

## + Motor-Bestellnummer

23 26 . . . 52 . 2 3 6 - 2 0 0

Basis-Motor 2326.....52.236-200  
siehe Seite 39

23 26 . . . 75 . 2 3 6 - 2 0 0

Basis-Motor 2326.....52.236-200  
siehe Seite 39

23 26 . . . 74 . 2 3 6 - 2 0 0

Basis-Motor 2326.....52.236-200  
siehe Seite 39

23 32 . . . 53 . 2 7 6 - 2 0 0

Basis-Motor 2332.....55.276-200  
siehe Seite 41

23 32 . . . 73 . 2 7 6 - 2 0 0

Basis-Motor 2332.....55.276-200  
siehe Seite 41

23 32 . . . 74 . 2 7 6 - 2 0 0

Basis-Motor 2332.....55.276-200  
siehe Seite 41

23 32 . . . 55 . 2 3 6 - 2 0 0

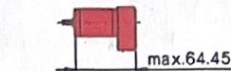
Basis-Motor 2332.....51.236-200  
siehe Seite 42

23 32 . . . 73 . 2 3 6 - 2 0 0

Basis-Motor 2332.....51.236-200  
siehe Seite 42

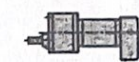
Fortsetzung Seite 134

## + Getriebe



Planetengetriebe 29 26 . 71.

Detail siehe Seite 109



Stirnradgetriebe 29 38 . 80.

Detail siehe Seite 116



Planetengetriebe 29 32 . 70.

Detail siehe Seite 113



Stirnradgetriebe 29 38 . 80.

Detail siehe Seite 116



Planetengetriebe 29 32 . 70.

Detail siehe Seite 113

Technische Daten	Pinbelegung	
Versorgungsspannung 5 V $\pm$ 10%	Pin 5 Kanal B	
Ausgangssignal TTL kompatibel	Pin 4 V <sub>cc</sub>	
Anzahl Kanäle 2	Pin 3 Kanal A	
Ausführung mit «Index Kanal» auf Anfrage	Pin 2 N.C. (nicht anschliessen)	
Impulszahl pro Umdrehung 500 1000	Pin 1 Kanal I (Option)	
Phasenverschiebung $\Phi$ (Nennwert) 90°	Pin 1 Gnd	
Flankenabstand s min. 45°		
Signalanstiegszeit 180 ns	empfohlener Stecker:	
Signalabfallszeit 40 ns	Stecker Gehäuse Kontakte	
* (typisch, bei C <sub>L</sub> = 25 pF, R <sub>L</sub> = 2,7 k $\Omega$ , 25°C)	AMP 103686-4 640442-5	
Indexpulsbreite (Nenn) Option 90°	Berg 65039-032 4825X-000	
Betriebstemperaturbereich -40/+100°C	Molex 2625 2759	
Trägheitsmoment der Impulsscheibe $\leq 0,6$ gcm <sup>2</sup>		
Max. Winkelbeschleunigung 250'000 rad s <sup>-2</sup>		
Max. Strom pro Kanal min. -1 mA, max. 6 mA		
Max. Impulsfrequenz 100 kHz		



## Aufbau der Motorbestellnummer

Beispiel:

Bezeichnung für Motortyp	Motordurchmesser	Wicklungsnummer	Code für Wellenausführung	Code für Befestigung	Code für Kommutierungssystem	Spezifikationsgrad
20 A-Programm	25	21	5	6	1	000
21 F-Programm						
22 S-Programm						
23 RE-Programm						
24						
26						
Motordurchmesser in mm <i>25</i>			Spezifikationsgrad des Motors			
Wicklungsnummer spezifiziert Windungszahl und Drahtdurchmesser			Code für Kommutierungssystem: 1/2 Edelmetallbürsten 5/6/7 Graphitbürsten			
			Code für Befestigung: nach Gewindeausführung, Teilkreis und Zentrierung			
			Code für Lagerung: 1/5 Sinterlager 2 Kugellager			
			Code für Wellenausführung; nach Durchmesser, Länge und Abtriebsselement			

### Bitte beachten Sie:

Bestellen Sie immer nach den in den Datenblättern angegebenen Motor-, Getriebe- und Tachonummern.

Bei Kombinationen kann aus betriebsinternen Gründen an diesen Stellen ☐ der Code ändern.

Beispiel: **20 23 . 61 . 5 2 1 . 000**

Lieferpapiere sowie der Produktaufdruck enthalten deshalb stets diese Werksnummer.

### Lagerprogramm

- kürzeste Lieferfrist
- weltweit bei unseren Vertriebsstellen an Lager
- günstiger Preis

### Standardprogramm

- in Baugruppen im Stammhaus an Lager

### Sonderprogramm

- auf Anfrage

## Aufbau der Motorbestellnummer RE-Programm

Beispiel:

Produktlinie	Motordurchmesser	Motorlänge	Wicklungsnummer	Code für Energieprodukt	Code für Kommutierung	Code für Wellenausführung	Standardversion	Änderungsstatus	Zusatzcode für Abtriebsselement
RE	025	055	34	E	A	A	2	00	A A
Produktlinie: RE DC-Motor mit Rare Earth Magnet EC elektronisch kommutierter DC-Servomotor			Wicklungsnummer, spezifiziert Windungszahl und Drahtdurchmesser			Code für Energieprodukt: E/G Neodym-Magnet		Code für Kommutierungssystem: X kundenspezifische Abweichung vom Standard	
Motordurchmesser in mm			Motorlänge in mm			Code für Lagerung: 1 Sinterlager 2 Kugellager X kundenspezifische Abweichung vom Standard		Zusatzcode für Abtriebsselement: <input type="checkbox"/> ohne Ritzel A - Z mit Ritzel	
						Standardversion: Standardausführung bezüglich Befestigung, elektrische Anschlüsse, Temperaturbereich usw.		Änderungsstatus (A - Z): Änderungen von Materialien und Verfahren, die die Abmessungen und Daten nicht beeinflussen	
						Code für Wellenausführung; nach Durchmesser, Länge und Anzahl Wellenenden			

### Kundenspezifische Ausführung

Beispiel:

<b>RE 025 - 055 - 34 E A X 2 - 001</b>	Spezifikationsgrad: Abweichungen vom Standard, die durch den Kunden beeinflusst werden
X Signalisiert den Bezugsbereich für die vom Kunden beeinflusste Abweichung von Standard	