



**DREHSTROM
SERVOMOTOREN**

**THREE-PHASE
SERVO MOTORS**

**SERVO-MOTEURS
TRIPHASÉS**



GEORGII KOBOLD -Bauprogramm

Drehstrom-Asynchronmotoren	0,09 - 2,2 kW	Liste D
Drehstrom-Positionierantriebe	0,03 - 7,0 kW, auch mit Geber, Bremse und Fremdlüfter	Liste A
Digitale Frequenzumrichter	0,25 - 7,5 kW, für Asynchronmotoren	Liste FU
Digitale Servo-Umrichter	0,75 - 22,0 kW, für Asynchron- und Servomotoren	Liste SU
Drehfeldmagnete	0,3 - 23,0 (45,0) Nm, auch mit Bremse und Fremdlüfter	Liste DM
Drehmomentsteller	einphasig, für Drehfeldmagnete	Liste DM
Bremsmotoren / <i>posistop</i> -Motoren	0,09 - 4,0 kW / 0,01 - 1,5 kW	Liste B
Drehstrom-Servomotoren	Stillstandsmoment 0,04 - 48,0 Nm, auch mit Bremse und Fremdlüfter	Liste S
Servoverstärker	19", 6HE-Bauweise 1,5 - 12 A / 19", 3HE-Bauweise bis 10 A	Liste SV
Digitales Positionier-Servosystem	2 - 20 A, 1,4 - 13,8 kVA	Liste DV
Digitales Kompakt-Servosystem	2 - 8 A, 1,4 - 5,5 kVA	Liste MV
Digital Servosystem	2,4 A, 0,8 - 1,6 kVA	Liste TV
Gleichstrommotoren	0,04 - 1,5 kW, auch mit Bremse, Drehzahlgeber	Liste G
Gleichspannungs-Drehzahlgeber		
Getriebemotoren	mit Drehstrom-Asynchron-, Brems- und Gleichstrommotoren 1,5 - 280 Nm	Liste GS
Planetengetriebe /-kegelradgetriebe	mit Drehstrom-Servomotoren 6 - 900 Nm	Liste PG
Kegelradgetriebe	10 - 400 Nm	Liste KG
Stirnradgetriebe-Motoren		Liste ST

GEORGII KOBOLD -Range of products

Three-phase asynchronous motors	0,09 - 2,2 kW	List D
Three-phase positioning drives	0,03 - 7,0 kW, also available with encoder, brake and external fan	List A
Digital frequency inverters	0,25 - 7,5 kW, for asynchronous motors	List FU
Digital servo inverters	0,75 - 22,0 kW, for asynchronous and servo motors	List SU
Torque motors	0,3 - 23,0 (45,0) Nm, also available with brake and external fan	List DM
Torque adjusters	monophase, for torque motors	List DM
Brake motors / <i>posistop</i> -motors	0,09 - 4,0 kW / 0,01 - 1,5 kW	List B
Three-phase servo motors	standstill torque 0,04 - 48,0 Nm, also available with brake and external fan	List S
Servo-amplifiers	19", height 6HE 1,5 - 12 A / 19", height 3HE to 10 A	List SV
Digital positioning servo system	2 - 20 A, 1,4 - 13,8 kVA	List DV
Digital compact servo system	2 - 8 A, 1,4 - 5,5 kVA	List MV
Digital servo system	2,4 A, 0,8 - 1,6 kVA	List TV
D.C. motors	0,04 - 1,5 kW, also available with brake, tachogenerator	List G
D.C. voltage tachogenerators		
Geared motors	with three-phase asynchronous motors, brake motors and D.C. motors 1,5 - 280 Nm	List GS
Planetary gears / -spiral bevel gears	with three-phase servo motors 6 - 900 Nm	List PG
Spiral bevel gears	10 - 400 Nm	List KG
Spur-gear motors		List ST

GEORGII KOBOLD -Programme de fabrication

Moteurs triphasés asynchrones	0,09 - 2,2 kW	Liste D
Entraînements triphasés de positionnement	0,03 - 7,0 kW, aussi avec capteur incrémental, frein et ventilation forcée	Liste A
Convertisseurs de fréquence digital	0,25 - 7,5 kW, pour asynchrones moteurs	Liste FU
Convertisseurs servo digital	0,75 - 22,0 kW, pour asynchrones et servo-moteurs	Liste SU
Electro-aimants à champ tournant	0,3 - 23,0 (45,0) Nm, aussi avec frein et ventilation forcée	Liste DM
Régulateurs de couple	monophasé, pour des électro-aimants à champ tournant	Liste DM
Moteurs-frein / Moteurs- <i>posistop</i>	0,09 - 4,0 kW / 0,01 - 1,5 kW	Liste B
Servo-moteurs triphasés	couple à l'arrêt 0,04 - 48,0 Nm, aussi avec frein et ventilation forcée	Liste S
Servo-amplificateurs	19", hauteur 6HE 1,5 - 12 A / 19", hauteur 3HE à 10 A	Liste SV
Système servo digital de positionnement	2 - 20 A, 1,4 - 13,8 kVA	Liste DV
Système servo digital compact	2 - 8 A, 1,4 - 5,5 kVA	Liste MV
Système servo digital	2,4 A, 0,8 - 1,6 kVA	Liste TV
Moteurs à courant continu	0,04 - 1,5 kW, aussi avec frein, dynamo tachymétrique	Liste G
Dynamos tachymétriques à tension continue		
Moto-réducteurs	avec moteurs triphasés asynchrones, moteurs-frein et moteurs à C.C. 1,5 - 280 Nm	Liste GS
Réducteurs planétaires / à renvoi d'angle	avec servo-moteurs triphasés 6 - 900 Nm	Liste PG
Réducteurs à renvoi d'angle	10 - 400 Nm	Liste KG
Moto-reducteurs à engrenage droit		Liste ST

Mechanische Ausführung

Anbaunormen

Flanschmotor. Flansch nach DIN 42 677
Sonderflansch auf Anfrage

Anbaulage

Beliebig

Bauformen

Kurzzeichen nach DIN IEC 34 Teil 7
IM B 5, IM B 35

Sonderbauformen auf Anfrage

Flanschgenauigkeit

Normal nach DIN 42 955
Erhöhte Genauigkeit auf Wunsch

Lagerschmierung

K3N nach DIN 51 825 Teil1

Lackierung

Schwarz matt, RAL 9005

Lagerschilde und Gehäuse

Hochwertige Leichtmetall-Legierung

Schwingstärke

Rotor dynamisch ausgewuchtet nach
Schwingstärkestufe R, auf Wunsch Schwing-
stärkestufe S nach DIN VDE 0530-14.

Rotor

Rotor mit Selten-Erd-Dauermagneten

Schutzart

Motor	IP 65
Bremse	IP 65
Fremdlüfter	IP 55

Wellenende

Nach DIN 748, Teil 3, jedoch genauere Passung
k5, Zentrierung mit Gewinde ähnlich DIN 332 Bl. 2.
Standardwelle ohne Paßfeder.
Welle mit Keilnut: Sonderausführung /S23.
Spezielle Wellenenden auf Anfrage.

Elektrische Ausführung

Vorschriften

Die Motoren sind Drehstrom-Synchronmotoren. Sie
entsprechen den Bestimmungen für elektrische
Maschinen DIN VDE 0530.

Spannung

Die Motoren sind in Standardausführung für den
Anschluss an Servoverstärker mit einer
Zwischenkreisspannung von 325 V= oder
wahlweise 565 V= ausgelegt. Andere Spannungen
sind möglich.

Isolation

Wärmeklasse F nach DIN VDE 0530.
Für Einsatz in tropischen Gebieten geeignet.

Leistung

Die Motornennleistung in der Typenauswahltable
gilt für die nach DIN VDE 0530 festgelegten
Betriebsbedingungen.
Aufstellungsort ≤ 1000 m über NN,
Kühlufttemperatur $\leq 40^\circ\text{C}$, Betriebsart S1.

Wicklungsschutz

Durch im Wickelkopf eingebaute, untereinander in
Reihe geschaltete Kaltleiter (WK, 155°C)

Bremse

Allgemeines

Die Bremse ist eine Dauermagnetbremse. Die
Anschlussspannung der Bremse beträgt
 $24\text{ V} \pm 10\%$.

Die Bremse ist als Haltebremse konzipiert, sie dient
zum Feststellen der Motorwelle im Stillstand.
Gelegentliche Lastbremsungen z. B. im Not-Aus-
Fall sind zulässig. Es empfiehlt sich, den
Bremsgleichrichter durch einen spannungs-
abhängigen Widerstand (Varistor) zu schützen.

Mechanical data

Mounting standards

Flange-mounted motor. Flange according to
DIN 42 677 special flange on inquiry

Mounting position

At choice

Types of mounting

Abbreviations according to DIN IEC 34 part 7
IM B 5, IM B 35

Special types of mounting on inquiry

Flange dimensions

Machined to "normal tolerances" according to
DIN 42 955

Bearing lubrication

K3N according to DIN 51825 part 1

Finish

Mat black, RAL 9005

Endshields and casing

Made of high-quality light-alloy

Vibration intensity

Rotor dynamically balanced according to vibration
intensity stage R, on request vibration intensity
stage S according DIN VDE 0530-14.

Rotor

Rotor equipped with rare earth-permanent-magnets

Protection class

Motor	IP 65
Brake	IP 65
External fan motor	IP 55

Shaft end

According to DIN 748, part 3, but more precise fit
k5, threaded on centerline similar to DIN 332,
sheet 2. Standard shaft without key.
Shaft with keyway special execution /S23.
Special shaft ends on request.

Electrical data

Regulations

The motors are three-phase synchronous motors.
They comply with the "Rules for Electrical
Machines" DIN VDE 0530.

Voltage

In standard execution the motors are rated for the
connection to AC-servo-amplifiers with a bus
voltage of 325 V= or optional 565 V=. Different
voltages are possible.

Insulation

Insulation class F according to DIN VDE 0530.
Suitable for use in tropical climates.

Performance

The rated outputs are valid for the operating
conditions specified in DIN VDE 0530, if operated
at an altitude below 3000 feet (1000 m) above sea
level, at an ambient temperature less than 100°F
(40°C), duty class S1.

Winding protection

Several series-connected PTC-thermistors
(WK, 155°C) incorporated in the overhang of coils.

Brake

General

The brake is a permanent-magnet brake. The
connection voltage of the brake is $24\text{ V} \pm 10\%$.

The brake is a standstill brake. It generally serves
for holding the motor shaft at standstill. Occasional
load brakings e.g. in case of emergency stop are
admissible. It is recommended to protect the brake
rectifier by a voltage dependent resistor (varistor).

Exécution mécanique

Normes de montage

Moteur à flasque. Flasque selon DIN 42 677
flasque spécial sur demande

Position de montage

au choix

Formes de construction

Symboles selon DIN CEI 34 Partie 7
IM B 5, IM B 35

Formes de construction spéciales sur demande

Précision des flasques

Standard selon DIN 42 955. Précision plus élevée
sur demande

Graissage des roulements

K3N selon DIN 51 825 partie 1

Peinture

Couleur noir mat, RAL 9005

Flasques et carcasse

Alliage léger de haute qualité

Amplitude des vibrations

Rotor équilibré dynamiquement selon classe
d'amplitude R, sur demande selon classe
d'amplitude S conforme à DIN VDE 0530-14.

Rotor

Rotor équipé d'aimants-permanents à terres rares

Type de protection

Moteur	IP 65
Frein	IP 65
Ventilateur auxiliaire	IP 55

Bout d'arbre

Selon DIN 748, partie 3 mais tolérance réduite k5,
centrage avec taraudage semblable à DIN 332,
page 2. Arbre standard sans rainure de clavette.
Arbre avec clavetage exécution spéciale /S23.
Bouts d'arbre spéciaux sur demande.

Exécution électrique

Prescriptions

En qualité de moteurs synchrones triphasés, ces
moteurs sont conformes aux dispositions régissant
les machines électriques selon DIN VDE 0530.

Tension

En exécution standard, les moteurs sont conçus
pour être raccordés aux servo-amplificateurs à C.A.
à l'aide d'une tension bus 325 V= ou facultatif de
565 V=. Autres tensions sont possibles.

Isolation

Classe d'isolation F selon DIN VDE 0530. Le
moteur est apte à être utilisé dans des régions
tropicales.

Puissance

La puissance nominale du moteur est valable pour
les conditions de service définies dans la norme
DIN VDE 0530, lorsque l'emplacement est à une
altitude inférieure à 1000 m, avec une température
de l'air de refroidissement inférieure à 40°C , type
de service S1.

Protection des enroulements

Plusieurs résistances PTC (WK, 155°C) couplées
en série, montées dans la tête de bobine.

Frein

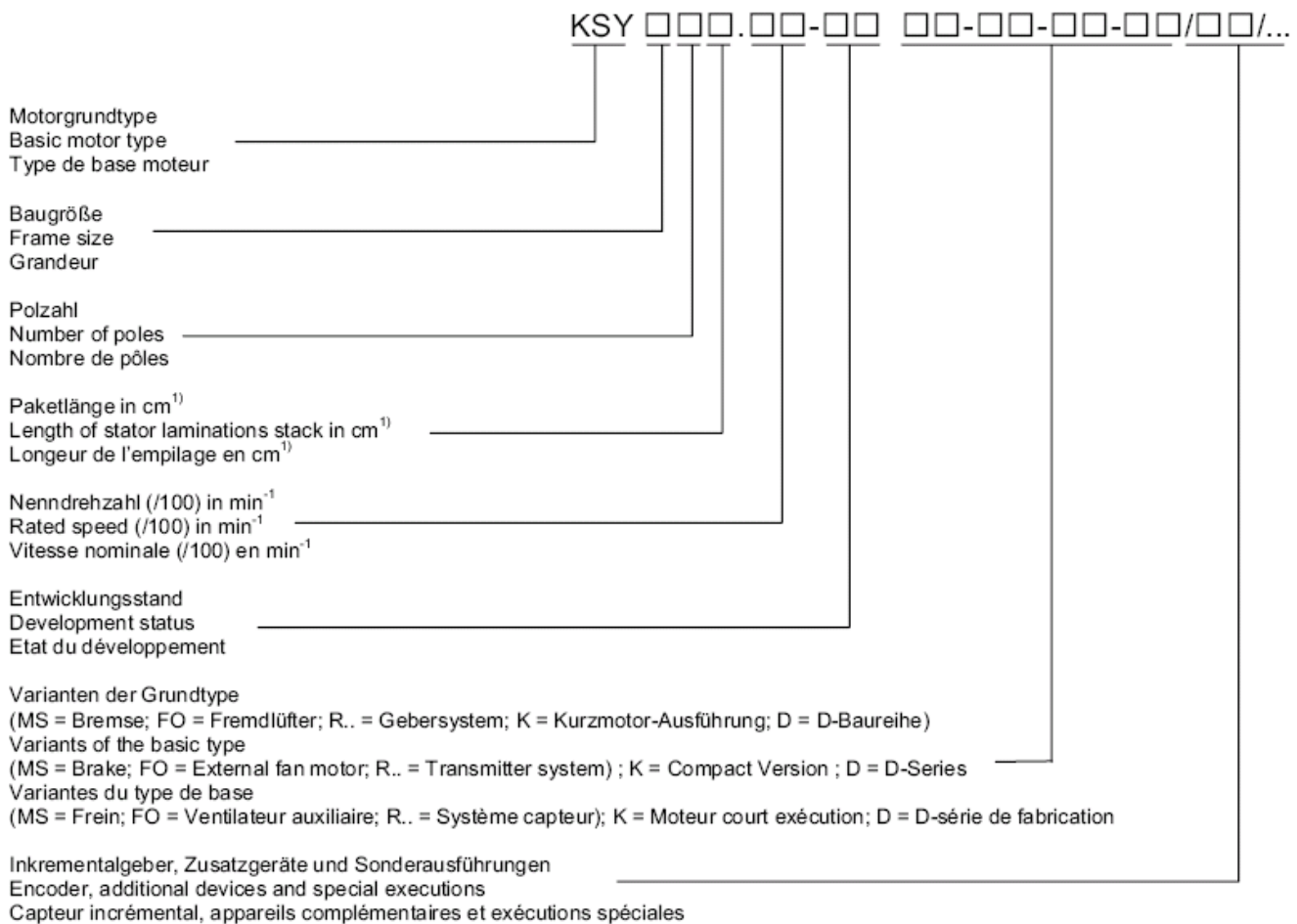
Généralités

Le frein est un frein à aimant permanent. La tension
d'alimentation du frein est $24\text{ V} \pm 10\%$.

Le frein est conçu comme frein d'arrêt pour le
blocage de l'arbre à l'arrêt. Des freinages
occasionnels sous charge, par exemple en cas
d'arrêt d'urgence, sont admissibles. Il est
recommandé de protéger le redresseur du frein par
une varistance (varistor).

Type	Motorgröße	Haltemoment	Nennspannung	Nennstrom	Trägheitsmoment	Gewicht
Type	Motor size	Stopping torque	Rated voltage	Rated current	Moment of inertia	Weight
Type	Grandeur moteur	Couple d'arrêt	Tension nominale	Courant nominal	Moment d'inertie	Poids
		Nm	V=	A=	kgm ²	kg
MS 0	KSY 06..	1,0	24 V	0,45	$0,68 \cdot 10^{-5}$	0,18
MS 2 D	KSY 26.. D	4,0	24 V	0,50	$1,95 \cdot 10^{-5}$	0,38
MS 3	KSY 36..	8,0	24 V	0,75	$5,60 \cdot 10^{-5}$	0,53
MS 4	KSY 46..	6,0	24 V	0,41	$1,50 \cdot 10^{-4}$	0,70
MS 6	KSY 66..	12,0	24 V	0,41	$3,70 \cdot 10^{-4}$	1,20
MS 8	KSY 86..	32,0	24 V	0,67	$1,67 \cdot 10^{-3}$	2,84

Aufbau der Typenbezeichnung Structure of the type designation Structure de la désignation du type



¹⁾KSY 06... in mm
¹⁾KSY 06... in mm
¹⁾KSY 06... en mm

Motorgröße Motor size Grandeur du moteur	Flansch-Bauformen		Flange mounting		Fixation à flasque	
	DIN/IEC Baugröße	IM B 5	DIN/IEC Frame size	IM B 5	DIN/CEI Grandeur	IM B 5
KSY S6..	außerhalb Norm		exterior to standard		hors de norme	
KSY 06..	außerhalb Norm		exterior to standard		hors de norme	
KSY 26..	45	A 90	45	A 90	45	A 90
KSY 36..	56	A 120	56	A 120	56	A 120
KSY 46..	63	A 140	63	A 140	63	A 140
KSY 66..	80	A 200	80	A 200	80	A 200
KSY 86..	100	A 250	100	A 250	100	A 250

Typenauswahl KSY S6.

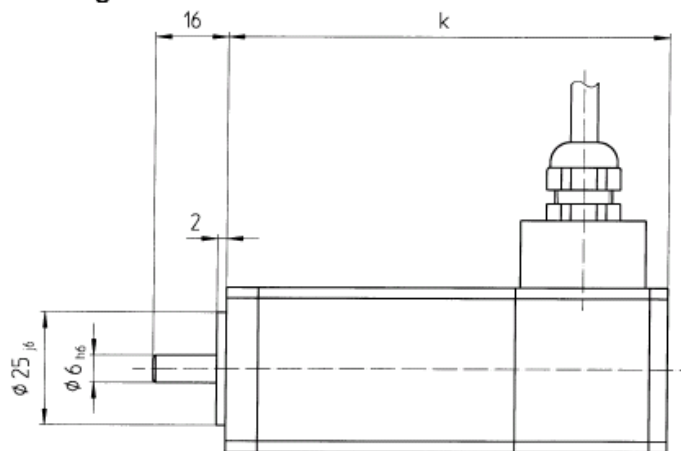
Type selection KSY S6.

Choix du type KSY S6.

$U_{rms} = 230\text{ V}$

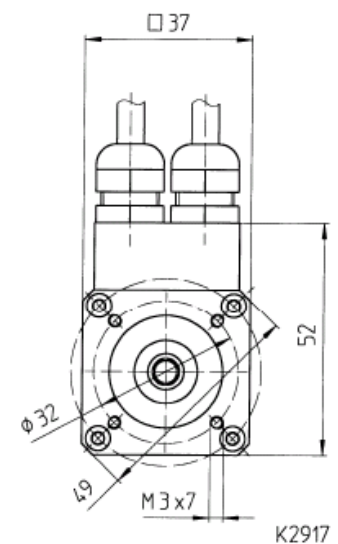
Motortyp	Bemessungs- drehzahl	Bemessungs- spannung	Stillstands- moment	Stillstands- strom	Drehmoment- konstante	Induz. Spannung	Robtragheits- moment	Gewicht
Motor type	Rated speed	Rated voltage	Standstill torque	Standstill current	Torque constant	Induced voltage	Rotor inertia	Weight
Choix du moteur	Vitesse nominale	Tension nominale	Couple à l'arrêt	Courant à l'arrêt	Constante de couple	Tension induite	Moment d'inertie du rotor	Poids
	n_N min ⁻¹	U_N V	M_0 Nm	$I_{0(200)}$ A	k_{10} Nm/A	k_e V/1000 min ⁻¹	J_m kgm ² * 10 ⁻³	G kg
KSY S615.60 RK/S1	6000	230	0,1	0,60	1,66	10	0,006	0,37
KSY S630.60 RK/S1	6000	230	0,2	0,93	0,21	13	0,008	0,45

Abmessungen



Dimensions

Dimensions



Typ	k mit Resolver with resolver avec résolver
KSY S615.. RK/S1	83,0
KSY S630.. RK/S1	98,0

Technische nderungen vorbehalten

Subject to technical alterations

Modifications réservées

Typenauswahl KSY 06.

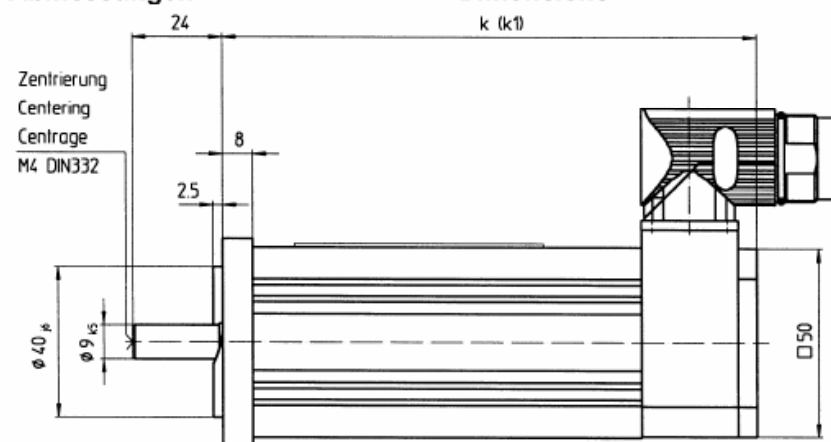
Type selection KSY 06.

Choix du type KSY 06.

$U_{rms} = 230/400\text{ V}$

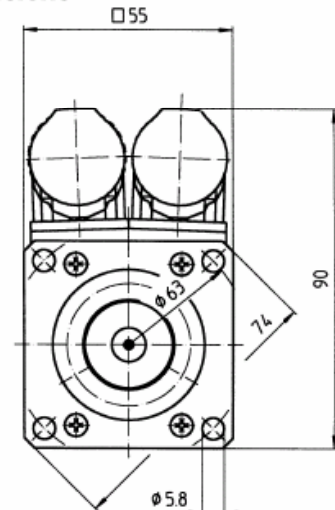
Motortyp	Bemessungs- drehzahl	Bemessungs- spannung	Stillstands- moment	Stillstands- strom	Drehmoment- konstante	Induz. Spannung	Rotortr�agheits- moment	Gewicht
Motor type	Rated speed	Rated voltage	Standstill torque	Standstill current	Torque constant	Induced voltage	Rotor inertia	Weight
Choix du moteur	Vitesse nominale	Tension nominale	Couple � l'arrêt	Courant � l'arrêt	Constante de couple	Tension induite	Moment d'inertie du rotor	Poids
	n_N min ⁻¹	U_N V	M_0 Nm	$I_{0(200)}$ A	k_{t0} Nm/A	k_s V/1000 min ⁻¹	J_{r0} kgm ² · 10 ⁻³	G kg
KSY 0630.60-1 R4-5	6000	230/400	0,4	1,10	0,36	23,0	0,008	1,2
KSY 0645.60-1 R4-5	6000	230/400	0,6	1,60	0,38	21,8	0,011	1,3
KSY 0660.60-1 R4-5	6000	230/400	0,8	2,00	0,40	25,3	0,013	1,5
KSY 0675.60-1 R4-5	6000	230/400	0,95	2,20	0,43	26,5	0,017	1,7

Abmessungen



Dimensions

Dimensions



K2911

Typ	k	k1
	mit Resolver with resolver avec r�solv�r	mit Resolver und Bremse with resolver and brake avec r�solv�r et frein
KSY 0630...-1 (MS-)R4-5	126,5	160,5
KSY 0645...-1 (MS-)R4-5	141,5	175,5
KSY 0660...-1 (MS-)R4-5	156,5	190,5
KSY 0675...-1 (MS-)R4-5	171,5	205,5

Technische Änderungen vorbehalten

Subject to technical alterations

Modifications r serv es

Typenauswahl KSY 26. D

Type selection KSY 26. D

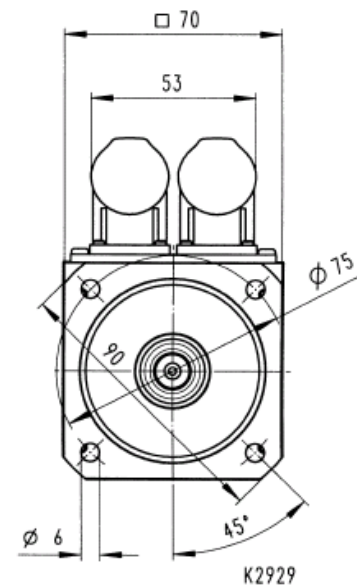
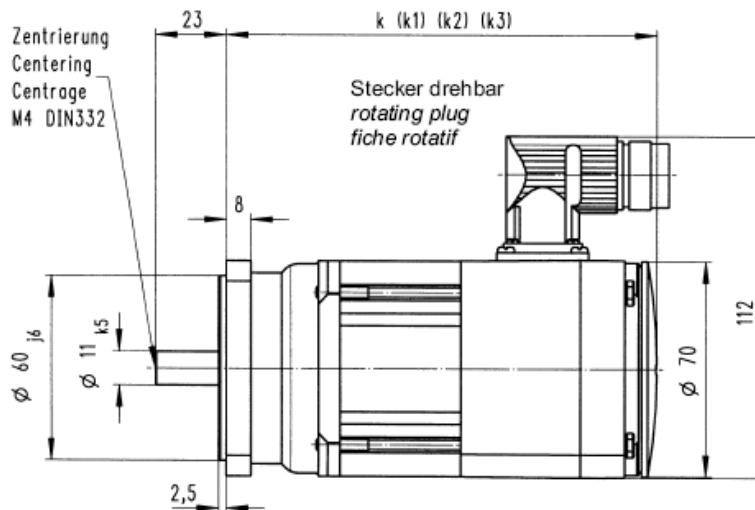
Choix du type KSY 26. D

Motortyp	Bemessungs- drehzahl bei 230 V	Bemessungs- drehzahl bei 400 V	Stillstands- moment	Stillstands- strom	Drehmoment- konstante	Induz. Spannung	Rotortragheits- moment	Gewicht
Motor type	Rated speed at 230 V	Rated speed at 400 V	Standstill torque	Standstill current	Torque constant	Induced voltage	Rotor inertia	Weight
Choix du moteur	Vitesse nominale à 230 V	Vitesse nominale à 400 V	Couple à l'arrêt	Courant à l'arrêt	Constante de couple	Tension induite	Moment d'inertie du rotor	Poids
	n_N min ⁻¹	n_N min ⁻¹	M_0 Nm	$I_0^{(200)}$ A	k_{10} Nm/A	k_e V/1000 min ⁻¹	J_m kgm ² · 10 ⁻³	G kg
KSY 264.34 D-R4-B	2000	3400	1,7	1,4	1,21	78,0	0,058	2,0
KSY 264.60 D-R4-B	3400	6000	1,7	2,7	0,63	39,7	0,058	2,0
KSY 268.34 D-R4-B	2000	3400	2,7	2,4	1,12	78,0	0,099	3,1
KSY 268.60 D-R4-B	3400	6000	2,7	3,8	0,70	45,8	0,099	3,1

Abmessungen

Dimensions

Dimensions



Typ	k mit Resolver with resolver avec résolver	k1 mit Resolver und Bremse with resolver and brake avec résolver et frein	k2 mit Drehgeber with encoder avec capteur	k3 mit Drehgeber und Bremse with encoder and brake avec capteur et frein
KSY 264.. D-(MS-)R4-B	141,0	191,0	172,0	222,0
KSY 268.. D-(MS-)R4-B	181,0	231,0	212,0	262,0

Technische Änderungen vorbehalten

Subject to technical alterations

Modifications réservées

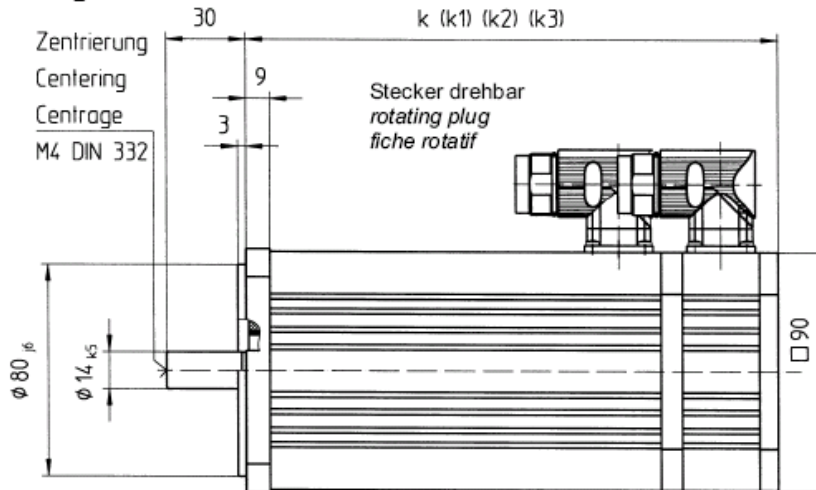
Typenauswahl KSY 36. K

Type selection KSY 36. K

Choix du type KSY 36. K

Motortyp	Bemessungs- drehzahl bei 230 V	Bemessungs- drehzahl bei 400 V	Stillstands- moment	Stillstands- strom	Drehmoment- konstante	Induz. Spannung	Rotortr�agheits- moment	Gewicht
Motor type	Rated speed at 230 V	Rated speed at 400 V	Standstill torque	Standstill current	Torque constant	Induced voltage	Rotor inertia	Weight
Choix du moteur	Vitesse nominale � 230 V	Vitesse nominale � 400 V	Couple � l'arrêt	Courant � l'arrêt	Constante de couple	Tension induite	Moment d'inertie du rotor	Poids
	n_N min ⁻¹	n_N min ⁻¹	M_0 Nm	$I_0(200)$ A	k_{τ} Nm/A	k_e V/1000 min ⁻¹	J_m kgm ² · 10 ⁻³	G kg
KSY 364.34 K-R4-B	2000	3400	2,5	2,00	1,10	83,9	0,10	3,5
KSY 364.60 K-R4-B	3400	6000	2,5	3,40	0,74	49,4	0,10	3,5
KSY 368.34 K-R4-B	2000	3400	4,6	3,23	1,42	93,3	0,16	4,8
KSY 368.60 K-R4-B	3400	6000	4,6	5,60	0,82	53,8	0,16	4,8
KSY 3612.34 K-R4-B	2000	3400	6,5	4,30	1,51	98,8	0,24	6,1
KSY 3612.60 K-R4-B	3400	6000	6,5	7,90	0,82	54,3	0,24	6,1

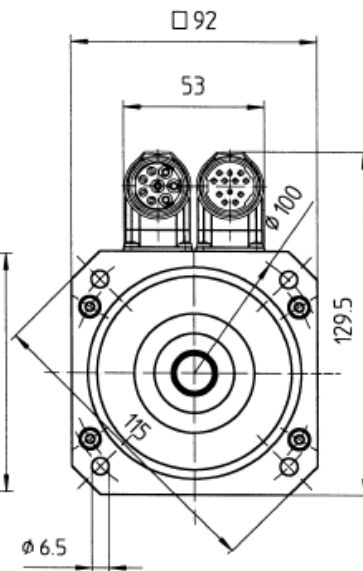
Abmessungen



Dimensions

k (k1) (k2) (k3)

Dimensions



K2931

Typ	k mit Resolver with resolver avec r�solv�r	k1 mit Resolver und Bremse with resolver and brake avec r�solv�r et frein	k2 mit Drehgeber with encoder avec capteur	k3 mit Drehgeber und Bremse with encoder and brake avec capteur et frein
KSY 364.. K-(MS-)R4-B	161,0	207,0	192,0	237,5
KSY 368.. K-(MS-)R4-B	201,0	247,0	232,0	277,5
KSY 3612.. K-(MS-)R4-B	241,0	287,0	272,0	317,5

Technische Änderungen vorbehalten

Subject to technical alterations

Modifications r serv es

Typenauswahl KSY 46. K

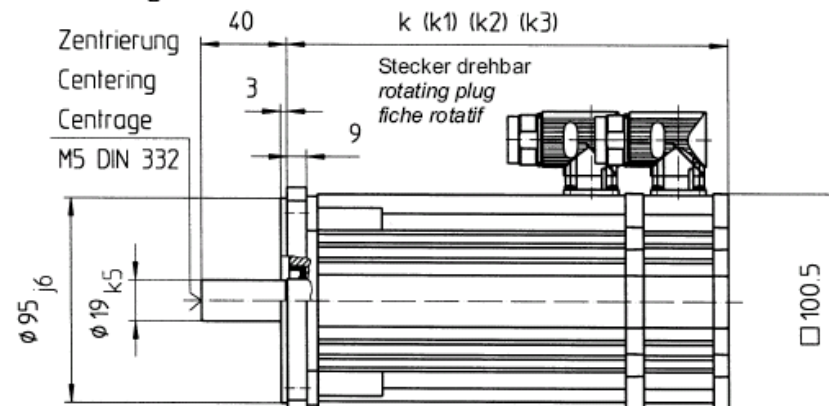
Type selection KSY 46. K

Choix du type KSY 46. K

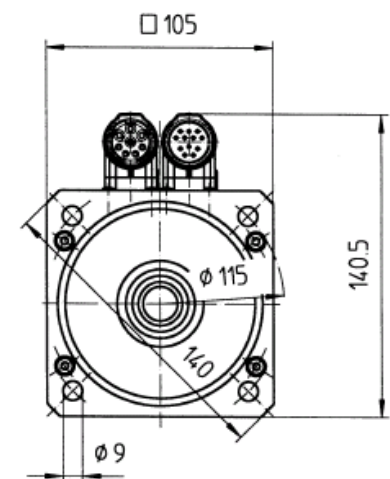
Motortyp	Bemessungsdrehzahl bei 230 V	Bemessungsdrehzahl bei 400 V	Stillstandsmoment	Stillstandsstrom	Drehmomentkonstante	Induz. Spannung	Rotorträgheitsmoment	Gewicht
Motor type	Rated speed at 230 V	Rated speed at 400 V	Standstill torque	Standstill current	Torque constant	Induced voltage	Rotor inertia	Weight
Choix du moteur	Vitesse nominale à 230 V	Vitesse nominale à 400 V	Couple à l'arrêt	Courant à l'arrêt	Constante de couple	Tension induite	Moment d'inertie du rotor	Poids
	n_N min ⁻¹	n_N min ⁻¹	M_0 Nm	$I_{0(200)}$ A	k_{10} Nm/A	k_e V/1000 min ⁻¹	J_m kgm ² · 10 ⁻³	G kg
KSY 464.34-1 K-R4-B	2000	3400	2,4	2,37	1,01	73,2	0,28	4,8
KSY 464.60-1 K-R4-B	3400	6000	2,4	3,80	0,74	43,7	0,28	4,8
KSY 466.34-1 K-R4-B	2000	3400	3,5	2,80	1,25	75,8	0,33	4,4
KSY 466.60-1 K-R4-B	3400	6000	3,5	4,20	0,83	50,0	0,33	4,4
KSY 468.34-1 K-R4-B	2000	3400	4,4	4,00	1,10	75,0	0,45	6,3
KSY 468.60-1 K-R4-B	3400	6000	4,4	5,60	0,79	49,0	0,45	6,3
KSY 4612.34-1 K-R4-B	2000	3400	6,4	5,90	1,08	77,4	0,615	8,0
KSY 4612.60-1 K-R4-B	3400	6000	6,4	11,30	0,56	42,5	0,615	8,0

Abmessungen

Dimensions



Dimensions



K2932

Typ	k mit Resolver with resolver avec résolver	k1 mit Resolver und Bremse with resolver and brake avec résolver et frein	k2 mit Drehgeber with encoder avec capteur	k3 mit Drehgeber und Bremse with encoder and brake avec capteur et frein
KSY 464.. K-(MS-)R4-B	165,0	221,0	192,0	ca. 247,0
KSY 466.. K-(MS-)R4-B	185,0	241,0	212,0	ca. 267,0
KSY 468.. K-(MS-)R4-B	205,0	261,0	232,0	ca. 287,0
KSY 4612.. K-(MS-)R4-B	245,0	301,0	272,0	ca. 327,0

Technische Änderungen vorbehalten

Subject to technical alterations

Modifications réservées

Typenauswahl KSY 66.

Type selection KSY 66.

Choix du type KSY 66.

U_{rms} = 230 V

Motortyp	Bemessungs- drehzahl	Bemessungs- spannung	Stillstands- moment	Stillstands- strom	Drehmoment- konstante	Induz. Spannung	Rotorträgheits- moment	Gewicht
Motor type	Rated speed	Rated voltage	Standstill torque	Standstill current	Torque constant	Induced voltage	Rotor inertia	Weight
Choix du moteur	Vitesse nominale	Tension nominale	Couple à l'arrêt	Courant à l'arrêt	Constante de couple	Tension induite	Moment d'inertie du rotor	Poids
	n_N min ⁻¹	U _n V	M ₀ Nm	I ₀₍₂₀₀₎ A	k ₁₀ Nm/A	k _e V/1000 min ⁻¹	J _m kgm ² · 10 ⁻³	G kg
KSY 666.20-2 R6	2000	230	7,0	6,3	1,11	79,5	1,2	6,8

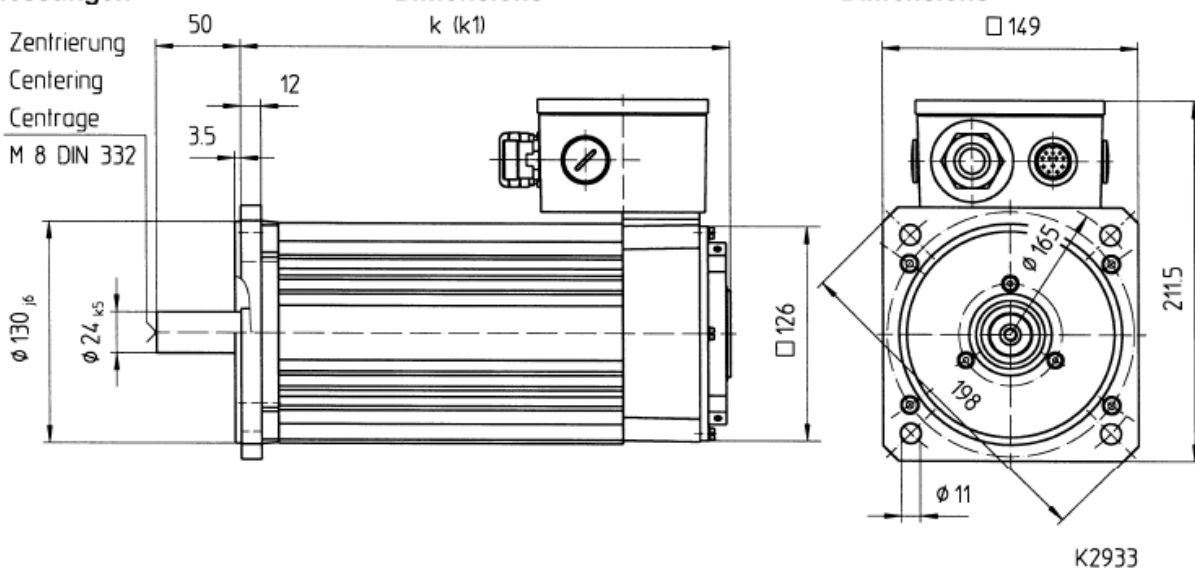
U_{rms} = 400 V

Motortyp	Bemessungs- drehzahl	Bemessungs- spannung	Stillstands- moment	Stillstands- strom	Drehmoment- konstante	Induz. Spannung	Rotorträgheits- moment	Gewicht
Motor type	Rated speed	Rated voltage	Standstill torque	Standstill current	Torque constant	Induced voltage	Rotor inertia	Weight
Choix du moteur	Vitesse nominale	Tension nominale	Couple à l'arrêt	Courant à l'arrêt	Constante de couple	Tension induite	Moment d'inertie du rotor	Poids
	n_N min ⁻¹	U _n V	M ₀ Nm	I ₀₍₂₀₀₎ A	k ₁₀ Nm/A	k _e V/1000 min ⁻¹	J _m kgm ² · 10 ⁻³	G kg
KSY 666.45-2 R6	4500	400	7,0	8,5	0,82	56,0	1,2	6,8
KSY 668.20-2 R6	2000	400	10,0	4,7	2,12	137,5	1,5	9,0
KSY 668.35-2 R6	3500	400	10,0	8,8	1,13	75,0	1,5	9,0
KSY 6612.20-2 R6	2000	400	12,7	6,3	2,01	129,0	2,1	13,5
KSY 6612.30-2 R6	3000	400	12,7	8,1	1,56	102,0	2,1	13,5
KSY 6616.20-2 R6	2000	400	17,8	8,6	2,07	151,0	2,8	16,0
KSY 6616.20-2 FO-R6 *	2000	400	22,6	10,9	2,07	151,0	2,8	18,1
KSY 6616.30-2 R6	3000	400	17,8	14,8	1,20	84,0	2,8	16,0

Abmessungen

Dimensions

Dimensions



Typ	k mit Resolver und wahlweise Bremse with resolver and optional brake avec résolveur et du frein facultative	k1 mit Drehgeber und wahlweise Bremse with encoder and optional brake avec capteur et du frein facultative
KSY 666.-2 (MS-)R6	267,0	277,0
KSY 668.-2 (MS-)R6	287,0	297,0
KSY 6612.-2 (MS-)R6	327,0	337,0
KSY 6616.-2 (MS-)R6	367,0	377,0

* FO = Motor fremdbelüftet. Gesamtlänge +107,0 mm.

* FO = Motor with external fan, Total length +107,0 mm.

* FO = Moteur avec ventilateur auxiliaire, Longueur total +107,0 mm.

Technische Änderungen vorbehalten

Subject to technical alterations

Modifications réservées

Typenauswahl KSY 86.

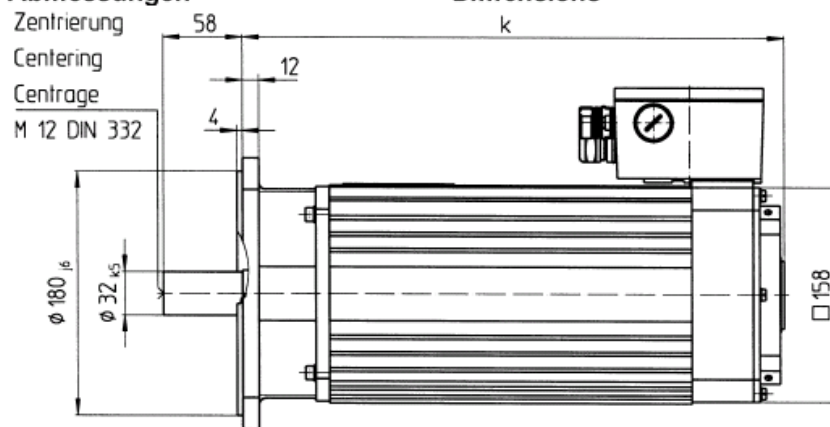
Type selection KSY 86.

Choix du type KSY 86.

$U_{rms} = 400\text{ V}$

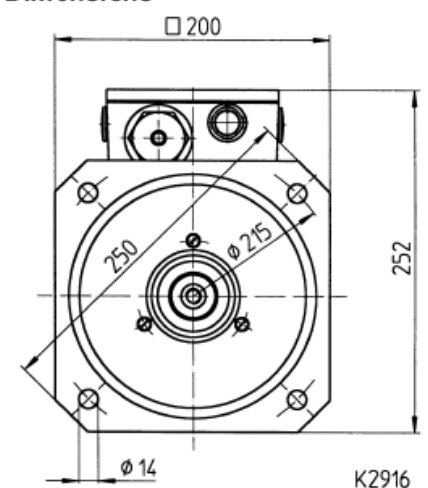
Motortyp	Bemessungsdrehzahl	Bemessungsspannung	Stillstandsmoment	Stillstandsstrom	Drehmomentkonstante	Induz. Spannung	Rotorträgheitsmoment	Gewicht
Motor type	Rated speed	Rated voltage	Standstill torque	Standstill current	Torque constant	Induced voltage	Rotor inertia	Weight
Choix du moteur	Vitesse nominale	Tension nominale	Couple à l'arrêt	Courant à l'arrêt	Constante de couple	Tension induite	Moment d'inertie du rotor	Poids
	n_N min ⁻¹	U_N V	M_0 Nm	$I_0(200)$ A	k_{ϕ} Nm/A	k_e V/1000 min ⁻¹	J_m kgm ² * 10 ⁻³	G kg
KSY 8612.20 R6	2000	400	23,0	10,7	2,15	133,6	7,6	20,0
KSY 8612.20 FO-R6 *	2000	400	30,0	14,4	2,08	133,6	7,6	24,4
KSY 8612.30 R6	3000	400	23,0	19,5	1,18	98,0	7,6	20,0
KSY 8612.30 FO-R6 *	3000	400	31,0	20,4	1,51	98,0	7,6	24,4
KSY 8616.20 R6	2000	400	30,0	13,2	2,27	145,0	9,6	27,0
KSY 8616.20 FO-R6 *	2000	400	41,0	18,1	2,27	145,0	9,6	29,4
KSY 8616.30 R6	3000	400	30,0	19,9	1,50	96,0	9,6	27,0
KSY 8616.30 FO-R6 *	3000	400	41,0	26,8	1,50	96,0	9,6	29,4
KSY 8620.20 R6	2000	400	35,0	15,4	2,27	147,0	11,5	32,0
KSY 8620.20 FO-R6 *	2000	400	48,0	21,1	2,27	147,0	11,5	34,4
KSY 8620.30 R6	3000	400	35,0	23,2	1,50	99,0	11,5	32,0
KSY 8620.30 FO-R6 *	3000	400	48,0	32,0	1,50	99,0	11,5	34,4

Abmessungen



Dimensions

Dimensions



Typ	k
	mit Resolver und wahlweise Bremse with resolver and optional brake avec résolveur et du frein facultative
KSY 8612.. (MS-)R6	397,0
KSY 8616.. (MS-)R6	437,0
KSY 8620.. (MS-)R6	477,0

* FO = Motor fremdbelüftet. Gesamtlänge +108,0 mm. Hochauflösende Geber auf Anfrage.

* FO = Motor with external fan, Total length +107,0 mm. Encoders possible, please aks for further information.

* FO = Moteur avec ventilateur auxiliaire, Longueur total +107,0 mm. Capteurs sont possibles, veuillez demander des informations.

Technische Änderungen vorbehalten

Subject to technical alterations

Modifications réservées