

Die Motorfamilie BCI

BCI-Motoren Technik	112
BCI-Basismotoren	114
BCI-Getriebemotoren	120
Motorbremsen und Sensorik	132



BCI-Motor – die komplette Antriebslösung mit der Ausstattung nach Maß

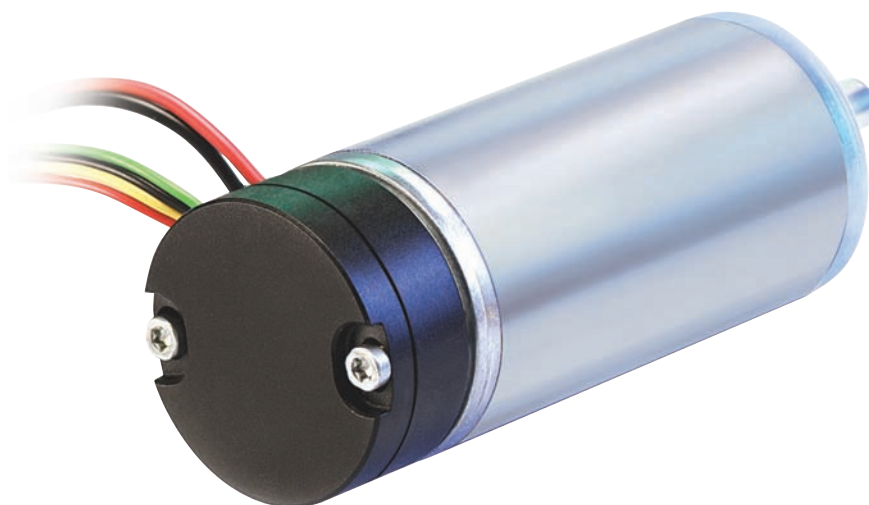


Technische Informationen

Die mechanisch kommutierten BCI-Innenläufer-Motoren bieten neben ihrem besonders wirtschaftlichen Preis-/ Leistungsverhältnis alles, was einen echten ebm-papst ausmacht: Zuverlässige Technik mit zuverlässigem Entwicklungs- und Anwendungsservice, sowie Zubehör nach Wunsch – vom Getriebe über Bremsen bis zur Drehzahlsensorik. Diese neuen DC-Motoren arbeiten besonders wirtschaftlich in der industriellen Automation, der Handhabungstechnik, im Maschinen- und Anlagenbau, in der Chemie- und Medizintechnik, in Laborgeräten sowie in der Haus-, Textil- und Drucktechnik.

Das moderne Ankerdesign mit einem 8- oder 12-teiligen Kommutator und spezielle Kohlebürstenqualitäten garantieren einen störungsfreien, langlebigen Betrieb. Die Kohlebürsten sind auf einer Leiterplatte positioniert. BCI-Motoren überzeugen mit gutem EMV-Schutz. Für besonders hohe EMV-Anforderungen ist optional auf der Leiterplatte eine zusätzliche Motorentstörung vorgesehen.

Die permanenterrregten BCI-Motoren können innerhalb eines breiten Drehzahlbereiches eingesetzt werden. Durch ihr minimales Rastmoment eignen sie sich hervorragend für niedrige Drehzahlen und bieten eine herausragende Gleichlaufqualität. Darüberhinaus bieten die BCI-Motoren durch ihre hohe Überlastfähigkeit im Kurzzeitbetrieb auch sehr gute dynamische Eigenschaften.



Die flexible Basis der BCI-Motoren besteht aus drei Baureihen mit den Durchmessern 42 mm, 52 mm und 63 mm in jeweils zwei Baulängen. Neben Schnecken-, Stirnrad- und Planetengetriebe gehören weitere Komponenten wie Magnetgeber, Encoder und Bremsen zum umfangreichen Systemangebot. Mit diesem lassen sich komplexe Lösungen für fast alle Antriebsaufgaben realisieren.

BCI-Motoren werden mit hochwertigen Präzisionskugellagern mit Langzeitschmierung ausgerüstet. Die geschlossenen Kugellager sind zusätzlich beidseitig durch Abdeckungen vor dem Eindringen von Kohlestaub geschützt. Das reduziert den Verschleiß und erhöht damit die Lebensdauer.

Flansche aus Zink-Druckguß in Industrie-Standardabmessungen. Universell mit Montagebohrungen in mehreren Teilkreisdurchmessern für flexible Motormontage. Befestigung über Sacklochbohrungen für gewindeformende Schrauben.

Die beidseitig abgestufte Welle sichert mit einer speziellen Lagerung das Ankersystem gegen zu große axiale Belastungen. Hohe Axialkräfte auf die Welle führen nicht zwangsläufig zur Zerstörung des Motors.

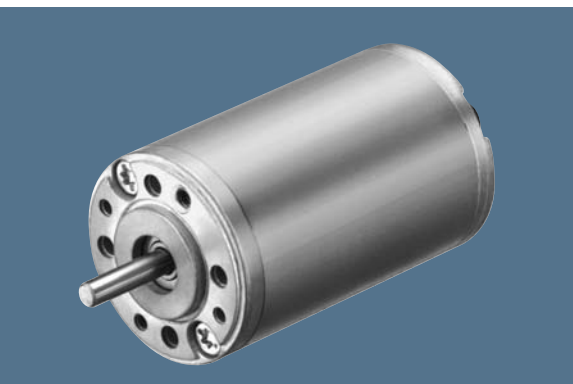
Kurz und bündig

- Ausgelegt für 12, 24, 40 und 60 V DC
- Lebensdauer 3000 h bei Nennbetrieb
- Drehrichtung links und rechts
- Funkenstörung optional nach Anforderung
- Wärmeklasse B, VDE 0530
- Schutzart IP 40, optional höher



BCI-Motor

BCI 42.25



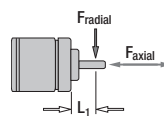
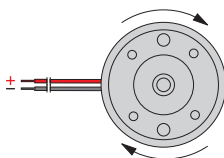
- Gleichstrommotor mit Permanentmagneten aus keramisch gebundenem Ferrit.
- Mechanische Kommutierung über 8-teiligen Kollektor.
- Geschlossenes Stahl-Motorgehäuse mit Zink-Druckguss-Lagerflanschen.
- Drehrichtung Rechts-/Linkslauf.
- Lebensdauer 3000 h bei Dauerbetrieb (S1).
- Isolierstoffklasse B.
- Schutzart IP 40, optional höher.

Nenndaten

Typ		BCI 42.25 A00	BCI 42.25 B00	BCI 42.25 C00	BCI 42.25 E00
Nennspannung (U_{BN})	V DC	12	24	40	60
Nendrehzahl (n_N)	min ⁻¹	3 300	3 300	3 300	3 300
Nennmoment (M_N)	mNm	38	38	38	38
Nennstrom (I_{BN})	A	1,90	0,96	0,55	0,36
Nennabgabeleistung (P_N)	W	13	13	13	13
Nennwirkungsgrad, ca. (η_N)	%	60	60	60	60
Leerlaufdrehzahl (n_L)	min ⁻¹	4 000	3 900	4 000	4 000
Leerlaufstrom (I_{BL})	A	0,30	0,19	0,11	0,07
Anlaufmoment (M_A)	mNm	200	190	240	240
Anlaufstrom (I_A)	A	7,6	4,0	2,6	1,7
Induzierte Spannung (U_{imax})	V/1000 min ⁻¹	2,74	5,5	9,15	13,7
Anschlusswiderstand (R_V)	Ohm	1,54	6,05	15,2	35
Anschlussinduktivität (L_V)	mH	2,2	8,9	25	56
Rotorträgheitsmoment (J_P)	kgm ² x 10 ⁻⁶	7,4	7,4	7,4	7,4
Wärmewiderstand (R_{th})	K/W	4,8	4,8	4,8	4,8
Schutzart		IP 40	IP 40	IP 40	IP 40
Zul. Umgebungstemp.bereich (T_U)	°C	0 ... +40	0 ... +40	0 ... +40	0 ... +40
Motormasse (m)	kg	0,4	0,4	0,4	0,4
Bestell-Nr.		931 4225 002	931 4225 001	931 4225 003	931 4225 004

Elektrischer Anschluss

Drehrichtung auf Antriebswelle gesehen rechts
Kabellänge 300 ± 30 ab Motor
Kabelenden 7 ± 2 abisoliert und verzinkt

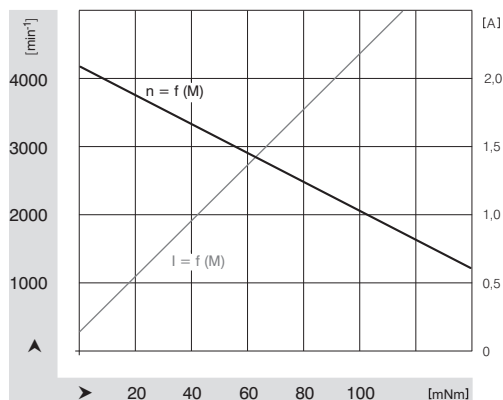


F_{axial} 30 N
 F_{radial} 60 N

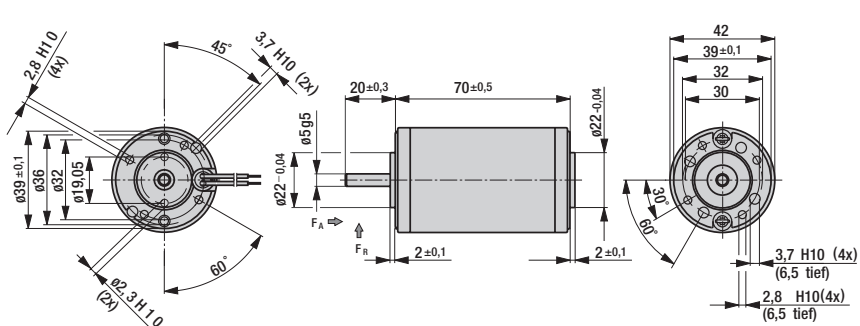
L_1 20 mm

Zul. Wellenbelastung bei Nendrehzahl und einer Lebensdauererwartung L_{10} von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).

Motorkennlinien für 24 V



Sacklochbohrungen für gewindeformende Schrauben nach DIN 7500



BCI-Motor

BCI 42.40



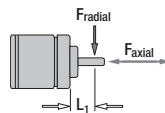
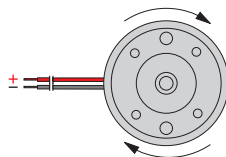
- Gleichstrommotor mit Permanentmagneten aus keramisch gebundenem Ferrit.
- Mechanische Kommutierung über 8-teiligen Kollektor.
- Geschlossenes Stahl-Motorgehäuse mit Zink-Druckguss-Lagerflanschen.
- Drehrichtung Rechts-/Linkslauf.
- Lebensdauer 3000 h bei Dauerbetrieb (S1).
- Isolierstoffklasse B.
- Schutzart IP 40, optional höher.

Nenndaten

Typ		BCI 42.40 A00	BCI 42.40 B00	BCI 42.40 C00	BCI 42.40 E00
Nennspannung (U_{BN})	V DC	12	24	40	60
Nendrehzahl (n_N)	min ⁻¹	3 100	3 100	3 100	3 100
Nennmoment (M_N)	mNm	57	57	57	57
Nennstrom (I_{BN})	A	2,5	1,1	0,7	0,46
Nennabgabeleistung (P_N)	W	19	19	19	19
Nennwirkungsgrad, ca. (η_N)	%	63	70	68	68
Leerlaufdrehzahl (n_L)	min ⁻¹	3 850	3 600	3 700	3 670
Leerlaufstrom (I_{BL})	A	0,27	0,17	0,09	0,06
Anlaufmoment (M_A)	mNm	330	320	390	390
Anlaufstrom (I_A)	A	11,2	5,9	4,0	2,5
Induzierte Spannung (U_{imax})	V/1000 min ⁻¹	3,04	6,4	10,5	16
Anschlusswiderstand (R_V)	Ohm	1,08	4,1	10,2	23,5
Anschlussinduktivität (L_V)	mH	1,2	5,1	13,7	32,0
Rotorträgheitsmoment (J_P)	kgm ² x 10 ⁻⁶	11,5	11,5	11,5	11,5
Wärmewiderstand (R_{th})	K/W	4,75	4,75	4,75	4,75
Schutzart		IP 40	IP 40	IP 40	IP 40
Zul. Umgebungstemp.bereich (T_U)	°C	0 ... +40	0 ... +40	0 ... +40	0 ... +40
Motormasse (m)	kg	0,5	0,5	0,5	0,5
Bestell-Nr.		931 4240 002	931 4240 001	931 4240 003	931 4240 004

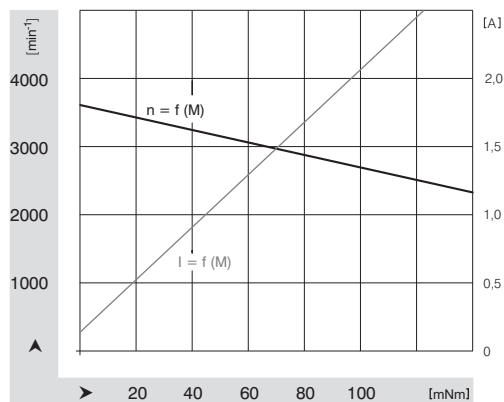
Elektrischer Anschluss

Drehrichtung auf Antriebswelle gesehen rechts
 Kabellänge 300 ± 30 ab Motor
 Kabelenden 7 ± 2 abisoliert und verzinkt

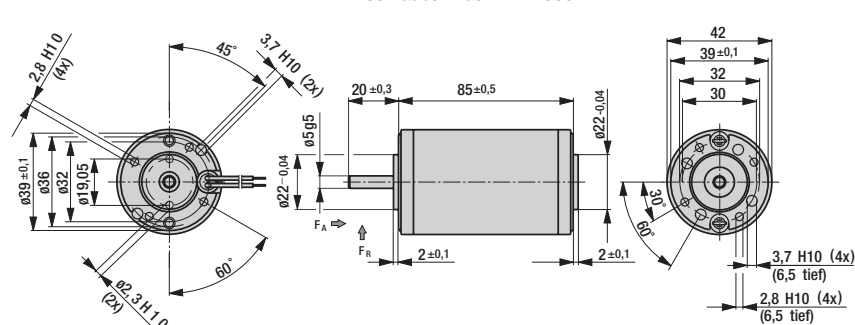


F_{axial} 30 N
 F_{radial} 60 N
 L_1 20 mm
 Zul. Wellenbelastung bei Nendrehzahl und einer Lebensdauererwartung L_{10} von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).

Motorkennlinien für 24 V



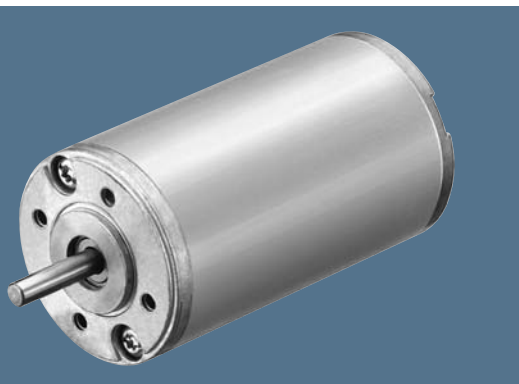
Sacklochbohrungen für gewindeformende Schrauben nach DIN 7500



BCI-Motor

BCI 52.60

- Gleichstrommotor mit Permanentmagneten aus keramisch gebundenem Ferrit.
- Mechanische Kommutierung über 12-teiligen Kollektor.
- Geschlossenes Stahl-Motorgehäuse mit Zink-Druckguss-Lagerflanschen.
- Drehrichtung Rechts-/Linkslauf.
- Lebensdauer 3000 h bei Dauerbetrieb (S1).
- Isolierstoffklasse B.
- Schutzart IP 40, optional höher.

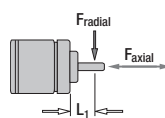
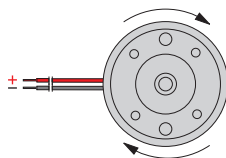


Nenndaten

Typ		BCI 52.60 A00	BCI 52.60 B00	BCI 52.60 C00	BCI 52.60 E00
Nennspannung (U_{BN})	V DC	12	24	40	60
Nenn Drehzahl (n_N)	min ⁻¹	3 100	3 100	3 100	3 100
Nennmoment (M_N)	mNm	170	170	170	170
Nennstrom (I_{BN})	A	6,4	3,0	1,8	1,2
Nennabgabeleistung (P_N)	W	55	55	55	55
Nennwirkungsgrad, ca. (η_N)	%	72	77	77	77
Leerlauf Drehzahl (n_L)	min ⁻¹	3 500	3 500	3 500	3 500
Leerlaufstrom (I_{BL})	A	0,60	0,40	0,20	0,13
Anlaufmoment (M_A)	mNm	800	980	1 500	1 500
Anlaufstrom (I_A)	A	27,6	16,0	15,2	9,7
Induzierte Spannung (U_{imax})	V/1000 min ⁻¹	3,04	6,4	10,65	16,1
Anschlusswiderstand (R_V)	Ohm	0,44	1,5	2,64	6,2
Anschlussinduktivität (L_V)	mH	1,1	4,7	13,1	29,9
Rotorträgheitsmoment (J_p)	kgm ² x 10 ⁻⁶	46	46	46	46
Wärmewiderstand (R_{th})	K/W	3,3	3,3	3,3	3,3
Schutzart		IP 40	IP 40	IP 40	IP 40
Zul. Umgebungstemp.bereich (T_U)	°C	0 ... +40	0 ... +40	0 ... +40	0 ... +40
Motormasse (m)	kg	1,1	1,1	1,1	1,1
Bestell-Nr.		931 5260 002	931 5260 001	931 5260 003	931 5260 004

Elektrischer Anschluss

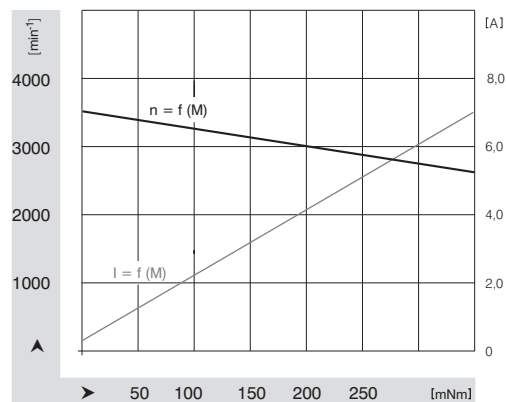
Drehrichtung auf Antriebswelle gesehen rechts
 Kabellänge 300 ± 30 ab Motor
 Kabelenden 7 ± 2 abisoliert und verzinkt



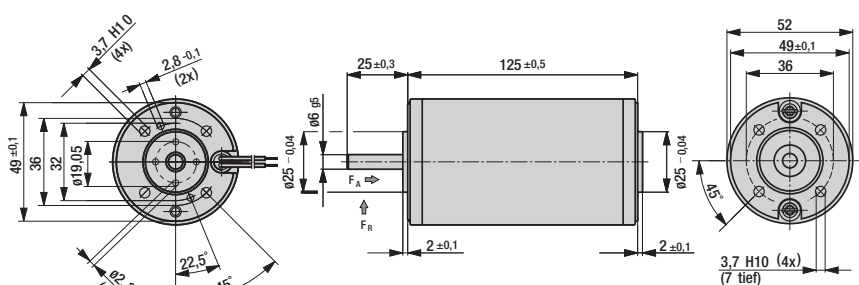
F_{axial} 90 N
 F_{radial} 130 N L_1 20 mm

Zul. Wellenbelastung bei Nenn Drehzahl und einer Lebensdauererwartung L_{10} von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).

Motorkennlinien für 24 V

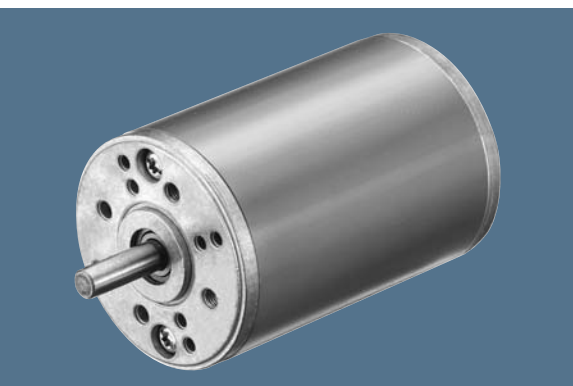


Sacklochbohrungen für gewindeformende Schrauben nach DIN 7500



BCI-Motor

BCI 63.25



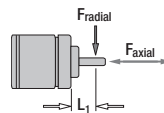
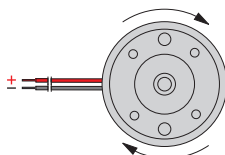
- Gleichstrommotor mit Permanentmagneten aus keramisch gebundenem Ferrit.
- Mechanische Kommutierung über 12-teiligen Kollektor.
- Geschlossenes Stahl-Motorgehäuse mit Zink-Druckguss-Lagerflanschen.
- Drehrichtung Rechts-/Linkslauf.
- Lebensdauer 3000 h bei Dauerbetrieb (S1).
- Isolierstoffklasse B.
- Schutzart IP 40, optional höher.

Nenndaten

Typ		BCI 63.25 A00	BCI 63.25 B00	BCI 63.25 C00	BCI 63.25E00
Nennspannung (U_{BN})	V DC	12	24	40	60
Nennzahl (n_N)	min ⁻¹	3 150	3 150	3 150	3 150
Nennmoment (M_N)	mNm	140	140	140	140
Nennstrom (I_{BN})	A	5,4	2,7	1,65	1,1
Nennabgabeleistung (P_N)	W	46	46	46	46
Nennwirkungsgrad, ca. (η_N)	%	71	71	71	71
Leerlaufdrehzahl (n_L)	min ⁻¹	3 600	3 600	3 600	3 600
Leerlaufstrom (I_{BL})	A	0,8	0,4	0,25	0,15
Anlaufmoment (M_A)	mNm	840	1 100	1 100	1 100
Anlaufstrom (I_A)	A	28,0	17,5	12,0	7,4
Induzierte Spannung (U_{imax})	V/1000 min ⁻¹	3,2	6,6	10,0	16,0
Anschlusswiderstand (R_V)	Ohm	0,44	1,4	3,35	8,1
Anschlussinduktivität (L_V)	mH	0,7	2,9	7,1	18,1
Rotorträgheitsmoment (J_p)	kgm ² x 10 ⁻⁶	40	40	40	40
Wärmewiderstand (R_{th})	K/W	2,75	2,75	2,75	2,75
Schutzart		IP 40	IP 40	IP 40	IP 40
Zul. Umgebungstemp.bereich (T_U)	°C	0 ... +40	0 ... +40	0 ... +40	0 ... +40
Motormasse (m)	kg	1,2	1,2	1,2	1,2
Bestell-Nr.		931 6325 002	931 6325 001	931 6325 003	931 6325 004

Elektrischer Anschluss

Drehrichtung auf Antriebswelle gesehen rechts
Kabellänge 300 ± 30 ab Motor
Kabelenden 7 ± 2 abisoliert und verzinkt



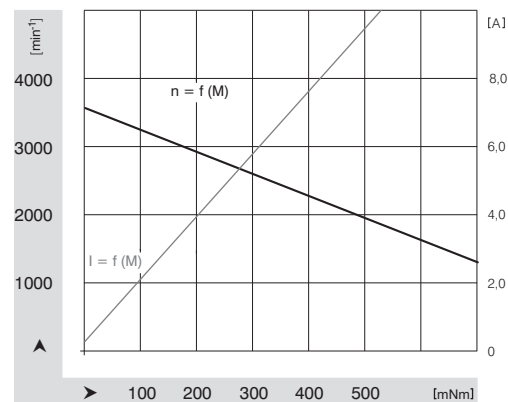
F_{axial} 150 N

F_{radial} 150 N

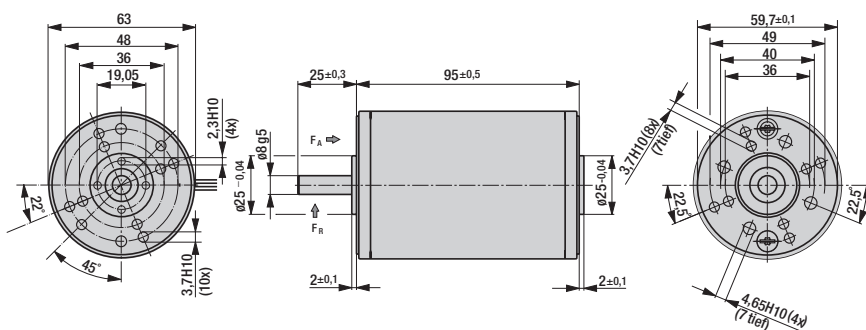
L_1 20 mm

Zul. Wellenbelastung bei Nennzahl und einer Lebensdauererwartung L_{10} von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).

Motorkennlinien für 24 V

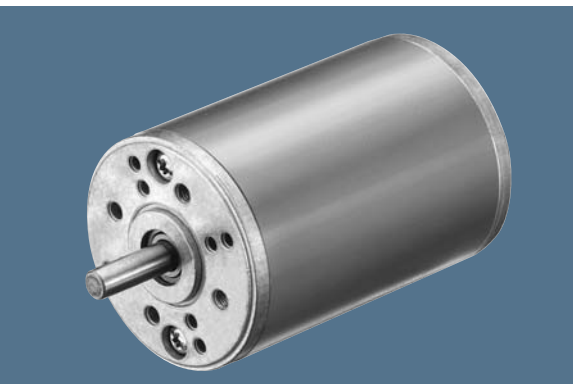


Sacklochbohrungen für gewindeformende Schrauben nach DIN 7500



BCI-Motor

BCI 63.55



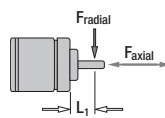
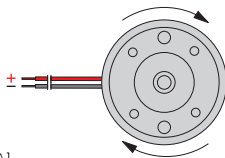
- Gleichstrommotor mit Permanentmagneten aus keramisch gebundenem Ferrit.
- Mechanische Kommutierung über 12-teiligen Kollektor.
- Geschlossenes Stahl-Motorgehäuse mit Zink-Druckguss-Lagerflanschen.
- Drehrichtung Rechts-/Linkslauf.
- Lebensdauer 3000 h bei Dauerbetrieb (S1).
- Isolierstoffklasse B.
- Schutzart IP 40, optional höher.

Nenndaten

Typ		BCI 63.55 A00	BCI 63.55 B00	BCI 63.55 C00	BCI 63.55 E00
Nennspannung (U_{BN})	V DC	12	24	40	60
Nennzahl (n_N)	min ⁻¹	3 000	3 300	3 300	3 300
Nennmoment (M_N)	mNm	270	270	270	270
Nennstrom (I_{BN})	A	8,6	4,9	2,95	1,95
Nennabgabeleistung (P_N)	W	85	93	93	93
Nennwirkungsgrad, ca. (η_N)	%	79	79	79	79
Leerlaufzahl (n_L)	min ⁻¹	3 600	3 600	3 600	3 600
Leerlaufstrom (I_{BL})	A	1,0	0,5	0,3	0,2
Anlaufmoment (M_A)	mNm	1 900	2 550	2 900	3 100
Anlaufstrom (I_A)	A	63,0	40,0	28,8	19,7
Induzierte Spannung (U_{imax})	V/1000 min ⁻¹	3,3	6,7	10,8	16,6
Anschlusswiderstand (R_V)	Ohm	0,19	0,65	1,39	3,05
Anschlussinduktivität (L_V)	mH	0,4	1,5	4,0	9,4
Rotorträgheitsmoment (J_P)	kgm ² x 10 ⁻⁶	75	75	75	75
Wärmewiderstand (R_{th})	K/W	2,45	2,45	2,45	2,45
Schutzart		IP 40	IP 40	IP 40	IP 40
Zul. Umgebungstemp.bereich (T_U)	°C	0 ... +40	0 ... +40	0 ... +40	0 ... +40
Motormasse (m)	kg	1,7	1,7	1,7	1,7
Bestell-Nr.		931 6355 002	931 6355 001	931 6355 004	931 6355 003

Elektrischer Anschluss

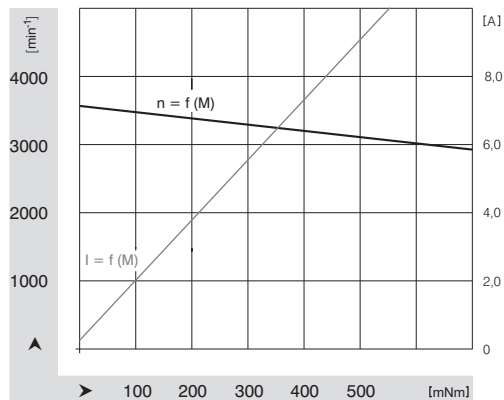
Drehrichtung auf Antriebswelle gesehen rechts
 Kabellänge 300 ± 30 ab Motor
 Kabelenden 7 ± 2 abisoliert und verzinkt



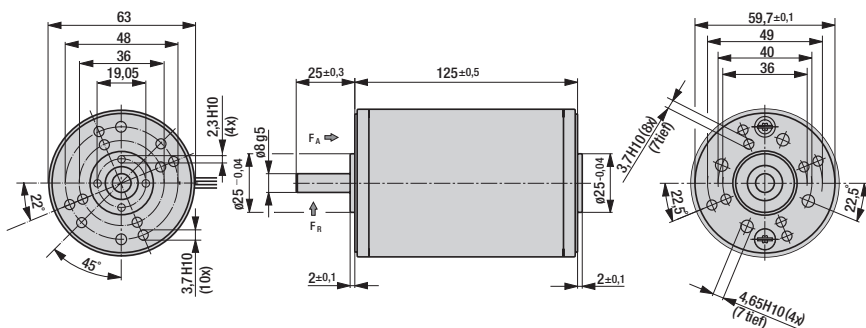
F_{axial} 150 N
 F_{radial} 150 N L_1 20 mm

Zul. Wellenbelastung bei Nennzahl und einer Lebensdauererwartung L_{10} von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).

Motorkennlinien für 24 V

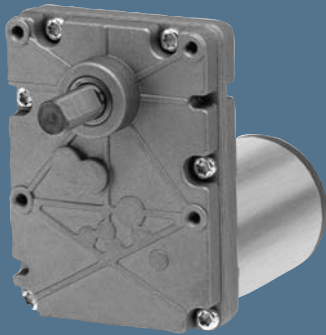


Sacklochbohrungen für gewindeformende Schrauben nach DIN 7500



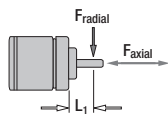
BCI-Motor

BCI 42.25 A Stirnradgetriebemotor 24 V DC



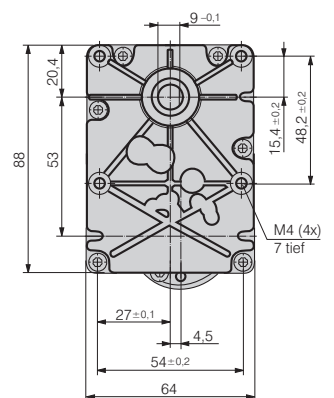
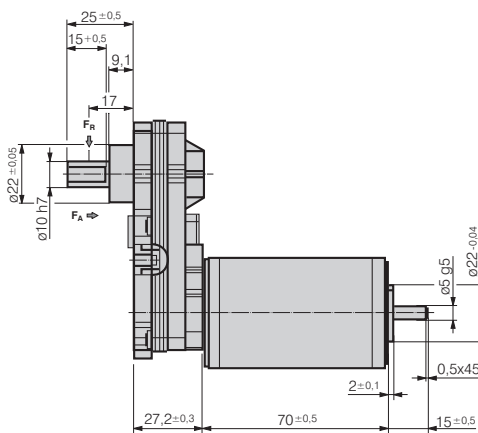
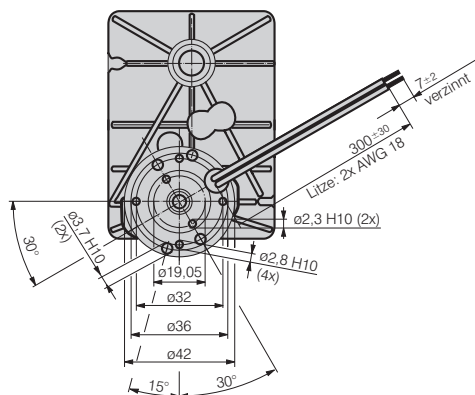
- Gleichstrommotor mit mehrstufigem Stirnradgetriebe
- Getriebegehäuse aus Zink-Druckguss.
- Getriebe-Abtriebswelle mit Nadellagerung.
- Flatline-Bauweise optimiert für kurze Baulänge.
- Fettschmierung für Dauerbetrieb.
- Lebensdauer 3000 h bei Dauerbetrieb (S1).
- Andere Spannungen auf Anfrage

Neendaten	Untersetzungs- verhältnis	Getriebestufen	Nennmoment	Nennrehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 4225...
Typ	i		Nm	min ⁻¹	kg	
BCI-42.25 B00-A/39	38,6 : 1	3	1,1	85	0,7	...140
BCI-42.25 B00-A/65	65,2 : 1	3	1,5	51	0,7	...141
BCI-42.25 B00-A/82	82,8 : 1	3	2,3	40	0,7	...142
BCI-42.25 B00-A/106	106,1 : 1	3	2,6	31	0,7	...143
BCI-42.25 B00-A/140	140,8 : 1	3	3,2	23	0,7	...144
BCI-42.25 B00-A/191	191,9 : 1	4	4,7	17	0,7	...145
BCI-42.25 B00-A/252	252,6 : 1	4	6,2	13	0,7	...146



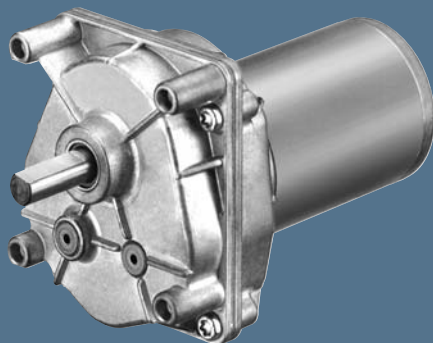
F_{axial} 50 N
 F_{radial} 300 N L_1 17 mm

Zul. Wellenbelastung bei Nennrehzahl und einer Lebensdauererwartung L_{10} von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).



BCI-Motor

BCI 42 C Stirnradgetriebemotor 24 V DC



- Gleichstrommotor mit mehrstufigem Stirnradgetriebe
- Getriebegehäuse aus Zink-Druckguss.
- Getriebe-Abtriebswelle mit kombinierter Gleit-/ Nadellagerung.
- Fettschmierung für Dauerbetrieb.
- Lebensdauer 3000 h bei Dauerbetrieb (S1).
- Andere Spannungen auf Anfrage.

Neendaten	Untersetzungs- verhältnis	Getriebestufen	Nennmoment	Nennrehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 4225..
Typ	i	Nm	min ⁻¹	kg		
BCI-42.25 B00-C/18	18,75 : 1	2	0,6	176	0,7	...230
BCI-42.25 B00-C/23	23,4 : 1	2	0,7	141	0,7	...231
BCI-42.25 B00-C/26	26,8 : 1	2	0,8	123	0,7	...232
BCI-42.25 B00-C/30	30,6 : 1	2	0,9	108	0,7	...233
BCI-42.25 B00-C/37	37,5 : 1	2	1,1	88	0,7	...234
BCI-42.25 B00-C/53	53,2 : 1	3	1,5	62	0,7	...235
BCI-42.25 B00-C/67	67,8 : 1	3	1,9	49	0,7	...236
BCI-42.25 B00-C/92	92,7 : 1	3	2,5	36	0,7	...237
BCI-42.25 B00-C/142	142,5 : 1	3	3,9	23	0,7	...238
BCI-42.25 B00-C/222	222 : 1	4	5,5	15	0,8	...239
BCI-42.25 B00-C/296	296 : 1	4	7,3	11	0,8	...240
BCI-42.25 B00-C/432*	432 : 1	4	9,0	8	0,8	...241

Neendaten	Untersetzungs- verhältnis	Getriebestufen	Nennmoment	Nennrehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 4240..
Typ	i	Nm	min ⁻¹	kg		
BCI-42.40 B00-C/18	18,75 : 1	2	0,9	165	0,8	...230
BCI-42.40 B00-C/23	23,4 : 1	2	1,1	132	0,8	...231
BCI-42.40 B00-C/26	26,8 : 1	2	1,3	116	0,8	...232
BCI-42.40 B00-C/30	30,6 : 1	2	1,5	101	0,8	...233
BCI-42.40 B00-C/37	37,5 : 1	2	1,8	83	0,8	...234
BCI-42.40 B00-C/53	53,2 : 1	3	2,3	58	0,8	...235
BCI-42.40 B00-C/67	67,8 : 1	3	2,9	46	0,8	...236
BCI-42.40 B00-C/92	92,7 : 1	3	4,0	33	0,8	...237
BCI-42.40 B00-C/142	142,5 : 1	3	6,1	22	0,8	...238
BCI-42.40 B00-C/222	222 : 1	4	8,5	14	0,9	...239
BCI-42.40 B00-C/296*	296 : 1	4	9,0	10	0,9	...240
BCI-42.40 B00-C/432*	432 : 1	4	9,0	7	0,9	...241

*Achtung: Die Einhaltung des max. zulässigen Getriebeabtriebsmoments muss durch eine externe Begrenzung des Motorstroms erfolgen.

Abtriebswellenbelastung

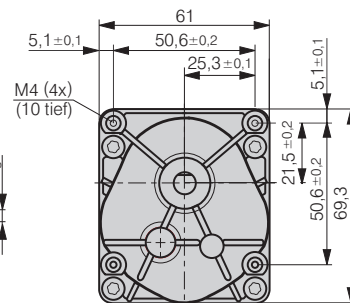
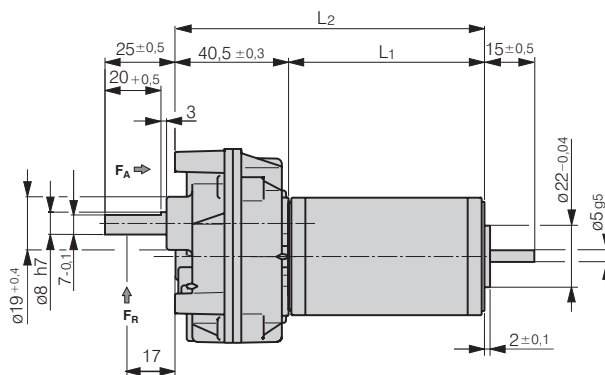
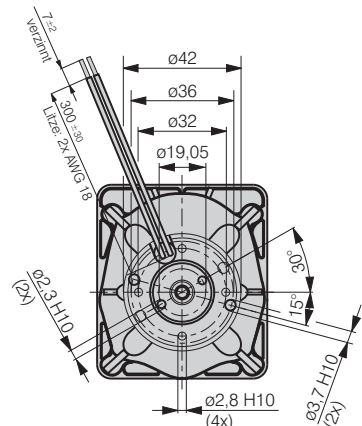
F_A: max. zul. Axiallast 40 N

F_R: max. zul. Radiallast 120 N

Zul. Wellenbelastung bei Nennrehzahl und einer Lebensdauererwartung L₁₀ von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).

Motorlängen (mm)

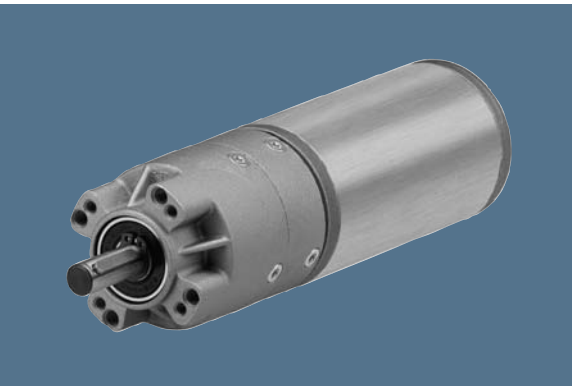
Typ	L1	L2
BCI 42.25	70 ± 0,5	110,5 ± 1
BCI 42.40	85 ± 0,5	125,5 ± 1



BCI-Motor

BCI 42 PX Planetengetriebemotor 24 V DC

- Gleichstrommotor mit Planetengetriebe PX 42 und PX 52.
- Robustes Zinkdruckguss-Gehäuse im Baukastensystem.
- Fettschmierung für wartungsfreien Dauerbetrieb.
- Abtriebswelle mit kombinierter Gleit-/ Kugellagerung.
- Optimierte Schrägverzahnung in der ersten Stufe für hohe Laufruhe und hohe Lebensdauer.
- Andere Spannungen auf Anfrage.



Neendaten	Untersetzungs- verhältnis	Getriebestufen	Nennmoment	Nenn-drehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 4225...
Typ	i	Nm	min ⁻¹	kg		
BCI-42.25 B00-PX42/17	17 : 1	1	0,6	194	0,6	...136
BCI-42.25 B00-PX42/72	72,25 : 1	2	2,2	46	0,7	...137
BCI-42.25 B00-PX42/102	102 : 1	2	3,2	32	0,7	...138
BCI-42.25 B00-PX42/204	204 : 1	2	6,3	16	0,7	...139

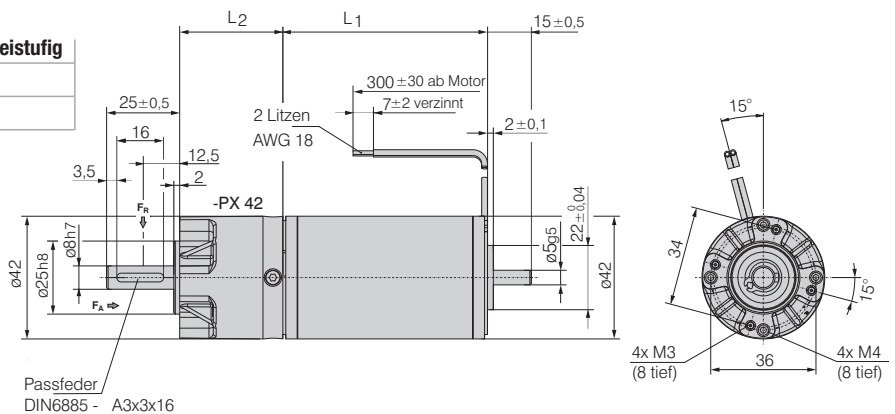
Neendaten	Untersetzungs- verhältnis	Getriebestufen	Nennmoment	Nenn-drehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 4240...
Typ	i	Nm	min ⁻¹	kg		
BCI-42.40 B00-PX42/9	9 : 1	1	0,5	344	0,7	...166
BCI-42.40 B00-PX52/17	17 : 1	1	0,9	182	0,9	...136
BCI-42.40 B00-PX42/38	38,25 : 1	2	1,8	81	0,8	...167
BCI-42.40 B00-PX42/54	54 : 1	2	2,5	57	0,8	...168
BCI-42.40 B00-PX52/72	72,25 : 1	2	3,3	43	1,0	...137
BCI-42.40 B00-PX52/102	102 : 1	2	4,7	30	1,0	...138
BCI-42.40 B00-PX52/204	204 : 1	2	9,4	15	1,0	...139

Motorlängen (mm)

Typ	Getriebe-längen PX 42		
	L1	L2 einstufig	L2 zweistufig
BCI 42.25	70 ± 0,5	35,3	50,8
BCI 42.40	85 ± 0,5	35,3	50,8

Abtriebswellenbelastung

F_A : max. zul. Axiallast 150 N
 F_R : max. zul. Radiallast 250 N
 Zul. Wellenbelastung bei Nenn-drehzahl und einer Lebensdauererwartung L_{10} von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).

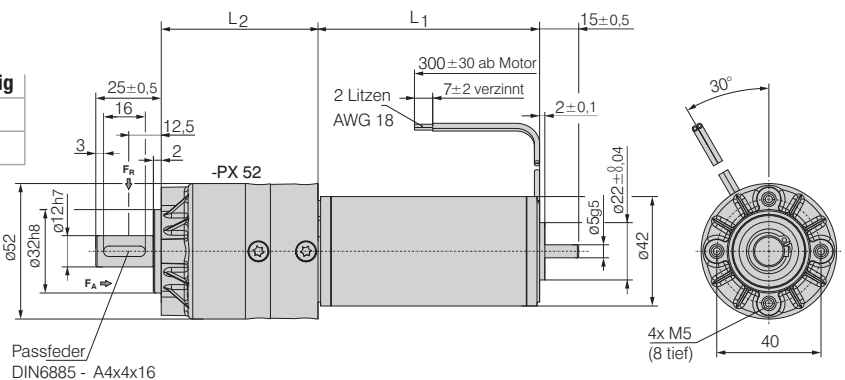


Motorlängen (mm)

Typ	Getriebe-längen PX 52		
	L1	L2 einstufig	L2 zweistufig
BCI 42.25	70 ± 0,5	41,9	60,2
BCI 42.40	85 ± 0,5	41,9	60,2

Abtriebswellenbelastung

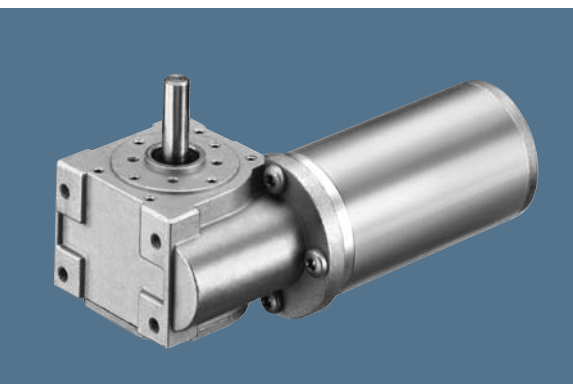
F_A : max. zul. Axiallast 500 N
 F_R : max. zul. Radiallast 350 N
 Zul. Wellenbelastung bei Nenn-drehzahl und einer Lebensdauererwartung L_{10} von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).



BCI-Motor

BCI 42.40 SA Schneckengetriebemotor 24 V DC

- Gleichstrommotor mit Schneckengetriebe
- Getriebegehäuse aus Zink-Druckguss.
- Getriebe-Abtriebswelle mit Kugellagerung.
- Fettschmierung für Dauerbetrieb.
- Lebensdauer 3000 h bei Dauerbetrieb (S1).
- Andere Spannungen auf Anfrage.



Neigenschaften	Untersetzungs- verhältnis	Nennmoment	Nennzahl	Masse	Best.-Nr. 941 4240...
Typ	i	Nm	min⁻¹	kg	
BCI-42.40 B00-SA1/3	3 : 1	0,14	1033	1,1	...150
BCI-42.40 B00-SA1/7	7 : 1	0,28	443	1,1	...151
BCI-42.40 B00-SA1/10	10,5 : 1	0,38	295	1,1	...152
BCI-42.40 B00-SA1/15	15 : 1	0,48	207	1,1	...153
BCI-42.40 B00-SA1/21	21 : 1	0,55	148	1,1	...154
BCI-42.40 B00-SA1/30	30 : 1	0,67	103	1,1	...155
BCI-42.40 B00-SA1/40	40 : 1	0,78	78	1,1	...156
BCI-42.40 B00-SA1/68	68 : 1	1,32	46	1,1	...157

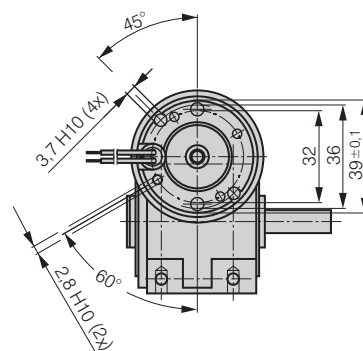
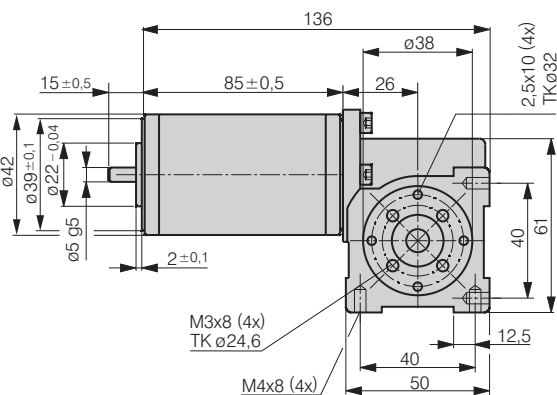
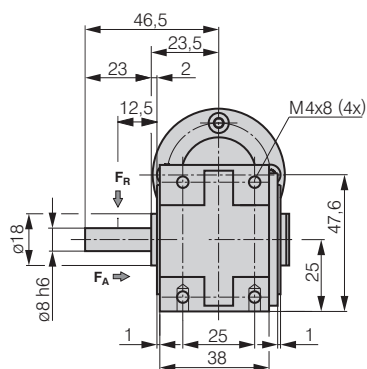
Abtriebswellenbelastung

F_A: max. zul. Axiallast 40 N

F_R: max. zul. Radiallast 40 N

Zul. Wellenbelastung bei Nennzahl und einer Lebensdauererwartung L₁₀ von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).

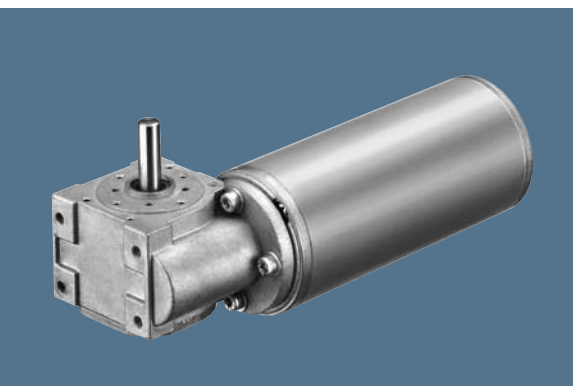
Auf Anfrage andere Wellenmaße und Wellenabgang rechts oder beidseitig.



BCI-Motor

BCI 52 SA Schneckengetriebemotor 24 V DC

- Gleichstrommotor mit Schneckengetriebe
- Getriebegehäuse aus Zink-Druckguss.
- Getriebe-Abtriebswelle mit Kugellagerung.
- Fettschmierung für Dauerbetrieb.
- Lebensdauer 3000 h bei Dauerbetrieb (S1).
- Andere Spannungen auf Anfrage.



Nenndaten		Untersetzungs- verhältnis.	Nennmoment	Nenn Drehzahl	Masse	
Typ	i	Nm	min ⁻¹	kg	Best.-Nr. 941 5230...	
BCI-52.30 B00-SA1/3	3 : 1	0,24	1200	1,5	...150	
BCI-52.30 B00-SA1/7	7 : 1	0,50	514	1,5	...151	
BCI-52.30 B00-SA1/10	10,5 : 1	0,66	343	1,5	...152	
BCI-52.30 B00-SA1/15	15 : 1	0,84	240	1,5	...153	
BCI-52.30 B00-SA1/21	21 : 1	0,97	171	1,5	...154	
BCI-52.30 B00-SA1/30	30 : 1	1,17	120	1,5	...155	
BCI-52.30 B00-SA1/40	40 : 1	1,36	90	1,5	...156	
BCI-52.30 B00-SA1/68	68 : 1	2,31	53	1,5	...157	

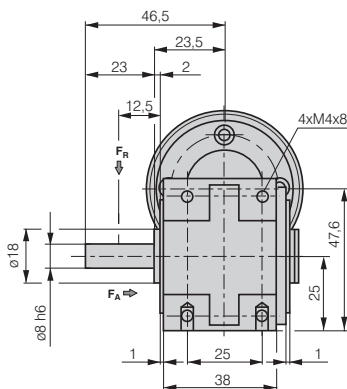
Nenndaten		Untersetzungs- verhältnis	Nennmoment	Nenn Drehzahl	Masse	
Typ	i	Nm	min ⁻¹	kg	Best.-Nr. 941 5260...	
BCI-52.60 B00-SA1/3	3 : 1	0,40	1033	1,7	...150	
BCI-52.60 B00-SA1/7	7 : 1	0,84	443	1,7	...151	
BCI-52.60 B00-SA1/10	10,5 : 1	1,12	295	1,7	...152	
BCI-52.60 B00-SA1/15	15 : 1	1,43	207	1,7	...153	
BCI-52.60 B00-SA1/21	21 : 1	1,64	148	1,7	...154	
BCI-52.60 B00-SA1/30	30 : 1	1,99	103	1,7	...155	
BCI-52.60 B00-SA1/40	40 : 1	2,31	78	1,7	...156	
BCI-52.60 B00-SA1/68	68 : 1	3,93	46	1,7	...157	

Abtriebswellenbelastung

F_A: max. zul. Axiallast 40 N

F_R: max. zul. Radiallast 40 N

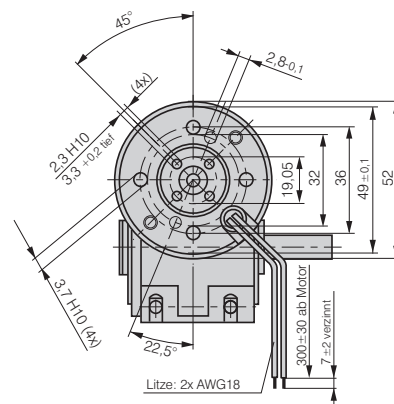
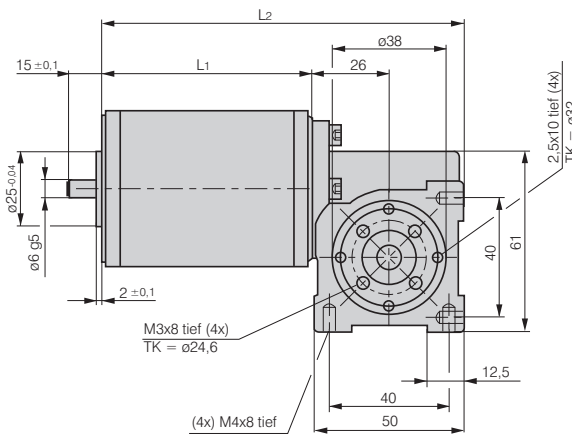
Zul. Wellenbelastung bei Nenn Drehzahl und einer Lebensdauererwartung L₁₀ von 3 000 h (bei T_J max. 40°C).



Motorlängen (mm)

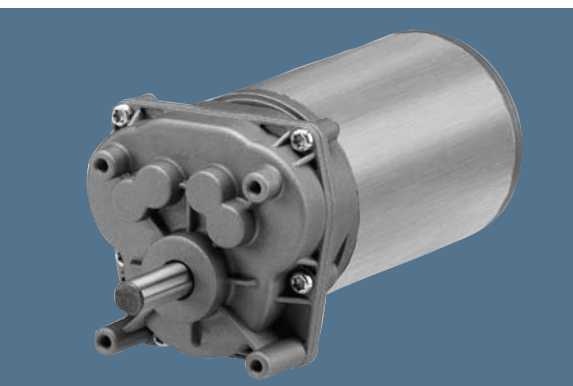
Typ	L1	L2
BCI 52.30	95 ± 0,5	146
BCI 52.60	125 ± 0,5	176

Auf Anfrage andere Wellen-
maße und Wellenabgang
rechts oder beidseitig.



BCI-Motor

BCI 63 D Stirnradgetriebemotor 24 V DC



- Gleichstrommotor mit mehrstufigem Stirnradgetriebe
- Getriebegehäuse aus Zink-Druckguss.
- Getriebe-Abtriebswelle mit kombinierter Gleit-/Nadellagerung.
- Fettschmierung für Dauerbetrieb.
- Lebensdauer 3000 h bei Dauerbetrieb (S1).
- Andere Spannungen auf Anfrage.

Neendaten	Untersetzungs- verhältnis	Getriebestufen	Nennmoment	Nennrehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 6325...
Typ	i		Nm	min ⁻¹	kg	941 6325...
BCI-63.25 B00-D/7	7,85 : 1	2	0,9	401	1,6	...160
BCI-63.25 B00-D/9	9,2 : 1	2	1,0	342	1,6	...161
BCI-63.25 B00-D/11	11,1 : 1	2	1,3	284	1,6	...162
BCI-63.25 B00-D/13	13,8 : 1	2	1,6	228	1,6	...163
BCI-63.25 B00-D/18	18,4 : 1	2	2,1	171	1,6	...164
BCI-63.25 B00-D/22	22,0 : 1	2	2,5	143	1,6	...165
BCI-63.25 B00-D/27	27,6 : 1	2	3,1	114	1,6	...166
BCI-63.25 B00-D/41	41,3 : 1	3	4,2	76	1,6	...167
BCI-63.25 B00-D/67	67,3 : 1	3	6,8	47	1,6	...168
BCI-63.25 B00-D/117*	117,1 : 1	3	9,0	27	1,6	...169
BCI-63.25 B00-D/165*	165,8 : 1	3	9,0	19	1,6	...170

Neendaten	Untersetzungs- verhältnis	Getriebestufen	Nennmoment	Nennrehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 6355...
Typ	i		Nm	min ⁻¹	kg	941 6355...
BCI-63.55 B00-D/7	7,85 : 1	2	1,7	420	2,1	...250
BCI-63.55 B00-D/9	9,2 : 1	2	2,0	359	2,1	...251
BCI-63.55 B00-D/11	11,1 : 1	2	2,4	297	2,1	...252
BCI-63.55 B00-D/13	13,8 : 1	2	3,0	239	2,1	...253
BCI-63.55 B00-D/18	18,4 : 1	2	4,0	179	2,1	...254
BCI-63.55 B00-D/22	22,0 : 1	2	4,8	150	2,1	...255
BCI-63.55 B00-D/27	27,6 : 1	2	6,0	120	2,1	...256
BCI-63.55 B00-D/41	41,3 : 1	3	8,1	80	2,1	...257
BCI-63.55 B00-D/67*	67,3 : 1	3	9,0	49	2,1	...258
BCI-63.55 B00-D/117*	117,1 : 1	3	9,0	28	2,1	...259
BCI-63.55 B00-D/165*	165,8 : 1	3	9,0	20	2,1	...260

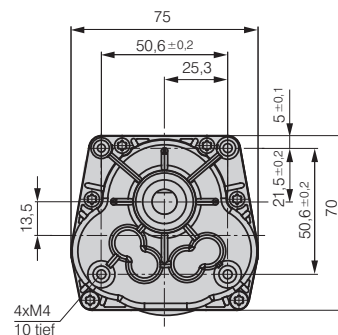
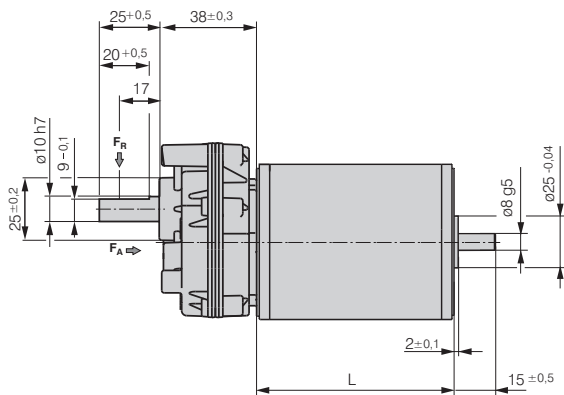
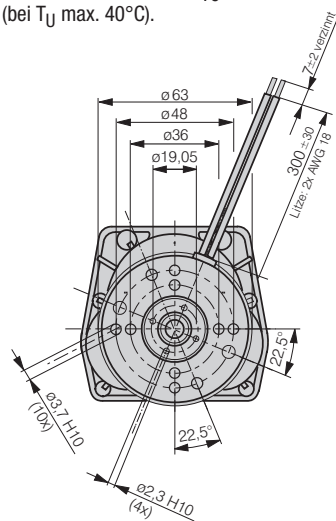
*Achtung: Die Einhaltung des max. zulässigen Getriebeabtriebsmoments muss durch eine externe Begrenzung des Motorstroms erfolgen.

Abtriebswellenbelastung

F_A: max. zul. Axiallast 50 N
 F_R: max. zul. Radiallast 150 N
 Zul. Wellenbelastung bei Nennrehzahl und einer Lebensdauererwartung L₁₀ von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).

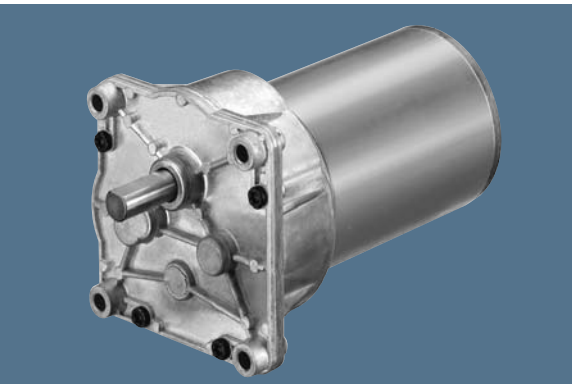
Motorlängen (mm)

Typ	L
BCI 63.25	95 ± 0,5
BCI 63.55	125 ± 0,5



BCI-Motor

BCI 63 E Stirnradgetriebemotor 24 V DC



- Gleichstrommotor mit mehrstufigem Stirnradgetriebe
- Getriebegehäuse aus Zink-Druckguss.
- Getriebe-Abtriebswelle mit kombinierter Gleit-/Nadellagerung.
- Fettschmierung für Dauerbetrieb.
- Lebensdauer 3000 h bei Dauerbetrieb (S1).
- Andere Spannungen auf Anfrage.

Neandaten	Untersetzungs- verhältnis	Getriebestufen	Nennmoment	Nennrehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 6325...
Typ	i	Nm	min ⁻¹	kg		
BCI-63.25 B00-E/15	15,47 : 1	2	1,7	204	1,6	...171
BCI-63.25 B00-E/18	18,4 : 1	2	2,1	171	1,6	...172
BCI-63.25 B00-E/23	23,14 : 1	2	2,6	136	1,6	...173
BCI-63.25 B00-E/31	31,1 : 1	2	3,5	101	1,6	...174
BCI-63.25 B00-E/40	40,1 : 1	2	4,5	79	1,6	...175
BCI-63.25 B00-E/55	55,0 : 1	3	5,6	57	1,7	...176
BCI-63.25 B00-E/70	70,4 : 1	3	7,2	45	1,7	...177
BCI-63.25 B00-E/92	92,3 : 1	3	9,4	34	1,7	...178
BCI-63.25 B00-E/142	142 : 1	3	14,4	22	1,7	...179
BCI-63.25 B00-E/184*	184,8 : 1	3	15,0	17	1,7	...180
BCI-63.25 B00-E/274*	274,6 : 1	3	15,0	11	1,7	...181

Neandaten	Untersetzungs- verhältnis	Getriebestufen	Nennmoment	Nennrehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 6355...
Typ	i	Nm	min ⁻¹	kg		
BCI-63.55 B00-E/15	15,47 : 1	2	3,4	213	2,1	...144
BCI-63.55 B00-E/18	18,4 : 1	2	4,0	179	2,1	...145
BCI-63.55 B00-E/23	23,14 : 1	2	5,0	143	2,1	...146
BCI-63.55 B00-E/31	31,1 : 1	2	6,8	106	2,1	...147
BCI-63.55 B00-E/40	40,1 : 1	2	8,7	82	2,1	...148

*Achtung: Die Einhaltung des max. zulässigen Getriebeabtriebsmoments muss durch eine externe Begrenzung des Motorstroms erfolgen.

Abtriebswellenbelastung

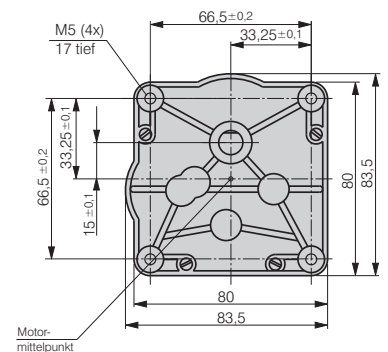
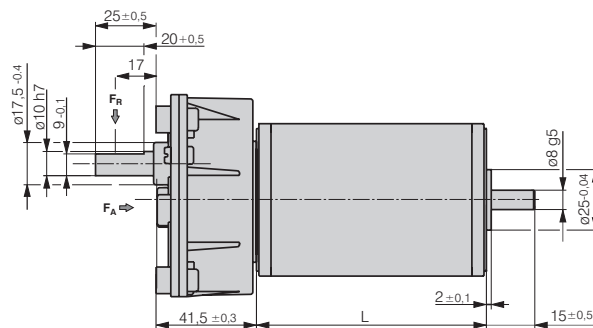
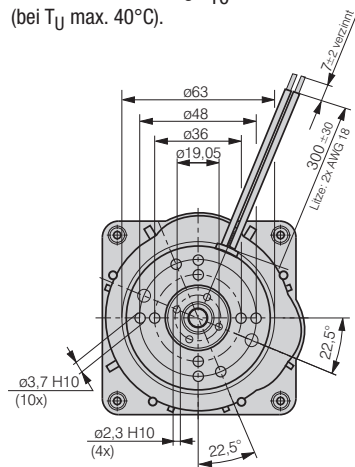
F_A : max. zul. Axiallast 50 N

F_R : max. zul. Radiallast 150 N

Zul. Wellenbelastung bei Nennrehzahl und einer Lebensdauererwartung L_{10} von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).

Motorlängen (mm)

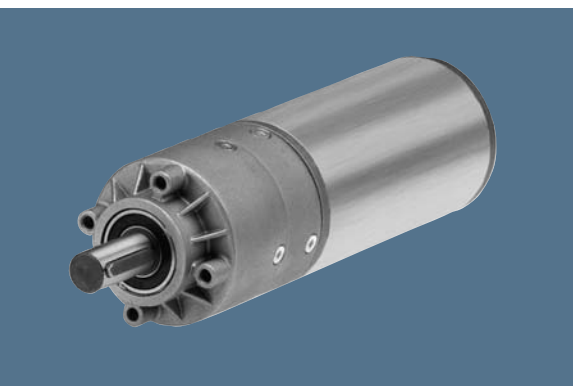
Typ	L
BCI 63.25	95 ± 0,5
BCI 63.55	125 ± 0,5



BCI-Motor

BCI 63 PX Planetengetriebemotor 24 V DC

- Gleichstrommotor mit Planetengetriebe PX 52 und PX 63.
- Robustes Zinkdruckguss-Gehäuse im Baukastensystem.
- Fettschmierung für wartungsfreien Dauerbetrieb.
- Abtriebswelle mit kombinierter Gleit-/ Kugellagerung.
- Optimierte Schrägverzahnung in der ersten Stufe für hohe Laufruhe und hohe Lebensdauer.
- Andere Spannungen auf Anfrage.



Nenndaten		Untersetzungs- verhältnis	Getriebestufen	Nennmoment	Nenn-drehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 6325..
Typ	i	Nm	min ⁻¹	kg			
BCI-63.25 B00-PX63/17*	17 : 1	1	1,5	185	1,6	...131	
BCI-63.25 B00-PX63/72*	72,25 : 1	2	5,9	44	1,7	...132	
BCI-63.25 B00-PX63/102*	102 : 1	2	8,3	31	1,7	...133	
BCI-63.25 B00-PX63/204*	204 : 1	2	16,5	15	1,7	...134	

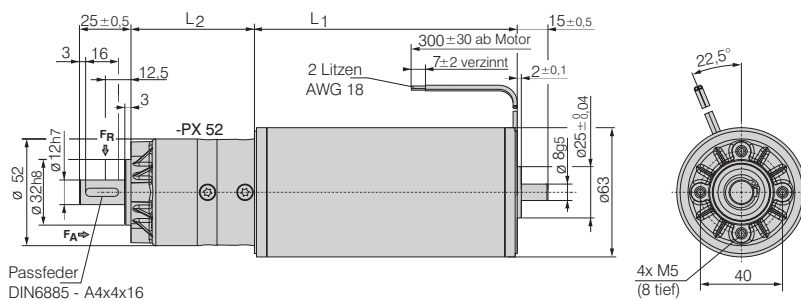
Nenndaten		Untersetzungs- verhältnis	Getriebestufen	Nennmoment	Nenn-drehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 6355..
Typ	i	Nm	min ⁻¹	kg			
BCI-63.55 B00-PX52/3	3,18 : 1	1	0,8	1038	2,1	...300	
BCI-63.55 B00-PX52/5	5,0 : 1	1	1,2	660	2,1	...301	
BCI-63.55 B00-PX63/9	9,0 : 1	1	2,2	367	2,1	...135	
BCI-63.55 B00-PX52/21	21,25 : 1	2	4,6	155	2,2	...302	
BCI-63.55 B00-PX52/30	30,0 : 1	2	6,5	110	2,2	...303	
BCI-63.55 B00-PX63/38	38,25 : 1	2	8,3	86	2,2	...136	
BCI-63.55 B00-PX63/54	54,0 : 1	2	11,8	61	2,2	...137	

*Achtung: Die Einhaltung des max. zulässigen Getriebeabtriebsmoments muss durch eine externe Begrenzung des Motorstroms erfolgen.

Motorlängen (mm)		Getriebe-längen PX 52	
Typ	L1	L2 einstufig	L2 zweistufig
BCI 63.25	95 ± 0,5	41,9	60,2
BCI 63.55	125 ± 0,5	41,9	60,2

Abtriebswellenbelastung

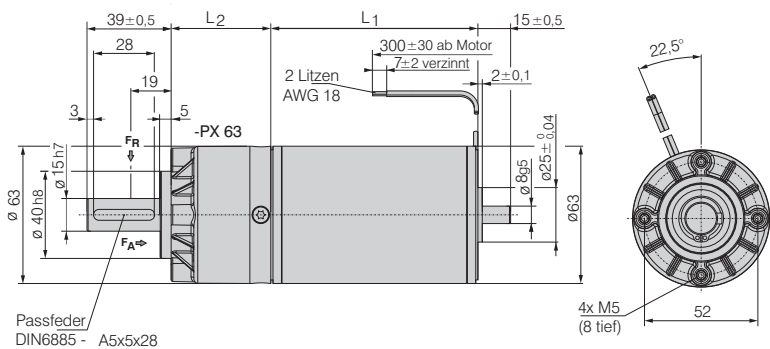
F_A : max. zul. Axiallast 500 N
 F_R : max. zul. Radiallast 350 N
 Zul. Wellenbelastung bei Nenn-drehzahl und einer Lebensdauererwartung L_{10} von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).



Motorlängen (mm)		Getriebe-längen PX 63	
Typ	L1	L2 einstufig	L2 zweistufig
BCI 63.25	95 ± 0,5	45,8	67,2
BCI 63.55	125 ± 0,5	45,8	67,2

Abtriebswellenbelastung

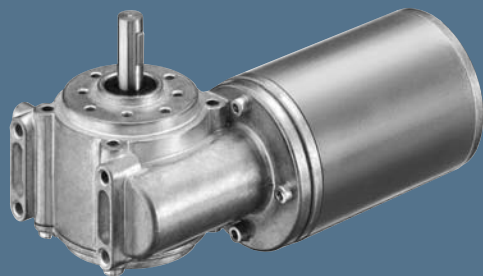
F_A : max. zul. Axiallast 500 N
 F_R : max. zul. Radiallast 350 N



BCI-Motor

BCI 63 SC Schneckengetriebemotor 24 V DC

- Gleichstrommotor mit Schneckengetriebe
- Getriebegehäuse aus Zink-Druckguss.
- Getriebe-Abtriebswelle mit Kugellagerung.
- Fettschmierung für Dauerbetrieb.
- Lebensdauer 3000 h bei Dauerbetrieb (S1).
- Andere Spannungen auf Anfrage.



Neendaten	Untersetzungs- verhältnis	Nennmoment	Nennrehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 6325..
Typ	i	Nm	min ⁻¹	kg	
BCI-63.25 B00-SC1/2	2,5 : 1	0,30	1260	2,1	...240
BCI-63.25 B00-SC1/7	7 : 1	0,77	450	2,1	...241
BCI-63.25 B00-SC1/10	10 : 1	1,02	315	2,1	...242
BCI-63.25 B00-SC1/15	15 : 1	1,45	210	2,1	...243
BCI-63.25 B00-SC1/20	20 : 1	1,79	158	2,1	...244
BCI-63.25 B00-SC1/24	24 : 1	1,81	131	2,1	...245
BCI-63.25 B00-SC1/30	30 : 1	2,23	105	2,1	...246
BCI-63.25 B00-SC1/55	55 : 1	3,54	57	2,1	...247
BCI-63.25 B00-SC1/75	75 : 1	3,26	42	2,1	...248

Neendaten	Untersetzungs- verhältnis	Nennmoment	Nennrehzahl	Masse	Best.-Nr. 941 6355..
Typ	i	Nm	min ⁻¹	kg	
BCI-63.55 SC 2	2,5 : 1	0,57	1320	2,6	...240
BCI-63.55 B00-SC1/7	7 : 1	1,49	471	2,6	...241
BCI-63.55 B00-SC1/10	10 : 1	1,97	330	2,6	...242
BCI-63.55 B00-SC1/15	15 : 1	2,79	220	2,6	...243
BCI-63.55 B00-SC1/20	20 : 1	3,46	165	2,6	...244
BCI-63.55 B00-SC1/24	24 : 1	3,50	138	2,6	...245
BCI-63.55 B00-SC1/30	30 : 1	4,29	110	2,6	...246
BCI-63.55 B00-SC1/55	55 : 1	6,83	60	2,6	...247
BCI-63.55 B00-SC1/75	75 : 1	6,28	44	2,6	...248

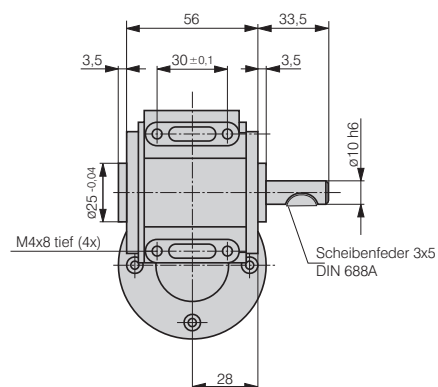
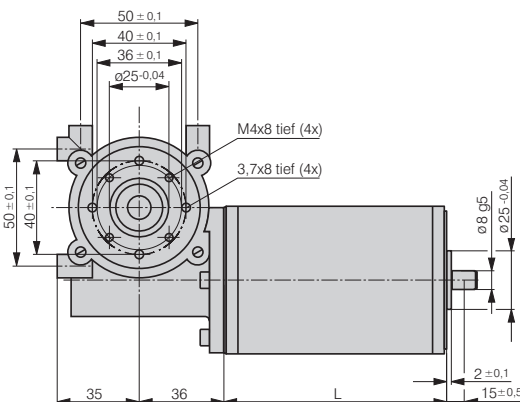
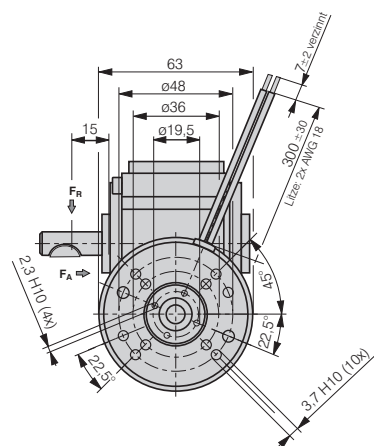
Abtriebswellenbelastung

F_A : max. zul. Axiallast 100 N
 F_R : max. zul. Radiallast 150 N
 Zul. Wellenbelastung bei Nennrehzahl und einer Lebensdauererwartung L_{10} von 3 000 h (bei T_U max. 40°C).

Motorlängen (mm)

Typ	L
BCI 63.25	95 ± 0,5
BCI 63.55	125 ± 0,5

Auf Anfrage andere Wellenmaße und Wellenabgang rechts oder beidseitig.



BCI-Bremse

24 V DC

- Die Federkraftbremse ist eine Einscheibenbremse mit 2 Reibflächen. Das Bremsmoment erzeugen mehrere Druckfedern durch Reibschluss. Gelöst wird die Bremse elektromagnetisch. Das Bremsen erfolgt im unbestromten Zustand.
- Schutzart IP 00
- Isolierstoffklasse F.



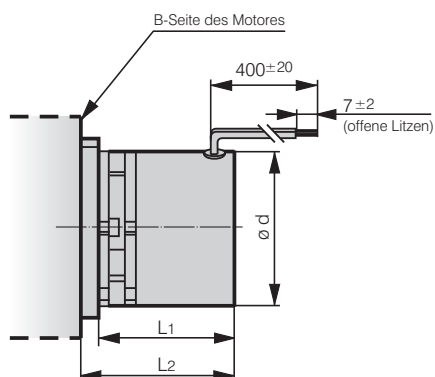
Nenndaten

Typ		BFK 457-01	BFK 457-02	BFK 457-03
Nennleistung*	W	5,0	6,6	9,0
Bremsmoment**	Nm	0,12	0,25	0,50
Einschaltzeit	ms	11,0	8,0	12,5
Ausschaltzeit	ms	17	17	18
Maximaldrehzahl	min ⁻¹	5000	5000	5000
Gewicht	kg	0,20	0,25	0,40
d	mm	37,0	47,0	56,0
L1	mm	31,3	31,0	31,8
L2	mm	36,8	37,2	38,0
Motortyp***		BCI 42	BCI 52	BCI 63

* Spulenleistung bei 20 °C.

** Bremsmoment bezogen auf eine Drehzahl von 100 min⁻¹.

*** Bremsanbau bei Solomotoren und Motoren mit Schneckengetriebe auf Anfrage.
Für alle anderen Ausführungen kurzfristig lieferbar.

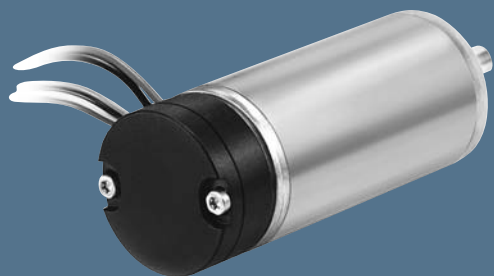


Hinweis:

Es kann jeweils nur eine Anbaukomponente (Bremse oder Geber) an die Motoren montiert werden.

BCI-Sensorik

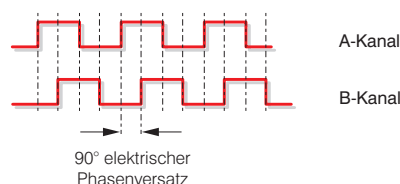
BCI Magnetgeber PMG 2-2, PMG 2-4, PMG 2-12



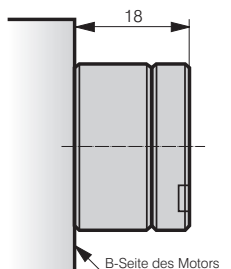
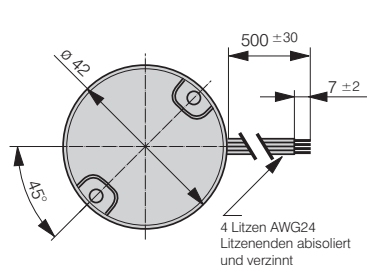
- Magnetischer Impulsgeber für Gleichstrommotoren.
- Der Geber ist für die Drehzahlerfassung, Drehzahlregelung und Positionierung in Verbindung mit einer geeigneten Elektronik konzipiert.
- Der Drehgeber arbeitet berührungslos und verschleißfrei über 2 Hall-Sensoren. Die Sensoren sind um einen Magneten positioniert und erzeugen zwei um 90° versetzte Rechtecksignale.
- Die Geberinheit ist mit dem Motor verschraubt. Der elektrische Anschluss erfolgt über Litzen.
- Schutzart IP 40.

Nenndaten

Typ		PMG 2-2, PMG 2-4, PMG 2-12
Impulszahl	Z	2, 4 und 12 Impulse pro Umdrehung (Kanal A und B)
Ausgangssignal	A, B	2 Rechteck-Impulsfolgen 90° ± 15°, bei 12 Impulsen ± 40° elektr. Phasenversatz
Impulsverhältnis		Impuls : Pause = 180° : 180° ± 10°, bei 12 Impulsen ± 25°
Flankensteilheit	Anstieg	≤ 400 ns (U = 12 V DC, RL = 820 Ω)
	Abfall	≤ 400 ns (U = 12 V DC, CL = 20 pF)
Ausg.-Laststrom	I _{Last}	≤ 12 mA (U = 12 V DC)
Ausführung der Elektronik		Open-collector-Ausgangsstufe mit internem Pull-up-Widerstand Versorgungsspannung: U _B = 4,5 bis 24 V DC (verpolsicher) Ausgangsamplitude: U _{LOW} < 0,4 V (bei 12 V DC +20 mA)
Elektr. Anschluss		4 Einzellitzen AWG 24, 500 +30 mm lang Litzenenden abisoliert und verzinkt 7 ± 2 mm
Belegung	Farbe	rot: U _B = +5 V ... 24 V gelb: A-Kanal schwarz: GND grün: B-Kanal
Temperaturbereich		-20°C bis +85 °C
Gewicht		0,03 kg



Typ	PMG 2-2	PMG 2-4	PMG 2-12
BCI 42.25	931 4225 200	931 4225 201	931 4225 202
BCI 42.40	931 4240 200	931 4240 201	931 4240 202
BCI 52.30	931 5230 200	931 5230 201	931 5230 202
BCI 52.60	931 5260 200	931 5260 201	931 5260 202
BCI 63.25	931 6325 200	931 6325 201	931 6325 202
BCI 63.55	931 6355 200	931 6355 201	931 6355 202



Hinweis:
Es kann jeweils nur eine Anbaukomponente (Bremsse oder Geber) an die Motoren montiert werden.

BCI-Sensorik

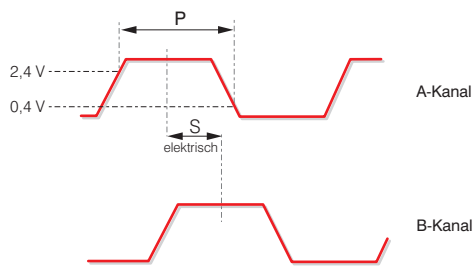
Encoder HEDS 5500

- Optoelektronischer 2-Kanal-Winkelschrittgeber. Durch eine entsprechende Auswertung in einer externen Steuerung wird eine Auflösung von max. 2048 Inkrementen pro Umdrehung erreicht.
- Der Drehgeber arbeitet berührungslos und verschleißfrei. Mittels einer Leuchtdiode vor einer metallischen Encoderscheibe und einem Fotodioden-Array erfolgt die Drehwinkelauflösung.
- Optional: Varianten mit anderen Geberauflösungen auf Anfrage lieferbar.

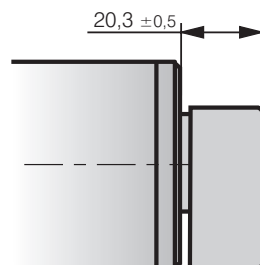
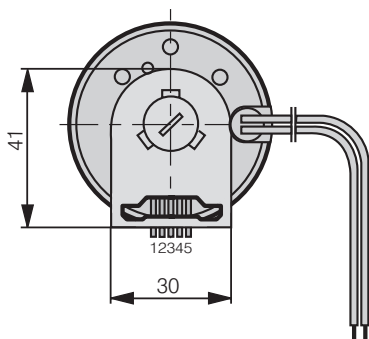


Nenndaten

Typ	HEDS 5500	
Impulszahl	Z	512 Impulse pro Umdrehung (Kanal A und B), andere Impulszahlen auf Anfrage!
Ausgangssignal	A, B	2 Rechtecksignale, (90° Phasenverschiebung; TTL kompatibel)
Grenzfrequenz	f	100 kHz
Versorgungsspannung	U_B	+ 5 V \pm 10%
Stromaufnahme	I_B	typ. 17 mA (max. 40 mA)
Abweichung der Pulsbreite	ΔP	typ. 5° bezogen auf $P = 90^\circ$ Pulsbreite (elektrisch bei $U_B = 5$ V und 25° C)
Abweichung der Phasenverschiebung	ΔS	typ. 7° bezogen auf $S = 90^\circ$ Phasenverschiebung zwischen Kanal A und B (elektrisch bei $U_B = 5$ V und 25° C)
Elektrischer Anschluss	AMP	103686-4 oder 600442-5
Steckertyp.	Berg	65039-032 / 4825-000 oder 65801-034
	Molex	2695 / 2759
Belegung	Pin	1: Ground 2: frei 3: A 4: U_B 5: B



HEDS für Solomotoren und Schneckengetriebe-Motoren auf Anfrage. Für alle anderen Ausführungen kurzfristig lieferbar.



Hinweis:

Es kann jeweils nur eine Anbaukomponente (Bremsse oder Geber) an die Motoren montiert werden.