabweichung	< 1% (bezogen auf 3000 min ⁻¹)
Sollwertvorgabe	Potentiometer 10 k Ω oder Leitspannung 0...10 V DC
Digitale Eingänge	a) Freigabe: Aktiv bei High-Pegel (+24 V DC) b) Drehrichtung links/rechts (0 V/+24 V DC)
Digitale Ausgänge (kurzschlussfest)	a) Error Ausgang: Störungen des Antriebs werden angezeigt b) Puls Ausgang: Liefert 2 Impulse/Motorumdrehung (nur bei Bestellung von Ausführung B möglich)
Ein-/Ausgänge sowie der Eingang für die Sollwertvorgabe liegen auf dem Bezugspotential der 24 V DC-Versorgung!	
Überwachungsschaltungen	Drehzahlüberwachung Temperaturüberwachung Motor und Elektronik Überspannung/Unterspannung
Technical Data	Supply voltage
Current input	max. 4,5 A
Motor speed	max. 3000 min ⁻¹
Control range	up to 1:40/L: up to 1:60
Deviation	< 1% (referred to 3000 min ⁻¹)
Setpoint entry	Potentiometer 10 k Ω or master reference voltage 0...10 V DC
Digital inputs	a) Release: active upon high level (+24 V DC) b) Direction of rotation left/right (0 V/+24 V DC)
Digital outputs (short-circuit proof)	a) Error outlet: Drive faults are indicated b) Pulse outlet: rendering 2 pulses/motor RPM (possible only upon order for version B)
Inputs/outputs as well as input for nominal value are arranged on reference potential of the 24 V DC-supply!	
Supervisory operation	Speed supervision Temperature control of motor and electronics Overvoltage/undervoltage



Gerätestecker
Fa. Amphenol Typ C 16-3
Connector socket
Co. Amphenol Type C 16-3

Ausführung A/Version A**Ausführung B/Version B**

Aufgebaute Regelelektronik**für UEC(G) 323 TH**
24 V DC**Mounted Control Electronic****for UEC(G) 323 TH**
24 V DC**Eigenschaften:**

Der EC-Kompaktantrieb UEC(G) 323 TH besteht aus einem EC-Motor mit aufgebauter digitaler 1Q-Regelelektronik. Die Versorgungsspannung des Antriebs beträgt 24 V DC.

Produktvorteile:

- Hoher Gesamtwirkungsgrad
- Einfache Installation durch Anbau der Regelelektronik an den Motor
- Optimierte Betriebsverhalten von Motor und Elektronik
- Dynamischer Antrieb durch geringes Massenträgheitsmoment des Läufers
- Drehzahlregelung über Kommutierungshallsensoren
- Sollwert-Eingang ist von der Versorgungsspannung getrennt
- 2 Anschlussstecker

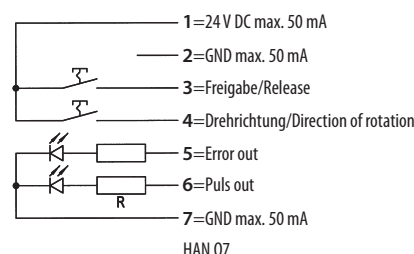
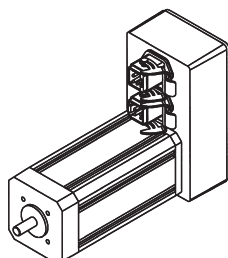
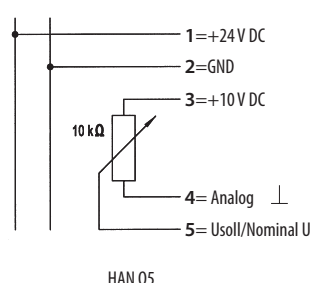
Characteristics:

The EC-compact drive UEC(G) 323 TH consists of an EC-motor with mounted digital 1Q-control electronic. Supply voltage of this drive is 24 V DC.

Product advantages:

- High overall efficiency
- Easy installation by mounting the control electronic to the motor
- Optimized operational performance of motor and electronic
- Dynamic drive by low moment of inertia of rotor
- Speed control via commutation Hall sensors
- The nominal input value is separate from the supply voltage.
- 2 Connector sockets

Technische Daten		Technical Data	
Versorgungsspannung	24 V DC $\pm 10\%$	Supply voltage	24 V DC $\pm 10\%$
Eingangsstrom	max. 8 A	Current input	max. 8 A
Motordrehzahl	max. 3000 min ⁻¹	Motor speed	max. 3000 min ⁻¹
Regelbereich	bis 1:40	Control range	up to 1:40
Regelabweichung	< 1% (bezogen auf 3000 min ⁻¹)	Deviation	< 1% (referred to 3000 min ⁻¹)
Sollwertvorgabe	Potentiometer 10 k Ω oder Leitspannung 0...10 V DC	Setpoint entry	Potentiometer 10 k Ω or master reference voltage 0...10 V DC
Digitale Eingänge	a) Freigabe: Aktiv bei High-Pegel (+24 V DC) b) Drehrichtung links/rechts (0 V/+24 V DC)	Digital inputs	a) Release: active upon high level (+24 V DC) b) Direction of rotation left/right (0 V/+24 V DC)
Digitale Ausgänge (kurzschlussfest)	a) Error Ausgang: Störungen des Antriebs werden angezeigt b) Puls Ausgang: Liefert 2 Impulse/Motorumdrehung	Digital outputs (short-circuit proof)	a) Error outlet: Drive faults are indicated b) Pulse outlet: rendering 2 pulses/motor RPM
Digitale Ein-/Ausgänge liegen auf dem Bezugspotential der 24 V DC-Versorgung!		Digital inputs/outputs are arranged on reference potential of the 24 V DC-supply!	
Überwachungsschaltungen	Drehzahlüberwachung Temperaturüberwachung Motor und Elektronik Überspannung/Unterspannung	Supervisory operation	Speed supervision Temperature control of motor and electronics Overvoltage/undervoltage

2 Gerätestecker Fa. Harting/2 Connector sockets Co. Harting

EP Permanentterregte Gleichstrommotoren

D. C. Permanent Magnet Motors

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max} (180 V) [A]	I (24 V) [A]	I _{max} (24 V) [A]
EP 023	55	0,58	3,0	3,50	18,0
EP 043	90	0,80	4,0	5,60	20,0
EP 123	120	0,90	6,0	6,40	30,0
EP 133	170	1,20	8,0	10,00	35,0

Standardausführung:

mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogeber,
Analog-Tachogeber, Schutzart IP 54.Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

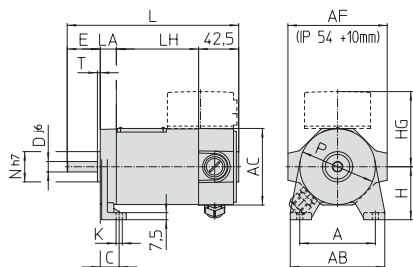
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max} (180 V) [A]	I (24 V) [A]	I _{max} (24 V) [A]
EP 022	40	0,45	2,2	2,25	20,0
EP 042	60	0,62	3,0	2,70	25,0
EP 122	80	0,65	4,5	4,80	20,0
EP 132	120	0,90	6,0	7,00	30,0

Standard version:

with flying leads 350 mm long.

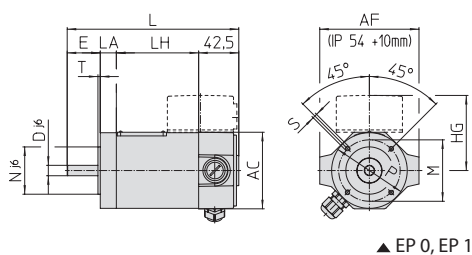
Options:with terminal box, brake, digital-tacho,
analogue-tacho, protection IP 54.

Motor Typ EP 0, EP 1 Fußausführung / Motor type EP 0, EP 1 Foot mounting



Baugröße Frame size	A	AB	AC	AF	C	D	E	H	HG	K	L	LA	LH	N	P	T
EP 02	65	80	66	89	23	9	25	50	72	5,5	148,5	14	67	32	65	3
EP 04	65	80	66	89	23	9	25	50	72	5,5	178,5	14	97	32	65	3
EP 12	80	100	81	105	20	11	35	56	79,5	6,6	181,5	17	87	32	80	3
EP 13	80	100	81	105	20	11	35	56	79,5	6,6	201,5	17	107	32	80	3

Motor Typ EP 0, EP 1 Flanschausführung / Motor type EP 0, EP 1 Flange mounting



Baugröße Frame size	AC	AF	D	E	HG	L	LA	LH	M	N	P	S	T
EP 02	66	89	9	25	72	148,5	14	67	40	25	65	M 5x11	2,5
EP 04	66	89	9	25	72	178,5	14	97	40	25	65	M 5x11	2,5
EP 12	81	105	11	35	79,5	181,5	17	87	65	50	80	M 5x11	2,5
EP 13	81	105	11	35	79,5	201,5	17	107	65	50	80	M 5x11	2,5

Flanschausführung

Bauform nach IM Code B 14, V 18, V 19.

Flange mounting

Mounting as per IM Code B 14, V 18, V 19.

Permanenterregte Gleichstrommotoren

D. C. Permanent Magnet Motors

EP

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Type	P (180 V)	I (180 V)	I _{max.} (180 V)	P (24 V)	I (24 V)	I _{max.} (24 V)
Type	[W]	[A]	[A]	[W]	[A]	[A]
EP 213	220	1,70	9,0	200	13,20	36,0
EP 233	350	2,50	14,0	250	16,00	40,0

Motorleistungen bei Formfaktor 1,1.

Standardausführung:

mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogeber, Analog-Tachogeber.

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Type	P (180 V)	I (180 V)	I _{max.} (180 V)	P (24 V)	I (24 V)	I _{max.} (24 V)
Type	[W]	[A]	[A]	[W]	[A]	[A]
EP 212	170	1,40	7,5	140	8,20	34,0
EP 232	250	1,90	10,0	200	11,00	40,0

Motor ratings each for type factor 1,1.

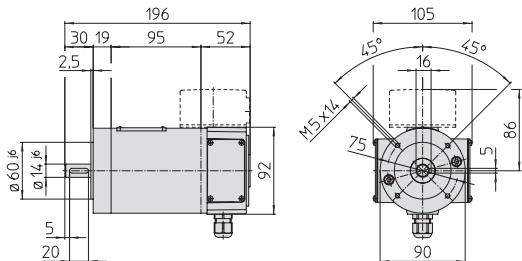
Standard version:

with flying leads 350 mm long.

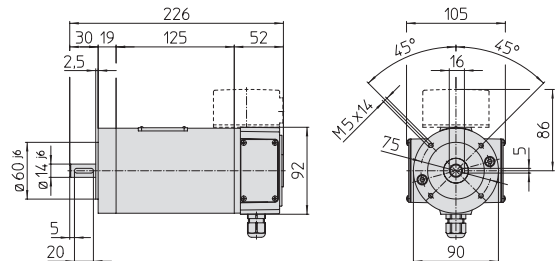
Options:

with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

Motor Typ EP 21, EP 23 Flanschausführung / Motor type EP 21, EP 23 Flange mounting



▲ EP 21



▲ EP 23

Flanschausführung

Bauform nach IM Code B 14, V 18, V 19.

Flange mounting

Mounting as per IM Code B 14, V 18, V 19.

Erläuterung:

P = Leistung Motor, I = Ankerstrom, I_{max} = max. zulässiger Ankerstrom, FF = Formfaktor

Explanation:

P = Power motor, I = Rated Current, I_{max} = Max. Current, FF = Form Factor

EP EPG	Permanenterregte Gleichstrommotoren	D. C. Permanent Magnet Motors
	Optionen	Options

1. Angebaute P-Bremse 1,5 Nm
Betriebsspannung 24 V oder 205 V DC
Zusatzbezeichnung: P

2. Analogtachogeber 15 V/1000 min⁻¹
Zusatzbezeichnung: E

3. Digitaltachogeber 100 Imp./Umdr.
Betriebsspannung 5 V, 12 V oder 24 V DC
a. Tachogeber einkanalig Zusatzbezeichnung: L1
b. Tachogeber zweikanalig Zusatzbezeichnung: L2

4. Bremse und Analogtachogeber
Zusatzbezeichnung: P und E

5. Bremse und Digitaltachogeber
Zusatzbezeichnung: P und L1/L2
1. Fitted P-Brake 1,5 Nm
Voltage 24 V or 205 V DC
Designation: P

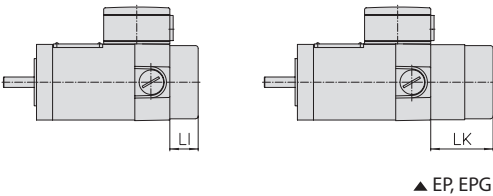
2. Analogue Tachogenerator 15 V/1000 min⁻¹
Designation: E

3. Digital Tacho 100 Imp./RPM
Voltage 5 V, 12 V or 24 V DC
a. Tachogenerator single channel Designation: L1
b. Tachogenerator two channel Designation: L2

4. Brake and Analogue Tachogenerator
Designation: P and E

5. Brake and Digital Tacho
Designation: P and L1/L2

Motor Typ EP, EPG / Motor type EP, EPG



Optionen/Options

Maß/Dimension Typ/Type	P	LI	L1/L2	LK	
		E		P + E	P + L1/L2
EP 0	40	40	30	84	74
EP 1	40	40	30	84	74
EP 2	40	40	30	84	74

Gleichstrom-Nebenschlussmotoren

D. C. Shunt Wound Motors

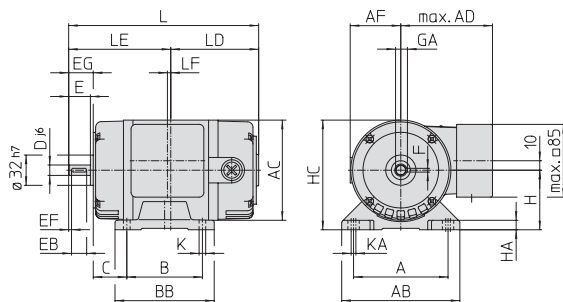
KG
KGOMotordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KG 613	150	KGI 613	110
KG 623	185	KGI 623	140
		KGO 623	200

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KG 612	125	KGI 612	90
KG 622	150	KGI 622	110
		KGO 622	160

Motor Typ KG Fußausführung / Motor type KG Foot mounting



Baugröße Frame size	A	AB	AC	AD	AF	B	BB	C	D	E	EB	EF
KG 61/62	100	125	106	99,5	53,5	80	105	35,5	11	23	16	3

Baugröße Frame size	EG	F	GA	H	HA	HC	K	KA	L	LD	LE	LF
KG 61/62	26	4	12,5	63	10	116	7	5	201	93	108	3,5

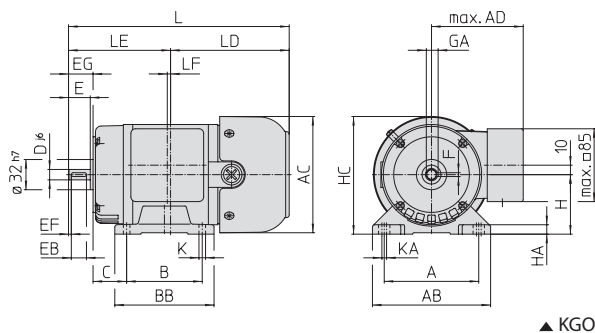
Fußausführung

Bauform nach IM Code B 3, B 6, B 7, B 8, V 5, V 6
Anbaumaße nach DIN EN 50 347

Foot mounting

Mounting as per IM Code B 3, B 6, B 7, B 8, V 5, V 6
Dimensions as per DIN EN 50 347

Motor Typ KGO Fußausführung / Motor type KGO Foot mounting



Baugröße Frame size	A	AB	AC	AD	B	BB	C	D	E	EB	EF	EG
KGO 61/62	100	125	123	99,5	80	105	35,5	11	23	16	3	26

Baugröße Frame size	F	GA	H	HA	HC	K	KA	L	LD	LE	LF
KGO 61/62	4	12,5	63	10	124,5	7	5	233,5	125,5	108	3,5

Fußausführung

Bauform nach IM Code B 3, B 6, B 7, B 8, V 5, V 6
Anbaumaße nach DIN EN 50 347

Foot mounting

Mounting as per IM Code B 3, B 6, B 7, B 8, V 5, V 6
Dimensions as per DIN EN 50 347

Erläuterung:

P = Leistung Motor, FF = Formfaktor

Explanation:

P = Power motor, FF = Form Factor

ODG OCG	Drehstrommotoren Einphasen-Kondensatormotoren						Three-Phase-Motors Single-Phase-Motors						
	mit Einfach-Schneckengetriebe						with Single Reduction Worm Gear Unit						
Typ 12 10 Nm													

i	5:1	7:1	10:1	12:1	15:1	18:1	24:1	30:1	38:1	50:1	55:1	75:1
$n_1 = 1400 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	180	120	120	120	120	120	90	90	90	60	60	60
n_2 [min ⁻¹]	280	200	140	116	93	77	58	46	36	28	25	18
M_2 [Nm]	4,8	4,3	5,9	6,9	8,1	9,1	8,8	10,3	12,1	8,2	7,9	9,2
$n_1 = 2800 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	250	180	180	180	180	120	120	120	120	90	90	90
n_2 [min ⁻¹]	560	400	280	233	186	155	116	93	73	56	50	37
M_2 [Nm]	3,3	3,2	4,4	5,2	6,1	4,6	5,9	6,9	8,1	6,1	5,9	6,9

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]
ODG 514	60	1370
ODG 534	90	1370
ODG 614	120	1360
ODG 634	180	1380
ODG 532	120	2750
ODG 612	180	2780
ODG 632	250	2820

Erläuterung: ¹⁾ + ²⁾ siehe Seite 16.

Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

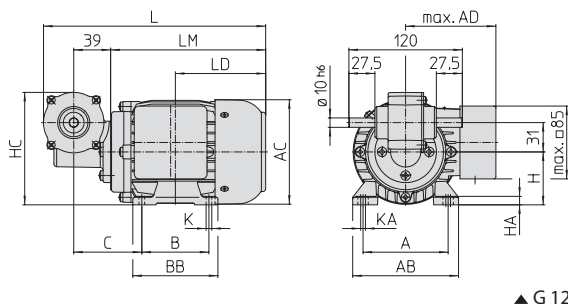
Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾	MA [%]
OCG 534	60	1380	5	100
OCG 614	90	1400	6	100
OCG 634	120	1400	8	100
OCG 532	90	2750	6	100
OCG 612	120	2750	8	100
OCG 632	180	2780	10	100

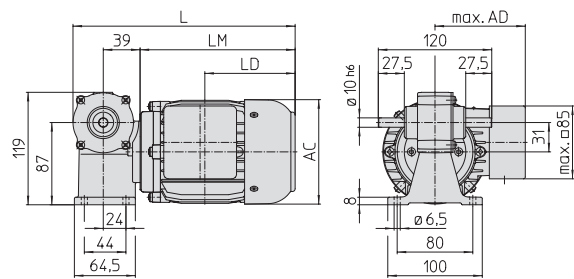
Explanation: ¹⁾ + ²⁾ see Page 16.

Electromagnetic brake see page 98.

Getriebe Typ G 12, GS 120 Fußausführung / Gear unit type G 12, GS 120 Foot mounting



▲ G 12



▲ GS 120

Baugröße Frame size	A	AB	AC	AD	B	BB	C	H	HA	HC	K	KA	L	LD	LM	L	LD	LM
																ohne Bremse/ without brake	mit Bremse/ with brake	
O.G 5	90	112	110,5	97,5	71	90	72	56	9	119	6	5	235	95,5	164	276,5	137	205,5
O.G 6	100	125	123	103,5	80	105	74,5	63	10	126	7	5	254	107,5	183	297	150,5	226

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts

Abtriebswelle mit Passfeder 3 x 3 x 14

Options:

Single sided output shaft left or right

Shaft with key 3 x 3 x 14

Erläuterung:

P = Leistung Motor, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
 M_A = Anzugsmoment, C = Kondensator, i = Übersetzung

Explanation:

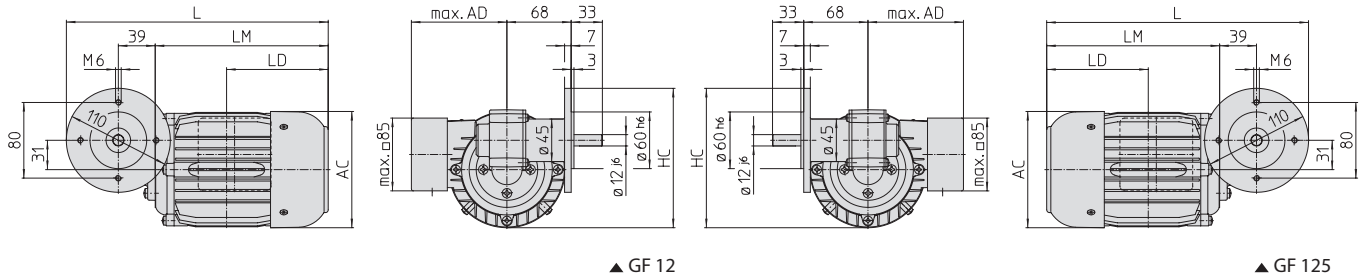
P = Power motor, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
 M_A = Starting Torque, C = Capacitor, i = Ratio

**Drehstrommotoren
Einphasen-Kondensatormotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe**

**Three-Phase-Motors
Single-Phase-Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit**

**ODG
OCG
Typ 12
10 Nm**

Getriebe Typ GF 12, GF 125 Flanschausführung / Gear unit type GF 12, GF 125 Flange mounting



▲ GF 12

▲ GF 125

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L	LD	LM	L	LD	LM
					ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake	
O.G 5	110,5	97,5	141,5	258	95,5	164	299,5	137	205,5
O.G 6	123	103,5	147,5	277	107,5	183	320	150,5	226

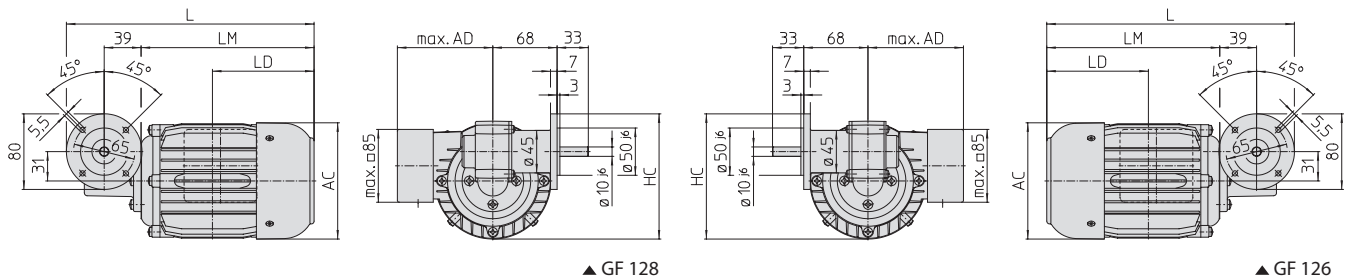
Sonderausführung:

Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 16

Option:

Shaft with key 4 x 4 x 16

Getriebe Typ GF 128, GF 126 Flanschausführung / Gear unit type GF 128, GF 126 Flange mounting



▲ GF 128

▲ GF 126

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L	LD	LM	L	LD	LM
					ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake	
O.G 5	110,5	97,5	126,5	243	95,5	164	284,5	137	205,5
O.G 6	123	103,5	132,5	262	107,5	183	305	150,5	226

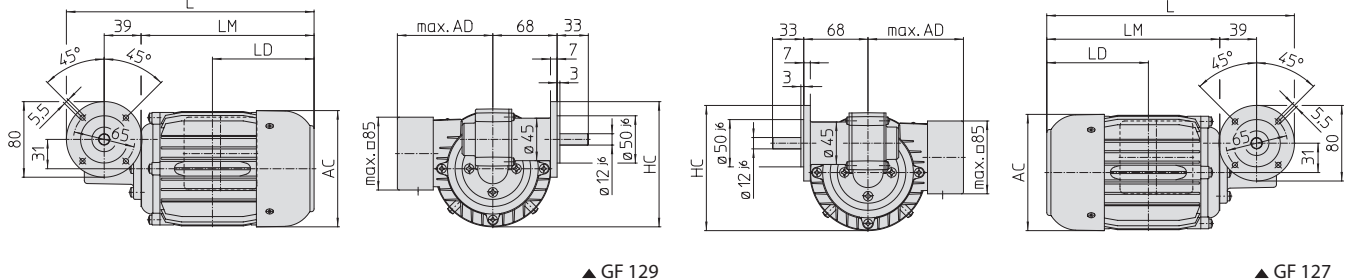
Sonderausführung:

Abtriebswelle mit Passfeder 3 x 3 x 14

Option:

Shaft with key 3 x 3 x 14

Getriebe Typ GF 129, GF 127 Flanschausführung / Gear unit type GF 129, GF 127 Flange mounting



▲ GF 129

▲ GF 127

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L	LD	LM	L	LD	LM
					ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake	
O.G 5	110,5	97,5	126,5	243	95,5	164	284,5	137	205,5
O.G 6	123	103,5	132,5	262	107,5	183	305	150,5	226

Sonderausführung:

Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 16

Option:

Shaft with key 4 x 4 x 16

ODG OCG	Drehstrommotoren Einphasen-Kondensatormotoren	Three-Phase-Motors Single-Phase-Motors
Typ 12 10 Nm	mit Hohlwellen-Schneckengetriebe	with Hollow Shaft Worm Gear Unit

i		12:1	15:1	24:1	30:1	38:1	50:1
n ₁ = 1400 min ⁻¹							
P	[W]	120	120	90	90	90	60
n ₂	[min ⁻¹]	116	93	58	46	36	28
M ₂	[Nm]	6,9	8,1	8,8	10,3	12,1	8,2
n ₁ = 2800 min ⁻¹							
P	[W]	250	180	180	120	120	120
n ₂	[min ⁻¹]	233	186	116	93	73	56
M ₂	[Nm]	7,2	6,1	8,8	6,9	8,1	8,2

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

Type	P	n ₁ (50 Hz)
Type	[W]	[min ⁻¹]
ODG 514	60	1370
ODG 534	90	1370
ODG 614	120	1360
ODG 634	180	1380
ODG 532	120	2750
ODG 612	180	2780
ODG 632	250	2820

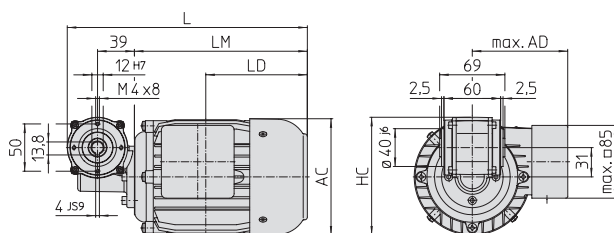
Erläuterung: ¹⁾ + ²⁾ siehe Seite 16.
Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

Type Type	P [W]	n ₁ (50 Hz) [min ⁻¹]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾ [μF] ²⁾		MA [%]
OCG 534	60	1380	5	6	100
OCG 614	90	1400	6	10	100
OCG 634	120	1400	8	12	100
OCG 532	90	2750	6	8	100
OCG 612	120	2750	8	10	100
OCG 632	180	2780	10	12	100

Explanation: ¹⁾ + ²⁾ see Page 16.
Electromagnetic brake see page 98.

Getriebe Typ GB 12 / Gear unit type GB 12



▲ GB 12

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L	LD	LM	L	LD	LM
					ohne Bremse/without brake		mit Bremse/with brake		
O.G 5	110,5	97,5	118,5	235	95,5	164	276,5	137	205,5
O.G 6	123	103,5	124,5	254	107,5	183	297	150,5	226

**Drehstrommotoren
Einphasen-Kondensatormotoren**
**Three-Phase-Motors
Single-Phase-Motors**
**ODG
OCG**
mit Einfach-Schneckengetriebe
with Single Reduction Worm Gear Unit
**Typ 13
13 Nm**

i		5:1	7:1	10:1	12:1	15:1	18:1	24:1	30:1	38:1	56:1
$n_1 = 1400 \text{ min}^{-1}$											
P	[W]	180	180	180	180	120	120	120	120	90	90
n_2	[min^{-1}]	280	200	140	116	93	77	58	46	36	25
M_2	[Nm]	4,8	6,4	8,8	10,3	8,1	9,1	11,8	13,8	12,1	12,0
$n_1 = 2800 \text{ min}^{-1}$											
P	[W]	250	250	250	250	180	180	180	180	120	120
n_2	[min^{-1}]	560	400	280	233	186	155	116	93	73	50
M_2	[Nm]	3,3	4,5	6,1	7,2	6,1	6,9	8,8	10,3	8,1	8,0

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

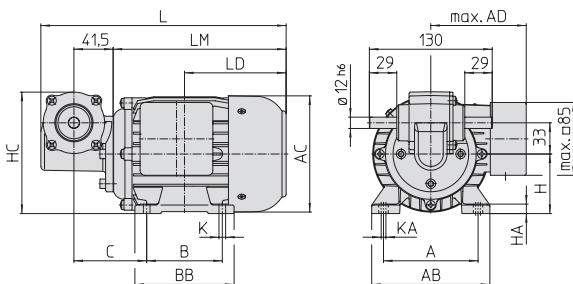
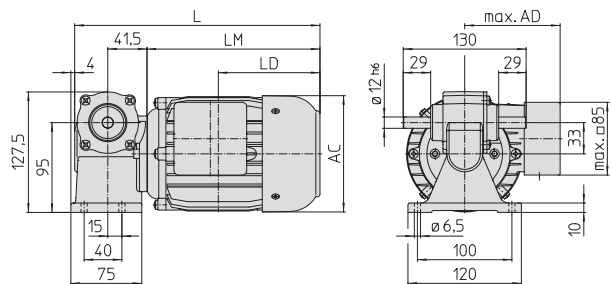
Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min^{-1}]
ODG 514	60	1370
ODG 534	90	1370
ODG 614	120	1360
ODG 634	180	1380
ODG 714	250	1390
ODG 532	120	2750
ODG 612	180	2780
ODG 632	250	2820
ODG 712	370	2800

Erläuterung: ¹⁾ + ²⁾ siehe Seite 16.
Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min^{-1}]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾	C (230 V; 50 Hz) [μF] ²⁾	MA [%]
OCG 534	60	1380	5	6	100
OCG 614	90	1400	6	10	100
OCG 634	120	1400	8	12	100
OCG 714	180	1410	12	16	100
OCG 734	250	1430	16	20	100
OCG 532	90	2750	6	8	100
OCG 612	120	2750	8	10	100
OCG 632	180	2780	10	12	100
OCG 712	250	2800	12	16	100
OCG 732	370	2800	16	20	100

Explanation: ¹⁾ + ²⁾ see Page 16.
Electromagnetic brake see page 98.

Getriebe Typ G 130, GS 130 Fußausführung / Gear unit type G 130, GS 130 Foot mounting

▲ G 130

▲ GS 130

Baugröße Frame size	A	AB	AC	AD	B	BB	C	H	HA	HC	K	KA	L	LD	LM	L	LD	LM
																ohne Bremse/ without brake	mit Bremse/ with brake	
O.G 5	90	112	110,5	97,5	71	90	74,5	56	9	121,5	6	5	240,5	95,5	164	282	137	205,5
O.G 6	100	125	123	103,5	80	105	77	63	10	128,5	7	5	259,5	107,5	183	302,5	150,5	226
O.G 7	112	140	138	112,5	90	108	80	71	11	136,5	7	5	282	122	205,5	337,5	177,5	261

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts
Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 20

Options:

Single sided output shaft left or right
Shaft with key 4 x 4 x 20

Erläuterung:

P = Leistung Motor, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
 M_A = Anzugsmoment, C = Kondensator, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power motor, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
 M_A = Starting Torque, C = Capacitor, i = Ratio

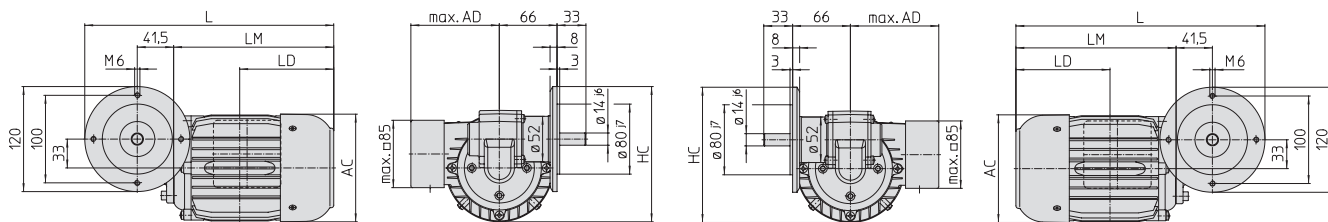
ODG Drehstrommotoren
OCG Einphasen-Kondensatormotoren

Three-Phase-Motors
Single-Phase-Motors

Typ 13
13 Nm

with Single Reduction Worm Gear Unit

Getriebe Typ GF 130, GF 131 Flanschausführung / Gear unit type GF 130, GF 131 Flange mounting



▲ GF 130

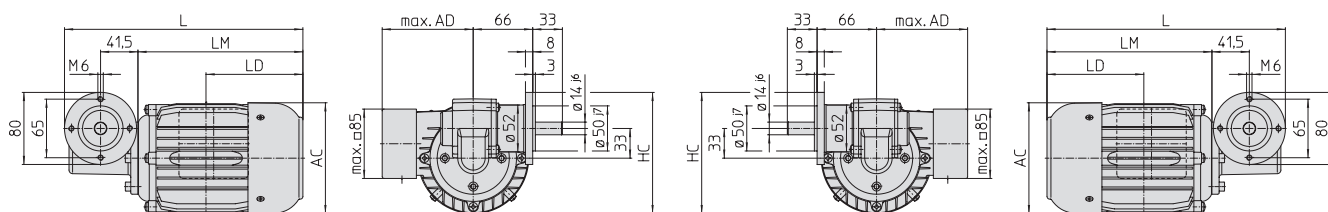
▲ GF 131

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L ohne Bremse/without brake	LD ohne Bremse/without brake	LM	L mit Bremse/with brake	LD mit Bremse/with brake	LM
O.G 5	110,5	97,5	148,5	265,5	95,5	164	307	137	205,5
O.G 6	123	103,5	154,5	284,5	107,5	183	327,5	150,5	226
O.G 7	138	112,5	162	307	122	205,5	362,5	177,5	261

Sonderausführung:
Abtriebswelle mit Passfeder 5 x 5 x 20

Option:
Shaft with key 5 x 5 x 20

Getriebe Typ GF 132, GF 133 Flanschausführung / Gear unit type GF 132, GF 133 Flange mounting



▲ GF 132

▲ GF 133

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L ohne Bremse/without brake	LD ohne Bremse/without brake	LM	L mit Bremse/with brake	LD mit Bremse/with brake	LM
O.G 5	110,5	97,5	128,5	245,5	95,5	164	287	137	205,5
O.G 6	123	103,5	134,5	264,5	107,5	183	307,5	150,5	226
O.G 7	138	112,5	142	287	122	205,5	342,5	177,5	261

Sonderausführung:
Abtriebswelle mit Passfeder 5 x 5 x 20

Option:
Shaft with key 5 x 5 x 20

**Drehstrommotoren
Einphasen-Kondensatormotoren**
**Three-Phase-Motors
Single-Phase-Motors**
**ODG
OCG**
mit Hohlwellen-Schneckengetriebe
with Hollow Shaft Worm Gear Unit
**Typ 13
13 Nm**

i		5:1	7:1	10:1	12:1	15:1	18:1	24:1	30:1	38:1	56:1
$n_1 = 1400 \text{ min}^{-1}$											
P	[W]	250	250	250	180	180	120	120	120	90	90
n_2	[min^{-1}]	280	200	140	116	93	77	58	46	36	25
M_2	[Nm]	6,7	9,0	12,3	10,3	12,2	9,1	11,8	13,8	12,1	12,0
$n_1 = 2800 \text{ min}^{-1}$											
P	[W]	250	250	250	250	250	250	250	180	180	120
n_2	[min^{-1}]	560	400	280	233	186	155	116	93	73	50
M_2	[Nm]	3,3	4,5	6,1	7,2	8,4	9,5	12,3	10,3	12,1	8,0

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

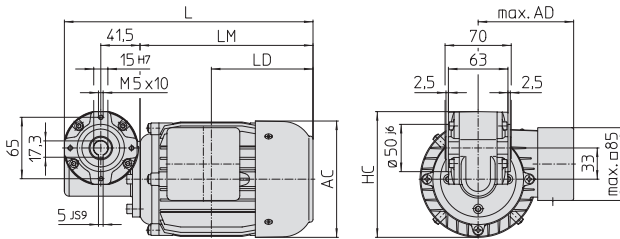
Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min^{-1}]
ODG 514	60	1370
ODG 534	90	1370
ODG 614	120	1360
ODG 634	180	1380
ODG 714	250	1390
ODG 532	120	2750
ODG 612	180	2780
ODG 632	250	2820
ODG 712	370	2800

Erläuterung: ¹⁾ + ²⁾ siehe Seite 16.
Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

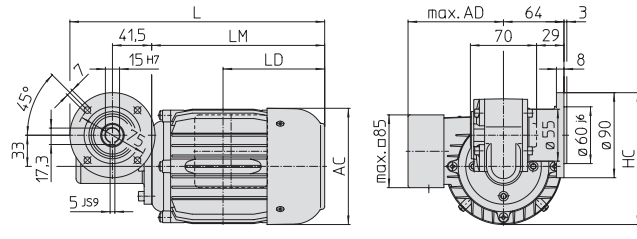
Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min^{-1}]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾	C (230 V; 50 Hz) [μF] ²⁾	MA [%]
OCG 614	90	1400	6	10	100
OCG 634	120	1400	8	12	100
OCG 714	180	1410	12	16	100
OCG 734	250	1430	16	20	100
OCG 612	120	2750	8	10	100
OCG 632	180	2780	10	12	100
OCG 712	250	2800	12	16	100
OCG 732	370	2800	16	20	100

Explanation: ¹⁾ + ²⁾ see Page 16.
Electromagnetic brake see page 98.



▲ GB 130



▲ GBF 130

Getriebe Typ GB 130 / Gear unit type GB 130

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L	LD	LM	L	LD	LM
				ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake		
O.G 5	110,5	97,5	127	244	95,5	164	285,5	137	205,5
O.G 6	123	103,5	133	263	107,5	183	306	150,5	226
O.G 7	138	112,5	140,5	285,5	122	205,5	341	177,5	261

Getriebe Typ GBF 130 / Gear unit type GBF 130

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L	LD	LM	L	LD	LM
				ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake		
O.G 5	110,5	97,5	133,5	250,5	95,5	164	292	137	205,5
O.G 6	123	103,5	139,5	269,5	107,5	183	312,5	150,5	226
O.G 7	138	112,5	147	292	122	205,5	347,5	177,5	261

Sonderausführung:
Flanschanordnung links

Option:
Flange on other side

Erläuterung:

P = Leistung Motor, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
 M_A = Anzugsmoment, C = Kondensator, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power motor, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
 M_A = Starting Torque, C = Capacitor, i = Ratio

ODG OCG Typ 14 25 Nm	Drehstrommotoren Einphasen-Kondensatormotoren						Three-Phase-Motors Single-Phase-Motors							
	mit Einfach-Schneckengetriebe						with Single Reduction Worm Gear Unit							

i		6,75:1	8:1	10:1	12:1	15:1	20:1	25:1	30:1	40:1	50:1	60:1	70:1	80:1
$n_1 = 1400 \text{ min}^{-1}$														
P	[W]	370	250	250	250	180	180	180	180	120	120	120	120	120
n_2	[min ⁻¹]	207	175	140	116	93	70	56	46	35	28	23	20	17
M_2	[Nm]	12,8	10,1	12,3	14,3	12,2	15,0	18,4	20,6	17,0	16,4	16,7	17,8	19,0
$n_1 = 2800 \text{ min}^{-1}$														
P	[W]	550	370	370	250	250	250	250	250	180	180	180	180	180
n_2	[min ⁻¹]	414	350	280	233	186	140	112	93	70	56	46	40	35
M_2	[Nm]	9,5	7,5	9,1	7,2	8,4	10,4	12,8	14,3	12,8	12,3	12,5	13,3	14,2

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]
ODG 614	120	1360
ODG 634	180	1380
ODG 714	250	1390
ODG 734	370	1410
ODG 612	180	2780
ODG 632	250	2820
ODG 712	370	2800
ODG 732	550	2820

Erläuterung: 1) + 2) siehe Seite 16.

Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

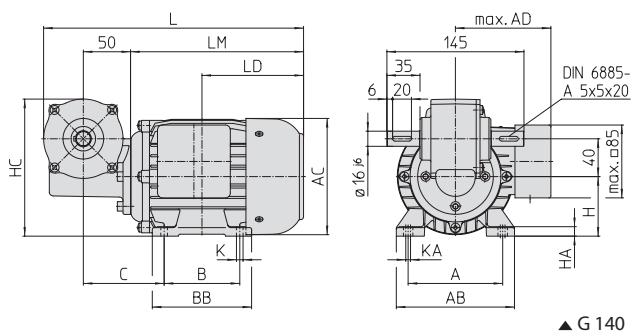
Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾	MA [%]
OCG 634	120	1400	8	100
OCG 714	180	1410	12	100
OCG 734	250	1430	16	100
OCG 632	180	2780	10	100
OCG 712	250	2800	12	100
OCG 732	370	2800	16	100

Explanation: 1) + 2) see Page 16.

Electromagnetic brake see page 98.

Getriebe Typ G 140 Fußausführung / Gear unit type G 140 Foot mounting



Baugröße Frame size	A	AB	AC	AD	B	BB	C	H	HA	HC	K	KA	L ohne Bremse/ without brake	LD	LM	L mit Bremse/ with brake	LD	LM
O.G 6	100	125	123	103,5	80	105	85,5	63	10	145,5	7	5	275,5	107,5	183	318,5	150,5	226
O.G 7	112	140	138	112,5	90	108	88,5	71	11	153,5	7	5	298	122	205,5	353,5	177,5	261

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts

Options:

Single sided output shaft left or right

Erläuterung:

P = Leistung Motor, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe, M_A = Anzugsmoment, C = Kondensator, i = Übersetzung

Explanation:

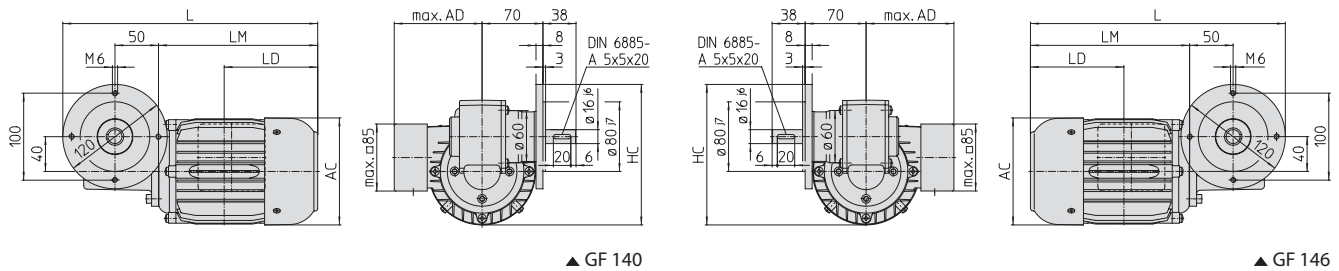
P = Power motor, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, M_A = Starting Torque, C = Capacitor, i = Ratio

**Drehstrommotoren
Einphasen-Kondensatormotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe**

**Three-Phase-Motors
Single-Phase-Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit**

**ODG
OCG
Typ 14
25 Nm**

Getriebe Typ GF 140, GF 146 Flanschausführung / Gear unit type GF 140, GF 146 Flange mounting

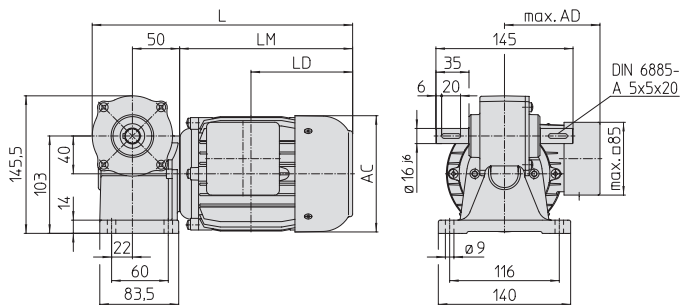


▲ GF 140

▲ GF 146

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L ohne Bremse/without brake	LD ohne Bremse/without brake	LM	L mit Bremse/with brake	LD mit Bremse/with brake	LM
O.G 6	123	103,5	161,5	293	107,5	183	336	150,5	226
O.G 7	138	112,5	169	315,5	122	205,5	371	177,5	261

Getriebe Typ GS 140 Fußausführung / Gear unit type GS 140 Foot mounting



▲ GS 140

Baugröße Frame size	AC	AD	L ohne Bremse/without brake	LD ohne Bremse/without brake	LM	L mit Bremse/with brake	LD mit Bremse/with brake	LM
O.G 6	123	103,5	275,5	107,5	183	318,5	150,5	226
O.G 7	138	112,5	298	122	205,5	353,5	177,5	261

Sonderausführung:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts

Option:

Single sided output shaft left or right

ODG OCG	Drehstrommotoren Einphasen-Kondensatormotoren				Three-Phase-Motors Single-Phase-Motors			
	mit Hohlwellen-Schneckengetriebe				with Hollow Shaft Worm Gear Unit			
Typ 14 25 Nm								

i	10:1	12:1	15:1	20:1	25:1	30:1	40:1	50:1
$n_1 = 1400 \text{ min}^{-1}$								
P [W]	370	370	370	250	250	180	180	180
n_2 [min ⁻¹]	140	116	93	70	56	46	35	28
M_2 [Nm]	18,2	21,2	25,0	20,8	25,6	20,6	25,5	26,4
$n_1 = 2800 \text{ min}^{-1}$								
P [W]	550	370	370	370	370	250	250	250
n_2 [min ⁻¹]	280	233	186	140	112	93	70	56
M_2 [Nm]	13,5	10,6	12,5	15,4	18,9	14,3	17,7	18,3

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]
ODG 614	120	1360
ODG 634	180	1380
ODG 714	250	1390
ODG 734	370	1410
ODG 612	180	2780
ODG 632	250	2820
ODG 712	370	2800
ODG 732	550	2820

Erläuterung: ¹⁾ + ²⁾ siehe Seite 16.

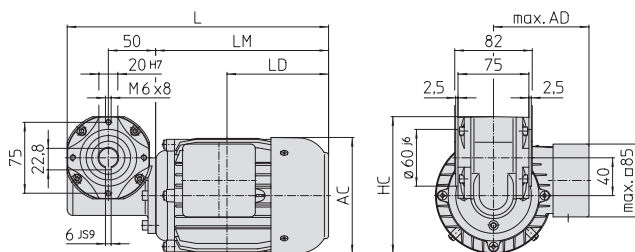
Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

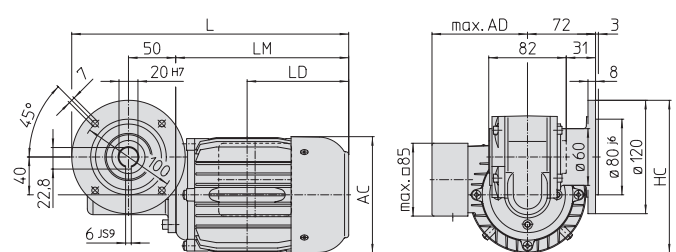
Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾	C (230 V; 50 Hz) [μF] ²⁾	MA [%]
OCG 634	120	1400	8	12	100
OCG 714	180	1410	12	16	100
OCG 734	250	1430	16	20	100
OCG 632	180	2780	10	12	100
OCG 712	250	2800	12	16	100
OCG 732	370	2800	16	20	100

Explanation: ¹⁾ + ²⁾ see Page 16.

Electromagnetic brake see page 98.



▲ GB 140



▲ GBF 140

Getriebe Typ GB 140 / Gear unit type GB 140

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L	LD	LM	L	LD	LM
				ohne Bremse/without brake				mit Bremse/with brake	
O.G 6	123	103,5	145	276,5	107,5	183	319,5	150,5	226
O.G 7	138	112,5	152,5	299	122	205,5	354,5	177,5	261

Getriebe Typ GBF 140 / Gear unit type GBF 140

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L	LD	LM	L	LD	LM
				ohne Bremse/without brake				mit Bremse/with brake	
O.G 6	123	103,5	161,5	293	107,5	183	336	150,5	226
O.G 7	138	112,5	169	315,5	122	205,5	371	177,5	261

Sonderausführung:
Flanschordnung links

Option:
Flange on other side

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe, M_A = Anzugsmoment, C = Kondensator, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, M_A = Starting Torque, C = Capacitor, i = Ratio

**Drehstrommotoren
Einphasen-Kondensatormotoren**
**Three-Phase-Motors
Single-Phase-Motors**
**ODG
OCG**
mit Einfach-Schneckengetriebe
with Single Reduction Worm Gear Unit
**Typ 15
60 Nm**

i	4,8:1	6,7:1	9,7:1	13,5:1	15:1	21:1	25:1	30:1	38:1	50:1	60:1	75:1
$n_1 = 1400 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	750	550	370	370	370	370	370	250	250	180	180	180
n_2 [min ⁻¹]	294	209	143	103	93	66	56	46	36	28	23	18
M_2 [Nm]	18,4	18,1	17,1	22,1	24,2	31,8	37,9	28,7	32,4	20,3	22,1	27,6
$n_1 = 2800 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	750	750	550	550	550	550	550	370	370	250	250	250
n_2 [min ⁻¹]	589	419	286	207	186	133	112	93	73	56	46	37
M_2 [Nm]	9,2	12,3	12,7	16,5	18,0	23,6	28,1	21,2	24,0	14,1	15,3	19,2

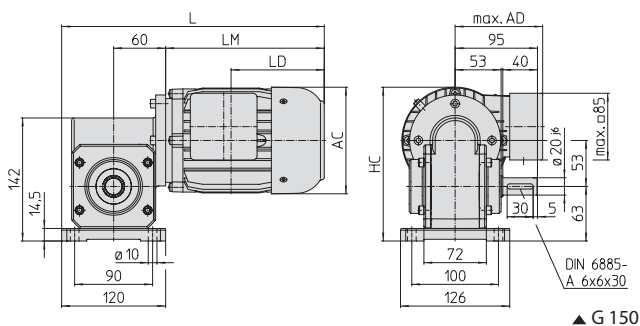
Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

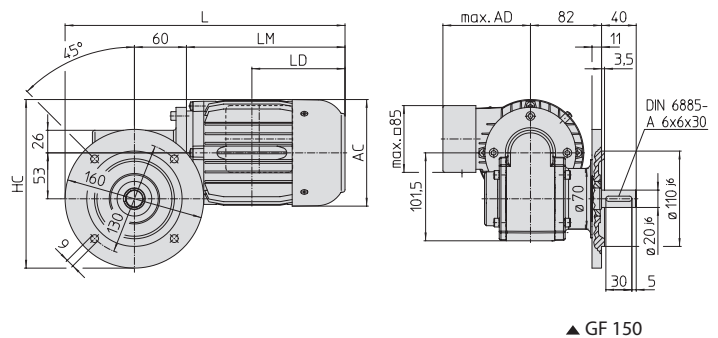
Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]
ODG 634	180	1380
ODG 714	250	1390
ODG 734	370	1410
ODG 814	550	1410
ODG 834	750	1420
ODG 632	250	2820
ODG 712	370	2800
ODG 732	550	2820
ODG 812	750	2820

Erläuterung: ¹⁾ + ²⁾ siehe Seite 16.
Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.


Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾	C (230 V; 50 Hz) [μF] ²⁾	MA [%]
OCG 714	180	1410	12	16	100
OCG 734	250	1430	16	20	100
OCG 814	370	1420	20	-	80
OCG 834	550	1430	30	-	80
OCG 712	250	2800	12	16	100
OCG 732	370	2800	16	20	100
OCG 832	750	2820	40	-	75

Explanation: ¹⁾ + ²⁾ see Page 16.
Electromagnetic brake see page 98.


Getriebe Typ G 150 Fußausführung / Gear unit type G 150 Foot mounting

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L ohne Bremse/without brake	LD	LM	L mit Bremse/with brake	LD	LM
O.G 6	123	103,5	177,5	303	107,5	183	346	150,5	226
O.G 7	138	112,5	185	327,5	122	207,5	383	177,5	263
O.G 8	156	126,5	194	356,5	133,5	236,5	403	180	283

Sonderausführungen:

Abtriebswelle beidseitig
Abtriebswelle einseitig links

Options:

Double sided output shaft
Single sided output shaft on other side

Getriebe Typ GF 150 Flanschausführung / Gear unit type GF 150 Flange mounting

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L ohne Bremse/without brake	LD	LM	L mit Bremse/with brake	LD	LM
O.G 6	123	103,5	194,5	323	107,5	183	366	150,5	226
O.G 7	138	112,5	202	347,5	122	207,5	403	177,5	263
O.G 8	156	126,5	211	376,5	133,5	236,5	423	180	283

Sonderausführung:

Flanschanordnung links

Option:

Flange on other side

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe, M_A = Anzugsmoment, C = Kondensator, i = Übersetzung

Explanation:

PP = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, M_A = Starting Torque, C = Capacitor, i = Ratio

ODG OCG	Drehstrommotoren	Three-Phase-Motors
	Einphasen-Kondensatormotoren	Single-Phase-Motors
Typ 30 30 Nm	mit Stirnradgetriebe	with Spur Gear Unit

i		4:1	6:1	9:1	10,5:1	14:1	15:1	17:1	18,5:1	20,5:1	22,5:1	24,5:1	27:1	29:1	34:1	38:1	46:1	51:1
$n_1 = 1400 \text{ min}^{-1}$																		
P	[W]	370	370	370	370	250	250	250	250	180	180	180	120	120	120	120	90	90
n_2	[min ⁻¹]	346	237	159	135	99	93	83	75	68	63	57	51	48	40	37	30	27
M_2	[Nm]	9,4	13,7	20,4	24,1	22,1	23,7	26,5	29,3	23,2	25,3	27,8	20,5	21,8	26,1	28,8	26,2	28,9
$n_1 = 2800 \text{ min}^{-1}$																		
P	[W]	550	550	550	550	550	550	370	370	370	370	250	250	250	180	180	120	120
n_2	[min ⁻¹]	691	475	318	269	199	185	166	150	137	125	114	103	97	81	73	60	55
M_2	[Nm]	7,0	10,2	15,2	17,9	24,3	26,1	19,6	21,7	23,8	26,0	19,3	21,3	22,7	19,5	21,6	17,4	19,3

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]
ODG 534	90	1370
ODG 614	120	1360
ODG 634	180	1380
ODG 714	250	1390
ODG 734	370	1410
ODG 532	120	2750
ODG 612	180	2780
ODG 632	250	2820
ODG 712	370	2800
ODG 732	550	2820

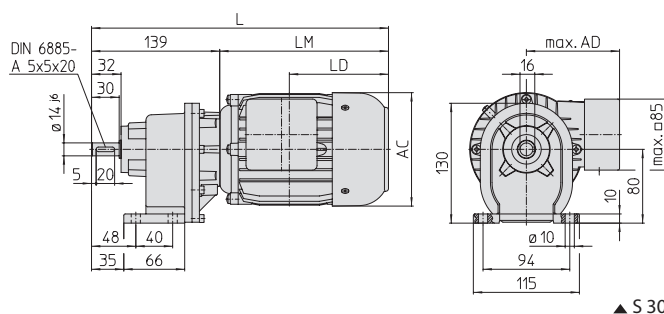
Erläuterung: ¹⁾ + ²⁾ siehe Seite 16.
Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

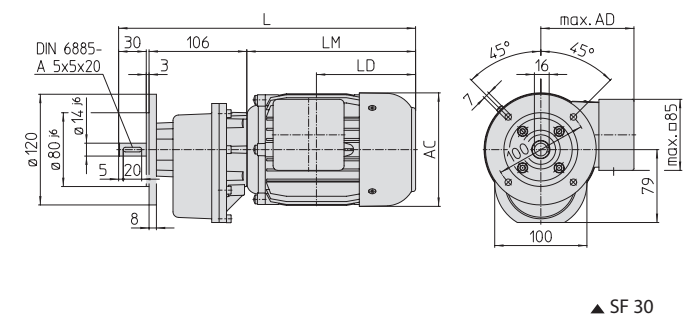
Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾	MA [%]
OCG 614	90	1400	6	100
OCG 634	120	1400	8	100
OCG 714	180	1410	12	100
OCG 734	250	1430	16	100
OCG 612	120	2750	8	100
OCG 632	180	2780	10	100
OCG 712	250	2800	12	100
OCG 732	370	2800	16	100

Explanation: ¹⁾ + ²⁾ see Page 16.
Electromagnetic brake see page 98.

Getriebe Typ S 30 Fußausführung / Gear unit type S 30 Foot mounting



Getriebe Typ SF 30 Flanschausführung / Gear unit type SF 30 Flange mounting



Baugröße Frame size	AC	AD	L	LD	LM	L	LD	LM
			ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake		
O.G 5	110,5	97,5	303	95,5	164	344,5	137	205,5
O.G 6	123	103,5	322	107,5	183	365	150,5	226
O.G 7	138	112,5	344,5	122	205,5	400	177,5	261

Drehstrommotoren Einphasen-Kondensatormotoren	Three-Phase-Motors Single-Phase-Motors	ODG OCG
mit Flachgetriebe mit Hohlwelle	with Flat Gear Unit with Hollow Shaft	Typ 30 30 Nm

i		7,3:1	10,6:1	14,9:1	15,8:1	20,0:1	22,1:1	26,5:1	32,3:1	38,7:1	45,4:1	48,0:1	54,3:1	60,8:1	72,7:1
$n_1 = 1400 \text{ min}^{-1}$															
P	[W]	370	370	250	250	180	180	180	120	120	90	90	90	90	90
n_2	$[\text{min}^{-1}]$	192	132	94	89	70	63	53	43	36	31	29	26	23	19
M_2	[Nm]	17,0	24,6	23,4	24,8	22,6	25,0	29,9	24,3	29,1	25,6	27,1	30,7	30,0	30
$n_1 = 2800 \text{ min}^{-1}$															
P	[W]	550	550	550	550	370	370	250	250	180	180	180	180	120	120
n_2	$[\text{min}^{-1}]$	384	264	188	177	140	127	106	87	72	62	58	52	46	39
M_2	[Nm]	12,6	18,3	25,7	27,3	23,2	25,7	20,8	25,3	21,7	25,6	27,1	30,7	22,9	27,4

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

Typ Type	P [W]	n ₁ (50 Hz) [min ⁻¹]
ODG 534	90	1370
ODG 614	120	1360
ODG 634	180	1380
ODG 714	250	1390
ODG 734	370	1410
ODG 532	120	2750
ODG 612	180	2780
ODG 632	250	2820
ODG 712	370	2800
ODG 732	550	2820

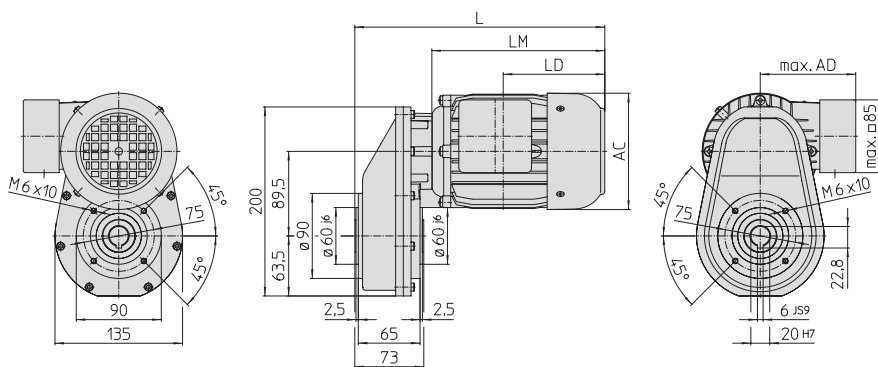
Erläuterung: 1) + 2) siehe Seite 16.
Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

Typ Type	P [W]	n ₁ (50 Hz) [min ⁻¹]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾	C (230 V; 50 Hz) [μF] ²⁾	MA [%]
OCG 614	90	1400	6	10	100
OCG 634	120	1400	8	12	100
OCG 714	180	1410	12	16	100
OCG 734	250	1430	16	20	100
OCG 612	120	2750	8	10	100
OCG 632	180	2780	10	12	100
OCG 712	250	2800	12	16	100
OCG 732	370	2800	16	20	100

Explanation: 1) + 2) see Page 16.
Electromagnetic brake see page 98.

Getriebe Typ FB 30 / Gear unit type FB 30



▲ FB 30

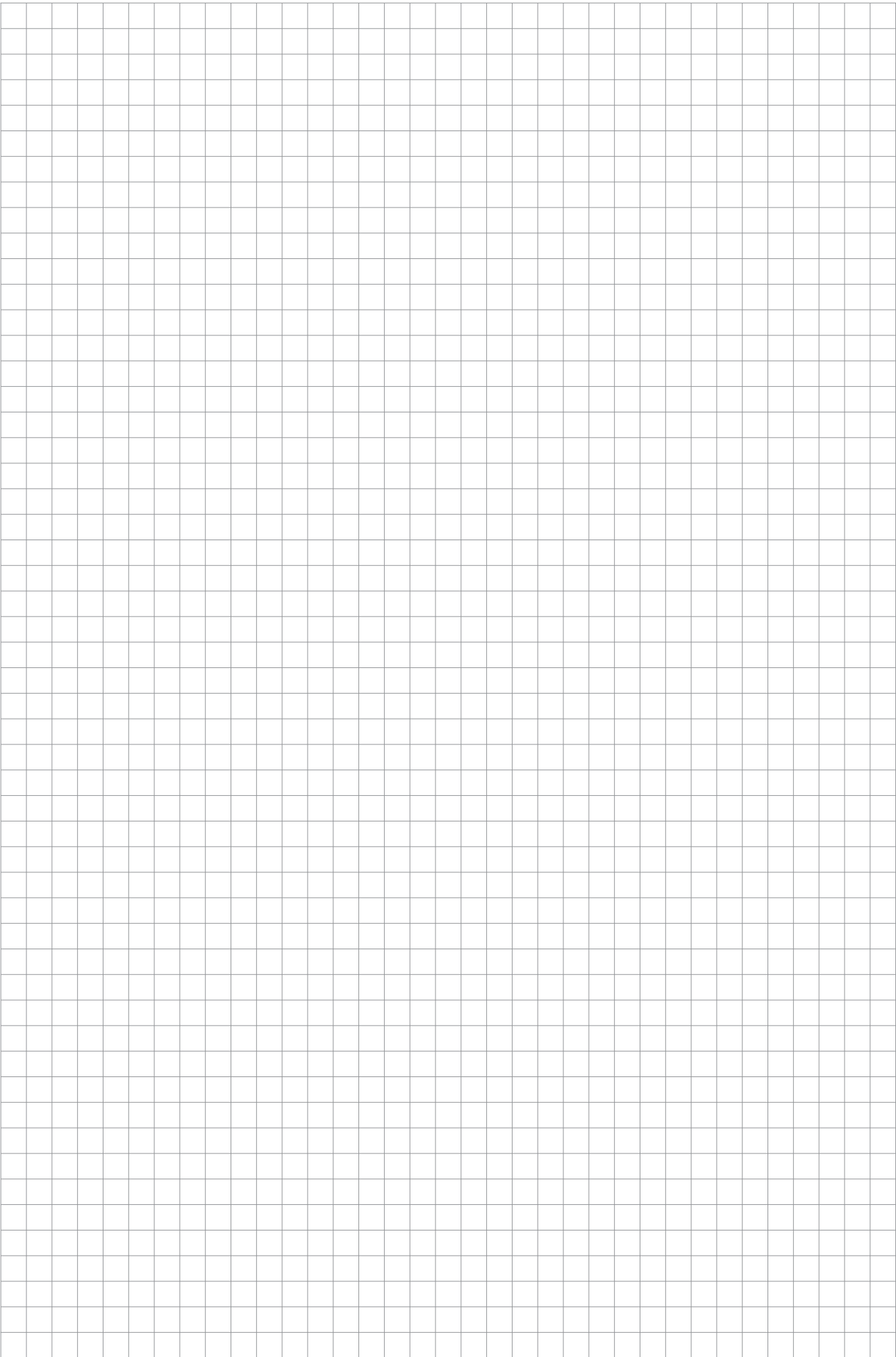
Baugröße Frame size	AC	AD	L ohne Bremse/without brake	LD	LM	L mit Bremse/with brake	LD	LM
O.G 5	110,5	97,5	245,5	95,5	164	287	137	205,5
O.G 6	123	103,5	264,5	107,5	183	307,5	150,5	226
O.G 7	138	112,5	287	122	205,5	342,5	177,5	261

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe, M_A = Anzugsmoment, C = Kondensator, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
 M_A = Starting Torque, C = Capacitor, i = Ratio



Drehstrommotoren
Einphasen-Kondensatormotoren

Three-Phase-Motors
Single-Phase-Motors

ODG
OCG

mit Stirnradgetriebe

with Spur Gear Unit

Typ 60
60 Nm

i	13:1	16,8:1	18,9:1	20,7:1	24,6:1	28,1:1	30,8:1	36,5:1	40,1:1	45,0:1	49,4:1
$n_1 = 1400 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	370	370	370	370	250	250	250	180	180	120	120
n_2 [min ⁻¹]	108	83	74	68	57	50	45	38	35	31	28
M_2 [Nm]	30,2	39,0	43,9	48,1	38,6	44,1	48,3	41,2	45,3	33,9	37,2
$n_1 = 2800 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	550	550	550	550	550	370	370	370	370	250	250
n_2 [min ⁻¹]	215	167	148	135	114	100	91	77	70	62	57
M_2 [Nm]	22,4	29,0	32,6	35,7	42,5	32,6	35,8	42,4	46,6	35,3	38,8

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

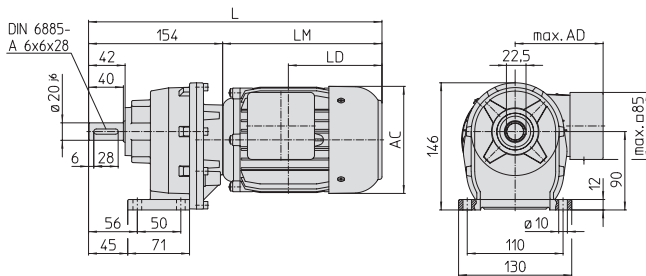
Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]
ODG 614	120	1360
ODG 634	180	1380
ODG 714	250	1390
ODG 734	370	1410
ODG 612	180	2780
ODG 632	250	2820
ODG 712	370	2800
ODG 732	550	2820

Erläuterung: ¹⁾ + ²⁾ siehe Seite 16.
Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

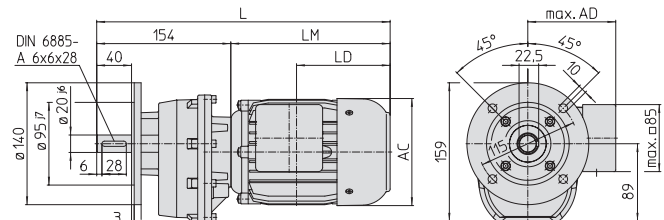
Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾	MA [%]
OCG 634	120	1400	8	100
OCG 714	180	1410	12	100
OCG 734	250	1430	16	100
OCG 632	180	2780	10	100
OCG 712	250	2800	12	100
OCG 732	370	2800	16	100

Explanation: ¹⁾ + ²⁾ see Page 16.
Electromagnetic brake see page 98.

Getriebe Typ S 60 Fußausführung /
Gear unit type S 60 Foot mounting


▲ S 60

Getriebe Typ SF 60 Flanschausführung /
Gear unit type SF 60 Flange mounting


▲ SF 60

Baugröße Frame size	AC	AD	L	LD	LM	L	LD	LM
			ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake		
O.G 6	123	103,5	337	107,5	183	380	150,5	226
O.G 7	138	112,5	359,5	122	205,5	415	177,5	261

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
 M_A = Anzugsmoment, C = Kondensator, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
 M_A = Starting Torque, C = Capacitor, i = Ratio

ODG OCG Typ 45 50 Nm	Drehstrommotoren Einphasen-Kondensatormotoren						Three-Phase-Motors Single-Phase-Motors						
	mit Schnecken-Stirnradgetriebe						with Worm-Spur Gear Unit						

i	25:1	35:1	50:1	60:1	75:1	90:1	120:1	150:1	190:1	250:1	300:1	375:1
$n_1 = 1400 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	180	180	180	120	120	120	90	90	90	90	60	60
n_2 [min ⁻¹]	56	40	28	23	18	15	11	9,3	7,3	5,6	4,6	3,7
M_2 [Nm]	22,1	29,7	40,5	31,4	37,4	42,7	41,3	47,9	50,0	45,0	39,3	43,0
$n_1 = 2800 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	250	250	250	250	250	250	180	180	180	120	120	90
n_2 [min ⁻¹]	112	80	56	46	37	31	23	18	14	11	9,3	7,4
M_2 [Nm]	15,3	20,6	28,1	32,7	39,0	44,5	41,3	47,9	50,0	37,9	39,3	32,2

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]
ODG 514	60	1370
ODG 534	90	1370
ODG 614	120	1360
ODG 634	180	1380
ODG 532	120	2750
ODG 612	180	2780
ODG 632	250	2820

Erläuterung: ¹⁾ + ²⁾ siehe Seite 16.

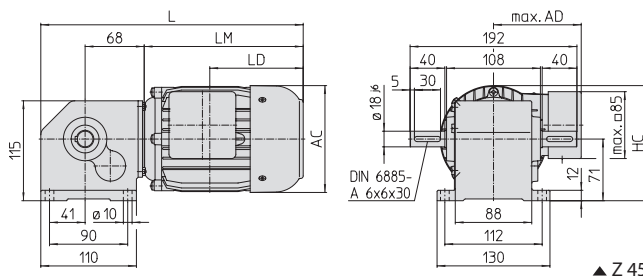
Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

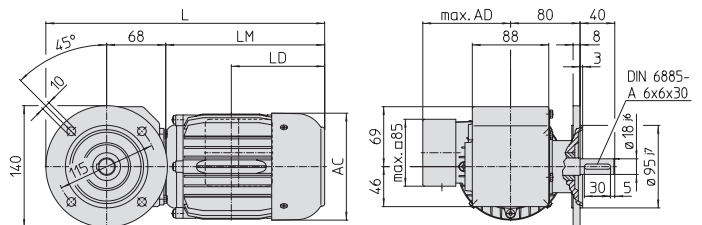
Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾	C (230 V; 50 Hz) [μF] ²⁾	MA [%]
OCG 534	60	1380	5	6	100
OCG 614	90	1400	6	10	100
OCG 634	120	1400	8	12	100
OCG 532	90	2750	6	8	100
OCG 612	120	2750	8	10	100
OCG 632	180	2780	10	12	100

Explanation: ¹⁾ + ²⁾ see Page 16.

Electromagnetic brake see page 98.



▲ Z 45



▲ ZF 45

Getriebe Typ Z 45 Fußausführung / Gear unit type Z 45 Foot mounting

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L	LD	LM	L	LD	LM
					ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake	
O.G 5	110,5	97,5	126	283	95,5	164	324,5	137	205,5
O.G 6	123	103,5	132,5	302	107,5	183	345	150,5	226

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts

Options:

Single sided output shaft left or right

Getriebe Typ ZF 45 Flanschausführung / Gear unit type ZF 45 Flange mounting

Baugröße Frame size	AC	AD	L	LD	LM	L	LD	LM
					ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake
O.G 5	110,5	97,5	302	95,5	164	343,5	137	205,5
O.G 6	123	103,5	321	107,5	183	364	150,5	226

**Drehstrommotoren
Einphasen-Kondensatormotoren**
**Three-Phase-Motors
Single-Phase-Motors**
**ODG
OCG**
mit Hohlwellen-Schnecken-Stirnradgetriebe
with Hollow Shaft Worm-Spur Gear Unit
**Typ 45
50 Nm**

i	25:1	35:1	50:1	60:1	75:1	90:1	120:1	150:1	190:1	250:1	300:1	375:1
$n_1 = 1400 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	180	180	180	120	120	120	90	90	90	90	60	60
n_2 [min^{-1}]	56	40	28	23	18	15	11	9,3	7,3	5,6	4,6	3,7
M_2 [Nm]	22,1	29,7	40,5	31,4	37,4	42,7	41,3	47,9	56,0	56,8	39,3	43,0
$n_1 = 2800 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	250	250	250	250	250	250	180	180	180	120	120	90
n_2 [min^{-1}]	112	80	56	46	37	31	23	18	14	11	9,3	7,4
M_2 [Nm]	15,3	20,6	28,1	32,7	39,0	44,5	41,3	47,9	56,0	37,9	39,3	32,2

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

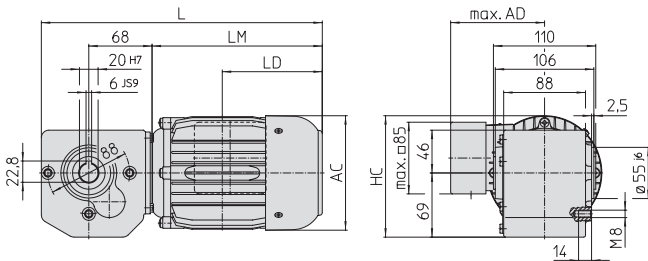
Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min^{-1}]
ODG 514	60	1370
ODG 534	90	1370
ODG 614	120	1360
ODG 634	180	1380
ODG 532	120	2750
ODG 612	180	2780
ODG 632	250	2820

Erläuterung: ¹⁾ + ²⁾ siehe Seite 16.
Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

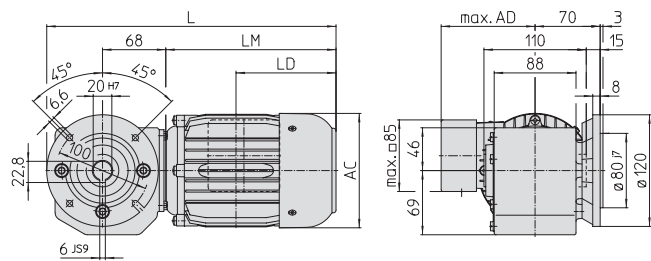
Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min^{-1}]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾	MA [%]
OCG 534	60	1380	5	100
OCG 614	90	1400	6	100
OCG 634	120	1400	8	100
OCG 532	90	2750	6	100
OCG 612	120	2750	8	100
OCG 632	180	2780	10	100

Explanation: ¹⁾ + ²⁾ see Page 16.
Electromagnetic brake see page 98.



▲ ZB 45



▲ ZBF 45

Getriebe Typ ZB 45 / Gear unit type ZB 45

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L	LD	LM	L	LD	LM
				ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake		
O.G 5	110,5	97,5	124,5	283	95,5	164	324,5	137	205,5
O.G 6	123	103,5	130,5	302	107,5	183	345	150,5	226

Getriebe Typ ZBF 45 / Gear unit type ZBF 45

Baugröße Frame size	AC	AD	L	LD	LM	L	LD	LM
			ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake		
O.G 5	110,5	97,5	292	95,5	164	333,5	137	205,5
O.G 6	123	103,5	311	107,5	183	354	150,5	226

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe, M_A = Anzugsmoment, C = Kondensator, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, M_A = Starting Torque, C = Capacitor, i = Ratio

ODG OCG Typ 48 120 Nm	Drehstrommotoren Einphasen-Kondensatormotoren mit Schnecken-Stirnradgetriebe						Three-Phase-Motors Single-Phase-Motors with Worm-Spur Gear Unit					

i	33:1	40:1	50:1	60:1	75:1	100:1	125:1	150:1	200:1	250:1	300:1	350:1	400:1
$n_1 = 1400 \text{ min}^{-1}$													
P [W]	550	550	370	370	250	250	180	180	180	180	120	120	120
n_2 [min ⁻¹]	42	35	28	23	19	14	11	9,3	7,0	5,6	4,7	4,0	3,5
M_2 [Nm]	85,4	102,0	83,3	96,9	78,0	95,5	84,4	95,8	117,9	113,6	76,1	83,1	88,4
$n_1 = 2800 \text{ min}^{-1}$													
P [W]	750	750	750	750	550	550	370	370	370	250	250	250	250
n_2 [min ⁻¹]	85	70	56	47	37	28	22	19	14,0	11,2	9,3	8,0	7,0
M_2 [Nm]	58,2	69,6	84,4	98,2	85,8	105,1	86,8	98,4	121,1	78,9	79,3	86,5	92,1

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Drehstrommotoren / Three phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]
ODG 614	120	1360
ODG 634	180	1380
ODG 714	250	1390
ODG 734	370	1410
ODG 814	550	1410
ODG 612	180	2780
ODG 632	250	2820
ODG 712	370	2800
ODG 732	550	2820
ODG 812	750	2820

Erläuterung: ¹⁾ + ²⁾ siehe Seite 16.

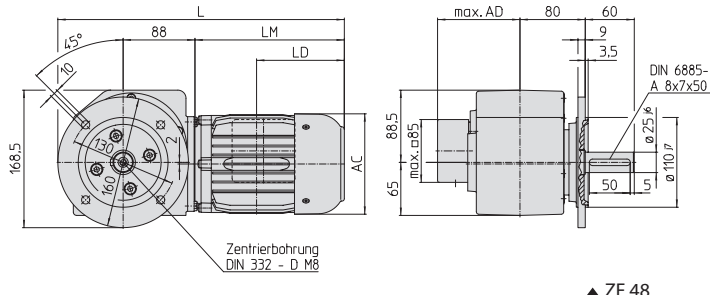
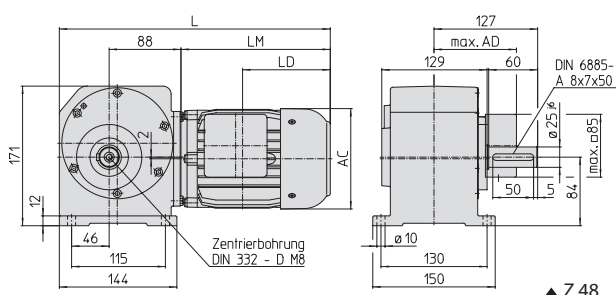
Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98.

Einphasen-Kondensatormotoren / Single phase motors

Typ Type	P [W]	n_1 (50 Hz) [min ⁻¹]	C (230 V; 50 Hz) [μF] ¹⁾	C (230 V; 50 Hz) [μF] ²⁾	MA [%]
OCG 634	120	1400	8	12	100
OCG 714	180	1410	12	16	100
OCG 734	250	1430	16	20	100
OCG 814	370	1420	20	–	80
OCG 834	550	1430	30	–	80
OCG 632	180	2780	10	12	100
OCG 712	250	2800	12	16	100
OCG 732	370	2800	16	20	100
OCG 832	750	2820	40	–	75

Explanation: ¹⁾ + ²⁾ see Page 16.

Electromagnetic brake see page 98.



Getriebe Typ Z 48 Fußausführung / Gear unit type Z 48 Foot mounting

Baugröße Frame size	AC	AD	L	LD	LM	L	LD	LM
			ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake		
O.G 6	123	103,5	332	107,5	183	375	150,5	226
O.G 7	138	112,5	356,5	122	207,5	412	177,5	263
O.G 8	156	126,5	385,5	133,5	236,5	432	180	283

Sonderausführungen:

Abtriebswelle beidseitig

Abtriebswelle einseitig links

Options:

Double sided output shaft

Single sided output shaft on other side

Getriebe Typ ZF 48 Flanschausführung / Gear unit type ZF 48 Flange mounting

Baugröße Frame size	AC	AD	L	LD	LM	L	LD	LM
			ohne Bremse/without brake			mit Bremse/with brake		
O.G 6	123	103,5	351	107,5	183	394	150,5	226
O.G 7	138	112,5	375,5	122	207,5	431	177,5	263
O.G 8	156	126,5	404,5	133,5	236,5	451	180	283

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe, M_A = Anzugsmoment, C = Kondensator, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, M_A = Starting Torque, C = Capacitor, i = Ratio

UEG
Typ 12
10 Nm

Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe

Electronically commutated D. C. Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit

i	5:1	7:1	10:1	12:1	15:1	18:1	24:1	30:1	38:1	50:1	55:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	160	160	90	90	90	90	90	90	90	90	90
n_2 [min ⁻¹]	600	429	300	250	200	167	125	100	79	60	55
M_2 [Nm]	2,0	2,7	2,1	2,4	2,8	3,2	4,1	4,8	5,7	5,7	5,5
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	135	135	135	90	90	90	90	90	60	60	60
n_2 [min ⁻¹]	400	285	200	166	133	111	83	67	53	40	36
M_2 [Nm]	2,5	3,4	4,6	3,6	4,3	4,8	6,2	7,2	5,7	5,7	5,5

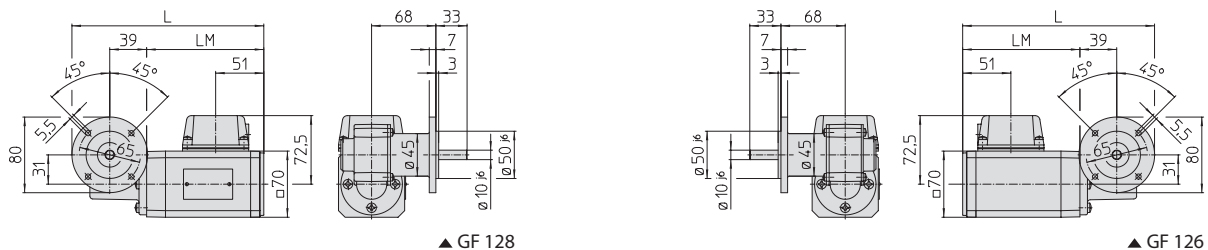
Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

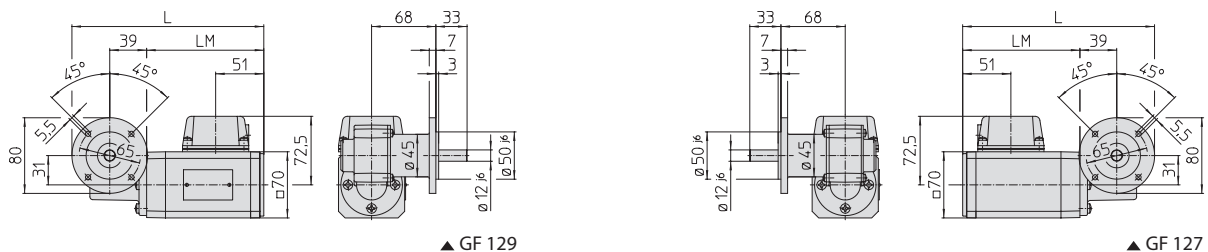
Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
UEG 303 T	90	3000	UEG 302 T	60	2000
UEG 313 T	160	3000	UEG 312 T	90	2000
UEG 323 T	200	3000	UEG 322 T	135	2000

Getriebe Typ GF 128, GF 126 Flanschausführung / Gear unit type GF 128, GF 126 Flange mounting



Getriebe Typ GF 129, GF 127 Flanschausführung / Gear unit type GF 129, GF 127 Flange mounting



Baugröße Frame size	L	LM
UEG 30	203	124
UEG 31/32	238	159

Sonderausführungen:

Abtriebswelle mit Passfeder 3 x 3 x 14 (GF 128, GF 126)
Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 16 (GF 129, GF 127)

Options:

Shaft with key 3 x 3 x 14 (GF 128, GF 126)
Shaft with key 4 x 4 x 16 (GF 129, GF 127)

**Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe**
**Electronically commutated D. C. Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit**
**UEG
Typ 12
10 Nm**

i	5:1*	7:1*	10:1*	12:1	15:1	18:1*	24:1	30:1	38:1	50:1	55:1*
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	160	160	90	90	90	90	90	90	90	90	90
n_2 [min ⁻¹]	600	429	300	250	200	167	125	100	79	60	55
M_2 [Nm]	2,0	2,7	2,1	2,4	2,8	3,2	4,1	4,8	5,7	5,7	5,5
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	135	135	135	90	90	90	90	90	60	60	60
n_2 [min ⁻¹]	400	285	200	166	133	111	83	67	53	40	36
M_2 [Nm]	2,5	3,4	4,6	3,6	4,3	4,8	6,2	7,2	5,7	5,7	5,5

*) nicht bei GB 12

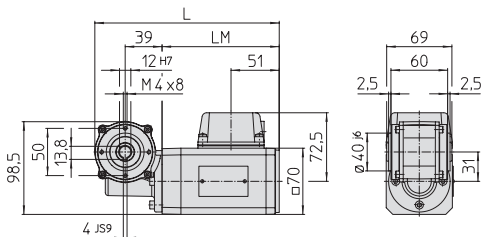
Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

*) not with GB 12

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
UEG 303 T	90	3000	UEG 302 T	60	2000
UEG 313 T	160	3000	UEG 312 T	90	2000
UEG 323 T	200	3000	UEG 322 T	135	2000

Getriebe Typ GB 12 / Gear unit type GB 12


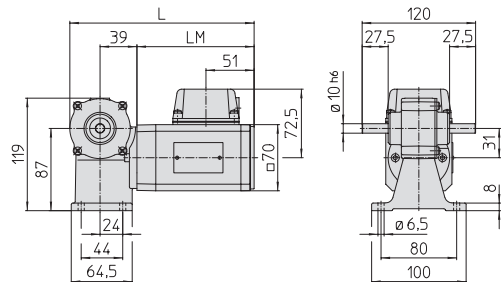
▲ GB 12

Baugröße Frame size	L	LM
UEG 30	195	124
UEG 31/32	230	159

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts (GS 120)

Abtriebswelle mit Passfeder 3 x 3 x 14 (GS 120)

**Getriebe Typ GS 120 Fußausführung /
Gear unit type GS 120 Foot mounting**


▲ GS 120

Options:

Single sided output shaft left or right (GS 120)

Shaft with key 3 x 3 x 14 (GS 120)

Erläuterung:
P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung
Explanation:
P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio

UEG
Typ 13
13 Nm
Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe
Electronically commutated D. C. Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit

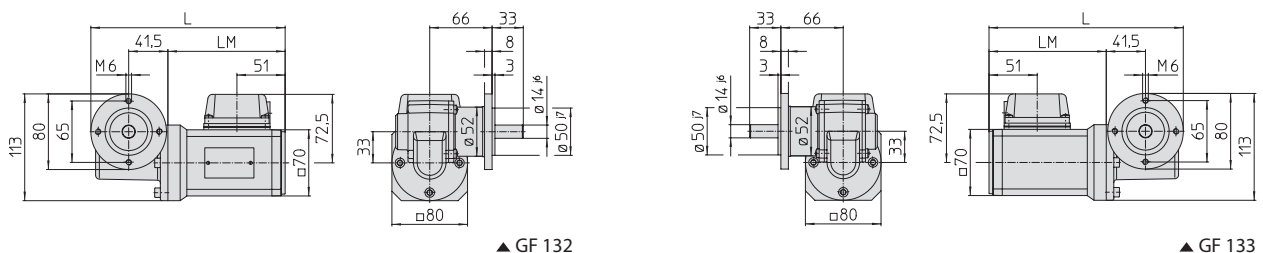
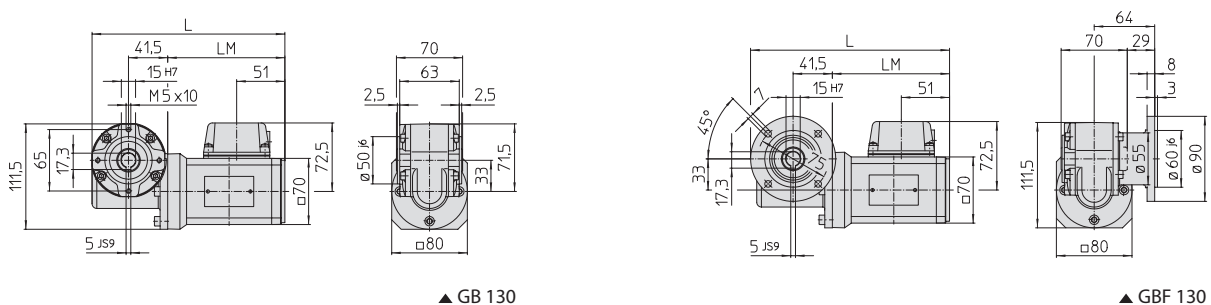
i		5:1	7:1	10:1	12:1	15:1	18:1	24:1	30:1	38:1	56:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$											
P	[W]	300	300	300	300	160	160	160	90	90	90
n_2	[min ⁻¹]	600	429	300	250	200	167	125	100	79	54
M_2	[Nm]	3,7	5,0	6,9	8,0	5,0	5,7	7,3	4,8	5,7	5,6
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$											
P	[W]	200	200	200	200	90	90	90	60	60	60
n_2	[min ⁻¹]	400	286	200	167	133	111	83	67	53	36
M_2	[Nm]	3,7	5,0	6,9	8,0	4,3	4,8	6,2	4,8	5,7	5,6
$n_1 = 1300 \text{ min}^{-1}$											
P	[W]	130	130	130	130	130	130	130			
n_2	[min ⁻¹]	260	186	130	108	87	72	54			
M_2	[Nm]	3,7	5,0	6,9	8,0	9,5	10,7	13			

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
UEG 303 T	90	3000	UEG 302 T	60	2000
UEG 313 T	160	3000	UEG 312 T	90	2000
UEG 323 T	200	3000	UEG 322 T	135	2000

Getriebe Typ GF 132, GF 133 Flanschausführung / Gear unit type GF 132, GF 133 Flange mounting

Getriebe Typ GB 130, GBF 130 / Gear unit type GB 130, GBF 130


Baugröße Frame size	GF 132/133		GB 130		GBF 130	
	L	LM	L	LM	L	LM
UEG 30	205,5	124	204	124	210,5	124
UEG 31/32	240,5	159	239	159	245,5	159

Sonderausführungen:

Abtriebswelle mit Passfeder 5 x 5 x 20 (GF 132, GF 133)
Flanschordnung links (GBF 130)

Options:

Shaft with key 5 x 5 x 20 (GF 132, GF 133)
Flange on other side (GBF 130)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung

Explanation:

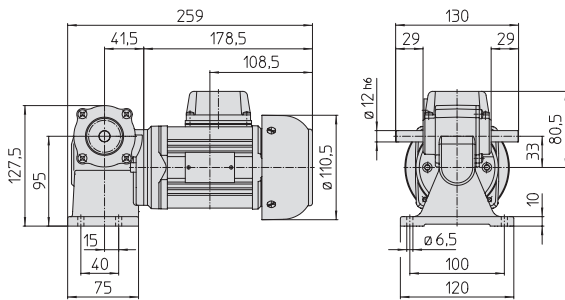
P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio

**Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe**
**Electronically commutated D. C. Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit**
**OEG
Typ 13
13 Nm**
Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

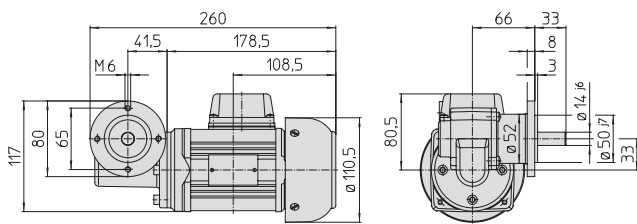
Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
OEG 513 T	300	3000	OEG 512 T	200	2000	OEG 511 T	130	1300

Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98,
der Motor verlängert sich um 53 mm.

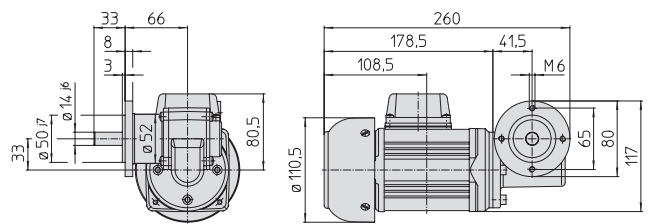
Electromagnetic brake see page 98,
the motor is lengthened about 53 mm.

Getriebe Typ GS 130 Fußausführung / Gear unit type GS 130 Foot mounting


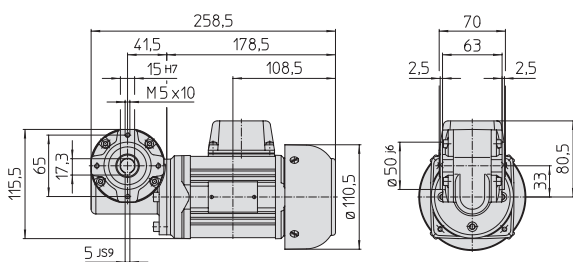
▲ GS 130

Getriebe Typ GF 132, GF 133 Flanschausführung / Gear unit type GF 132, GF 133 Flange mounting


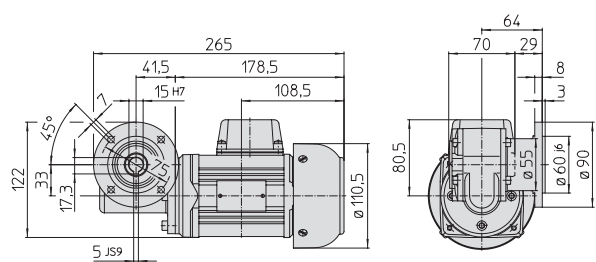
▲ GF 132



▲ GF 133

Getriebe Typ GB 130, GBF 130 / Gear unit type GB 130, GBF 130


▲ GB 130



▲ GBF 130

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts (GS 130)
Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 20 (GS 130)
Abtriebswelle mit Passfeder 5 x 5 x 20 (GF 132, GF 133)
Flanschanordnung links (GBF 130)

Options:

Single sided output shaft left or right (GS 130)
Shaft with key 4 x 4 x 20 (GS 130)
Shaft with key 5 x 5 x 20 (GF 132, GF 133)
Flange on other side (GBF 130)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio

**Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Hohlwellen-Schneckengetriebe**
**Electronically commutated D. C. Motors
with Hollow Shaft Worm Gear Unit**
**OEG
Typ 14
25 Nm**

i		10:1	12:1	15:1	20:1	25:1	30:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$							
P	[W]	300	300	300	300	300	300
n_2	[min ⁻¹]	300	250	200	150	120	100
M_2	[Nm]	6,9	8,0	9,5	11,7	14,3	16,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$							
P	[W]	200	200	200	200	200	200
n_2	[min ⁻¹]	200	167	133	100	80	67
M_2	[Nm]	6,9	8,0	9,5	11,7	14,3	16,0
$n_1 = 1300 \text{ min}^{-1}$							
P	[W]	130	130	130	130	130	130
n_2	[min ⁻¹]	130	108	87	65	52	43
M_2	[Nm]	6,9	8,0	9,5	11,7	14,3	16,0

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

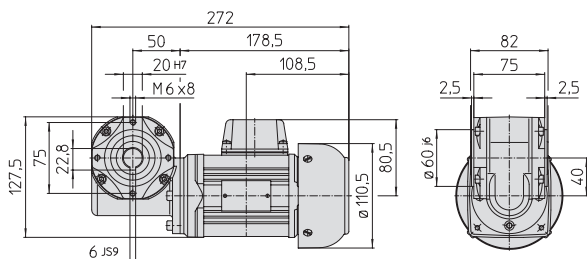
The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98, der Motor verlängert sich um 53 mm.

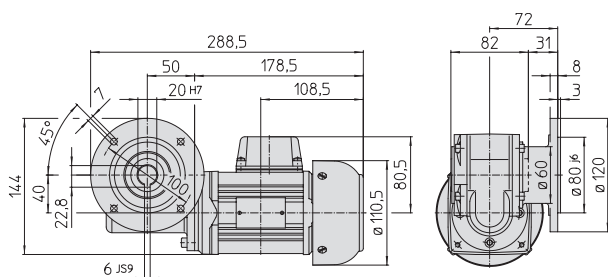
Electromagnetic brake see page 98, the motor is lengthened about 53 mm.

Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
OEG 513 T	300	3000	OEG 512 T	200	2000	OEG 511 T	130	1300

Getriebe Typ GB 140 / Gear unit type GB 140


▲ GB 140

Getriebe Typ GBF 140 / Gear unit type GBF 140


▲ GBF 140

Sonderausführung:

Flanschanordnung links (GBF 140)

Option:

Flange on the other side (GBF 140)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio

UEG
Typ 23
15 Nm

**Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Zweifach-Schneckengetriebe**

**Electronically commutated D. C. Motors
with Double Reduction Worm Gear Unit**

i	25:1	35:1	50:1	60:1	75:1	90:1	120:1	150:1	180:1	240:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	160	160	160	90	90	90	90	90	90	90
n_2 [min ⁻¹]	120	85	60	50	40	33	25	20	17	13
M_2 [Nm]	7,8	10,5	14,3	9,5	11,0	12,4	16,0	16,0	15,0	15,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	90	90	90	60	60	60	60	60	60	60
n_2 [min ⁻¹]	80	57	40	33	27	22	17	13	11	8
M_2 [Nm]	6,6	8,9	12,0	9,5	11,0	12,4	16,0	16,0	15,0	15,0
i^*	288:1	360:1	432:1	576:1	720:1	960:1	1216:1	2128:1	3080:1	4200:1

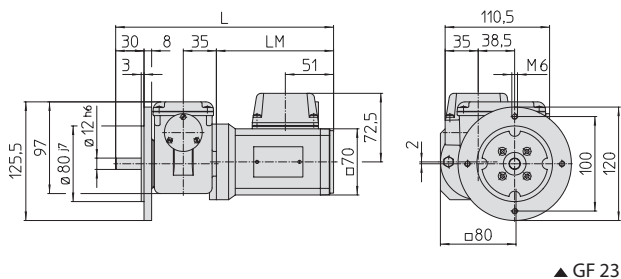
Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

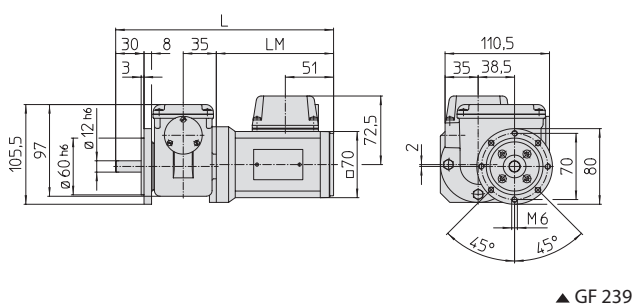
Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
UEG 303 T	90	3000	UEG 302 T	60	2000
UEG 313 T	160	3000	UEG 312 T	90	2000

Getriebe Typ GF 23 Flanschausführung / Gear unit type GF 23 Flange mounting



▲ GF 23

Getriebe Typ GF 239 Flanschausführung / Gear unit type GF 239 Flange mounting



▲ GF 239

Baugröße Frame size	L	LM
UEG 30	230,5	124
UEG 31	265,5	159

Sonderausführung:
Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 20 (GF 23, GF 239)

Option:
Shaft with key 4 x 4 x 20 (GF 23, GF 239)

**Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Zweifach-Schneckengetriebe**
**Electronically commutated D. C. Motors
with Double Reduction Worm Gear Unit**
**UEG
Typ 24
30 Nm**

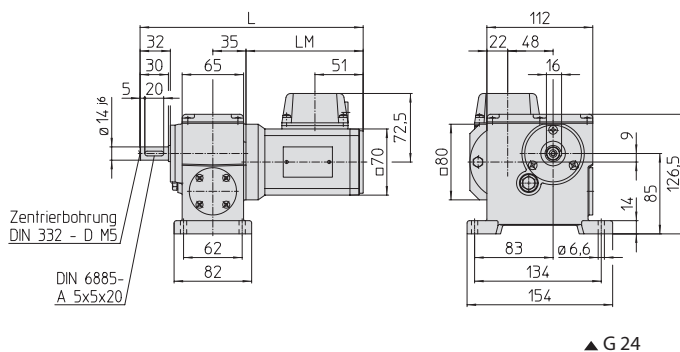
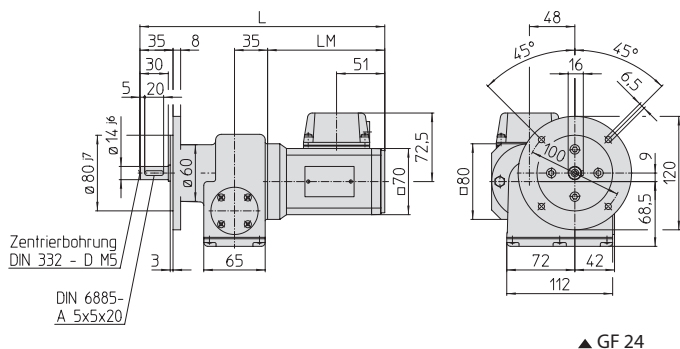
i		50:1	70:1	100:1	120:1	150:1	180:1	240:1	300:1	380:1	500:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$											
P	[W]	160	160	160	90	90	90	90	90	90	90
n_2	[min ⁻¹]	60	43	30	25	20	17	13	10	8	6
M_2	[Nm]	14,3	19,3	26,5	17,2	20,2	23,2	29,6	30,0	30,0	30,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$											
P	[W]	90	90	90	60	60	60	60	60	60	60
n_2	[min ⁻¹]	40	29	20	17	13	11	8	7	5	4
M_2	[Nm]	12,0	16,2	22,3	17,2	20,2	23,2	29,6	30,0	30,0	30,0
i^*		600:1	750:1	900:1	1140:1	1500:1	2250:1	3500:1	4200:1	6000:1	

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
UEG 303 T	90	3000	UEG 302 T	60	2000
UEG 313 T	160	3000	UEG 312 T	90	2000

Getriebe Typ G 24 Fußausführung / Gear unit type G 24 Foot mounting

Getriebe Typ GF 24 Flanschausführung / Gear unit type GF 24 Flange mounting


	G 24		GF 24	
Baugröße Frame size	L	LM	L	LM
UEG 30	236	124	259	124
UEG 31	271	159	294	159

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung, i^* = Weitere lieferbare Übersetzungen

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio, i^* = Additional ratios

**Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Flachgetriebe mit Hohlwelle**
**Electronically commutated D. C. Motors
with Flat Gear Unit with Hollow Shaft**
**OEG
Typ 30
30 Nm**

i	7,3:1	10,6:1	14,9:1	15,8:1	20,0:1	22,1:1	26,5:1	32,3:1	38,7:1	45,4:1	48,0:1	54,3:1	60,8:1	72,7:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$														
P [W]	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300
n_2 [min ⁻¹]	411	283	201	190	150	135	113	93	78	66	63	55	49	41
M_2 [Nm]	6,4	9,3	13,1	13,9	17,6	19,4	23,3	28,4	30,0	30,0	30,0	30,0	30,0	30,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$														
P [W]	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200	200
n_2 [min ⁻¹]	274	189	134	127	100	90	75	62	52	44	42	37	33	28
M_2 [Nm]	6,4	9,3	13,1	13,9	17,6	19,4	23,3	28,4	30,0	30,0	30,0	30,0	30,0	30,0
$n_1 = 1300 \text{ min}^{-1}$														
P [W]	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130
n_2 [min ⁻¹]	178	123	87	82	65	59	49	40	34	29	27	24	21	18
M_2 [Nm]	6,4	9,3	13,1	13,9	17,6	19,4	23,3	28,4	30,0	30,0	30,0	30,0	30,0	30,0

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

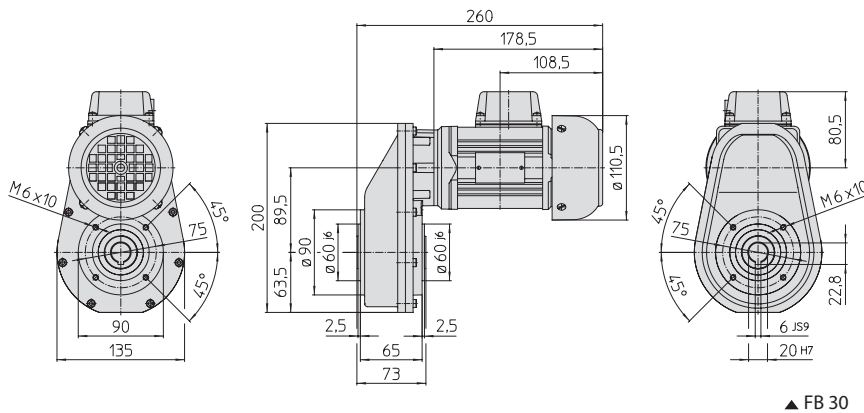
The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98,
der Motor verlängert sich um 53 mm.

Electromagnetic brake see page 98,
the motor is lengthened about 53 mm.

Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
OEG 513 T	300	3000	OEG 512 T	200	2000	OEG 511 T	130	1300

Getriebe Typ FB 30 / Gear unit type FB 30


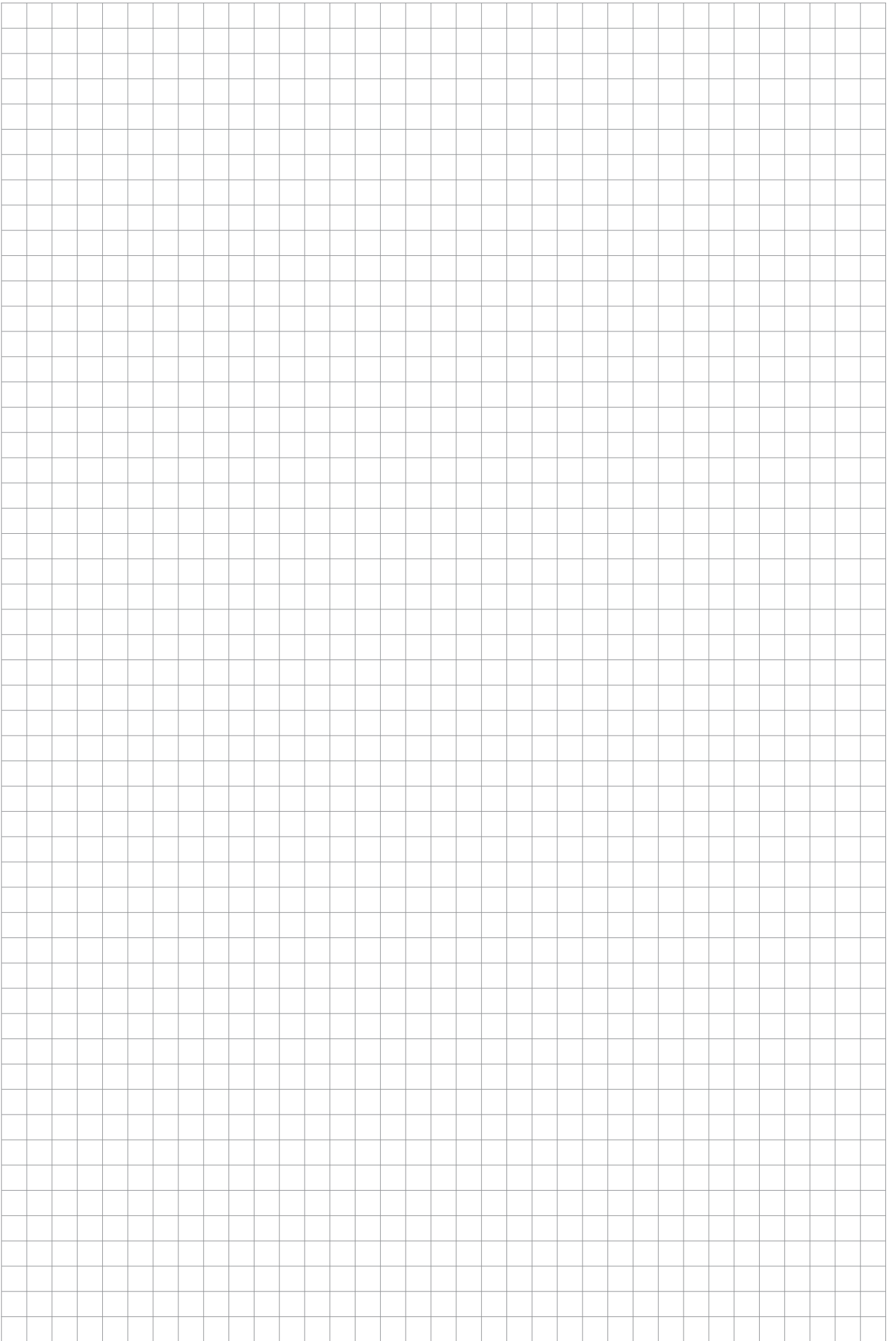
▲ FB 30

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio



**Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Stirnradgetriebe**
**Electronically commutated D. C. Motors
with Spur Gear Unit**
**OEG
Typ 60
60 Nm**

i	13:1	16,8:1	18,9:1	20,7:1	24,6:1	28,1:1	30,8:1	36,5:1	40,1:1	45,0:1	49,4:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	500	500	500	500	500	500	500	300	300	300	300
n_2 [min ⁻¹]	231	179	159	145	122	107	97	82	75	67	61
M_2 [Nm]	19,0	24,6	27,7	30,3	36,0	41,1	45,1	32,1	35,2	39,5	43,4
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	335	335	335	335	335	335	335	200	200	200	200
n_2 [min ⁻¹]	154	119	106	97	81	71	65	55	50	44	40
M_2 [Nm]	19,1	24,7	27,8	30,5	36,2	41,4	45,3	32,1	35,2	39,5	43,4
$n_1 = 1300 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	215	215	215	215	215	215	215	130	130	130	130
n_2 [min ⁻¹]	100	77	69	63	53	46	42	36	32	29	26
M_2 [Nm]	18,9	24,4	27,5	30,1	35,7	40,8	44,8	32,1	35,2	39,5	43,4

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

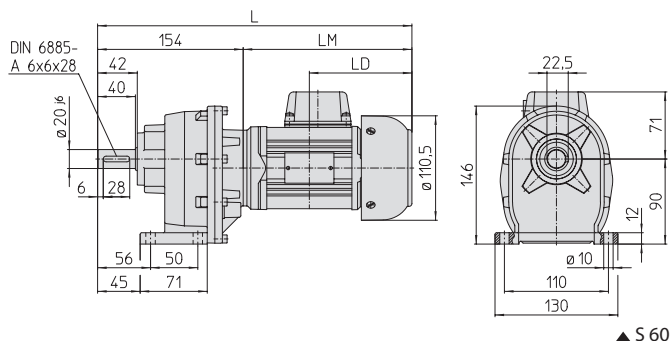
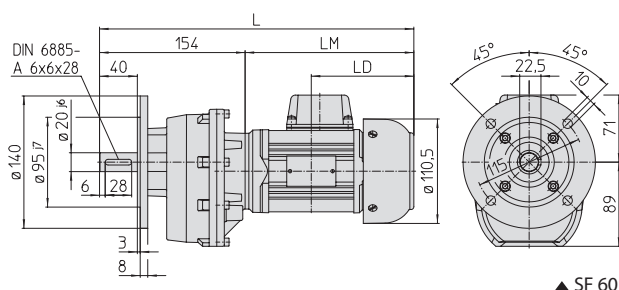
The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98,
der Motor verlängert sich um 53 mm.

Electromagnetic brake see page 98,
the motor is lengthened about 53 mm.

Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
OEG 513 T	300	3000	OEG 512 T	200	2000	OEG 511 T	130	1300
OEG 523 T	500	3000	OEG 522 T	335	2000	OEG 521 T	215	1300

Getriebe Typ S 60 Fußausführung / Gear unit type S 60 Foot mounting

Getriebe Typ SF 60 Flanschausführung / Gear unit type SF 60 Flange mounting


Baugröße Frame size	L	LD	LM
OEG 51	332,5	108,5	178,5
OEG 52	367,5	126	213,5

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio

UEG
Typ 45
50 Nm

Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Schnecken-Stirnradgetriebe

Electronically commutated D. C. Motors
with Worm-Spur Gear Unit

i	25:1	35:1	50:1	60:1	75:1	90:1	120:1	150:1	190:1	250:1	300:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	300	300	300	300	160	160	160	160	90	90	90
n_2 [min ⁻¹]	120	86	60	50	40	33	25	20	16	12	10
M_2 [Nm]	17,2	23,0	31,5	36,7	23,3	26,6	34,2	39,7	26,1	26,5	27,5
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	200	200	200	200	135	135	90	90	90	60	60
n_2 [min ⁻¹]	80	57	40	33	27	22	17	13	11	8	7
M_2 [Nm]	17,2	23,1	31,5	36,7	29,5	33,6	28,9	33,5	39,2	26,5	27,5
$n_1 = 1300 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	130	130	130	130	130	130					
n_2 [min ⁻¹]	52	37	26	22	17	14					
M_2 [Nm]	17,2	23,1	31,5	36,7	43,7	49,9					

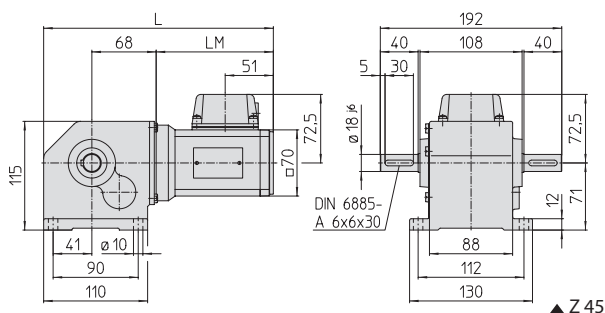
Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

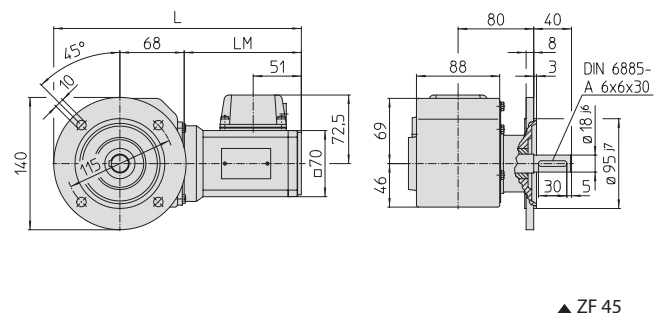
Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
UEG 303 T	90	3000	UEG 302 T	60	2000
UEG 313 T	160	3000	UEG 312 T	90	2000
UEG 323 T	200	3000	UEG 322 T	135	2000

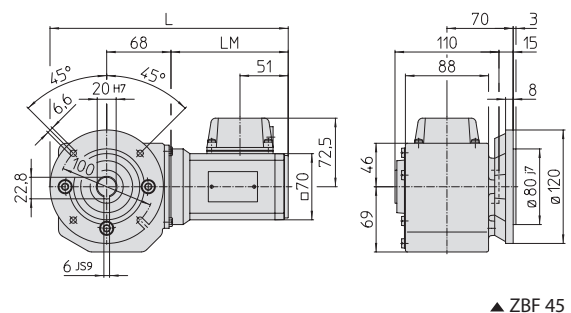
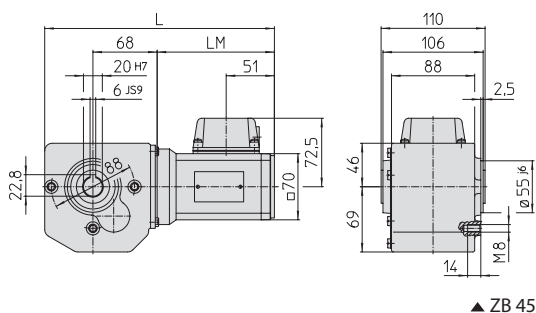
Getriebe Typ Z 45 Fußausführung /
Gear unit type Z 45 Foot mounting



Getriebe Typ ZF 45 Flanschausführung /
Gear unit type ZF 45 Flange mounting



Getriebe Typ ZB 45, ZBF 45 / Gear unit type ZB 45, ZBF 45



	Z 45		ZF 45		ZB 45		ZBF 45	
Baugröße Frame size	L	LM	L	LM	L	LM	L	LM
UEG 30	243	124	262	124	243	124	252	124
UEG 31/32	278	159	297	159	278	159	287	159

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts (Z 45)

Options:

Single sided output shaft left or right (Z 45)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung

Explanation:

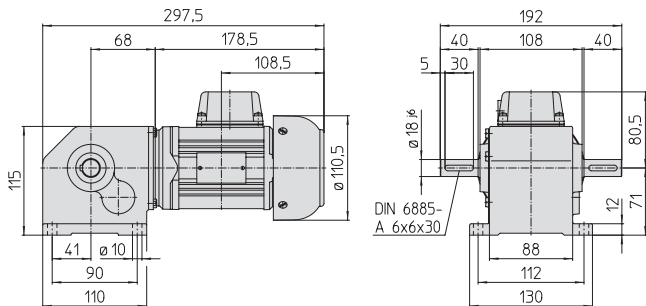
P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio

**Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Schnecken-Stirnradgetriebe**
**Electronically commutated D. C. Motors
with Worm-Spur Gear Unit**
**OEG
Typ 45
50 Nm**
Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

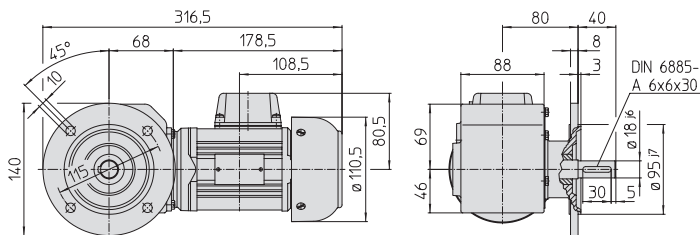
Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
OEG 513 T	300	3000	OEG 512 T	200	2000	OEG 511 T	130	1300

Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98,
der Motor verlängert sich um 53 mm.

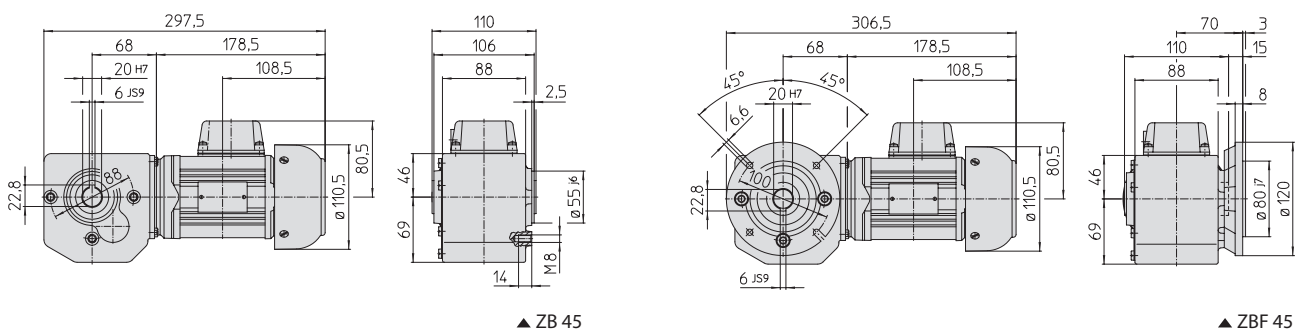
Electromagnetic brake see page 98,
the motor is lengthened about 53 mm.

Getriebe Typ Z 45 Fußausführung / Gear unit type Z 45 Foot mounting


▲ Z 45

Getriebe Typ ZF 45 Flanschausführung / Gear unit type ZF 45 Flange mounting


▲ ZF 45

Getriebe Typ ZB 45, ZBF 45 / Gear unit type ZB 45, ZBF 45


▲ ZB 45

▲ ZBF 45

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts (Z 45)

Options:

Single sided output shaft left or right (Z 45)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio

OEG
Typ 48
120 Nm

**Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Schnecken-Stirnradgetriebe**

**Electronically commutated D. C. Motors
with Worm-Spur Gear Unit**

i	33:1	40:1	50:1	60:1	75:1	100:1	125:1	150:1	200:1	250:1	300:1	350:1	400:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$													
P [W]	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500
n_2 [min ⁻¹]	91	75	60	50	40	30	24	20	15	12	10	8,6	7,5
M_2 [Nm]	36,2	43,3	52,5	61,1	72,8	89,1	109,4	120,0	120,0	120,0	100,0	120,0	100,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$													
P [W]	335	335	335	335	335	335	335	335	335	335	335	335	335
n_2 [min ⁻¹]	61	50	40	33	27	20	16	13	10	8	6,7	5,7	5,0
M_2 [Nm]	36,4	43,5	52,8	61,4	73,2	88,2	110,0	120,0	120,0	120,0	100,0	120,0	100,0
$n_1 = 1300 \text{ min}^{-1}$													
P [W]	215	215	215	215	215	215	215	215	215	215	215	215	215
n_2 [min ⁻¹]	39	33	26	22	17	13	10,4	8,7	6,5	5,2	4,3	3,7	3,3
M_2 [Nm]	36,0	43,0	52,1	60,6	72,3	88,4	108,6	120,0	120,0	120,0	100,0	120,0	100,0

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

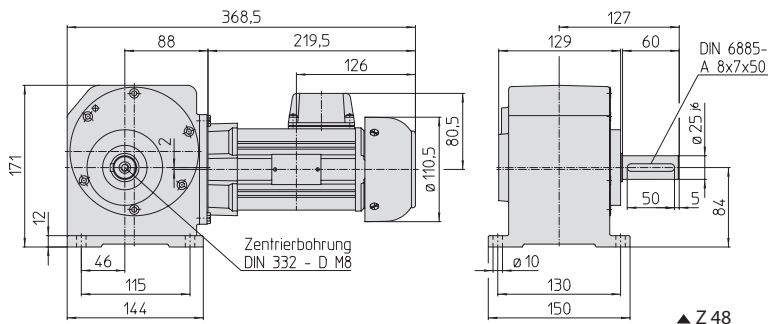
Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98, der Motor verlängert sich um 53 mm.

Electromagnetic brake see page 98, the motor is lengthened about 53 mm.

Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

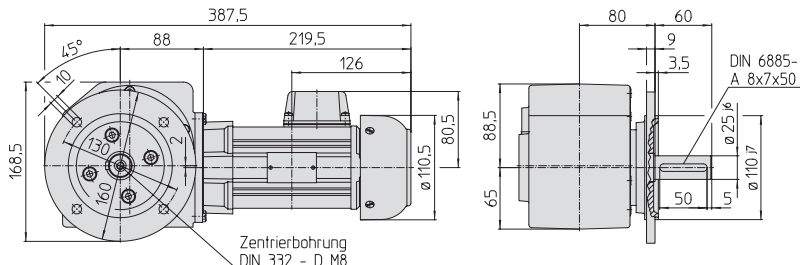
Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
OEG 523 T	500	3000	OEG 522 T	335	2000	OEG 521 T	215	1300

Getriebe Typ Z 48 Fußausführung / Gear unit type Z 48 Foot mounting



▲ Z 48

Getriebe Typ ZF 48 Flanschausführung / Gear unit type ZF 48 Flanschausführung



▲ ZF 48

Sonderausführungen:

Abtriebswelle beidseitig (Z 48)
Abtriebswelle einseitig links (Z 48)

Options:

Double sided output shaft (Z 48)
Single sided output shaft on other side (Z 48)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio

**Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren
mit Hohlwellen-Schnecken-Stirradgetriebe**
**Electronically commutated D. C. Motors
with Hollow Shaft Worm-Spur Gear Unit**

OEG

**Typ 48
120 Nm**

i	33:1	40:1	50:1	60:1	75:1	100:1	125:1	150:1	200:1	250:1	300:1	350:1	400:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$													
P [W]	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500
n_2 [min ⁻¹]	91	75	60	50	40	30	24	20	15	12	10	8,6	7,5
M_2 [Nm]	36,2	43,3	52,5	61,1	72,8	89,1	109,4	120,0	120,0	120,0	100,0	120,0	100,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$													
P [W]	335	335	335	335	335	335	335	335	335	335	335	335	335
n_2 [min ⁻¹]	61	50	40	33	27	20	16	13	10	8	6,7	5,7	5,0
M_2 [Nm]	36,4	43,5	52,8	61,4	73,2	88,2	110,0	120,0	120,0	120,0	100,0	120,0	100,0
$n_1 = 1300 \text{ min}^{-1}$													
P [W]	215	215	215	215	215	215	215	215	215	215	215	215	215
n_2 [min ⁻¹]	39	33	26	22	17	13	10,4	8,7	6,5	5,2	4,3	3,7	3,3
M_2 [Nm]	36,0	43,0	52,1	60,6	72,3	88,4	108,6	120,0	120,0	120,0	100,0	120,0	100,0

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

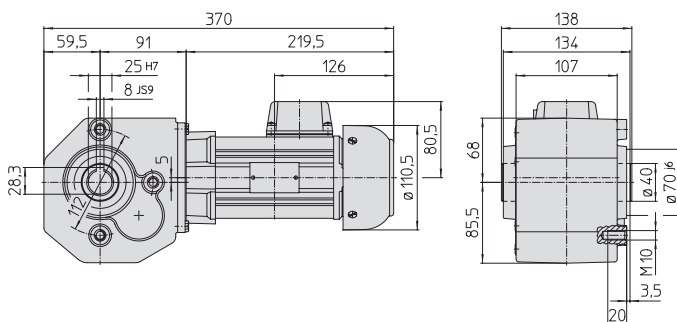
The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Elektromagnetische Bremse siehe Seite 98,
der Motor verlängert sich um 53 mm.

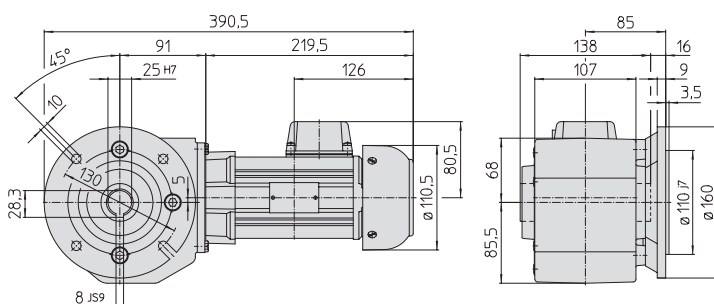
Electromagnetic brake see page 98,
the motor is lengthened about 53 mm.

Elektronisch kommutierte Gleichstrommotoren / Electronically commutated D. C. motors

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]	Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
OEG 523 T	500	3000	OEG 522 T	335	2000	OEG 521 T	215	1300

Getriebe Typ ZB 48 / Gear unit type ZB 48


▲ ZB 48

Getriebe Typ ZBF 48 / Gear unit type ZBF 48


▲ ZBF 48

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio

UECG
Typ 12
10 Nm

**Elektronisch kommutierte Kompaktmotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe**

**Electronically commutated Compact Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit**

i	5:1	7:1	10:1	12:1	15:1	18:1	24:1	30:1	38:1	50:1	55:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	150	150	150	90	90	90	90	90	60	60	60
n_2 [min ⁻¹]	600	429	300	250	200	167	125	100	79	60	55
M ₂ [Nm]	1,9	2,5	3,4	2,4	2,8	3,2	4,1	4,8	3,8	3,8	3,7

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

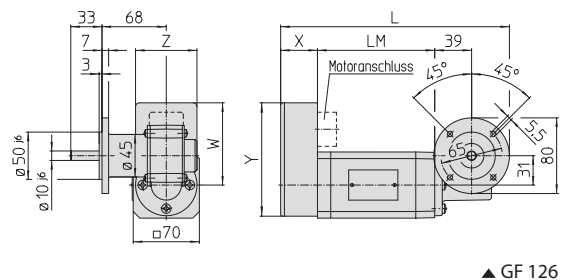
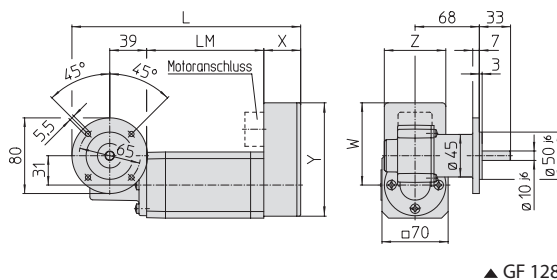
Angaben zur Elektronik, siehe Seite 20/21.

Details about the electronics, see page 20/21.

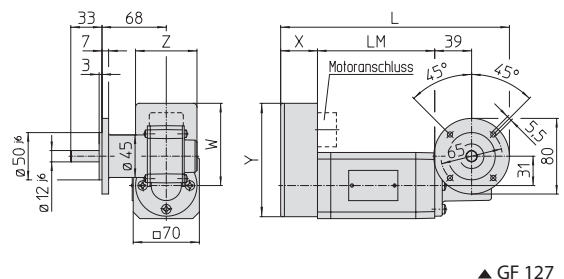
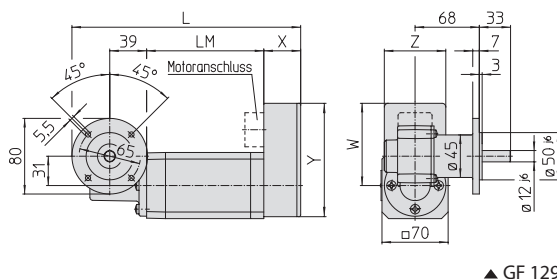
Elektronisch kommutierte Kompaktmotoren / Electronically commutated compact motors

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
UECG 303 TH (L)	60	3000
UECG 313 TH (L)	90	3000
UECG 323 TH	150	3000

Getriebe Typ GF 128, GF 126 Flanschausführung / Gear unit type GF 128, GF 126 Flange mounting



Getriebe Typ GF 129, GF 127 Flanschausführung / Gear unit type GF 129, GF 127 Flange mounting



Baugröße Frame size	L	LM	W	X	Y	Z
UECG 303 TH (L)	242 (286)	124 (168)	87	39	120	65
UECG 313 TH (L)	277 (321)	159 (203)	87	39	120	65
UECG 323 TH	289	159	112	51	153	83

Sonderausführungen:

Abtriebswelle mit Passfeder 3 x 3 x 14 (GF 128, GF 126)
Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 16 (GF 129, GF 127)

Options:

Shaft with key 3 x 3 x 14 (GF 128, GF 126)
Shaft with key 4 x 4 x 16 (GF 129, GF 127)

**Elektronisch kommutierte Kompaktmotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe**
**Electronically commutated Compact Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit**
**UECG
Typ 12
10 Nm**

i	5:1*	7:1*	10:1*	12:1	15:1	18:1*	24:1	30:1	38:1	50:1	55:1*
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	150	150	150	90	90	90	90	90	60	60	60
n_2 [min ⁻¹]	600	429	300	250	200	167	125	100	79	60	55
M_2 [Nm]	1,9	2,5	3,4	2,4	2,8	3,2	4,1	4,8	3,8	3,8	3,7

*) nicht bei GB 12

*) not with GB 12

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

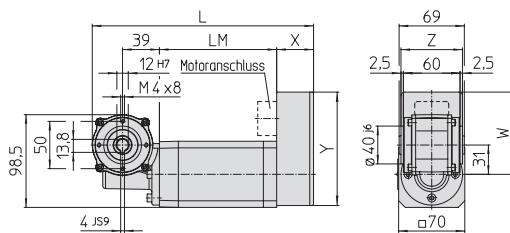
The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Angaben zur Elektronik, siehe Seite 20/21.

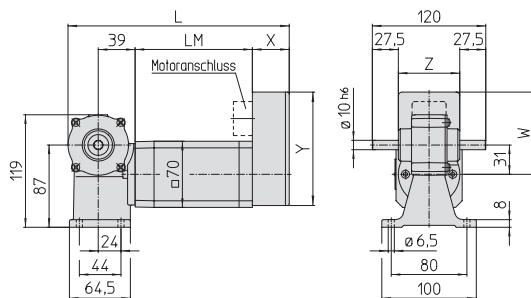
Details about the electronics, see page 20/21.

Elektronisch kommutierte Kompaktmotoren / Electronically commutated compact motors

Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
UECG 303 TH (L)	60	3000
UECG 313 TH (L)	90	3000
UECG 323 TH	150	3000

Getriebe Typ GB 12 / Gear unit type GB 12


▲ GB 12

**Getriebe Typ GS 120 Fußausführung /
Gear unit type GS 120 Foot mounting**


▲ GS 120

Baugröße Frame size	L	LM	W	X	Y	Z
UECG 303 TH (L)	234 (278)	124 (168)	87	39	120	65
UECG 313 TH (L)	269 (313)	159 (203)	87	39	120	65
UECG 323 TH	281	159	112	51	153	83

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts (GS 120)
Abtriebswelle mit Passfeder 3 x 3 x 14 (GS 120)

Options:

Single sided output shaft left or right (GS 120)
Shaft with key 3 x 3 x 14 (GS 120)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio

UECG Typ 23 15 Nm	Elektronisch kommutierte Kompaktmotoren	Electronically commutated Compact Motors
	mit Zweifach-Schneckengetriebe	with Double Reduction Worm Gear Unit

i	25:1	35:1	50:1	60:1	75:1	90:1	120:1	150:1	180:1	240:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	150	90	90	90	90	90	60	60	60	60
$n_2 [\text{min}^{-1}]$	120	86	60	50	40	33	25	20	17	13
$M_2 [\text{Nm}]$	7,3	5,9	8,0	9,5	11,0	12,4	10,8	12,6	15,1	15,0
i^*	288:1	360:1	432:1	576:1	720:1	960:1	1216:1	2128:1	3080:1	4200:1

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

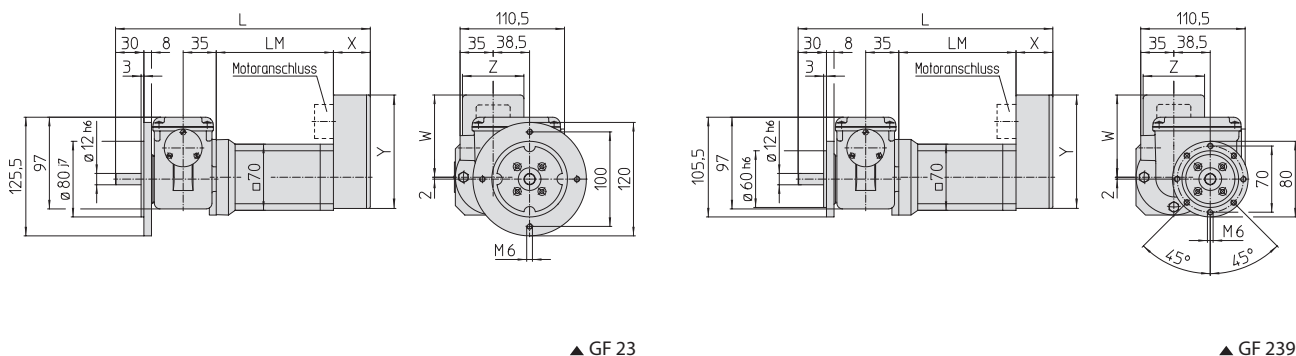
Angaben zur Elektronik, siehe Seite 20/21.

Details about the electronics, see page 20/21.

Elektronisch kommutierte Kompaktmotoren / Electronically commutated compact motors

Typ Type	P [W]	n_1 [min^{-1}]
UECG 303 TH (L)	60	3000
UECG 313 TH (L)	90	3000
UECG 323 TH	150	3000

Getriebe Typ GF 23, GF 239 Flanschausführung / Gear unit type GF 23, GF 239 Flange mounting



Baugröße Frame size	L	LM	W	X	Y	Z
UECG 303 TH (L)	269,5 (313,5)	124 (168)	87	39	120	65
UECG 313 TH (L)	304,5 (348,5)	159 (203)	87	39	120	65
UECG 323 TH	316,5	159	112	51	153	83

Sonderausführung:
Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 20

Option:
Shaft with key 4 x 4 x 20

Elektronisch kommutierte Kompaktmotoren mit Schnecken-Stirnradgetriebe

Electronically commutated Compact Motors with Worm-Spur Gear Unit

UECG
Typ 45
50 Nm

i	25:1	35:1	50:1	60:1	75:1	90:1	120:1	150:1	190:1	250:1	300:1	375:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	150	150	150	150	150	150	150	150	90	90	90	90
n_2 [min ⁻¹]	120	86	60	50	40	33	25	20	16	12	10	8
M_2 [Nm]	8,6	11,5	15,8	18,3	21,8	24,9	32,1	37,2	26,1	26,5	27,5	30,1

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

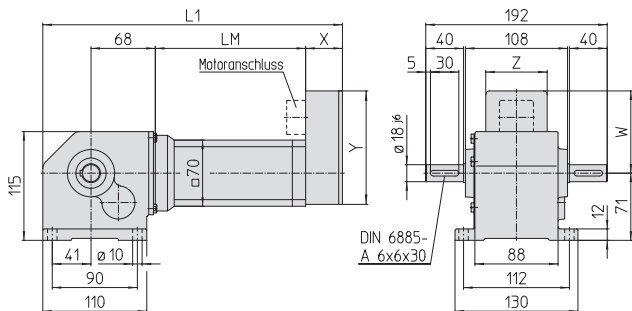
Angaben zur Elektronik, siehe Seite 20/21.

Details about the electronics, see page 20/21.

Elektronisch kommutierte Kompaktmotoren / Electronically commutated compact motors

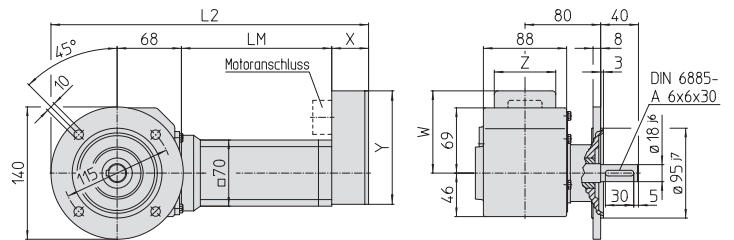
Typ Type	P [W]	n_1 [min ⁻¹]
UECG 313 TH (L)	90	3000
UECG 323 TH	150	3000

Getriebe Typ Z 45 Fußausführung / Gear unit type Z 45 Foot mounting



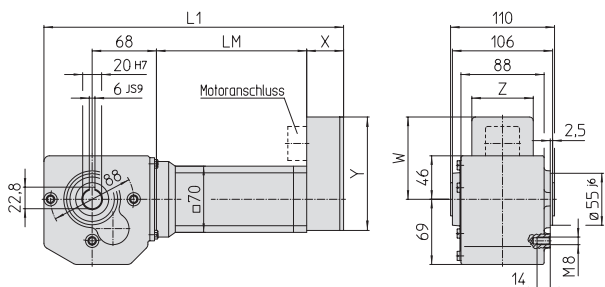
▲ Z 45

Getriebe Typ ZF 45 Flanschausführung / Gear unit type ZF 45 Flange mounting

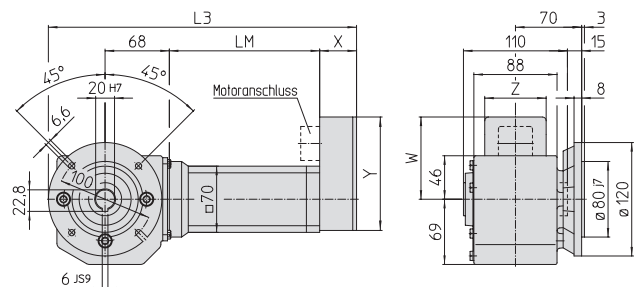


▲ ZF 45

Getriebe Typ ZB 45, ZBF 45 / Gear unit type ZB 45, ZBF 45



▲ ZB 45



▲ ZBF 45

Baugröße Frame size	L1	L2	L3	LM	W	X	Y	Z
UECG 313 TH (L)	317 (361)	336 (380)	326 (370)	159 (203)	87	39	120	65
UECG 323 TH	329	348	338	159	112	51	153	83

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts (Z 45)

Options:

Single sided output shaft left or right (Z 45)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio

EPG
Typ 12
10 Nm

Permanentterregte Gleichstrommotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe

D. C. Permanent Magnet Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit

i	5:1	7:1	10:1	12:1	15:1	18:1	24:1	30:1	38:1	50:1	55:1	75:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	170	170	120	120	90	90	90	90	55	55	55	55
n_2 [min^{-1}]	600	429	300	250	200	167	125	100	79	60	55	40
M_2 [Nm]	2,1	2,8	2,8	3,2	2,8	3,2	4,1	4,8	3,5	3,5	3,4	3,9
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	120	120	120	80	80	80	80	80	60	60	40	40
n_2 [min^{-1}]	400	286	200	167	133	111	83	67	53	40	36	27
M_2 [Nm]	2,2	3,0	4,1	3,2	3,8	4,3	5,5	6,4	5,7	5,7	3,7	4,3

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min^{-1}

Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	$I_{\text{max.}}$ (180 V) [A]
EPG 023	55	0,58	3,0
EPG 043	90	0,80	4,0
EPG 123	120	0,90	6,0
EPG 133	170	1,20	8,0

Angaben für 24 V siehe Seite 22.

Standardausführung:

mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogeber, Analog-Tachogeber.

Motordrehzahl / Speed 2000 min^{-1}

Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	$I_{\text{max.}}$ (180 V) [A]
EPG 022	40	0,45	2,2
EPG 042	60	0,62	3,0
EPG 122	80	0,65	4,5
EPG 132	120	0,90	6,0

For data for 24 V refer to page 22.

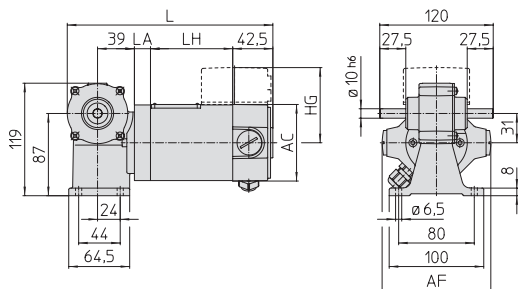
Standard version:

with flying leads 350 mm long.

Options:

with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

Getriebe Typ GS 120 Fußausführung / Gear unit type GS 120 Foot mounting



▲ GS 120

Baugröße Frame size	AC	AF	HG	L	LA	LH
EPG 02	66	99	72	194,5	14	67
EPG 04	66	99	72	224,5	14	97
EPG 12	81	115	79,5	217,5	17	87
EPG 13	81	115	79,5	237,5	17	107

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts

Abtriebswelle mit Passfeder 3 x 3 x 14

Options:

Single sided output shaft left or right

Shaft with key 3 x 3 x 14

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
i = Übersetzung, I = Ankerstrom, I_{max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor

Explanation:

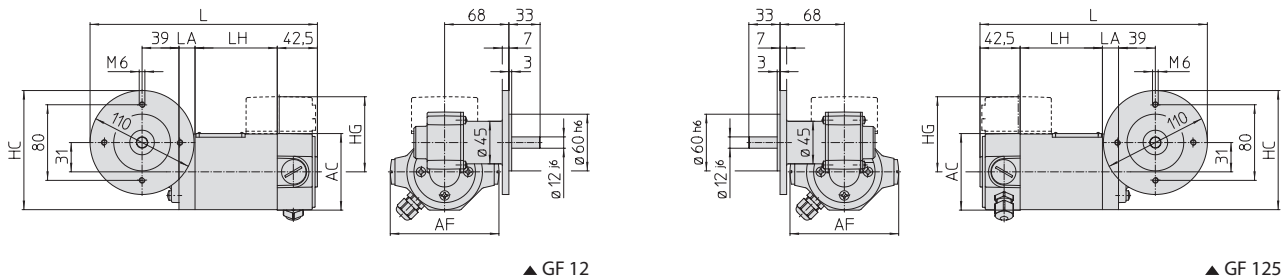
P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
i = Ratio, I = Rated Current, I_{max} = max. Current, FF = Form Factor

**Permanenterregte Gleichstrommotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe**

**D. C. Permanent Magnet Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit**

**EPG
Typ 12
10 Nm**

Getriebe Typ GF 12, GF 125 Flanschausführung / Gear unit type GF 12, GF 125 Flange mounting



▲ GF 12

▲ GF 125

Baugröße Frame size	AC	AF	HC	HG	L	LA	LH
EPG 02	66	99	118,5	72	217,5	14	67
EPG 04	66	99	118,5	72	247,5	14	97
EPG 12	81	115	126	79,5	240,5	17	87
EPG 13	81	115	126	79,5	260,5	17	107

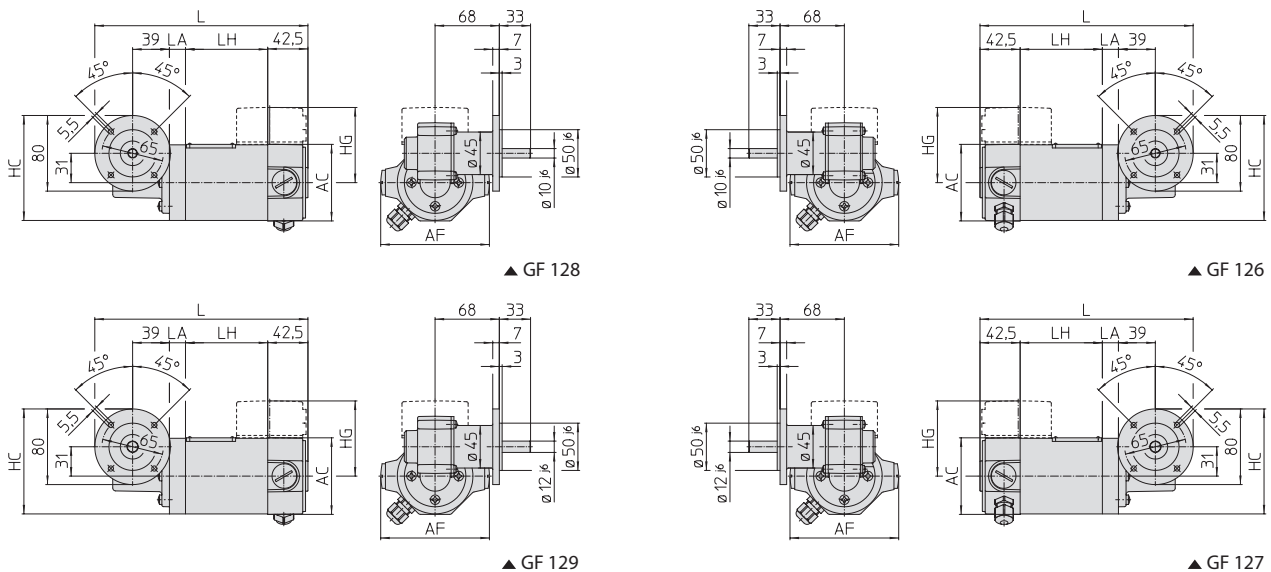
Sonderausführung:

Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 16

Option:

Shaft with key 4 x 4 x 16

Getriebe Typ GF 128, GF 126, GF 129, GF 127 Flanschausführung / Gear unit type GF 128, GF 126, GF 129, GF 127 Flange mounting



▲ GF 128

▲ GF 126

▲ GF 129

▲ GF 127

Baugröße Frame size	AC	AF	HC	HG	L	LA	LH
EPG 02	66	99	103,5	72	202,5	14	67
EPG 04	66	99	103,5	72	232,5	14	97
EPG 12	81	115	111	79,5	225,5	17	87
EPG 13	81	115	111	79,5	245,5	17	107

Sonderausführungen:

Abtriebswelle mit Passfeder 3 x 3 x 14 (GF 128, GF 126)

Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 16 (GF 129, GF 127)

Options:

Shaft with key 3 x 3 x 14 (GF 128, GF 126)

Shaft with key 4 x 4 x 16 (GF 129, GF 127)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
i = Übersetzung, I = Ankerstrom, I_{max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
i = Ratio, I = Rated Current, I_{max} = max. Current, FF = Form Factor

EPG
Typ 12
10 Nm
Permanenterregte Gleichstrommotoren
mit Hohlwellen-Schneckengetriebe
D. C. Permanent Magnet Motors
with Hollow Shaft Worm Gear Unit

i	12:1	15:1	24:1	30:1	38:1	50:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$						
P [W]	120	90	90	90	55	55
n_2 [min ⁻¹]	250	200	125	100	79	60
M_2 [Nm]	3,2	2,8	4,1	4,8	3,5	3,5
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$						
P [W]	120	80	80	80	60	60
n_2 [min ⁻¹]	167	133	83	67	53	40
M_2 [Nm]	4,8	3,8	5,5	6,4	5,7	5,7

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max} (180 V) [A]
EPG 023	55	0,58	3,0
EPG 043	90	0,80	4,0
EPG 123	120	0,90	6,0
EPG 133	170	1,20	8,0

Angaben für 24 V siehe Seite 22.

Standardausführung:

mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogeber, Analog-Tachogeber.

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max} (180 V) [A]
EPG 022	40	0,45	2,2
EPG 042	60	0,62	3,0
EPG 122	80	0,65	4,5
EPG 132	120	0,90	6,0

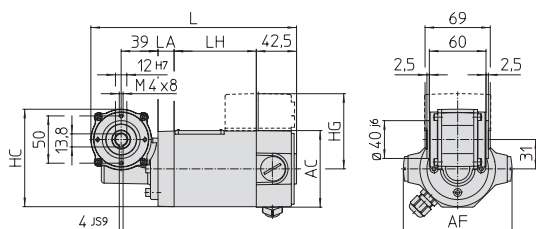
For data for 24 V refer to page 22.

Standard version:

with flying leads 350 mm long.

Options:

with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

Getriebe Typ GB 12 / Gear unit type GB 12


▲ GB 12

Baugröße Frame size	AC	AF	HC	HG	L	LA	LH
EPG 02	66	99	95,5	72	194,5	14	67
EPG 04	66	99	95,5	72	224,5	14	97
EPG 12	81	115	103	79,5	217,5	17	87
EPG 13	81	115	103	79,5	237,5	17	107

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
i = Übersetzung, I = Ankerstrom, I_{max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
i = Ratio, I = Rated Current, I_{max} = max. Current, FF = Form Factor

**Permanenterregte Gleichstrommotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe**
**D. C. Permanent Magnet Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit**
**EPG
Typ 13
13 Nm**

i	5:1	7:1	10:1	12:1	15:1	18:1	24:1	30:1	38:1	56:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	220	220	170	170	170	120	120	120	120	120
n_2 [min ⁻¹]	600	429	300	250	200	167	125	100	79	54
M_2 [Nm]	2,7	3,7	3,9	4,5	5,4	4,3	5,5	6,4	7,5	7,5
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	170	170	170	120	120	120	80	80	80	80
n_2 [min ⁻¹]	400	286	200	167	133	111	83	67	53	36
M_2 [Nm]	3,2	4,3	5,8	4,8	5,7	6,4	5,5	6,4	7,5	7,5

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I_{max} (180 V) [A]
EPG 123	120	0,90	6,0
EPG 133	170	1,20	8,0
EPG 213	220	1,70	9,0

Angaben für 24 V siehe Seite 22/23.

Standardausführung:

mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogeber, Analog-Tachogeber.

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I_{max} (180 V) [A]
EPG 122	80	0,65	4,5
EPG 132	120	0,90	6,0
EPG 212	170	1,40	7,5

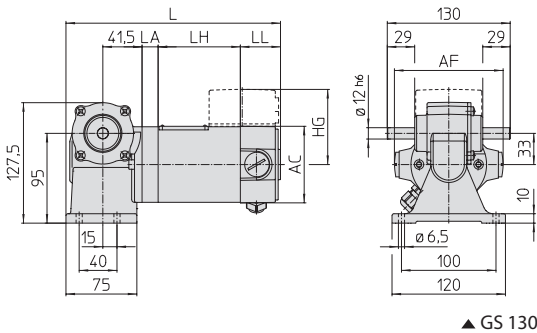
For data for 24 V refer to page 22/23.

Standard version:

with flying leads 350 mm long.

Options:

with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

Getriebe Typ GS 130 Fußausführung / Gear unit type GS 130 Foot mounting


Baugröße Frame size	AC	AF	HG	L	LA	LH	LL
EPG 12	81	115	79,5	227	17	87	42,5
EPG 13	81	115	79,5	247	17	107	42,5
EPG 21	92	105	86	246,5	19	95	52

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts

Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 20

Options:

Single sided output shaft left or right

Shaft with key 4 x 4 x 20

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
i = Übersetzung, I = Ankerstrom, I_{max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor

Explanation:

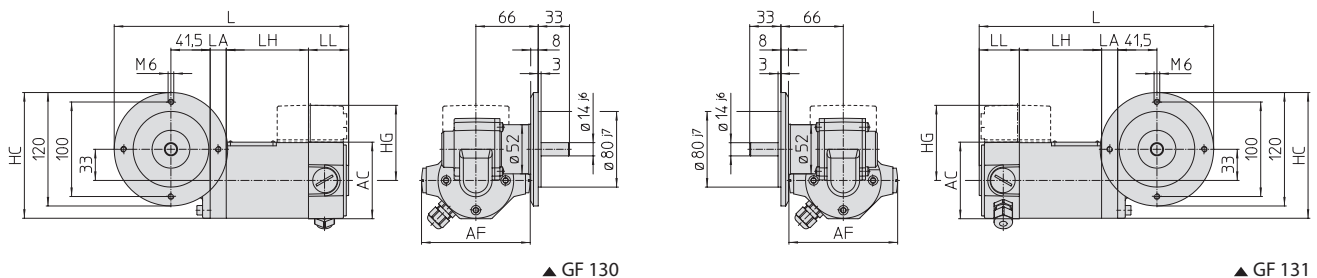
P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
i = Ratio, I = Rated Current, I_{max} = max. Current, FF = Form Factor

EPG
Typ 13
13 Nm

Permanenterregte Gleichstrommotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe

D. C. Permanent Magnet Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit

Getriebe Typ GF 130, GF 131 Flanschausführung / Gear unit type GF 130, GF 131 Flange mounting

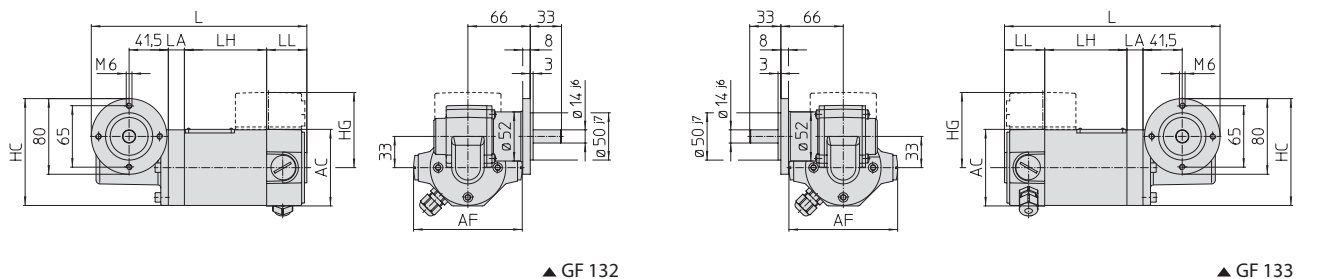


Baugröße Frame size	AC	AF	HC	HG	L	LA	LH	LL
EPG 12	81	115	133	79,5	248	17	87	42,5
EPG 13	81	115	133	79,5	268	17	107	42,5
EPG 21	92	105	138	86	267,5	19	95	52

Sonderausführung:
Abtriebswelle mit Passfeder 5 x 5 x 20

Option:
Shaft with key 5 x 5 x 20

Getriebe Typ GF 132, GF 133 Flanschausführung / Gear unit type GF 132, GF 133 Flange mounting



Baugröße Frame size	AC	AF	HC	HG	L	LA	LH	LL
EPG 12	81	115	113	79,5	228	17	87	42,5
EPG 13	81	115	113	79,5	248	17	107	42,5
EPG 21	92	105	118	86	247,5	19	95	52

Sonderausführung:
Abtriebswelle mit Passfeder 5 x 5 x 20

Option:
Shaft with key 5 x 5 x 20

**Permanenterregte Gleichstrommotoren
mit Hohlwellen-Schneckengetriebe**
**D. C. Permanent Magnet Motors
with Hollow Shaft Worm Gear Unit**
**EPG
Typ 13
13 Nm**

i	5:1	7:1	10:1	12:1	15:1	18:1	24:1	30:1	38:1	56:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	220	220	170	170	170	120	120	120	120	120
n_2 [min ⁻¹]	600	429	300	250	200	167	125	100	79	54
M_2 [Nm]	2,7	3,7	3,9	4,5	5,4	4,3	5,5	6,4	7,5	7,5
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	170	170	170	120	120	120	80	80	80	80
n_2 [min ⁻¹]	400	286	200	167	133	111	83	67	53	36
M_2 [Nm]	3,2	4,3	5,8	4,8	5,7	6,4	5,5	6,4	7,5	7,5

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I_{max} (180 V) [A]
EPG 123	120	0,90	6,0
EPG 133	170	1,20	8,0
EPG 213	220	1,70	9,0

Angaben für 24 V siehe Seite 22/23.

Standardausführung:

mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogeber, Analog-Tachogeber.

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I_{max} (180 V) [A]
EPG 122	80	0,65	4,5
EPG 132	120	0,90	6,0
EPG 212	170	1,40	7,5

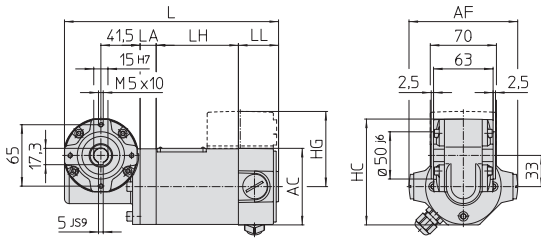
For data for 24 V refer to page 22/23.

Standard version:

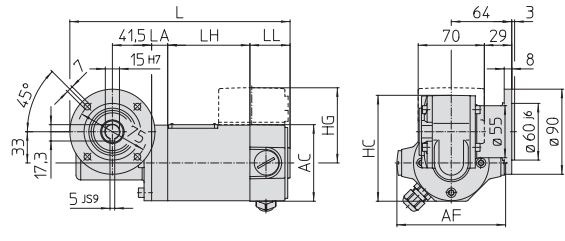
with flying leads 350 mm long.

Options:

with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

Getriebe Typ GB 130, GBF 130 / Gear unit type GB 130, GBF 130


▲ GB 130



▲ GBF 130

Baugröße Frame size	GB 130								GBF 130							
	AC	AF	HC	HG	L	LA	LH	LL	AC	AF	HC	HG	L	LA	LH	LL
EPG 12	81	115	112	79,5	226,5	17	87	42,5	81	115	112	79,5	233	17	87	42,5
EPG 13	81	115	112	79,5	246,5	17	107	42,5	81	115	112	79,5	253	17	107	42,5
EPG 21	92	105	117,5	86	246	19	95	52	92	105	117,5	86	252,5	19	95	52

Sonderausführung:

Flanschanordnung links (GBF 130)

Option:

Flange on other side (GBF 130)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
i = Übersetzung, I = Ankerstrom, I_{max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
i = Ratio, I = Rated Current, I_{max} = max. Current, FF = Form Factor

EPG
Typ 14
25 Nm
Permanentterregte Gleichstrommotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe
D. C. Permanent Magnet Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit

i	6,75:1	8:1	10:1	12:1	15:1	20:1	25:1	30:1	40:1	50:1	60:1	70:1	80:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$													
P [W]	350	220	220	220	220	170	170	170	120	120	120	120	120
n_2 [min^{-1}]	444	375	300	250	200	150	120	100	75	60	50	43	38
M_2 [Nm]	5,6	4,1	5,0	5,9	6,9	6,6	8,1	9,1	7,9	7,6	7,8	8,3	8,9
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$													
P [W]	250	250	250	170	170	170	120	120	120	80	80	80	80
n_2 [min^{-1}]	296	250	200	167	133	100	80	67	50	40	33	29	25
M_2 [Nm]	6,0	7,1	8,6	6,8	8,0	9,9	8,6	9,6	11,9	7,6	7,8	8,3	8,9

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max} (180 V) [A]
EPG 123	120	0,90	6,0
EPG 133	170	1,20	8,0
EPG 213	220	1,70	9,0
EPG 233	350	2,50	14,0

Angaben für 24 V siehe Seite 22/23.

Standardausführung:

mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogeber, Analog-Tachogeber.

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max} (180 V) [A]
EPG 122	80	0,65	4,5
EPG 132	120	0,90	6,0
EPG 212	170	1,40	7,5
EPG 232	250	1,90	10,0

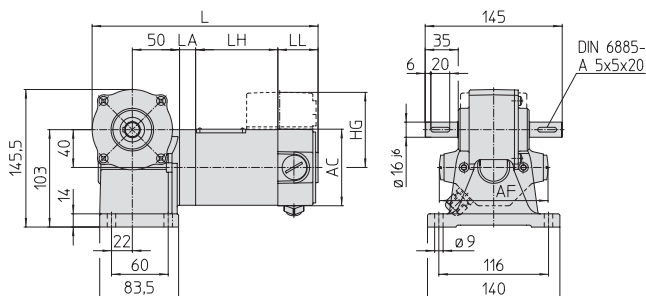
For data for 24 V refer to page 22/23.

Standard version:

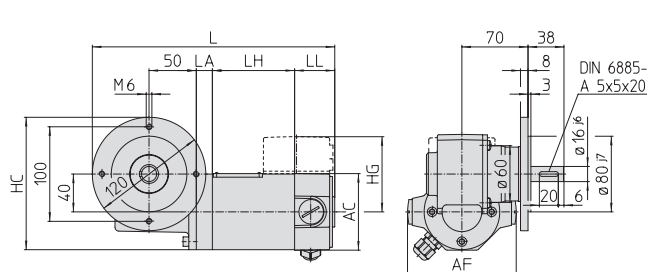
with flying leads 350 mm long.

Options:

with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

Getriebe Typ GS 140 Fußausführung /
Gear unit type GS 140 Foot mounting


▲ GS 140

Getriebe Typ GF 140 Flanschausführung /
Gear unit type GF 140 Flange mounting


▲ GF 140

GS 140								GF 140							
Baugröße Frame size	AC	AF	HG	L	LA	LH	LL	AC	AF	HC	HG	L	LA	LH	LL
EPG 12	81	115	79,5	239	17	87	42,5	81	115	140	79,5	256,5	17	87	42,5
EPG 13	81	115	79,5	259	17	107	42,5	81	115	140	79,5	276,5	17	107	42,5
EPG 21	92	105	86	258,5	19	95	52	92	105	145	86	276	19	95	52
EPG 23	92	105	86	288,5	19	125	52	92	105	145	86	306	19	125	52

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts (GS 140)

Flanschanordnung links (GF 140)

Options:

Single sided output shaft left or right (GS 140)

Flange on other side (GF 140)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung, I = Ankerstrom, I_{max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, i = Ratio, I = Rated Current, I_{max} = max. Current, FF = Form Factor

Permanenterregte Gleichstrommotoren mit Hohlwellen-Schneckengetriebe

D. C. Permanent Magnet Motors with Hollow Shaft Worm Gear Unit

EPG
Typ 14
25 Nm

i		10:1	12:1	15:1	20:1	25:1	30:1	40:1	50:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$									
P	[W]	220	220	220	170	170	170	120	120
n_2	$[\text{min}^{-1}]$	300	250	200	150	120	100	75	60
M_2	[Nm]	5,0	5,9	6,9	6,6	8,1	9,1	7,9	7,6
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$									
P	[W]	250	170	170	170	120	120	120	80
n_2	$[\text{min}^{-1}]$	200	167	133	100	80	67	50	40
M_2	[Nm]	8,6	6,8	8,0	9,9	8,6	9,6	11,9	7,6

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max.} (180 V) [A]
EPG 123	120	0,90	6,0
EPG 133	170	1,20	8,0
EPG 213	220	1,70	9,0
EPG 233	350	2,50	14,0

Angaben für 24 V siehe Seite 22/23.

Standardausführung:

mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogeber, Analog-Tachogeber.

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Type Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max} (180 V) [A]
EPG 122	80	0,65	4,5
EPG 132	120	0,90	6,0
EPG 212	170	1,40	7,5
EPG 232	250	1,90	10,0

For data for 24 V refer to page 22/23.

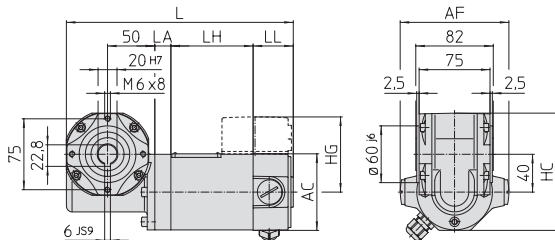
Standard version:

with flying leads 350 mm long.

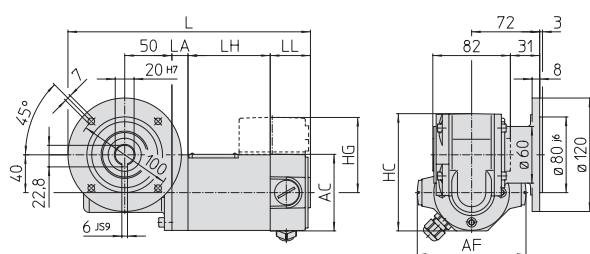
Options:

with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

Getriebe Typ GB 140, GBF 140 / Gear unit type GB 140, GBF 140



▲ GB 140



▲ GBF 140

GB 140									GBF 140							
Baugröße Frame size	AC	AF	HC	HG	L	LA	LH	LL	AC	AF	HC	HG	L	LA	LH	LL
EPG 12	81	115	124	79,5	240	17	87	42,5	81	115	124	79,5	256,5	17	87	42,5
EPG 13	81	115	124	79,5	260	17	107	42,5	81	115	124	79,5	276,5	17	107	42,5
EPG 21	92	105	129,5	86	259,5	19	95	52	92	105	129,5	86	276	19	95	52
EPG 23	92	105	129,5	86	289,5	19	125	52	92	105	129,5	86	306	19	125	52

Sonderausführung:

Flanschanordnung links (GBF 140)

Option:

Flange on other side (GBF 140)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung, I = Ankerstrom, I_{\max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, i = Ratio, I = Rated Current, I_{\max} = max. Current, FF = Form Factor

EPG
Typ 23
15 Nm

**Permanenterregte Gleichstrommotoren
mit Zweifach-Schneckengetriebe**

**D. C. Permanent Magnet Motors
with Double Reduction Worm Gear Unit**

i	25:1	35:1	50:1	60:1	75:1	90:1	120:1	150:1	180:1	240:1	288:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	170	170	170	120	120	120	90	90	90	55	55
n_2 [min^{-1}]	120	86	60	50	40	33	25	20	17	12,5	10,4
M_2 [Nm]	8,3	11,2	15,2	12,6	14,6	16,5	16,2	16,0	15,0	15,0	15,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	120	120	120	80	80	80	60	60	40	40	40
n_2 [min^{-1}]	80	57	40	33	27	22	17	13	11	8,3	6,9
M_2 [Nm]	8,7	11,8	16,0	12,6	14,6	16,5	16,2	16,0	15,1	15,0	15,0
i^*	360:1	432:1	576:1	720:1	960:1	1216:1	2128:1	3080:1	4200:1		

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I_{max} (180 V) [A]
EPG 023	55	0,58	3,0
EPG 043	90	0,80	4,0
EPG 123	120	0,90	6,0
EPG 133	170	1,20	8,0

Angaben für 24 V siehe Seite 22.

Standardausführung:
mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:
mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogebler, Analog-Tachogebler.

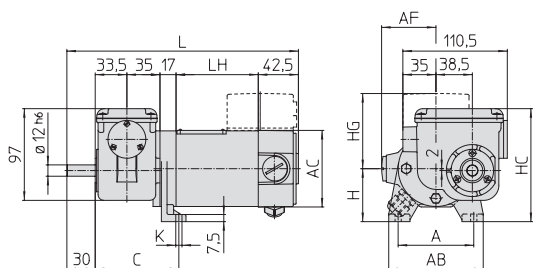
Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I_{max} (180 V) [A]
EPG 022	40	0,45	2,2
EPG 042	60	0,62	3,0
EPG 122	80	0,65	4,5
EPG 132	120	0,90	6,0

For data for 24 V refer to page 22.

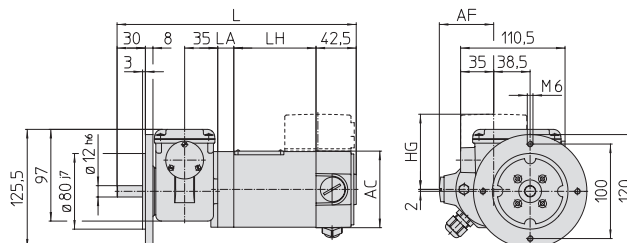
Standard version:
with flying leads 350 mm long.
Options:
with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

**Getriebe Typ G 23 Fußausführung /
Gear unit type G 23 Foot mounting**



▲ G 23

**Getriebe Typ GF 23 Flanschausführung /
Gear unit type GF 23 Flange mounting**



▲ GF 23

G 23												GF 23					
Baugröße Frame size	A	AB	AC	AF	C	H	HC	HG	K	L	LH	AC	AF	HG	L	LA	LH
EPG 02												66	49,5	72	230	14	67
EPG 04												66	49,5	72	260	14	97
EPG 12	80	100	81	57,5	88,5	56	119,5	79,5	6,6	245	87	81	57,5	79,5	253	17	87
EPG 13	80	100	81	57,5	88,5	56	119,5	79,5	6,6	265	107	81	57,5	79,5	273	17	107

Sonderausführung:
Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 20

Option:
Shaft with key 4 x 4 x 20

Permanenterregte Gleichstrommotoren mit Zweifach-Schneckengetriebe

D. C. Permanent Magnet Motors with Double Reduction Worm Gear Unit

EPG
Typ 24
30 Nm

i	50:1	70:1	100:1	120:1	150:1	180:1	240:1	300:1	380:1	500:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	170	170	170	120	120	120	90	90	55	55
n_2 [min^{-1}]	60	43	30	25	20	17	12,5	10,0	7,9	6,0
M_2 [Nm]	15,2	20,5	28,1	22,9	26,9	30,0	29,6	30,0	24,6	30,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	120	120	120	120	80	80	60	60	40	40
n_2 [min^{-1}]	40	29	20	17	13	11	8,3	6,7	5,3	4,0
M_2 [Nm]	16,0	21,7	29,8	30,0	26,9	30,0	29,6	30,0	26,9	30,0
i^*	600:1	750:1	900:1	1140:1	1500:1	2250:1	3500:1	4200:1	6000:1	

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min^{-1}

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	$I_{\text{max.}}$ (180 V) [A]
EPG 023	55	0,58	3,0
EPG 043	90	0,80	4,0
EPG 123	120	0,90	6,0
EPG 133	170	1,20	8,0

Angaben für 24 V siehe Seite 22.

Standardausführung:

mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogebber, Analog-Tachogebber.

Motordrehzahl / Speed 2000 min^{-1}

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	$I_{\text{max.}}$ (180 V) [A]
EPG 022	40	0,45	2,2
EPG 042	60	0,62	3,0
EPG 122	80	0,65	4,5
EPG 132	120	0,90	6,0

For data for 24 V refer to page 22.

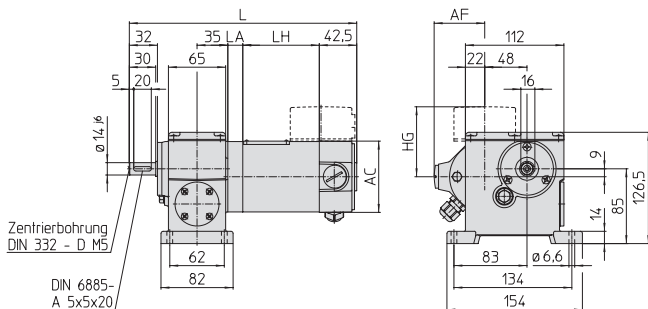
Standard version:

with flying leads 350 mm long.

Options:

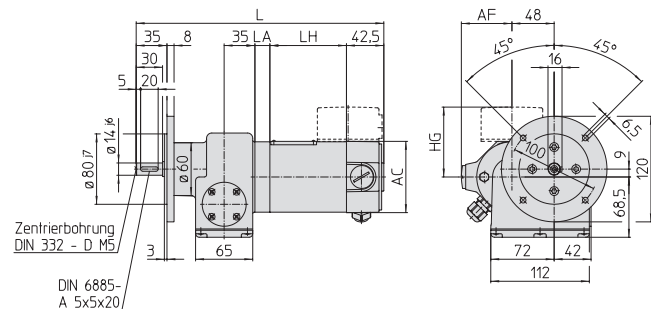
with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

Getriebe Typ G 24 Fußausführung / Gear unit type G 24 Foot mounting



▲ G 24

Getriebe Typ GF 24 Flanschausführung / Gear unit type GF 24 Flange mounting



▲ GF 24

Baugröße Frame size	G 24						GF 24					
	AC	AF	HG	L	LA	LH	AC	AF	HG	L	LA	LH
EPG 02	66	49,5	72	235,5	14	67	66	49,5	72	258,5	14	67
EPG 04	66	49,5	72	265,5	14	97	66	49,5	72	288,5	14	97
EPG 12	81	57,5	79,5	258,5	17	87	81	57,5	79,5	281,5	17	87
EPG 13	81	57,5	79,5	278,5	17	107	81	57,5	79,5	301,5	17	107

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe, I = Ankerstrom, I_{max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor, i = Übersetzung, i^* = Weitere lieferbare Übersetzungen

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, I = Rated Current, I_{max} = max. Current, FF = Form Factor, i = Ratio, i^* = Additional Ratios

EPG
Typ 30
30 Nm

**Permanentterregte Gleichstrommotoren
mit Stirnradgetriebe**

**D. C. Permanent Magnet Motors
with Spur Gear Unit**

i	4:1	6:1	9:1	10,5:1	14:1	15:1	17:1	18,5:1	20,5:1	22,5:1	24,5:1	27:1	29:1	34:1	38:1	46:1	51:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$																	
P [W]	350	350	350	350	350	350	350	350	350	350	350	350	220	170	170	170	170
n_2 [min ⁻¹]	741	508	341	288	213	199	178	160	146	134	122	110	104	87	79	65	59
M_2 [Nm]	4,2	6,0	9,0	10,7	14,5	15,5	17,3	19,2	21,0	23,0	25,2	27,9	18,6	17,2	19,0	23,1	25,5
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$																	
P [W]	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	250	170	170	120	120	120	120
n_2 [min ⁻¹]	494	339	227	192	142	132	118	107	98	89	81	74	69	58	52	43	39
M_2 [Nm]	4,4	6,5	9,7	11,4	15,5	16,6	18,6	20,5	22,5	24,6	27,0	20,3	21,6	18,2	20,1	24,4	27,0

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I_{\max} (180 V) [A]
EPG 133	170	1,20	8,0
EPG 213	220	1,70	9,0
EPG 233	350	2,50	14,0

Angaben für 24 V siehe Seite 22/23.

Standardausführung:

mit Anschlussslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogebler, Analog-Tachogebler.

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I_{\max} (180 V) [A]
EPG 132	120	0,90	6,0
EPG 212	170	1,40	7,5
EPG 232	250	1,90	10,0

For data for 24 V refer to page 22/23.

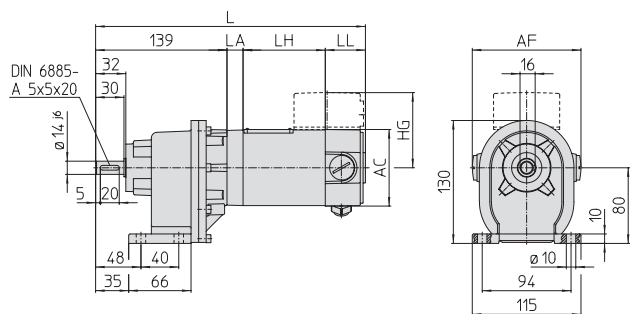
Standard version:

with flying leads 350 mm long.

Options:

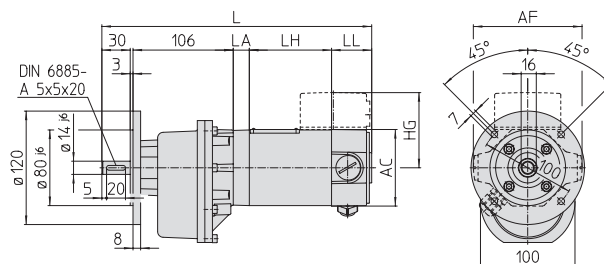
with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

**Getriebe Typ S 30 Fußausführung /
Gear unit type S 30 Foot mounting**



▲ S 30

**Getriebe Typ SF 30 Flanschausführung /
Gear unit type SF 30 Flange mounting**



▲ SF 30

Baugröße Frame size	AC	AF	HG	L	LA	LH	LL
EPG 13	81	115	79,5	305,5	17	107	42,5
EPG 21	92	105	86	305	19	95	52
EPG 23	92	105	86	335	19	125	52

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
I = Ankerstrom, I_{\max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, I = Rated Current,
 I_{\max} = max. Current, FF = Form Factor, i = Ratio

Permanenterregte Gleichstrommotoren

D. C. Permanent Magnet Motors

EPG

mit Flachgetriebe mit Hohlwelle

with Flat Gear Unit with Hollow Shaft

Typ 30
30 Nm

i	7,3:1	10,6:1	14,9:1	15,8:1	20,0:1	22,1:1	26,5:1	32,3:1	38,7:1	45,4:1	48,0:1	54,3:1	60,8:1	72,7:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$														
P [W]	350	350	350	350	350	350	350	220	220	220	220	170	170	170
n_2 [min^{-1}]	411	283	201	190	150	136	113	93	78	66	63	55	49	41
M_2 [Nm]	7,5	10,9	15,3	16,2	20,5	22,7	27,2	20,8	24,9	29,3	30,9	27,0	30,3	30,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$														
P [W]	250	250	250	250	250	250	250	170	170	120	120	120	120	120
n_2 [min^{-1}]	274	189	134	127	100	90	75	62	52	44	42	37	33	28
M_2 [Nm]	8,0	11,6	16,4	17,4	22,0	24,3	29,1	24,1	28,9	23,9	25,3	28,6	30,0	30,0

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max.} (180 V) [A]
EPG 133	170	1,20	8,0
EPG 213	220	1,70	9,0
EPG 233	350	2,50	14,0

Angaben für 24 V siehe Seite 22/23.

Standardausführung:

mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogeber, Analog-Tachogeber.

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max.} (180 V) [A]
EPG 132	120	0,90	6,0
EPG 212	170	1,40	7,5
EPG 232	250	1,90	10,0

For data for 24 V refer to page 22/23.

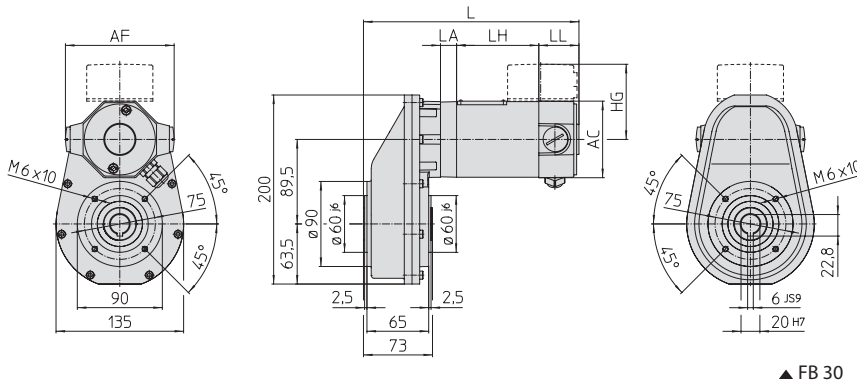
Standard version:

with flying leads 350 mm long.

Options:

with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

Getriebe Typ FB 30 / Gear unit type FB 30



▲ FB 30

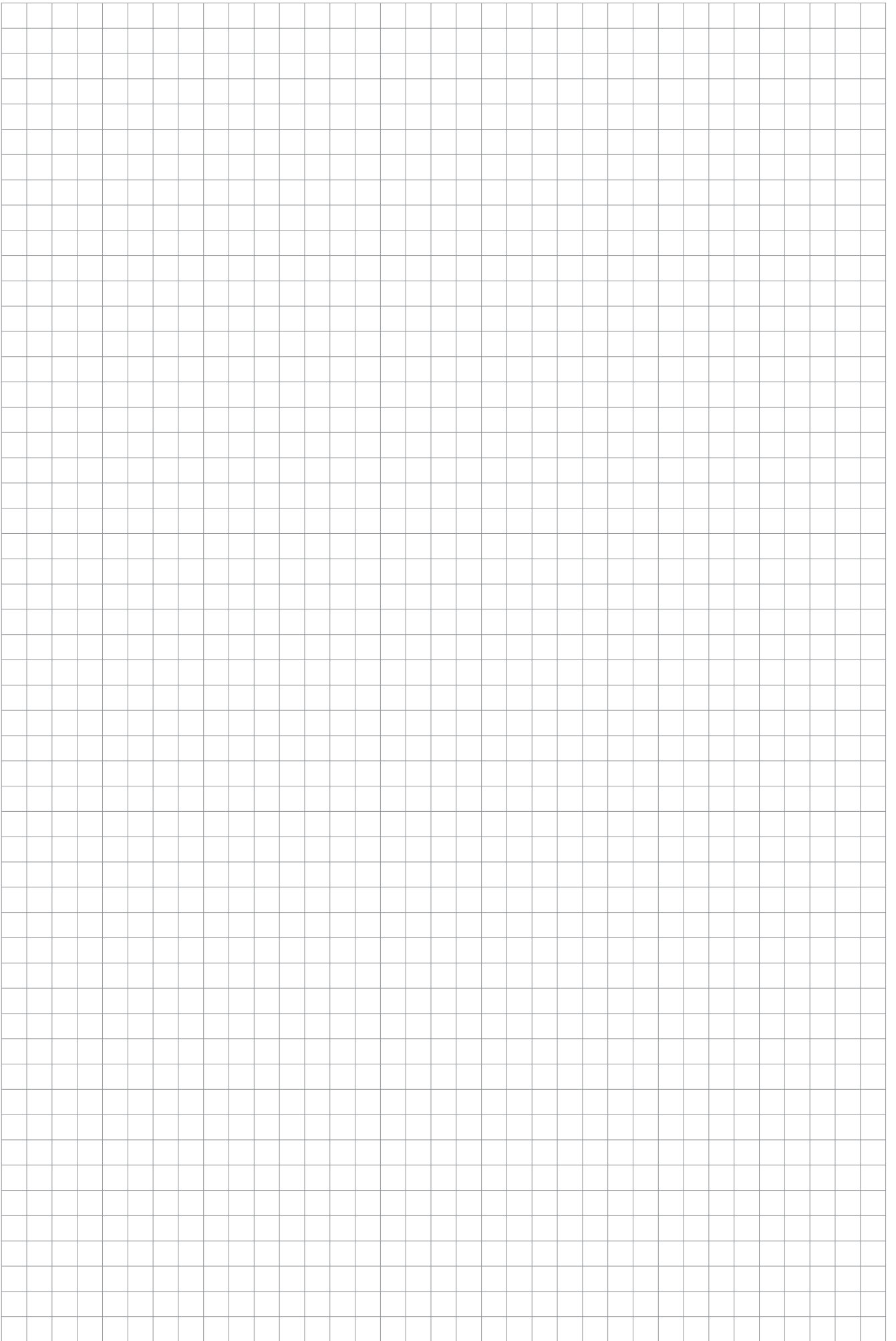
Baugröße Frame size	AC	AF	HG	L	LA	LH	LL
EPG 13	81	115	79,5	248	17	107	42,5
EPG 21	92	105	86	247,5	19	95	52
EPG 23	92	105	86	277,5	19	125	52

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
I = Ankerstrom, I_{\max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, I = Rated Current,
 I_{\max} = max. Current, FF = Form Factor, i = Ratio



**Permanenterregte Gleichstrommotoren
mit Stirnradgetriebe**
**D. C. Permanent Magnet Motors
with Spur Gear Unit**
**EPG
Typ 60
60 Nm**

i	13:1	16,8:1	18,9:1	20,7:1	24,6:1	28,1:1	30,8:1	36,5:1	40,1:1	45,0:1	49,4:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	350	350	350	350	350	350	350	350	350	220	220
n_2 [min ⁻¹]	231	179	159	145	122	107	97	82	75	67	61
M_2 [Nm]	13,3	17,2	19,4	21,2	25,2	28,8	31,6	37,4	41,1	29,0	31,8
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	250	250	250	250	250	250	250	250	170	170	170
n_2 [min ⁻¹]	154	119	106	97	81	71	65	55	50	44	40
M_2 [Nm]	14,3	18,5	20,8	22,7	27,0	30,9	33,8	40,1	29,9	33,6	36,9

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	$I_{\max.}$ (180 V) [A]
EPG 213	220	1,70	9,0
EPG 233	350	2,50	14,0

Angaben für 24 V siehe Seite 23.

Standardausführung:

mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogebber, Analog-Tachogebber.

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	$I_{\max.}$ (180 V) [A]
EPG 212	170	1,40	7,5
EPG 232	250	1,90	10,0

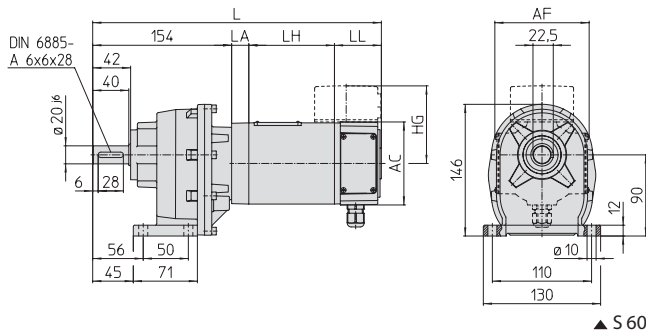
For data for 24 V refer to page 23.

Standard version:

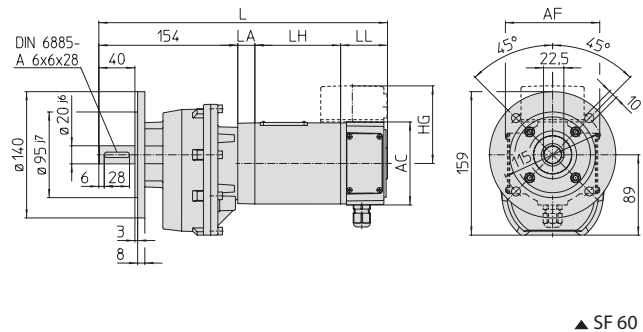
with flying leads 350 mm long.

Options:

with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

**Getriebe Typ S 60 Fußausführung /
Gear unit type S 60 Foot mounting**


▲ S 60

**Getriebe Typ SF 60 Flanschausführung /
Gear unit type SF 60 Flange mounting**


▲ SF 60

Baugröße Frame size	AC	AF	HG	L	LA	LH	LL
EPG 21	92	105	86	320	19	95	52
EPG 23	92	105	86	350	19	125	52

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe, I = Ankerstrom, I_{\max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, I = Rated Current, I_{\max} = max. Current, FF = Form Factor, i = Ratio

D. C. Permanent Magnet Motors with Worm-Spur Gear Unit

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Type Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max.} (180 V) [A]
EPG 122	80	0,65	4,5
EPG 132	120	0,90	6,0

For data for 24 V refer to page 22.

Standard version:

with flying leads 350 mm long.

Options:

with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

**Getriebe Typ ZF 45 Flanschausführung /
Gear unit type ZF 45 Flange mounting**



Options:

Single sided output shaft left or right (Z 45)

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
I = Rated Current, I_{\max} = max. Current, FF = Form Factor, i = Ratio

Permanenterregte Gleichstrommotoren mit Hohlwellen-Schnecken-Stirnradgetriebe

D. C. Permanent Magnet Motors with Hollow Shaft Worm-Spur Gear Unit

EPG
Typ 45
50 Nm

i	25:1	35:1	50:1	60:1	75:1	90:1	120:1	150:1	190:1	250:1	300:1	375:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	170	170	170	170	170	170	170	170	120	120	120	120
n_2 [min^{-1}]	120	86	60	50	40	33	25	20	16	12	10	8
M_2 [Nm]	9,7	13,1	17,9	20,8	24,8	28,2	36,4	42,2	34,8	35,3	36,7	36,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	120	120	120	120	120	120	120	120	120	120	80	80
n_2 [min^{-1}]	80	57	40	33	26	22	16	13	10	8	6,6	5,3
M_2 [Nm]	10,3	13,8	18,9	22,0	26,2	29,9	38,5	44,7	50,0	45,0	36,7	36,0

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I_{max} (180 V) [A]
EPG 123	120	0,90	6,0
EPG 133	170	1,20	8,0

Angaben für 24 V siehe Seite 22.

Standardausführung:

mit Anschlusslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogeber, Analog-Tachogeber.

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I_{max} (180 V) [A]
EPG 122	80	0,65	4,5
EPG 132	120	0,90	6,0

For data for 24 V refer to page 22.

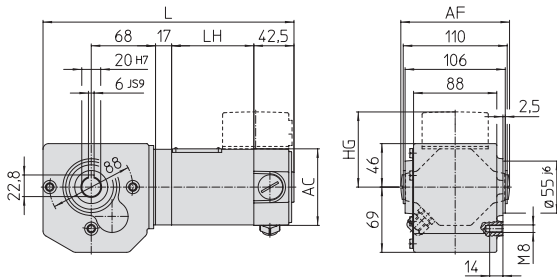
Standard version:

with flying leads 350 mm long.

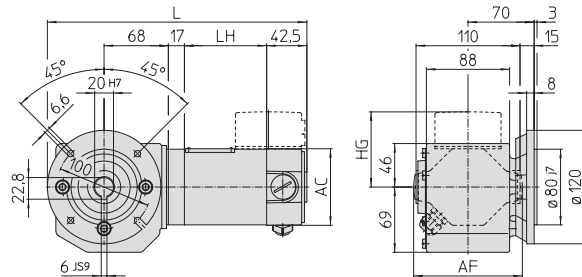
Options:

with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

Getriebe Typ ZB 45, ZBF 45 / Gear unit type ZB 45, ZBF 45



▲ ZB 45



▲ ZBF 45

Baugröße Frame size	ZB 45					ZBF 45				
	AC	AF	HG	L	LH	AC	AF	HG	L	LH
EPG 12	81	115	79,5	265,5	87	81	115	79,5	274,5	87
EPG 13	81	115	79,5	285,5	107	81	115	79,5	294,5	107

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
I = Ankerstrom, I_{max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
I = Rated Current, I_{max} = max. Current, FF = Form Factor, i = Ratio

Permanenterregte Gleichstrommotoren mit Hohlwellen-Schnecken-Stirnradgetriebe

D. C. Permanent Magnet Motors with Hollow Shaft Worm-Spur Gear Unit

EPG

Typ 48
120 Nm

i		33:1	40:1	50:1	60:1	75:1	100:1	125:1	150:1	200:1	250:1	300:1	350:1	400:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$														
P	[W]	350	350	350	350	350	350	350	350	350	350	220	220	220
n_2	$[\text{min}^{-1}]$	91	75	60	50	40	30	24	20	15	12	10	8,6	7,5
M_2	[Nm]	25,4	30,3	36,8	42,8	51,0	62,4	76,6	86,9	107,0	103,1	65,1	71,1	75,6
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$														
P	[W]	250	250	250	250	250	250	250	250	250	170	170	170	170
n_2	$[\text{min}^{-1}]$	61	50	40	33	27	20	16	13	10	8	6,7	5,7	5,0
M_2	[Nm]	27,2	32,5	39,4	45,8	54,6	66,9	82,1	93,1	114,6	75,1	75,5	82,4	87,7

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max.} (180 V) [A]
EPG 213	220	1,70	9,0
EPG 233	350	2,50	14,0

Angaben für 24 V siehe Seite 23.

Standardausführung:

mit Anschlussslitzen 350 mm lang.

Sonderausführungen:

mit Klemmkasten, Bremse, Digital-Tachogeber, Analog-Tachogeber.

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Typ Type	P (FF 1,1) [W]	I (180 V) [A]	I _{max} (180 V) [A]
EPG 212	170	1,40	7,5
EPG 232	250	1,90	10,0

For data for 24 V refer to page 23.

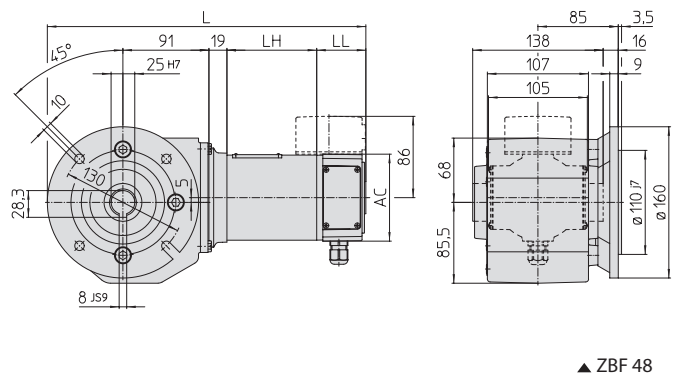
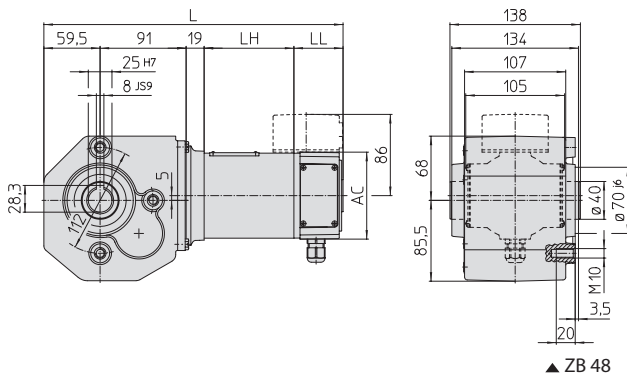
Standard version:

with flying leads 350 mm long.

Options:

with terminal box, brake, digital-tacho, analogue-tacho.

Getriebe Typ ZB 48, ZBF 48 / Gear unit type ZB 48, ZBF 48



ZB 48					ZBF 48			
Baugröße Frame size	AC	L	LH	LL	AC	L	LH	LL
EPG 21	92	316,5	95	52	92	337	95	52
EPG 23	92	346,5	125	52	92	367	125	52

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung, I = Ankerstrom, I_{\max} = max. zul. Ankerstrom, FF = Formfaktor

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear, i = Ratio, I = Rated Current, I_{\max} = max. Current, FF = Form Factor

KGG Gleichstrom-Nebenschlussmotoren

D. C. Shunt Wound Motors

Typ 12
10 Nm

mit Einfach-Schneckengetriebe

with Single Reduction Worm Gear Unit

i	5:1	7:1	10:1	12:1	15:1	18:1	24:1	30:1	38:1	50:1	55:1	75:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	185	150	150	100	100	100	100	100	80	80	80	80
n_2 [min^{-1}]	600	429	300	250	200	167	125	100	79	60	55	40
M_2 [Nm]	2,3	2,5	3,4	2,7	3,2	3,6	4,6	5,3	5,0	5,1	4,9	5,7
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	150	125	125	125	80	80	80	80	80	60	60	60
n_2 [min^{-1}]	400	286	200	167	133	111	83	66	53	40	36	27
M_2 [Nm]	2,8	3,1	4,3	5,0	3,8	4,3	5,5	6,4	7,5	5,7	5,5	6,4

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

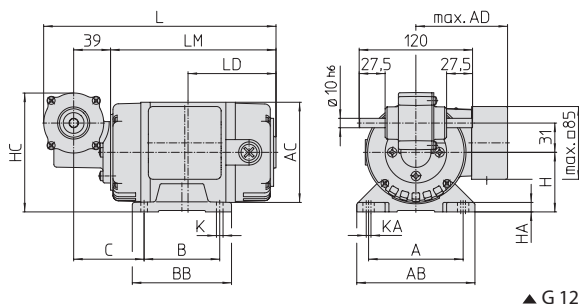
Motordrehzahl / Speed 3000 min^{-1}

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 533	100	KGIG 533	80
KGG 613	150	KGIG 613	110
KGG 623	185	KGIG 623	140

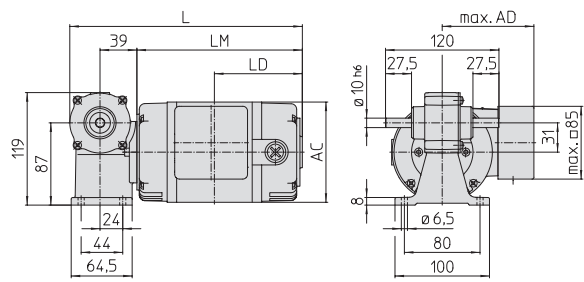
Motordrehzahl / Speed 2000 min^{-1}

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 532	80	KGIG 532	60
KGG 612	125	KGIG 612	90
KGG 622	150	KGIG 622	110

Getriebe Typ G 12, GS 120 Fußausführung / Gear unit type G 12, GS 120 Foot mounting



▲ G 12



▲ GS 120

Baugröße Frame size	A	AB	AC	AD	B	BB	C	H	HA	HC	K	KA	L	LD	LM
KGG 53	90	112	95	91,5	71	90	72	56	8,5	119	6	5	227,5	82,5	156,5
KGG 61/62	100	125	106	99,5	80	105	74,5	63	10	126	7	5	246	93	175

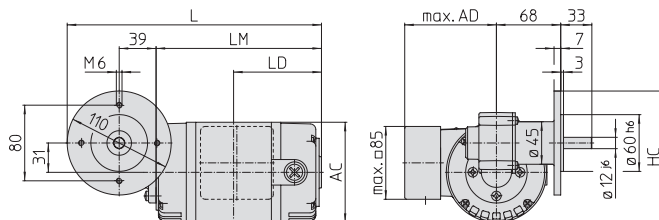
Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts
Abtriebswelle mit Passfeder 3 x 3 x 14

Options:

Single sided output shaft left or right
Shaft with key 3 x 3 x 14

Getriebe Typ GF 12 Flanschausführung / Gear unit type GF 12 Flange mounting



▲ GF 12

Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L	LD	LM
KGG 53	95	91,5	133,5	250,5	82,5	156,5
KGG 61/62	106	99,5	139	269	93	175

Sonderausführungen:

Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 16
Flanschanordnung links
Flanschdurchmesser 80 mm, Welle 10 x 30,
Flanschdurchmesser 80 mm, Welle 12 x 30
siehe Seite 67

Options:

Shaft with key 4 x 4 x 16
Flange on other side
Flange diameter 80 mm, shaft 10 x 30
Flange diameter 80 mm, shaft 12 x 30
see page 67

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung, FF = Formfaktor

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio, FF = Form Factor

**Gleichstrom-Nebenschlussmotoren
mit Hohlwellen-Schneckengetriebe**
**D. C. Shunt Wound Motors
with Hollow Shaft Worm Gear Unit**
**KGG
Typ 12
10 Nm**

i		12:1	15:1	24:1	30:1	38:1	50:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$							
P	[W]	100	100	100	100	80	80
n_2	[min ⁻¹]	250	200	125	100	79	60
M_2	[Nm]	2,7	3,2	4,6	5,3	5,0	5,1
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$							
P	[W]	125	80	80	80	80	60
n_2	[min ⁻¹]	167	133	83	67	53	40
M_2	[Nm]	5,0	3,8	5,5	6,4	7,5	5,7

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

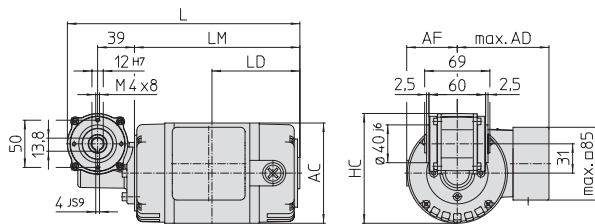
The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 533	100	KGIG 533	80
KGG 613	150	KGIG 613	110
KGG 623	185	KGIG 623	140

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 532	80	KGIG 532	60
KGG 612	125	KGIG 612	90
KGG 622	150	KGIG 622	110

Getriebe Typ GB 12 / Gear unit type GB 12


▲ GB 12

Baugröße Frame size	AC	AD	AF	HC	L	LD	LM
KGG 53	95	91,5	52	110,5	227,5	82,5	156,5
KGG 61/62	106	99,5	53,5	116	246	93	175

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung, FF = Formfaktor

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio, FF = Form Factor

mit Einfach-Schneckengetriebe

with Single Reduction Worm Gear Unit

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 532	80	KGIG 532	60
KGG 612	125	KGIG 612	90
KGG 622	150	KGIG 622	110
		KGOG 622	160

[illegible]

Flange on other side (GF 130)
Flange diameter 80 mm (GF 130)
see page 70

**Gleichstrom-Nebenschlussmotoren
mit Hohlwellen-Schneckengetriebe**
**D. C. Shunt Wound Motors
with Hollow Shaft Worm Gear Unit**
**KGG
Typ 13
13 Nm**

i	5:1	7:1	10:1	12:1	15:1	18:1	24:1	30:1	38:1	56:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	185	185	185	185	185	185	150	150	100	100
n_2 [min^{-1}]	600	429	300	250	200	167	125	100	79	54
M_2 [Nm]	2,3	3,1	4,2	4,9	5,8	6,6	6,9	8	6,3	6,2
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	150	150	150	150	150	150	150	150	125	80
n_2 [min^{-1}]	400	286	200	167	133	111	83	67	53	36
M_2 [Nm]	2,8	3,8	5,2	6,0	7,1	8,0	10,3	12	11,8	7,5

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

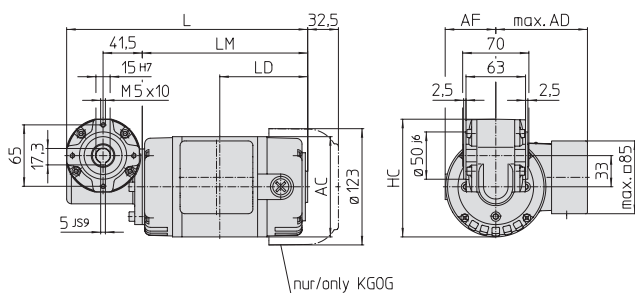
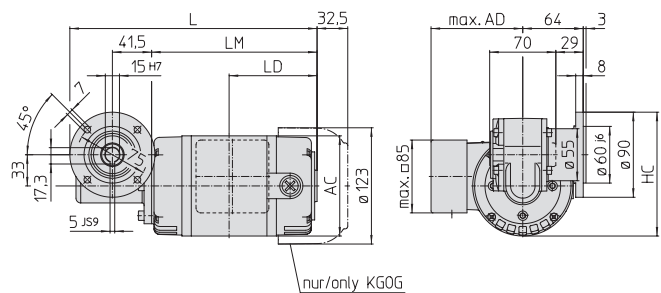
The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 533	100	KGIG 533	80
KGG 613	150	KGIG 613	110
KGG 623	185	KGIG 623	140
		KGOG 623	200

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 532	80	KGIG 532	60
KGG 612	125	KGIG 612	90
KGG 622	150	KGIG 622	110
		KGOG 622	160

Getriebe Typ GB 130, GBF 130 / Gear unit type GB 130, GBF 130

▲ GB 130

▲ GBF 130

Baugröße Frame size	GB 130							GBF 130					
	AC	AD	AF	HC	L	LD	LM	AC	AD	HC	L	LD	LM
KGG 53	95	91,5	52	119	236,5	82,5	156,5	95	91,5	125,5	243	82,5	156,5
KGG 61/62	106	99,5	53,5	124,5	255	93	175	106	99,5	131	261,5	93	175

Sonderausführung:

Flanschanordnung links (GBF 130)

Option:

Flange on other side (GBF 130)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung, FF = Formfaktor

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio, FF = Form Factor

KGG
Typ 14
25 Nm

Gleichstrom-Nebenschlussmotoren
mit Einfach-Schneckengetriebe

D. C. Shunt Wound Motors
with Single Reduction Worm Gear Unit

i	6,75:1	8:1	10:1	12:1	15:1	20:1	25:1	30:1	40:1	50:1	60:1	70:1	80:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$													
P [W]	185	185	185	185	185	185	185	150	150	150	150	150	150
n_2 [min^{-1}]	444	375	300	250	200	150	120	100	75	60	50	43	38
M_2 [Nm]	3,0	3,5	4,2	4,9	5,8	7,2	8,8	8,0	9,9	9,6	9,7	10,4	11,1
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$													
P [W]	150	150	150	150	150	150	150	150	125	125	125	125	125
n_2 [min^{-1}]	296	250	200	167	133	100	80	67	50	40	33	29	25
M_2 [Nm]	3,6	4,2	5,2	6,0	7,1	8,7	10,7	12,0	12,4	11,9	12,2	13,0	13,8

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

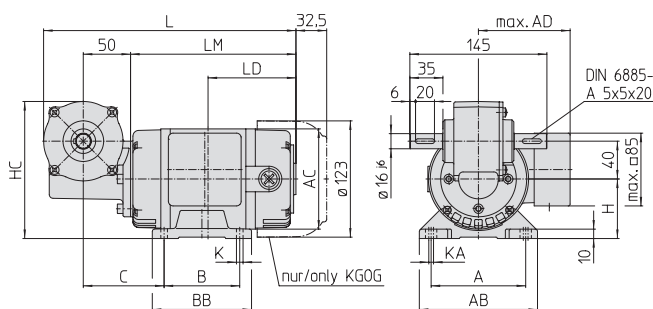
Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 613	150	KGIG 613	110
KGG 623	185	KGIG 623	140
		KGOG 623	200

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

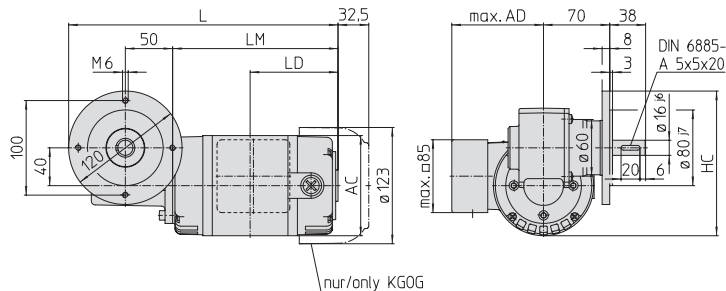
Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 612	125	KGIG 612	90
KGG 622	150	KGIG 622	110
		KGOG 622	160

**Getriebe Typ G 140 Fußausführung /
Gear unit type G 140 Foot mounting**



▲ G 140

**Getriebe Typ GF 140 Flanschausführung /
Gear unit type GF 140 Flange mounting**



▲ GF 140

G 140															GF 140					
Baugröße Frame size	A	AB	AC	AD	B	BB	C	H	HC	K	KA	L	LD	LM	AC	AD	HC	L	LD	LM
KGG 61/62	100	125	106	99,5	80	105	85,5	63	145,5	7	5	267,5	93	175	106	99,5	153	285	93	175

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts (G 140)
Flanschanordnung links (GF 140)

Options:

Single sided output shaft left or right (G 140)
Flange on other side (GF 140)

**Gleichstrom-Nebenschlussmotoren
mit Hohlwellen-Schneckengetriebe**
**D. C. Shunt Wound Motors
with Hollow Shaft Worm Gear Unit**
**KGG
Typ 14
25 Nm**

i		10:1	12:1	15:1	20:1	25:1	30:1	40:1	50:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$									
P	[W]	185	185	185	185	185	185	150	150
n_2	[min ⁻¹]	300	250	200	150	120	100	75	60
M_2	[Nm]	4,2	4,9	5,8	7,2	8,8	9,9	9,9	9,6
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$									
P	[W]	150	150	150	150	150	150	150	150
n_2	[min ⁻¹]	200	167	133	100	80	67	50	40
M_2	[Nm]	5,2	6,0	7,1	8,7	10,7	12,0	14,9	14,3

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

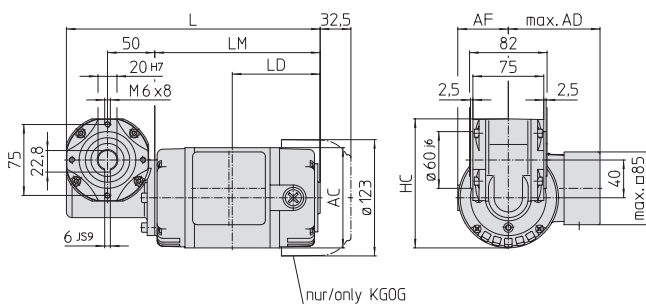
The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

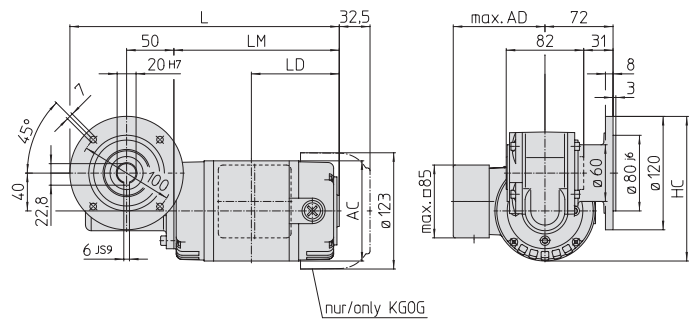
Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 613	150	KGIG 613	110
KGG 623	185	KGIG 623	140
		KGOG 623	200

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 612	125	KGIG 612	90
KGG 622	150	KGIG 622	110
		KGOG 622	160

Getriebe Typ GB 140, GBF 140 / Gear unit type GB 140, GBF 140


▲ GB 140



▲ GBF 140

GB 140								GBF 140					
Baugröße Frame size	AC	AD	AF	HC	L	LD	LM	AC	AD	HC	L	LD	LM
KGG 61/62	106	99,5	53,5	136,5	268,5	93	175	106	99,5	153	285	93	175

Sonderausführung:

Flanschanordnung links (GBF 140)

Option:

Flange on other side (GBF 140)

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, i = Übersetzung, FF = Formfaktor

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, i = Ratio, FF = Form Factor

KGG
Typ 23
15 Nm

Gleichstrom-Nebenschlussmotoren
mit Zweifach-Schneckengetriebe

D. C. Shunt Wound Motors
with Double Reduction Worm Gear Unit

i	25:1	35:1	50:1	60:1	75:1	90:1	120:1	150:1	180:1	240:1	288:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	150	150	150	150	100	100	100	80	80	80	80
$n_2 [\text{min}^{-1}]$	120	86	60	50	40	33	25	20	17	13	10
$M_2 [\text{Nm}]$	7,3	9,9	13,4	15,8	12,2	13,8	16,0	16,0	15,0	15,0	15,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$											
P [W]	150	150	125	125	80	80	60	60	60	60	60
$n_2 [\text{min}^{-1}]$	80	57	40	33	27	22	17	13	11	8	7
$M_2 [\text{Nm}]$	10,9	14,8	16,7	16,0	14,6	16,5	16,2	16,0	15,0	15,0	15,0
i^*	360:1	432:1	576:1	720:1	960:1	1216:1	2128:1	3080:1	4200:1		

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values for continuous operation, see page 12.

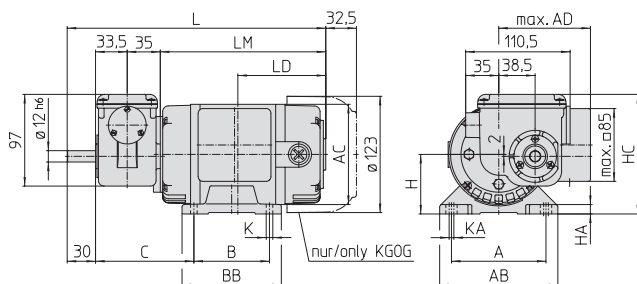
Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ	P (FF 1,1) [W]	Typ	P (FF 1,1) [W]
KGG 533	100	KGIG 533	80
KGG 613	150	KGIG 613	110
KGG 623	185	KGIG 623	140
		KGOG 623	200

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

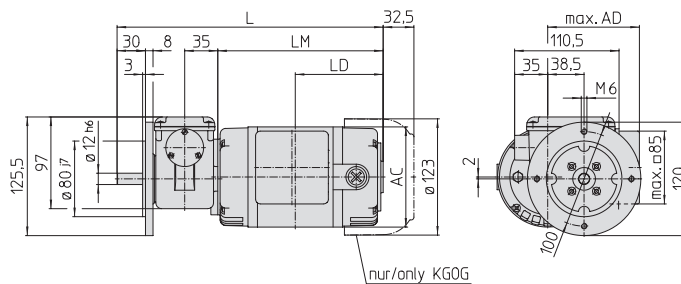
Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ	P (FF 1,1) [W]	Typ	P (FF 1,1) [W]
KGG 532	80	KGIG 532	60
KGG 612	125	KGIG 612	90
KGG 622	150	KGIG 622	110
		KGOG 622	160

Getriebe Typ G 23 Fußausführung /
Gear unit type G 23 Foot mounting



▲ G 23

Getriebe Typ GF 23 Flanschausführung /
Gear unit type GF 23 Flange mounting



▲ GF 23

G 23																GF 23				
Baugröße Frame size	A	AB	AC	AD	B	BB	C	H	HA	HC	K	KA	L	LD	LM	AC	AD	L	LD	LM
KGG 53	90	112	95	91,5	71	90	101,5	56	8,5	119,5	6	5	255	82,5	156,5	95	91,5	263	82,5	156,5
KGG 61/62	100	125	106	99,5	80	105	104	63	10	126,5	7	5	273,5	93	175	106	99,5	281,5	93	175

Sonderausführung:
Abtriebswelle mit Passfeder 4 x 4 x 20

Option:
Shaft with key 4 x 4 x 20

Gleichstrom-Nebenschlussmotoren mit Zweifach-Schneckengetriebe

D. C. Shunt Wound Motors with Double Reduction Worm Gear Unit

KGG
Typ 24
30 Nm

i	50:1	70:1	100:1	120:1	150:1	180:1	240:1	300:1	380:1	500:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	185	185	150	150	150	100	100	100	80	80
n_2 [min^{-1}]	60	43	30	25	20	17	13	10	8	6
M_2 [Nm]	16,5	22,3	24,8	28,7	30,0	25,8	30,0	30,0	30,0	30,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$										
P [W]	150	150	125	125	80	80	60	60	60	60
n_2 [min^{-1}]	40	29	20	17	13	11	8	7	5	4
M_2 [Nm]	20,1	27,1	31,0	30,0	26,9	30,9	29,6	30,0	30,0	30,0
i^*	600:1	750:1	900:1	1140:1	1500:1	2250:1	3500:1	4200:1	6000:1	

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

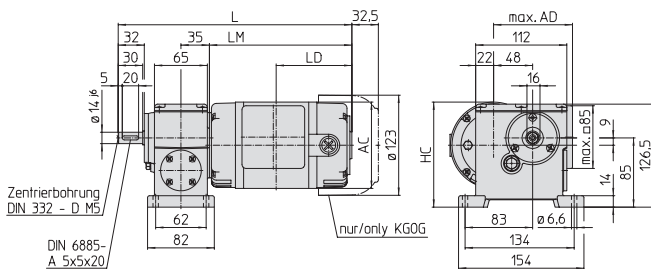
Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 533	100	KGIG 533	80
KGG 613	150	KGIG 613	110
KGG 623	185	KGIG 623	140
		KGOG 623	200

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

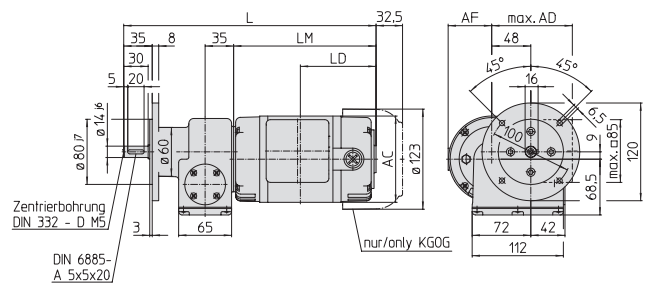
Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 532	80	KGIG 532	60
KGG 612	125	KGIG 612	90
KGG 622	150	KGIG 622	110
		KGOG 622	160

Getriebe Typ G 24 Fußausführung / Gear unit type G 24 Foot mounting



▲ G 24

Getriebe Typ GF 24 Flanschausführung / Gear unit type GF 24 Flange mounting



▲ GF 24

Baugröße Frame size	G 24						GF 24					
	AC	AD	HC	L	LD	LM	AC	AD	AF	L	LD	LM
KGG 53	95	91,5	123,5	268,5	82,5	156,5	95	91,5	52	291,5	82,5	156,5
KGG 61/62	106	99,5	129	287	93	175	106	99,5	53,5	310	93	175

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe, M_2 = Drehmoment Getriebe,
FF = Formfaktor, i = Übersetzung, i^* = Weitere lieferbare Übersetzungen

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear, M_2 = Torque gear,
FF = Form Factor, i = Ratio, i^* = Additional Ratios

KG
Typ 30
30 Nm

**Gleichstrom-Nebenschlussmotoren
mit Stirnradgetriebe**

**D. C. Shunt Wound Motors
with Spur Gear Unit**

i	4:1	6:1	9:1	10,5:1	14:1	15:1	17:1	18,5:1	20,5:1	22,5:1	24,5:1	27:1	29:1	34:1	38:1	46:1	51:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$																	
P [W]	185	185	185	185	185	185	185	185	185	185	185	185	185	185	185	150	150
$n_2 [\text{min}^{-1}]$	741	508	341	288	213	199	178	160	146	134	122	110	104	87	79	65	59
$M_2 [\text{Nm}]$	2,2	3,2	4,8	5,6	7,6	8,2	9,2	10,1	11,1	12,1	13,3	14,7	15,7	18,7	20,7	20,3	22,5
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$																	
P [W]	150	150	150	150	150	150	150	150	150	150	150	150	150	150	150	125	125
$n_2 [\text{min}^{-1}]$	494	339	227	192	142	132	118	107	98	89	81	74	69	58	52	43	39
$M_2 [\text{Nm}]$	2,7	3,9	5,8	6,9	9,3	10,0	11,1	12,3	13,5	14,8	16,2	17,9	19,0	22,8	25,2	25,4	28,1

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

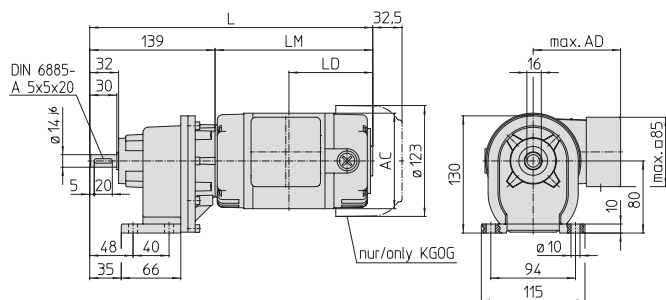
Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KG 613	150	KGIG 613	110
KG 623	185	KGIG 623	140
		KGOG 623	200

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

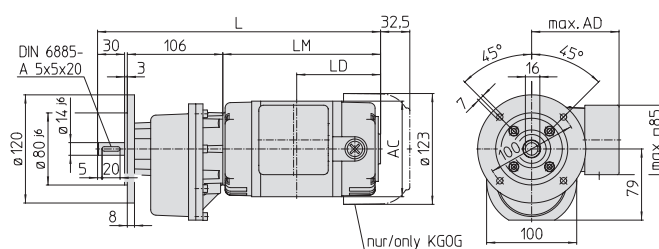
Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KG 612	125	KGIG 612	90
KG 622	150	KGIG 622	110
		KGOG 622	160

**Getriebe Typ S 30 Fußausführung /
Gear unit type S 30 Foot mounting**



▲ S 30

**Getriebe Typ SF 30 Flanschausführung /
Gear unit type SF 30 Flange mounting**



▲ SF 30

Baugröße Frame size	AC	AD	L	LD	LM
KG 61/62	106	99,5	314	93	175

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, FF = Formfaktor, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, FF = Form Factor, i = Ratio

Gleichstrom-Nebenschlussmotoren

D. C. Shunt Wound Motors

KGG

mit Flachgetriebe mit Hohlwelle

with Flat Gear Unit with Hollow Shaft

Typ 30
30 Nm

i	7,3:1	10,6:1	14,9:1	15,8:1	20,0:1	22,1:1	26,5:1	32,3:1	38,7:1	45,4:1	48,0:1	54,3:1	60,8:1	72,7:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$														
P [W]	185	185	185	185	185	185	185	185	185	185	185	185	150	150
n_2 [min ⁻¹]	411	283	201	190	150	136	113	93	78	66	63	55	49	41
M_2 [Nm]	4,0	5,7	8,1	8,6	10,8	12,0	14,4	17,5	21,0	24,6	26,0	29,4	26,7	30,0
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$														
P [W]	150	150	150	150	150	150	150	150	150	150	125	125	125	125
n_2 [min ⁻¹]	274	189	134	127	100	90	75	62	52	44	42	37	33	28
M_2 [Nm]	4,8	7,0	9,8	10,4	13,2	14,6	17,5	21,3	25,5	29,9	26,4	29,8	30,0	30,0

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

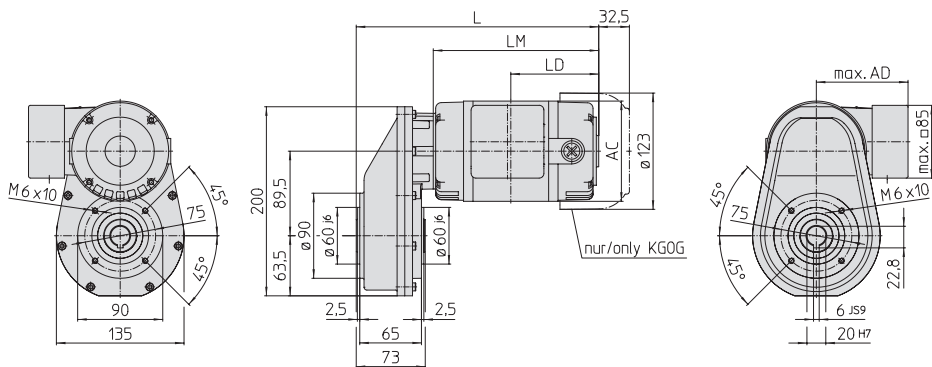
Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 613	150	KGIG 613	110
KGG 623	185	KGIG 623	140
		KGOG 623	200

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGG 612	125	KGIG 612	90
KGG 622	150	KGIG 622	110
		KGOG 622	160

Getriebe Typ FB 30 / Gear unit type FB 30



▲ FB 30

Baugröße Frame size	AC	AD	L	LD	LM
KGG 61/62	106	99,5	256,5	93	175

Erläuterung:

P = Leistung, n_1 = Drehzahl Motor, n_2 = Drehzahl Getriebe,
 M_2 = Drehmoment Getriebe, FF = Formfaktor, i = Übersetzung

Explanation:

P = Power, n_1 = Speed motor, n_2 = Speed gear,
 M_2 = Torque gear, FF = Form Factor, i = Ratio

KGK
Typ 45
50 Nm

Gleichstrom-Nebenschlussmotoren
mit Schnecken-Stirnradgetriebe

D. C. Shunt Wound Motors
with Worm-Spur Gear Unit

i	25:1	35:1	50:1	60:1	75:1	90:1	120:1	150:1	190:1	250:1	300:1	375:1
$n_1 = 3000 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	185	185	185	185	185	185	185	150	150	100	100	100
n_2 [min^{-1}]	120	86	60	50	40	33	25	20	16	12	10	8
M_2 [Nm]	10,6	14,2	19,4	22,6	26,9	30,7	39,6	37,2	43,5	29,4	30,6	33,4
$n_1 = 2000 \text{ min}^{-1}$												
P [W]	150	150	150	150	150	150	150	125	125	125	80	80
n_2 [min^{-1}]	80	57	40	33	27	22	17	13	11	8	7	5
M_2 [Nm]	12,9	17,3	23,6	27,5	32,8	37,4	46,0	46,6	50,0	45,0	36,7	36,0

Die Motorleistungen sind empfohlene Werte
für Dauerbetrieb, siehe Seite 12.

The motor outputs are recommended values
for continuous operation, see page 12.

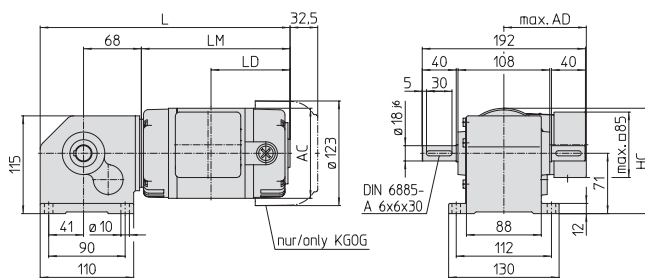
Motordrehzahl / Speed 3000 min⁻¹

Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGK 533	100	KGIG 533	80
KGK 613	150	KGIG 613	110
KGK 623	185	KGIG 623	140
		KGOG 623	200

Motordrehzahl / Speed 2000 min⁻¹

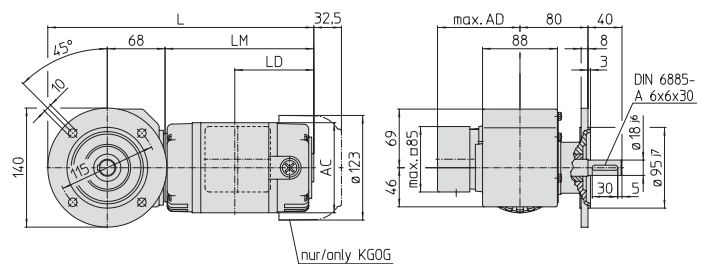
Schutzart/Protection IP 22		Schutzart/Protection IP 44	
Typ Type	P (FF 1,1) [W]	Typ Type	P (FF 1,1) [W]
KGK 532	80	KGIG 532	60
KGK 612	125	KGIG 612	90
KGK 622	150	KGIG 622	110
		KGOG 622	160

**Getriebe Typ Z 45 Fußausführung /
Gear unit type Z 45 Foot mounting**



▲ Z 45

**Getriebe Typ ZF 45 Flanschausführung /
Gear unit type ZF 45 Flange mounting**



▲ ZF 45

Z 45							ZF 45				
Baugröße Frame size	AC	AD	HC	L	LD	LM	AC	AD	L	LD	LM
KGK 53	95	91,5	118,5	275,5	82,5	156,5	95	91,5	294,5	82,5	156,5
KGK 61/62	106	99,5	124	294	93	175	106	99,5	313	93	175

Sonderausführungen:

Abtriebswelle einseitig links oder rechts (Z 45)
ZB 45, ZBF 45 siehe Seite 81

Options:

Single sided output shaft left or right (Z 45)
ZB 45, ZBF 45 see page 81

Regelelektronik für Gleichstrommotoren**EC-Motoren, Nebenschlussmotoren,
Permanenterregte Gleichstrommotoren****Electronic Controller for D. C. Motors****D. C. motors, D. C. Shunt Wound Motors,
D. C. Permanent Magnet Motors****Regelelektronik für EC-Motoren
bis 500 Watt Abgabeleistung**

Für die elektronisch kommutierten Gleichstrommotoren werden elektronische Regelgeräte benötigt. Wir liefern für unsere elektronisch kommutierten Gleichstrommotoren die geeigneten Geräte. Die Beschreibung der WEG-Regelelektroniken und die technischen Daten hierzu finden Sie in separaten Unterlagen.

**Electronic controller for elec. commutated D. C. motors
with outputs up to 500 Watts**

For the electronically commutated D. C. motors you will need electronic controllers and we can supply the appropriate equipment. We have a detailed description of the WEG Electronic-Controllers on a separate technical data sheet.

**Regelelektronik für Gleichstrom-Nebenschlussmotoren
und Permanenterregte Gleichstrommotoren
bis 500 Watt Abgabeleistung**

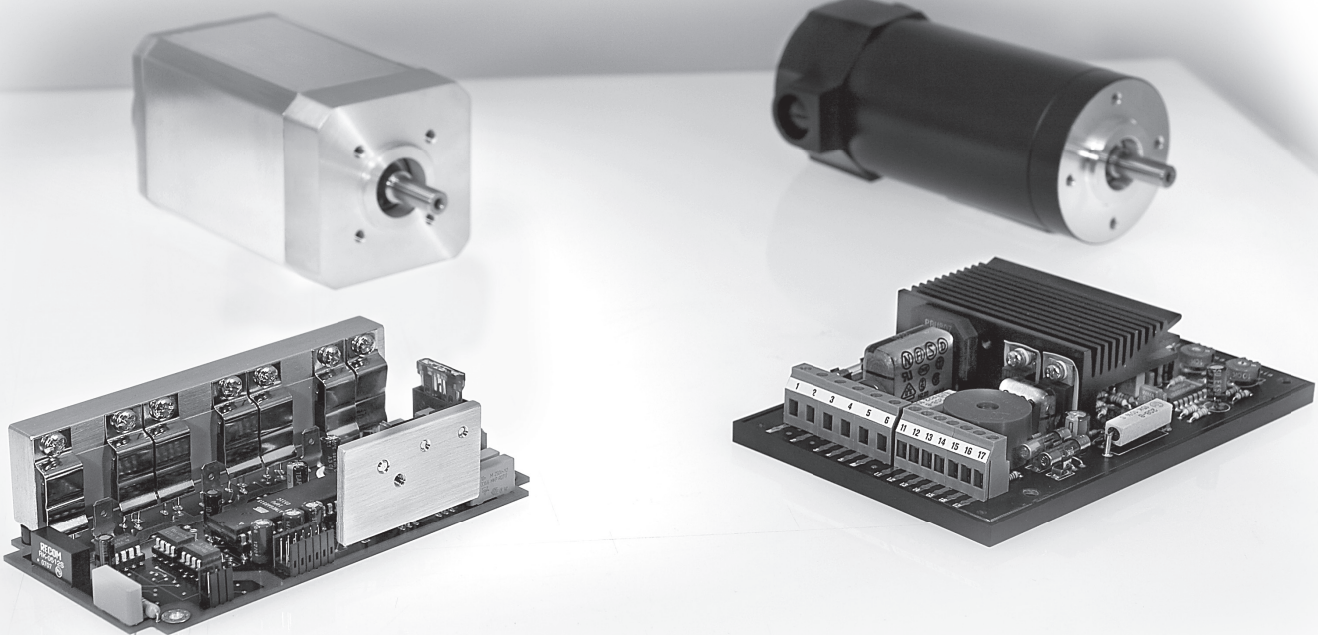
Für unsere Gleichstrom-Nebenschlussmotoren und für unsere Permanenterregten Gleichstrommotoren liefern wir die geeigneten Regelelektroniken. Abhängig von der Motorleistung und von den Antriebsbedingungen stehen mehrere unterschiedliche Geräte zur Verfügung. Bei richtiger Zuordnung von Motor und Regelelektronik können die Antriebsaufgaben optimal gelöst werden. Die Beschreibung der Geräte und die technischen Angaben hierzu finden Sie in separaten Unterlagen.

**Electronic Controller for D. C. Shunt Wound Motors
and D. C. Permanent Magnet Motors
with outputs up to 500 Watts**

We can supply the appropriate electronic controllers for our D. C. Shunt Wound Motors and for our D. C. Permanent Magnet Motors. Dependent on the motor output and the requirements of drive we have several different controllers available. The drive problems can be solved at best when the motor and the electronic controller are matched correctly. We have a detailed description of the controllers on a separate technical data sheet.

Bitte fordern Sie diese Unterlagen an.

Please ask for details.



Tachogeber

Tachogenerators

Bei der Lösung zahlreicher Antriebsprobleme ist es erforderlich, die Motoren mit Tachogebnern auszurüsten. Wir setzen je nach Erfordernis Analogtachos oder Digitaltachos ein. Die Tabelle zeigt die bevorzugten Kombinationen.

For the solution of many drive problems it is necessary to fit a tachogenerator on the motor. As required we either fit analogue or digital tachos. The table shows the preferred combinations.

Motortyp Motor type	Baugröße Frame size	Analog-Tachogeber Analogue tachometer	Digital-Tachogeber Digital tachometer		
			D1	L1	L2
Drehstrommotor Three-phase motor	5 – 8	•	•	•	• ¹⁾
Einphasen-Kondensatormotor Single-phase motor	5 – 8	•	•	• ²⁾	• ²⁾
Elektronisch kommutierter Gleichstrommotor Electronically commutated D. C. motor	5			•	•
Permanentmagnet Gleichstrommotor D. C. Permanent magnet motor	0 – 2	•		•	•

- *Anbau möglich*

¹⁾ *Zweiter Klemmkasten erforderlich*

²⁾ *Grundsätzlich Z-Ausführung (siehe Seite 16)*

- *Fitting is possible*

¹⁾ *second terminal box necessary*

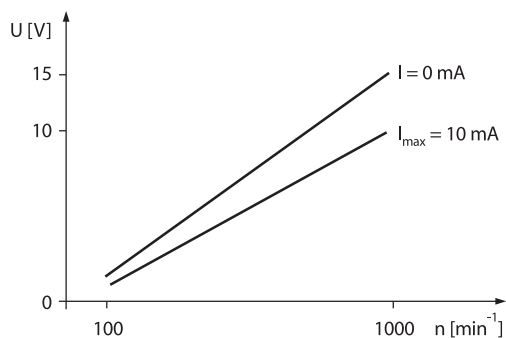
²⁾ *in principle Z-version (see page 16)*

Tachogeber Typ E:

Dieser Analog-Tachogeber ist ein bürstenloser Induktionsgenerator mit DC-Ausgang über Si-Brückengleichrichter. Ausgangssignal 15 V/1000 Umdrehungen. Die Polarität der Ausgangsspannung ist drehrichtungsunabhängig.

Tacho Type E:

This analogue tachogenerator is a brushless induction generator with Si bridge rectifier. The D. C. output signal is 15 V/1000 RPM. The polarity of the output voltage is not determined by the direction of rotation.



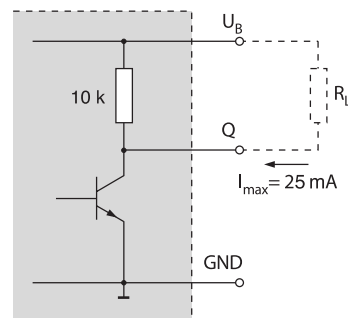
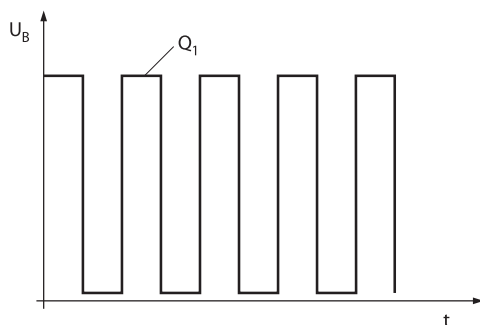
Kennlinie/Characteristic curve

Tachogeber Typ D1:

Digital-Tachogeber mit Hall-Sensor und integrierter Auswerte-Elektronik. Am Ausgang 20 Impulse/Umdrehung, Tastverhältnis 50:50. Spannungsversorgung 5 V DC bis 24 V DC.

Tacho Type D1:

Digital tachogenerator with Hall sensor in integral signal electronics. Output 20 pulses per revolution, mark/space ratio 50:50. Power supply 5 V DC up to 24 V DC.



Erläuterung:

U_B = Versorgungsspannung Tachogeber, Q, Q1, Q2 = Ausgang Tachogeber, RL, RL1, RL2 = Externe Belastung des Tachogebners

Explanation:

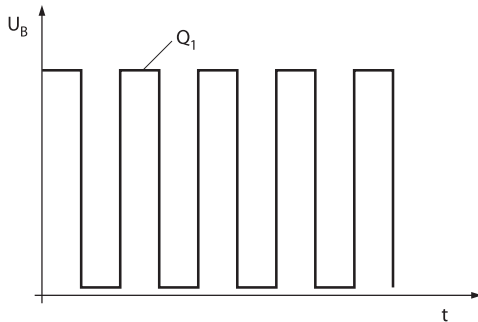
U_B = Power supply tachogenerator, Q, Q1, Q2 = Output tachogenerator, RL, RL1, RL2 = External load of the tachogenerator

Tachogeber

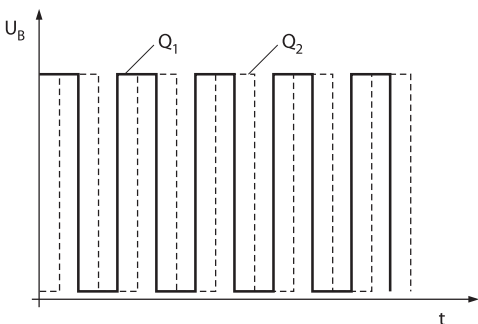
Tachogenerators

Tachogeber Typ L1:

Optischer Impulsgeber einkanalig mit metallischer Schlitzscheibe. Ausgang 100 Impulse/Umdrehung, Tastverhältnis 50:50, integrierte Verstärkerschaltung für Rechtecksignal. Ausgangsschaltung: NPN-Ausgang. Erforderliche Versorgungsspannung 5 V DC, 12 V DC oder 24 V DC.

**Tachogeber Typ L2:**

Optischer Impulsgeber zweikanalig mit metallischer Schlitzscheibe. Ausgang jeweils 100 Impulse/Umdrehung, Tastverhältnis 50:50, integrierte Verstärkerschaltung für 2 Rechtecksignale mit 90° Phasenversatz. Erforderliche Versorgungsspannung 5 V DC bis 24 V DC.



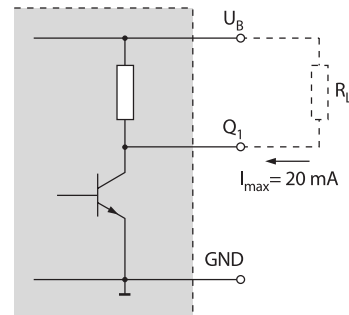
Drehrichtung der Motorwelle A-Seite im Uhrzeigersinn

Sonderausführungen auf Anfrage:

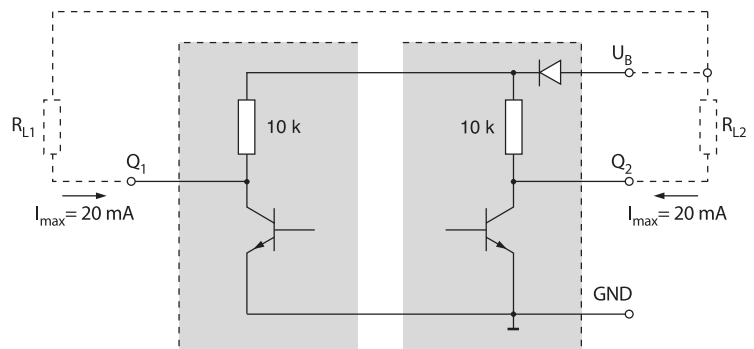
- Tachogeber Typ L1 und L2 mit kundenspezifischen Impulzzahlen
- Anbau von Tachogenern nach Kundenspezifikation

Tacho Type L1:

Optical pulse generator single channel with metallic code disc, output 100 pulses per revolution, mark/space ratio 50:50 with integral amplifier with square wave output. Output stage: NPN-output Power supply required 5 V D. C., 12 V D.C alternatively 24 V D. C.

**Tacho Type L2:**

Optical pulse generator two channel with metallic code disc, both 100 pulses per revolution, mark/space ratio 50:50 with integral amplifier with two square wave output 90° out of phase. Power supply required 5 V DC up to 24 V DC.



Sense of rotation of the motor shaft driving side clock-wise direction

Special versions on request:

- Tachos types L1 and L2 pulses according to customers requirements
- Fitting of tachogenerators according to customers requirements

Erläuterung:

U_B = Versorgungsspannung Tachogeber, Q, Q1, Q2 = Ausgang Tachogeber, R_L , R_{L1} , R_{L2} = Externe Belastung des Tachogener

Explanation:

U_B = Power supply tachogenerator, Q, Q1, Q2 = Output tachogenerator, R_L , R_{L1} , R_{L2} = External load of the tachogenerator

Elektromagnetische Bremsen

Electromagnetic Brakes

An den überwiegenden Teil der von uns hergestellten Motoren und Getriebemotoren können elektromagnetische Bremsen angebaut werden. Die Bremsen lüften beim Einschalten. Die Tabelle zeigt, welche Bremse an den jeweiligen Motortyp angebaut werden kann.

Most of our motors and geared units can be fitted with electromagnetic brakes. These brakes are released when the motor is switched on. The table below shows which type of brake can be fitted to a particular range of motors.

Motortyp Motor type	Baugröße Frame size	Bremse Typ Brake Type			
		M2	M5	P2	P3
Drehstrommotor Three-phase motor	5	•			•
	6	•			•
	7		•		
	8		•		
Einphasen-Kondensatormotor Single-phase motor	5	•			•
	6	•			•
	7		•		
	8		•		
Permanenterregter Gleichstrommotor D. C. Permanent magnet motor	0			•	
	1			•	
	2			•	
Elektronisch kommutierter Gleichstrommotor Electronically commutated D. C. motor	3				
	5				•

- Anbau möglich/Fitting is possible

Bremse Typ M2:

Wechselstrom-Scheibenbremse mit Bremsmoment 2 Nm. Diese Bremse kann für Schalthäufigkeit bis 2000 Schaltungen pro Stunde eingesetzt werden.

Standardspannung ist 230 V/50 Hz. Lieferbar sind Bremsen für Spannungen zwischen 110 V und 290 V bei Frequenz 50 Hz oder 60 Hz.

Handlüftung auf Anfrage.

Bremse Typ M5:

Wechselstrom-Scheibenbremse mit Bremsmoment 5 Nm. Diese Bremse kann für Schalthäufigkeit bis 2000 Schaltungen pro Stunde eingesetzt werden.

Standardspannung ist 230 V/50 Hz. Lieferbar sind Bremsen für Spannungen zwischen 110 V und 290 V bei Frequenz 50 Hz oder 60 Hz.

Handlüftung auf Anfrage.

Bremse Typ P2:

Permanentmagnet-Bremse für Gleichstrom mit Bremsmoment 1,5 Nm. Die Bremse kann für Schalthäufigkeiten bis 2000 Schaltungen pro Stunde eingesetzt werden.

Bevorzugte Spannungen sind 24 V und 205 V.

Bremse Typ P3:

Permanentmagnet-Bremse für Gleichstrom mit Bremsmoment 3 Nm. Die Bremse kann für Schalthäufigkeiten bis 2000 Schaltungen pro Stunde eingesetzt werden.

Spannung 24 V.

Brake Type M2:

A.C. disk brake with a braking torque of 2 Nm. Maximum switching operations up to 2000 per hour.

Standard voltage is 230 V/50 Hz. Brakes can be supplied for voltages between 110 V and 290 V and for either 50 or 60 Hz.

Manual release can be provided on request.

Brake Type M5:

A.C. disc brake with a braking torque of 5 Nm. Maximum switching operations up to 2000 per hour.

Standard voltage is 230 V/50 Hz. Brakes can be supplied for voltages between 110 V and 290 V and for either 50 or 60 Hz.

Manual release can be provided on request.

Brake Type P2:

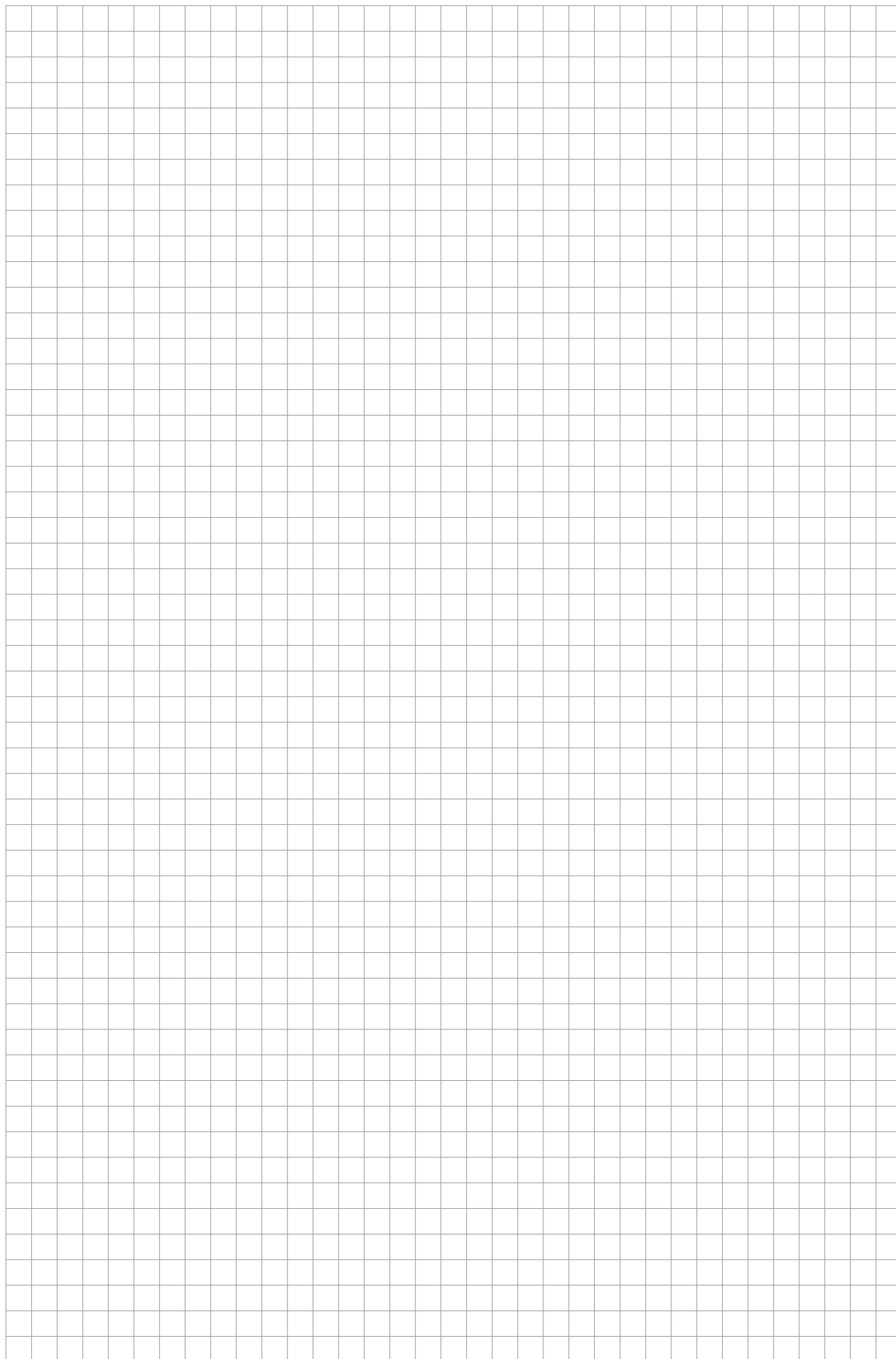
Permanent magnet brake for D. C. with a braking torque of 1,5 Nm. This brake can be used for up to 2000 switching operations per hour.

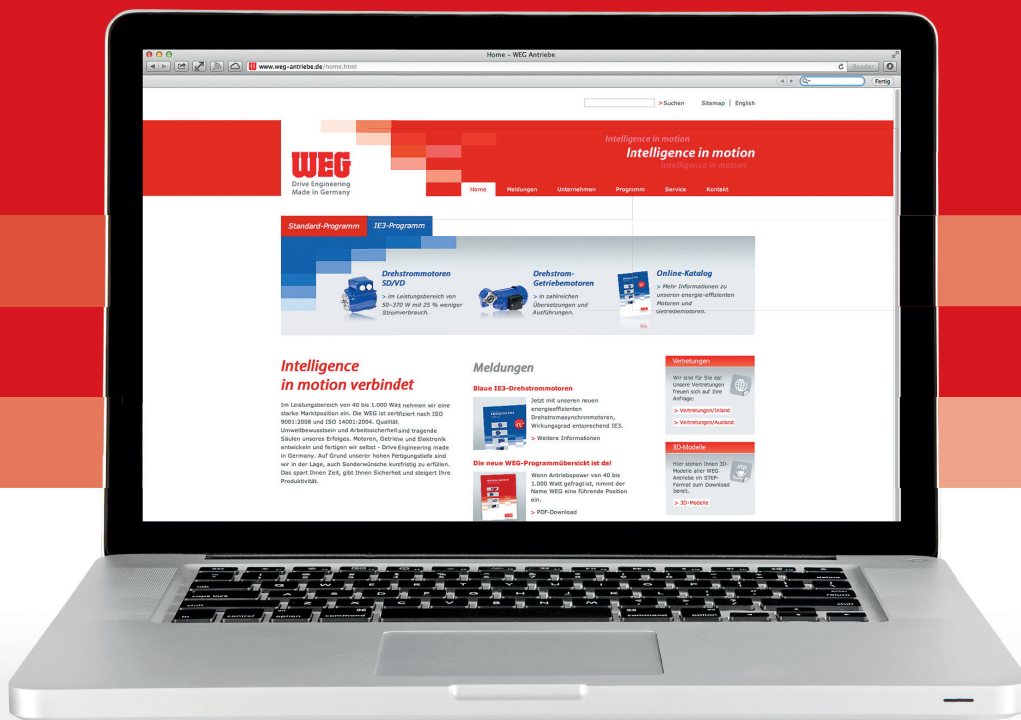
Preferred voltages are 24 V and 205 V.

Brake Type P3:

Permanent magnet brake for D. C. with a braking torque of 3 Nm. This brake can be used for up to 2000 switching operations per hour.

Voltage 24 V.





www.weg-antriebe.de

WEG
Drive Engineering
Made in Germany

Württembergische Elektromotoren GmbH
P. O. Box 10 12 62 · 72312 Balingen · Germany
Olgastraße 23 · 72336 Balingen · Germany
Phone +49 7433 9041-0 · Fax +49 7433 9041-50
info@weg-antriebe.de · www.weg-antriebe.de

