BLDC Motoren mit Kegelradgetriebe

INFOBLATI

Unsere BLDC Motoren mit Kegelradgetriebe sind ideal für Anwendungen, die eine präzise Bewegungsumlenkung mit einem Übersetzungsverhältnis von 1:1 erfordern. Als Direktantriebe bieten sie hohe Effizienz und Leistung. Die Kombination aus BLDC Motor und Kegelradgetriebe ermöglicht eine zuverlässige Bewegungssteuerung in verschiedenen Anwendungen.

- Zuverlässige Bewegungsumlenkung mit Übersetzungsverhältnis 1:1
- Hohe Effizienz und Leistung durch Direktantrieb
- Minimierter Energieverlust und reduzierter Verschleiß
- Räumliche Flexibilität durch L-Getriebe und T-Getriebe für Umlenkung um 90° oder 2x90°
- Option f
 ür kompakte Bauweise ohne Kupplung
- Freie Kombinationsmöglichkeit mit den am Markt verfügbaren Getrieben

Dank der Flexibilität von Ketterer können wir maßgeschneiderte Lösungen anbieten, die genau Ihren individuellen Anforderungen entsprechen.

Kontaktieren Sie uns gerne für weitere Informationen.

Kombinatorik BLDC-Motoren (DC)

t-Rex 3200-I-44-47		t-Rex 3200-I-44-89		t-Rex 3200-I-65-51	t-Rex 3206-I-65-86	
					47	
max. Drehmoment	max. Drehzahl	max. Drehmoment	max. Drehzahl	max. Drehzahl	max. Drehmoment	max. Drehzahl
24 - 48	24	24 - 48	24 - 36	24 - 48	24 - 48	24 - 48
41 - 74	48	31 - 61	67 - 78	90 - 155	68 - 140	150 - 248
2000 - 4664	4600	600 - 1390	2375 - 3770	1785 - 3895	507 - 1123	1100 - 2360
0,2 - 0,15	0,1	0,5 - 0,4	0,3 - 0,2	0,5 - 0,4	1,3 - 1,9	1,3 - 1
1 - 1,5	1,1	1,8 - 2,9	2	2,5	6,7 - 9	7 - 5
3200.00-3000	3200.00-3002	3200.00-0005 3200.00-0006	3200.00-0004 3200.00-0009	3206.00-1000	3206.00-0003 3206.00-0005	3206.00-0004
Ket-Bee 200X L* Ket-Bee 200X T*	Ket-Bee 200X L* Ket-Bee 200X T*	Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X T	Ket-Bee 200X L* Ket-Bee 200X T*	Ket-Bee 200X L* Ket-Bee 200X T*	Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X T	Ket-Bee 200X Ket-Bee 200X
	max. Drehmoment 24 - 48 41 - 74 2000 - 4664 0,2 - 0,15 1 - 1,5 3200.00-3000	44 47 max. max. Drehzahl 24 - 48 21 41 - 74 48 2000 - 4664 4600 0,2 - 0,15 0,1 1 - 1,5 1,1 3200.00-3000 Ket-Bee 200X L* Ket-Bee 200X L*	44 47 8 max. Drehmoment Drehzahl Drehmoment 24 - 48 24 24 - 48 41 - 74 48 31 - 61 2000 - 4664 4600 600 - 1390 0,2 - 0,15 0,1 0,5 - 0,4 1 - 1,5 1,1 1,8 - 2,9 3200.00-3000 3200.00-3002 3200.00-0005 3200.00-0006 Ket-Bee 200X L* Ket-Bee 200X L* Ket-Bee 200X L	44 44 89 max. max. max. max. max. Drehmoment Drehzahl 24 - 48 24 24 - 48 24 - 36 41 - 74 48 31 - 61 67 - 78 2000 - 4664 4600 600 - 1390 2375 - 3770 0,2 - 0,15 0,1 0,5 - 0,4 0,3 - 0,2 1 - 1,5 1,1 1,8 - 2,9 2 3200.00-3000 3200.00-3002 3200.00-0005 3200.00-0004 3200.00-0009	44 44 44 65 47 89 51 max. max. max. Drehzahl 24 - 48 24 24 - 48 24 - 36 24 - 48 41 - 74 48 31 - 61 67 - 78 90 - 155 2000 - 4664 4600 600 - 1390 2375 - 3770 1785 - 3895 0,2 - 0,15 0,1 0,5 - 0,4 0,3 - 0,2 0,5 - 0,4 1 - 1,5 1,1 1,8 - 2,9 2 2,5 3200.00-3000 3200.00-3002 3200.00-0005 3200.00-0004 3200.00-1000 Ket-Bee 200X L* Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L* Ket-Bee 200X L* Ket-Bee 200X L*	44 44 44 65 65 47 89 51 86 max. Drehmoment Drehzahl max. Drehzahl max. Drehzahl max. Drehzahl max. Drehzahl 24 - 48 24 24 - 48 24 - 36 24 - 48 24 - 48 41 - 74 48 31 - 61 67 - 78 90 - 155 68 - 140 2000 - 4664 4600 600 - 1390 2375 - 3770 1785 - 3895 507 - 1123 0,2 - 0,15 0,1 0,5 - 0,4 0,3 - 0,2 0,5 - 0,4 1,3 - 1,9 1 - 1,5 1,1 1,8 - 2,9 2 2,5 6,7 - 9 3200.00-3000 3200.00-3002 3200.00-0005 3200.00-0004 3206.00-1000 3206.00-0005 Ket-Bee 200X L* Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L Ket-Bee 200X L

Übersetzung: i = 1

Empfohlene Eingangsdrehzahl: max. 1.000 U/min
Drehmoment: von 0.28 Nm bis 14 Nm

Einschaltdauer: 20% bei 5 min (für Aussetzbetrieb ausgelegt)

Verdrehspiel: 3° DEG +1° DEG

Varianz: Als L-Getriebe oder als T-Getriebe

Produkte anderer Hersteller auf Anfrage

Mögliche Anwendung:

- Maschinenbau und Industrie: Für zuverlässige Bewegungsumlenkungen (1:1). Die Option zur raumsparenden
 L- oder T-Anordnung erhöhen die Flexibilität in der Bauweise. Ideal für Anwendungen, bei denen eine kompakte
 Bauweise ohne zusätzliche Kupplung benötigt wird und Effizienz sowie minimaler Energieverlust entscheidend
- Antrieb für Gelenkroboter in der Fertigung: Diese Antriebe ermöglichen präzise Bewegungsumlenkungen und eignen sich hervorragend für Roboterarme, die hohe Präzision und gleichmäßige Kraftübertragung benötigen.
- Portaleinheit: Flexibel einsetzbar als direkter Riemenantrieb für diese einfache Portaleinheiten



IB-BLDC+KRG.75-01/20241219 www.ketterer.de