



Typenbezeichnung:

Motoren:

Technologie:

- I = Induktionsmotor
- B = bürstenloser Motor mit Permanentmagnet-Läufer
- P = Permanentfeldmotor
- K = Kommutatormotor

Ausführung:

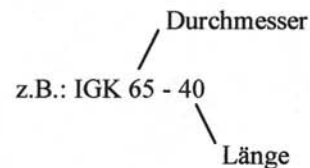
G = Gehäuse

Kühlung:

- K = Konvektion
- L = Lüftung

Baugröße:

Durchmesser - Länge (jeweils aktives Eisen);



Getriebe:

Technologie:

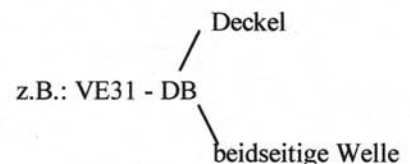
- VE 31 = VARIO Einfach-Schneckengetriebe
- E = Einfach-Schneckengetriebe
- Z = Zweifach-Schneckengetriebe
- D = Dreifach-Schneckengetriebe

Grundaufbau:

- D = Deckel
- F = Fuß
- K = kleiner Flansch
- G = großer Flansch

Wellenausführung:

- x = Ausführung der Welle wie folgt:
- B = beidseitige Welle
 - L = Welle links frei vorstehend
 - R = Welle rechts frei vorstehend
 - H = Hohlwelle



Kurzlegende:

Getriebe:

- Md_{max} = max. zul. Abtriebsdrehmoment (kurzzeitig) aufgrund der Verzahnung
- M₂ = Abtriebsdrehmoment ohne Berücksichtigung der Getriebeverluste
- max. M₂ = Abtriebsdrehmoment aufgrund der max. zul. Getriebeverluste