

Bestellschlüssel

T60, T90 und T130

T60, T90 und T130								
1	2	3	4	5	6	7	8	9
T09	LX	GB8	B	3210	-00750	X	R	XX
1. Lineareinheit T06 = T60 Einheit T09 = T90 Einheit T13 = T130 Einheit					6. Hub, maximal (Smax) - xxxx = Abstand in mm			
2. Antriebsart LX = axialer Anbau, direkt gekoppelt, RediMount-Flansch SX = axialer Anbau, direkt gekoppelt, ohne RediMount-Flansch					7. Montageoptionen X = ohne Montageoption F = Montagesockel T = Drehzapfen G = Vordere Montageplatte			
3. RediMount Motor-ID XXX = für Einheiten ohne RediMount-Flansch vvw = alphanumerischer Motorcode für geeigneten RediMount-Flansch, wenn der Motor bekannt ist ¹ 999 = Code, wenn der Motor nicht bekannt ist					8. Adapteroptionen J = Kugelgelenk ø16 mm (nur für T06xxxxx25 und T09xxxxx25) K = Kugelgelenk ø20 mm (nur für T09xxxxx32) L = Kugelgelenk ø30 mm (nur für T13xxxxx40) M = Kugelgelenk ø40 mm (nur für T13xxxxx50) N = M16 × 1,5 Außengewinde (nur für T06xxxxx25 und T09xxxxx25) P = M16 × 2 Innengewinde (nur für T06xxxxx25 und T09xxxxx25) Q = M20 × 1,5 Außengewinde (nur für T09xxxxx32) R = M20 × 1,5 Innengewinde (nur für T09xxxxx32) S = M27 × 2 Außengewinde (nur für T13xxxxx40) T = M27 × 2 Innengewinde (nur möglich für T13xxxxx40) U = M33 × 2 Außengewinde (nur für T13xxxxx40 und T13xxxxx50) V = M33 × 2 Innengewinde (nur für T13xxxxx40 und T13xxxxx50) X = M30 × 2 Innengewinde (nur für T13xxxxx40)			
4. Antriebswellen-Typ B = Standard (für SX-Einheiten mit Standardwelle und alle LX-Einheiten) G = Welle für Schneckengetriebe SB030 (nur an T06SX-Einheiten) H = Welle für Schneckengetriebe SB040 (nur an T06SX- und T09SX-Einheiten) J = Welle für Schneckengetriebe SB050 (nur an T09SX-Einheiten) K = Welle für Schneckengetriebe SB075 (nur an T13SX-Einheiten) L = Welle für Schneckengetriebe SB063 (nur an T09SX- und T13SX-Einheiten)					9. Schutzoption XX = Standard S1 = spritzwassergeschützt			
5. Spindeltyp, -durchmesser, -steigung 2505 = Kugelgewinde, 25 mm, 5 mm (nur für T06- und T09-Einheiten) 2510 = Kugelgewinde, 25 mm, 10 mm (nur für T06- und T09-Einheiten) 2525 = Kugelgewinde, 25 mm, 25 mm (nur für T06- und T09-Einheiten) 2550 = Kugelgewinde, 25 mm, 50 mm (nur für T06-Einheiten) 3210 = Kugelgewinde, 32 mm, 10 mm (nur für T09-Einheiten) 3220 = Kugelgewinde, 32 mm, 20 mm (nur für T09-Einheiten) 3232 = Kugelgewinde, 32 mm, 32 mm (nur für T09-Einheiten) 4010 = Kugelgewinde, 40 mm, 10 mm (nur für T13-Einheiten) 4020 = Kugelgewinde, 40 mm, 20 mm (nur für T13-Einheiten) 4040 = Kugelgewinde, 40 mm, 40 mm (nur für T13-Einheiten) 4010 = Kugelgewinde, 40 mm, 10 mm (nur für T13-Einheiten) 5010 = Kugelgewinde, 50 mm, 10 mm (nur für T13-Einheiten)					¹ Definition der Antriebsflanschtypen siehe unten.			
					Mit RediMount (LX) Ohne RediMount (SX)			

Bestellschlüssel

ECT90

ECT90 – IEC90 Wechselstrommotor, Parallelanbau

1	2	3	4	5	6	7	8
ECT09-I	09B02PB2510	-1500	X	J	0	2	XX

<p>1. Modell und Motorentyp ECT09-I = ECT90 mit IEC90-Drehstrommotor</p> <p>2. Max. Last, Geschwindigkeit, Getriebeart, Bremse und Motorausführung 09B03PB2510 = 9750 N, 160 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau¹ 09B02PB2510 = 6500 N, 240 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau¹ 09B03PB3220 = 4800 N, 320 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau² 09B02PB3220 = 3100 N, 480 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau² 09B01PB3220 = 1600 N, 960 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau² 09B01PB3232 = 900 N, 1520 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau²</p>	<p>3. Hub (S max.) - xxxx = Abstand in mm</p> <p>4. Montageoptionen X = ohne Montageoption S = Gabelkopf F = Montagesockel T = Drehzapfen G = Vordere Montageplatte</p> <p>5. Adapteroptionen J = Kugelgelenk ø16 mm K = Kugelgelenk ø20 mm N = Außengewinde M16 × 1,5 P = Innengewinde M16 × 2 Q = Außengewinde M20 × 1,5 R = Innengewinde M20 × 1,5</p>	<p>6. Magnetsensoren (Öffner)³ y = Anzahl der Öffner (0 – 9)</p> <p>7. Magnetsensoren (Schließer)³ z = Anzahl der Schließer (0 – 9)</p> <p>8. Schutzoption⁴ XX = Standard S1 = spritzwassergeschützt</p> <p>¹ Diese Modelle sind nur mit den Adapteroptionen J, N und P kompatibel.</p> <p>² Diese Modelle sind nur mit den Adapteroptionen K, Q und R kompatibel.</p> <p>³ Die Sensoren werden nicht montiert mit der Einheit geliefert.</p> <p>⁴ Weitere Informationen siehe Seite 73.</p>
--	--	--

ECT90 – B43- oder B53-Wechselstrom-Servomotor, Parallelanbau

1	2	3	4	5	6	7	8
ECT09-B	53R03PB3220	-1340	S	Q	3	0	S1

<p>1. Modell und Motorentyp ECT09-B = ECT90 mit Wechselstrom-Servomotor</p> <p>2. Max. Last, Geschw., Getriebe, Bremse und Motorausführung 53R03PB2510 = 9800 N, 220 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau¹ 53R02PB2510 = 8000 N, 330 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau¹ 53R03PB3220 = 5900 N, 440 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau² 43R03PB2510 = 5800 N, 140 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau¹ 53R02PB3220 = 3900 N, 670 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau² 43R02PB2510 = 3800 N, 210 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau¹ 43R03PB3220 = 2800 N, 270 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau² 43R02PB3220 = 1800 N, 420 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau² 53S03PB2510 = 9800 N, 220 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau¹ 53S02PB2510 = 8000 N, 330 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau¹ 53S03PB3220 = 5900 N, 440 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau² 43S03PB2510 = 5800 N, 140 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau¹ 53S02PB3220 = 3900 N, 670 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau² 43S02PB2510 = 3800 N, 210 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau¹ 43S03PB3220 = 2800 N, 270 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau² 43S02PB3220 = 1800 N, 420 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau²</p>	<p>3. Hub (S max.) - xxxx = Abstand in mm</p> <p>4. Montageoptionen X = ohne Montageoption S = Gabelkopf F = Montagesockel T = Drehzapfen G = Vordere Montageplatte</p> <p>5. Adapteroptionen J = Kugelgelenk ø16 mm K = Kugelgelenk ø20 mm N = Außengewinde M16 × 1,5 P = Innengewinde M16 × 2 Q = Außengewinde M20 × 1,5 R = Innengewinde M20 × 1,5</p>	<p>6. Magnetsensoren (Öffner)³ y = Anzahl der Öffner (0 – 9)</p> <p>7. Magnetsensoren (Schließer)³ z = Anzahl der Schließer (0 – 9)</p> <p>8. Schutzoption⁴ XX = Standard S1 = spritzwassergeschützt</p> <p>¹ Diese Modelle sind nur mit den Adapteroptionen J, N und P kompatibel.</p> <p>² Diese Modelle sind nur mit den Adapteroptionen K, Q und R kompatibel.</p> <p>³ Die Sensoren werden nicht montiert mit der Einheit geliefert.</p> <p>⁴ Weitere Informationen siehe Seite 73.</p>
--	--	--

Bestellschlüssel

ECT90

ECT90 – Direktantrieb, B43 oder B53 Wechselstrom-Servomotor, Axialanbau

1	2	3	4	5	6	7	8
ECT09-B	53R01LD2510	-0800	T	P	0	0	S1
1. Modell und Motorentyp ECT09-B = ECT90 mit Wechselstrom-Servomotor		3. Hub (S max.) - xxxx = Abstand in mm		6. Magnetsensoren (Öffner)³ y = Anzahl der Öffner (0 – 9)			
2. Max. Last, Geschwindigkeit, Getriebeart, Bremse und Motorausführung 53R01LD2510 = 5300 N, 450 mm/s, Direktantrieb, keine Bremse, axialer Anbau ¹ 53R01LD3220 = 2600 N, 1000 mm/s, Direktantrieb, keine Bremse, axialer Anbau ² 43R01LD2510 = 2000 N, 410 mm/s, Direktantrieb, keine Bremse, axialer Anbau ¹ 53R01LD3232 = 1500 N, 1600 mm/s, Direktantrieb, keine Bremse, axialer Anbau ² 43R01LD3220 = 900 N, 820 mm/s, Direktantrieb, keine Bremse, axialer Anbau ² 53S01LD2510 = 5300 N, 450 mm/s, Direktantrieb, Bremse, axialer Anbau ¹ 53S01LD3220 = 2600 N, 1000 mm/s, Direktantrieb, Bremse, axialer Anbau ² 43S01LD2510 = 2000 N, 410 mm/s, Direktantrieb, Bremse, axialer Anbau ¹ 53S01LD3232 = 1500 N, 1600 mm/s, Direktantrieb, Bremse, axialer Anbau ² 43S01LD3220 = 900 N, 820 mm/s, Direktantrieb, Bremse, axialer Anbau ²		4. Montageoptionen X = ohne Montageoption F = Montagesockel T = Drehzapfen G = Vordere Montageplatte		7. Magnetsensoren (Schließer)³ z = Anzahl der Schließer (0 – 9)			
		5. Adapteroptionen J = Kugelgelenk ø16 mm K = Kugelgelenk ø20 mm N = Außengewinde M16 × 1,5 P = Innengewinde M16 × 2 Q = Außengewinde M20 × 1,5 R = Innengewinde M20 × 1,5		8. Schutzoption⁴ XX = Standard S1 = spritzwassergeschützt			
				¹ Diese Modelle sind nur mit den Adapteroptionen J, N und P kompatibel.			
				² Diese Modelle sind nur mit den Adapteroptionen K, Q und R kompatibel.			
				³ Die Sensoren werden nicht montiert mit der Einheit geliefert.			
				⁴ Weitere Informationen siehe Seite 73.			

ECT90 – Planetengetriebe, B43 oder B53 Wechselstrom-Servomotor, Axialanbau

1	2	3	4	5	6	7	8
ECT09-B	43R10LP3220	-1205	X	R	9	2	XX
1. Modell und Motorentyp ECT09-B = ECT90 mit Wechselstrom-Servomotor		3. Hub (S max.) - xxxx = Abstand in mm		6. Magnetsensoren (Öffner)¹ y = Anzahl der Öffner (0 – 9)			
2. Max. Last, Geschwindigkeit, Getriebeart, Bremse und Motorausführung 53R10LP3220 = 20000 N, 130 mm/s, Planetengetriebe, keine Bremse, axialer Anbau 53R05LP3220 = 13000 N, 270 mm/s, Planetengetriebe, keine Bremse, axialer Anbau 43R10LP3220 = 10000 N, 80 mm/s, Planetengetriebe, keine Bremse, axialer Anbau 43R05LP3220 = 5000 N, 160 mm/s, Planetengetriebe, keine Bremse, axialer Anbau 53S10LP3220 = 20000 N, 130 mm/s, Planetengetriebe, Bremse, axialer Anbau 53S05LP3220 = 13000 N, 270 mm/s, Planetengetriebe, Bremse, axialer Anbau 43S10LP3220 = 10000 N, 80 mm/s, Planetengetriebe, Bremse, axialer Anbau 43S05LP3220 = 5000 N, 160 mm/s, Planetengetriebe, Bremse, axialer Anbau		4. Montageoptionen X = ohne Montageoption F = Montagesockel T = Drehzapfen G = Vordere Montageplatte		7. Magnetsensoren (Schließer)¹ z = Anzahl der Schließer (0 – 9)			
		5. Adapteroptionen K = Kugelgelenk ø20 mm Q = Außengewinde M20 × 1,5 R = Innengewinde M20 × 1,5		8. Schutzoption² XX = Standard S1 = spritzwassergeschützt			
				¹ Die Sensoren werden nicht montiert mit der Einheit geliefert.			
				² Weitere Informationen siehe Seite 73.			

Bestellschlüssel

ECT130

ECT130 – IEC100 Wechselstrommotor, Parallelanbau

1	2	3	4	5	6	7	8
ECT13-I	10B03PB4010	-1850	R	V	1	0	S1
1. Modell und Motorentyp ECT13-I = ECT130 mit IEC100-Drehstrommotor		3. Hub (S max.) - xxxx = Abstand in mm		6. Magnetsensoren (Öffner)¹ y = Anzahl der Öffner (0 – 9)			
2. Max. Last, Geschwindigkeit, Getriebeart, Bremse und Motorausführung 10B03PB4010 = 13300 N, 175 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau 10B02PB4010 = 9400 N, 210 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau 10B03PB4020 = 6200 N, 300 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau 10B02PB4020 = 4200 N, 420 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau 10B01PB4020 = 1800 N, 950 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau 10B01PB4040 = 600 N, 1900 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau		4. Montageoptionen X = ohne Montageoption R = Gabelkopf F = Montagesockel T = Drehzapfen G = Vordere Montageplatte		7. Magnetsensoren (Schließer)¹ z = Anzahl der Schließer (0 – 9)		8. Schutzoption² XX = Standard S1 = spritzwassergeschützt	
		5. Adapteroptionen L = Kugelgelenk ø30 mm M = Kugelgelenk ø40 mm S = Außengewinde M27 × 2 T = Innengewinde M27 × 2 U = Außengewinde M33 × 2 V = Innengewinde M33 × 2 X = Innengewinde M30 × 2		¹ Die Sensoren werden nicht montiert mit der Einheit geliefert.		² Weitere Informationen siehe Seite 73.	

ECT130 – B53- oder B63-Wechselstrom-Servomotor, Parallelanbau

1	2	3	4	5	6	7	8
ECT13-B	53R02PB4020	-2000	X	U	0	0	XX
1. Modell und Motorentyp ECT13-B = ECT130 mit Wechselstrom-Servomotor		3. Hub (S max.) - xxxx = Abstand in mm		6. Magnetsensoren (Öffner)¹ y = Anzahl der Öffner (0 – 9)			
2. Max. Last, Geschwindigkeit, Getriebeart, Bremse und Motorausführung 63R03PB4010 = 21500 N, 160 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau 63R02PB4010 = 15500 N, 220 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau 53R03PB4010 = 15000 N, 160 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau 63R03PB4020 = 10500 N, 320 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau 53R02PB4010 = 10500 N, 220 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau 63R02PB4020 = 7500 N, 440 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau 53R03PB4020 = 7000 N, 320 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau 53R02PB4020 = 5000 N, 440 mm/s, Riemengetriebe, keine Bremse, paralleler Anbau 63S03PB4010 = 21500 N, 160 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau 63S02PB4010 = 15500 N, 220 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau 53S03PB4010 = 15000 N, 160 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau 63S03PB4020 = 10500 N, 320 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau 53S02PB4010 = 10500 N, 220 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau 63S02PB4020 = 7500 N, 440 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau 53S03PB4020 = 7000 N, 320 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau 53S02PB4020 = 5000 N, 440 mm/s, Riemengetriebe, Bremse, paralleler Anbau		4. Montageoptionen X = ohne Montageoption R = Gabelkopf F = Montagesockel T = Drehzapfen G = Vordere Montageplatte		7. Magnetsensoren (Schließer)¹ z = Anzahl der Schließer (0 – 9)		8. Schutzoption² XX = Standard S1 = spritzwassergeschützt	
		5. Adapteroptionen L = Kugelgelenk ø30 mm M = Kugelgelenk ø40 mm S = Außengewinde M27 × 2 T = Innengewinde M27 × 2 U = Außengewinde M33 × 2 V = Innengewinde M33 × 2 X = Innengewinde M30 × 2		¹ Die Sensoren werden nicht montiert mit der Einheit geliefert.		² Weitere Informationen siehe Seite 73.	

Bestellschlüssel

ECT130

ECT130 – Direktantrieb, B53 oder B63 Wechselstrom-Servomotor, Axialanbau							
1	2	3	4	5	6	7	8
ECT13-B	53R01LD4040	-1850	X	S	1	1	S1
1. Modell und Motorentyp ECT13-B = ECT130 mit Wechselstrom-Servomotor		3. Hub (S max.) - xxxx = Abstand in mm		6. Magnetsensoren (Öffner)¹ y = Anzahl der Öffner (0 – 9)			
2. Max. Last, Geschwindigkeit, Getriebeart, Bremse und Motorausführung 63R01LD4010 = 7400 N, 400 mm/s, Direktantrieb, keine Bremse, axialer Anbau 53R01LD4010 = 4900 N, 400 mm/s, Direktantrieb, keine Bremse, axialer Anbau 63R01LD4020 = 3400 N, 1000 mm/s, Direktantrieb, keine Bremse, axialer Anbau 53R01LD4020 = 2250 N, 1000 mm/s, Direktantrieb, keine Bremse, axialer Anbau 63R01LD4040 = 1400 N, 2000 mm/s, Direktantrieb, keine Bremse, axialer Anbau 53R01LD4040 = 700 N, 2000 mm/s, Direktantrieb, keine Bremse, axialer Anbau 63S01LD4010 = 7400 N, 400 mm/s, Direktantrieb, Bremse, axialer Anbau 53S01LD4010 = 4900 N, 400 mm/s, Direktantrieb, Bremse, axialer Anbau 63S01LD4020 = 3400 N, 1000 mm/s, Direktantrieb, Bremse, axialer Anbau 53S01LD4020 = 2250 N, 1000 mm/s, Direktantrieb, Bremse, axialer Anbau 63S01LD4040 = 1400 N, 2000 mm/s, Direktantrieb, Bremse, axialer Anbau 53S01LD4040 = 700 N, 2000 mm/s, Direktantrieb, Bremse, axialer Anbau		4. Montageoptionen X = ohne Montageoption F = Montagesockel T = Drehzapfen G = Vordere Montageplatte		7. Magnetsensoren (Schließer)¹ z = Anzahl der Schließer (0 – 9)			
		5. Adapteroptionen L = Kugelgelenk ø30 mm M = Kugelgelenk ø40 mm S = Außengewinde M27 × 2 T = Innengewinde M27 × 2 U = Außengewinde M33 × 2 V = Innengewinde M33 × 2 X = Innengewinde M30 × 2		8. Schutzoption² XX = Standard S1 = spritzwassergeschützt			
				¹ Die Sensoren werden nicht montiert mit der Einheit geliefert.			
				² Weitere Informationen siehe Seite 73.			

ECT130 – Planetengetriebe, B53 oder B63 Wechselstrom-Servomotor, Axialanbau							
1	2	3	4	5	6	7	8
ECT13-B	63R05LP4010	-0600	F	L	0	5	XX
1. Modell und Motorentyp ECT13-B = ECT130 mit Wechselstrom-Servomotor		3. Hub (S max.) - xxxx = Abstand in mm		6. Magnetsensoren (Öffner)¹ y = Anzahl der Öffner (0 – 9)			
2. Max. Last, Geschwindigkeit, Getriebeart, Bremse und Motorausführung 53R10LP4010 = 38000 N, 50 mm/s, Planetengetriebe, keine Bremse, axialer Anbau 63R05LP4010 = 33000 N, 100 mm/s, Planetengetriebe, keine Bremse, axialer Anbau 53R05LP4010 = 22500 N, 100 mm/s, Planetengetriebe, keine Bremse, axialer Anbau 63R05LP4020 = 16000 N, 200 mm/s, Planetengetriebe, keine Bremse, axialer Anbau 53R05LP4020 = 11000 N, 200 mm/s, Planetengetriebe, keine Bremse, axialer Anbau 53S10LP4010 = 38000 N, 50 mm/s, Planetengetriebe, Bremse, axialer Anbau 63S05LP4010 = 33000 N, 100 mm/s, Planetengetriebe, Bremse, axialer Anbau 53S05LP4010 = 22500 N, 100 mm/s, Planetengetriebe, Bremse, axialer Anbau 63S05LP4020 = 16000 N, 200 mm/s, Planetengetriebe, Bremse, axialer Anbau 53S05LP4020 = 11000 N, 200 mm/s, Planetengetriebe, Bremse, axialer Anbau		4. Montageoptionen X = ohne Montageoption F = Montagesockel T = Drehzapfen G = Vordere Montageplatte		7. Magnetsensoren (Schließer)¹ z = Anzahl der Schließer (0 – 9)			
		5. Adapteroptionen L = Kugelgelenk ø30 mm M = Kugelgelenk ø40 mm S = Außengewinde M27 × 2 T = Innengewinde M27 × 2 U = Außengewinde M33 × 2 V = Innengewinde M33 × 2 X = Innengewinde M30 × 2		8. Schutzoption² XX = Standard S1 = spritzwassergeschützt			
				¹ Die Sensoren werden nicht montiert mit der Einheit geliefert.			
				² Weitere Informationen siehe Seite 73.			