



Bremsmotoren KOD-MB  
*posistop*-Motoren PO

Brake motors KOD-MB  
*posistop*-motors PO



## GEORGII KOBOLD -Bauprogramm

Servo-Winkelgetriebemotoren und Servo-Planetengetriebemotoren	Drehstrom-Servo-Synchronmotoren mit integrierten Servogetrieben 10 – 215 Nm / 3 - 115 Nm
Drehstrom-Servo-Synchronmotoren Torque-Motoren	Stillstandsmoment 0,1 - 115 Nm 12 - 270 Nm, auch mit Bremse
Drehstrom-Servo-Asynchronmotoren	0,03 - 7 kW, auch mit Geber, Bremse und Fremdlüfter
Servo- Synchron- und Asynchronmotoren in Edelstahlausführung	Servo-Synchronmotoren Stillstandsmoment 0,25 - 21 Nm Servo-Asynchronmotoren 0,025 – 3 kW
Bremsmotoren / <i>posistop</i> -Motoren	0,09 - 4,0 kW / 0,01 -1,5 kW
Drehstrom-Asynchronmotoren	0,09 - 2,2 kW
Drehfeldmagnete	0,3 - 45 Nm, auch mit Bremse und Fremdlüfter
Gleichstrommotoren	0,04 - 1,5 kW, auch mit Bremse, Drehzahlgeber
Getriebemotoren	mit Drehstrom-Asynchron-, Brems- und Gleichstrommotoren 1,5 - 280 Nm
Planetengetriebe / Kegelaradgetriebe	mit Drehstrom-Servomotoren 6 - 900 Nm
Digitale Servoantriebe	2 - 32 A, 0,75 – 22 kVA
Analoge Kompakt-Servoregler	2 - 20 A, 1,4 - 13,8 kVA
Dezentrale Servoantriebe	24 V - 60 V DC / 230 V AC
Digitale Frequenzumrichter	0,25 – 37 kW, für Asynchronmotoren
Digitale Servo-Umrichter	0,75 - 22,0 kW, für Asynchron- und Servomotoren
Drehmomentsteller	einphasig, für Drehfeldmagnete

## GEORGII KOBOLD -Range of products

Angular geared servo motors and planetary geared servo motors	Three-phase synchronous servo motors with integrated servo gear boxes 10 -215 Nm / 3 - 115 Nm
Three-phase servo motors	Standstill torque 0.1 - 115 Nm
Torque motors	12 - 270 Nm, also available with brake
Three-phase asynchronous servo motors	0.03 - 7 kW, also available with encoder, brake and external fan
Synchronous and asynchronous servo motors made from stainless steel	Servo synchronous motors standstill torque 0.25 - 21 Nm Servo asynchronous motors 0.025 – 3 kW
Brake motors / <i>posistop</i> -motors	0.09 - 4.0 kW / 0.01 - 1.5 kW
Three-phase asynchronous motors	0.09 - 2.2 kW
Asynchronous torque motors	0.3 - 45 Nm, also available with brake and external fan
D.C. motors	0.04 - 1.5 kW, also available with brake and tachogenerator
G geared motors	With three-phase asynchronous motors, brake motors and D.C. motors 1.5 - 280 Nm
Planetary gearboxes / bevel gearboxes	With three-phase servo motors 6 - 900 Nm
Digital servo drives	2 - 32 A, 0.75 – 22 kVA
Compact analog servo controllers	2 - 20 A, 1.4 - 13.8 kVA
Distributed servo drives	24 V - 60 V DC / 230 V AC
Digital frequency inverters	0.25 - 37 kW, for asynchronous motors
Digital servo inverters	0.75 - 22.0 kW, for asynchronous and servo motors
Torque adjusters	Monophase, for asynchronous torque motors

## GEORGII KOBOLD -Programme de fabrication

Servo-moteurs à réducteurs angulaires et à réducteurs planétaires	Servo-moteurs triphasés synchrones avec servo-réducteurs intégrés 10 – 215 Nm / 3 – 115 Nm
Servo-moteurs triphasés synchrones	Couple à l'arrêt 0,1 – 115 Nm
Electro-aimants à champ tournant	12 - 270 Nm, également avec frein
Servo-moteurs triphasés asynchrones	0,03 – 7 kW, également avec encodeur, frein et ventilateur auxiliaire
Servo-moteurs synchrones et asynchrones en exécution en acier fin	Servo-moteurs synchrones couple à l'arrêt 0,25 - 21 Nm Servo-moteurs asynchrones 0,025 – 3 kW
Motofreins / Moteurs <i>posistop</i>	0,09 - 4,0 kW / 0,01 - 1,5 kW
Moteurs triphasés asynchrones	0,09 – 2,2 kW
Electro-aimants à champ tournant asynchrones	0,3 - 45 Nm, aussi avec frein et ventilateur auxiliaire
Moteurs à courant continu	0,04 - 1,5 kW, aussi avec frein, dynamo tachymétrique
Moto-réducteurs	Avec moteurs triphasés asynchrones, motofreins et moteurs à courant continu 1,5 - 280 Nm
Réducteurs planétaires / renvois d'angle	Avec servo-moteurs triphasés 6 - 900 Nm
Servocommandes numériques	2 - 32 A, 0,75 – 22 kVA
Servorégulateurs compacts analogiques	2 - 20 A, 1,4 - 13,8 kVA
Servocommandes décentralisées	24 V - 60 V DC / 230 V AC
Convertisseurs de fréquence numériques	0,25 - 37 kW, pour moteurs asynchrones
Servo-convertisseurs numériques	0,75 - 22,0 kW, pour moteurs asynchrones et servo-moteurs
Régulateurs de couple	Monophasés, pour électro-aimants à champ tournant asynchrones

### - Bremsmotoren, *posistop*-Motoren Brake motors, *posistop*-motors

#### Die besonderen Vorteile:

- Hohe Schalthäufigkeit
- Lange Lebensdauer
- Geringer Nachlauf
- Rotor ohne Axialbewegung
- Stoßfreies Bremsen
- Wartungsfrei

#### The special advantages:

- High switching frequency
- Long service life
- Rapid deceleration to standstill
- No axial rotor displacement
- Absolutely smooth braking
- Maintenance-free

<b>Bremsmotoren</b>	Seite	<b>Brake motors</b>	Page
<b>Mechanische Ausführung</b>	4, 5	<b>Mechanical data</b>	4, 5
Anbaunormen		Mounting standards	
Achshöhentoleranz		Shaft centre-height tolerance	
Bauformen		Types of mounting	
Flanschgenauigkeit		Flange mounting	
Klemmenkasten		Terminal box	
Kühlungsart		Cooling system	
Kugellager		Ball bearing	
Lagerschmierung		Bearing lubrication	
Lackierung		Finish	
Lagerschilde und Gehäuse		Endshield and casing	
Schwingstärke		Vibration intensity	
Rotor		Rotor	
Schutzart		Protection	
Wellenende		Shaft extension	
<b>Elektrische Ausführung</b>	5, 6	<b>Electrical data</b>	5, 6
Vorschriften		Regulations	
Spannung		Voltage	
Frequenz		Frequency	
Isolation		Insulation	
Leistung		Performance	
Betriebsarten		Duty classification	
Zulässige Schaltzahlen		Admissible switching frequency	
Servicefaktor		Service factor	
Wicklungsschutz		Overload protection	
<b>Bremse</b>	7 - 12	<b>Brake</b>	7 - 12
Allgemein		General	
Funktion		Operation	
Drehgriff		Turning handle	
Hand-Bremslüftgerät		Hand brake lifting device	
Anschlussspannung		Supply voltage	
Bremsmoment		Brake torque	
Nachlauf		Deceleration to standstill	
Schaltarten		Connection modes	
Technische Daten		Technical data	
<b>Fremdlüfter</b>	12, 13	<b>External ventilation fan FO</b>	12, 13
<b>Formeln</b>	13 - 14	<b>Formulae</b>	13 - 14
<b>Typenauswahl Bremsmotoren</b>	16 - 19	<b>Technical tables brake motors</b>	16 - 19
<b>Abmessungen Bremsmotoren</b>	20 - 27	<b>Dimensions brake motors</b>	20 - 27
<b>Bauformen</b>	28	<b>Mounting types</b>	28
<b>Varistor-Schutzbeschaltung</b>	29	<b>Varistor-protective wiring</b>	29
<b><i>posistop</i>-Motoren</b>	30	<b><i>posistop</i>-motors</b>	30
Typenauswahl <i>posistop</i> -Motoren	32	Technical tables <i>posistop</i> -motors	32
Fremdlüfter FO	32	External ventilation fan FO	32
Technische Daten Bremse	33	Brake technical data	33
Abmessungen <i>posistop</i> -Motoren	33, 34	Dimensions <i>posistop</i> -motors	33, 34

Die technischen Daten und Maßangaben sind sorgfältig erstellt. Irrtümer müssen wir uns vorbehalten, ebenso Änderungen, die dem technischen Fortschritt dienen.

Great care was taken when compiling the technical data and dimensions specified. We are unable to fully exclude the possibility of errors. We reserve the right to make modifications in the interests of technical progress.

Bei Anwendung der Geräte sind die einschlägigen Vorschriften bezüglich Sicherheitstechnik und Funkentstörung zu beachten.

The relevant regulations relating to safety and RFI suppression must be observed when using the equipment.

## Bremsmotoren

### Mechanische Ausführung

#### Anbaunormen

Fußmotor und Flanschmotor nach EN 50347 in Übereinstimmung mit der IEC-Publikation Nr. 72-1 CENELEC HD 231.

#### Achshöhentoleranz

-0,5 mm nach DIN 747.

#### Bauformen

Kurzzeichen nach EN 60034-7.

Lieferbare Bauformen siehe Tabelle Seiten 20-28 und 32-33. Die Motoren der Grundbauformen IM B 3, IM B 5 und IM B 14 können unverändert für die Bauformen IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6 und IM V 1, IM V 3 und IM V 18, IM V 19 verwendet werden.

#### Flanschgenauigkeit

Normal nach DIN 42955. Erhöhte Genauigkeit nach Wunsch.

#### Klemmenkasten

Schutzart IP 55 nach EN 60034-5. Anbaulage normal: rechts, bei Blick auf A-Seite (Bauform IM B 3), links oder oben auf Wunsch.

Einführungsöffnungen: nach 2 Seiten je 2

KOD 3.. MB	und	KOD 4.. MB	PG 11
KOD 5.. MB	bis	KOD 7.. MB	PG 13,5
KOD 8.. MB			PG 16
PO 5.. MB	bis	PO 7.. MB	PG 13,5

Normalbestückung: 4 Verschlusschrauben.

#### Kühlungsart

Mantelkühlung durch doppelwandiges Gehäuse. Auf Wunsch Ausführung mit Fremdkühlung bei KOD 4.. MB bis KOD 7.. MB durch B-seitig anmontierten Fremdlüfter FO.

#### Kugellager

Reihe 62.. ZZ P6E nach DIN 42966, Fettfüllung für ca. 20000 Betriebsstunden

Baugröße	A-Seite	B-Seite
KOD 3.. MB	6200 2Z	6200 2Z
KOD 4.. MB	6201 2Z	6201 2Z
KOD 5.. MB	6202 2Z	6202 2Z
KOD 6.. MB	6204 2Z	6303 2Z
KOD 7.. MB	6205 2Z	6204 2Z
KOD 8.. MB	6206 2Z	6205 2Z
PO 5.. MB	6202 2Z	6202 2Z
PO 6.. MB	6204 2Z	6203 2Z
PO 7.. MB	6205 2Z	6204 2Z

#### Lagerschmierung

Lithiumverseifte Fette NLGI-Klasse 3, Tropfpunkt über 180°C.

#### Lackierung

Schwarz matt, RAL 9005.

#### Lagerschilde und Gehäuse

Hochwertige Leichtmetall-Legierung

#### Schwingstärke

Mit voller Paßfeder dynamisch ausgewuchtet. In Normalausführung haben nach EN 60034-14 Motoren mit einer Drehzahl: Schwingstärkestufe R, auf Wunsch Schwingstärkestufe S, polumschaltbare Motoren: Schwingstärkestufe N.

#### Rotor

Verwendung eines Widerstandsläufers zur Erzielung eines höheren Anlaufmomentes bei vermindertem Anlaufstrom und der Erhöhung der

## Brake motors

### Mechanical data

#### Mounting standards

According to EN 50347 for foot-mounted motors and for flange mounted motors, thus corresponding to the dimensions specified in IEC Publication 72-1 CENELEC HD 231.

#### Shaft centre-height tolerance

-0,5 mm, according to DIN 747

#### Types of mounting

Abbreviations according to EN 60034-7.

Consult the tables on pages 20-28 and 32-33 for available mounting types. Motors with the basic mounting types IM B 3, IM B 5 and IM B 14 can be fitted in mounting position IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6, IM V 1, IM V 3, IM V 18 and IM V 19 without the need for any modification.

#### Flange accuracy

Machined to „normal tolerances“ according to DIN 42955. Very close tolerances on request.

#### Terminal box

Protection IP 55 according to EN 60034-5. Usually placed to the right looking at the shaft of mounting type IM B 3. Left hand or overhead mounting on request. Tapped holes 2 each on top and below, sizes as follows:

KOD 3.. MB	and	KOD 4.. MB	PG 11
KOD 5.. MB	to	KOD 7.. MB	PG 13,5
KOD 8.. MB			PG 16
PO 5.. MB	and	PO 7.. MB	PG 13,5

#### Cooling system

Tunnel cooling through double-walled motor casing. When special external cooling is supplied on KOD 4.. MB to KOD 7.. MB the external ventilating fan type FO is mounted at the non-drive end.

#### Ball bearing

As specified in series 62.. ZZ P6E of DIN 42966, bearing lubrication is good for 20000 operating hours.

Frame size	Drive end	Non-drive end
KOD 3.. MB	6200 2Z	6200 2Z
KOD 4.. MB	6201 2Z	6201 2Z
KOD 5.. MB	6202 2Z	6202 2Z
KOD 6.. MB	6204 2Z	6303 2Z
KOD 7.. MB	6205 2Z	6204 2Z
KOD 8.. MB	6206 2Z	6205 2Z
PO 5.. MB	6202 2Z	6202 2Z
PO 6.. MB	6204 2Z	6203 2Z
PO 7.. MB	6205 2Z	6204 2Z

#### Bearing lubrication

Lithium-saponified grease, penetration stage 3, dropping point above 180°C.

#### Finish

Mat black, RAL 9005.

#### Endshields and casing

Made of high-quality light-alloy.

#### Vibration intensity

Dynamically balanced with shaft key. According to EN 60034-14 normal motors with one speed are classified and tested for vibration intensity to stage R, multi-speed motors for vibration intensity to stage N.

#### Rotor

On request use of a resistance rotor in order to obtain a higher starting torque at reduced starting current and to increase the

Schaltzahlen gegenüber den Angaben in der Typenauswahl auf Wunsch. (Bei PO- und hochpolumschaltbaren Motoren serienmäßig).

## Schutzart

Nach EN 60034-5.

Motor: IP 54 auf Wunsch IP 55.  
 Bremse: IP 40 auf Wunsch mit Ankersegmenten aus „Nirosta“ o.ä. bzw. IP 55 als geschlossene Ausführung.

Fremdlüfter: IP 54, bei FO 6 und FO 7 IP 55

## Wellenende

DIN 748 Teil 3, jedoch genauere Passung k5, Zentrierung mit Gewinde ähnlich DIN 332 Teil 2.

## Elektrische Ausführung

### Vorschriften

Die Motoren sind Drehstrom-Kurzschlussläufer-Motoren. Sie entsprechen den „Bestimmungen für elektrische Maschinen“ EN 60034-30, der EU-Richtlinie 640/2009 und den meisten ausländischen Vorschriften. CSA-Approbation liegt für Motoren ohne Fremdlüfter der Baugrößen 56-100 vor ausschließlich *posistop*-Motoren.

### Spannung

Normalspannung: 230/400V bzw. 400V für polumschaltbare Motoren, nach DIN IEC 38.

Ausführbarkeit der Wicklungen:

Motor bis höchstens 660V  
 Bremse siehe Seite 9  
 Fremdlüfter siehe Seite 13

### Frequenz

Normal 50 Hz

Die Motorwicklungen sind auch für andere Frequenzen ausführbar, wobei sich bei entsprechender Auslegung im Bereich 40 bis 60 Hz Leistung und Drehzahl proportional mit der Frequenz ändern.

Für 50 Hz gewickelte Motoren können an 60 Hz angeschlossen werden. Bei gleicher Netzspannung kann der Motor (20 % höhere Drehzahl) mit Nennleistung belastet werden.  $I_A/I_N$  und  $M_K/M_N$  gehen dabei um ca. 17 % zurück.

Ist die 60 Hz-Netzspannung um 20% höher als die 50 Hz-Netzspannung, kann die Listenleistung um etwa 20% erhöht werden.

60 Hz-Motoren können bei Nennspannung normalerweise nicht an 50 Hz betrieben werden.

Das Bremssystem ist frequenzunabhängig.

### Isolation

Normal: Wärmeklasse F nach EN 60034-14. Für Einsatz in tropischen Gebieten geeignet. Verstärkter Tropenfeuchtschutz auf Wunsch.

### Leistung

Die angegebenen Motornennleistungen ergeben eine Erwärmung der Wicklungen lediglich bis zur Wärmeklasse B-Grenze, obgleich höherwertige Isolierstoffe nach Wärmeklasse F verwendet werden. Beachten Sie hierzu die Anmerkungen unter „Servicefaktor“. Es gelten die Bedingungen nach EN 60034-1: Aufstellungsort < 1000 m über NN, Kühllufttemperatur < 40°C, Betriebsart S1.

### Betriebsarten

Für Bremsmotoren sind außer Dauerbetrieb S1 die wichtigsten Betriebsarten:

**Aussetzbetrieb S3 ... %** ein Betrieb aus einer Folge gleichartiger Spiele, von denen jedes eine Zeit mit konstanter Belastung und eine Pause umfasst, wobei der Anlaufstrom die Erwärmung nicht merklich beeinflusst.

switching frequency compared with those shown in the technical tables. (Standard with PO and multi-speed motors).

## Protection

According to EN 60034-5.

Motor: IP 54 on request IP 55  
 Brake: IP 40 on request with armature segments of „Nirosta“ or similar, resp. IP 55, totally enclosed.

External fan: IP 54, IP 55 with FO 6 and FO 7

## Shaft extension

According to DIN 748, part 3, but closer tolerance k5, threaded on centreline similar to DIN 332, part2.

## Electrical data

### Regulations

The motors are three-phase, squirrel-cage, induction motors. They comply with the EN 60034-30 Regulations for Electrical Machines, with EU Directive 640/2009 and with most foreign regulations. CSA approval exists for all motors in frame sizes 56-100 *without* external blowers - excluding the *posistop*-Motors.

### Voltage

Standard voltage 230/400V AC or 400V AC for pole-changing motors according DIN IEC 38. Extra charge for other voltages.

Max. line voltage:

Motor up to 660V  
 Brake see page 9  
 Fan FO see page 13

### Frequency

Standard 50 Hz. Extra charge for other frequencies.

Motor can be wound for other frequencies, whereby with the corresponding motor winding motor performance and speed are directly proportional to the frequency in the range from 40 to 60 Hz.

Motor wound for 50 Hz and a specific mains voltage can also be connected to a 60 Hz line, if the mains supply voltage is the same. The rated performance will then equal that of 50 Hz operation but the motor speed is increased by 20%. However -  $I_A/I_N$ ,  $M_A/M_N$  and  $M_K/M_N$  are then reduced by approx. 17%.

If the mains voltage at 60 Hz is 20% higher than a motors rated voltage at 50 Hz the rated performance of 50 Hz can also be increased by about 20%.

Normally motors wound for 60 Hz operation at a rated voltage cannot be used at 50 Hz.

The brake system is independent of the frequency.

### Insulation

Insulation class F according to EN 60034-1; suitable for use in tropical climates. Extra charge if additional tropical moisture protection is required.

### Performance

The motor ratings listed yield a heating of the winding only up to the insulation class B limit, although top quality insulation materials according to insulation class F are used. See also the remarks under "service factor". The motor ratings listed are valid for the operating conditions specified in EN 60034-1. The performance may be different or reduced if the motor is operated as follows: at an altitude higher than 3000 feet (1000 m) above sea level, at an ambient temperature above 100° F (40° C), for any duty classification other than S1.

### Duty classification

After continuous duty S1 the most important duty classifications for brake motors are:

**Intermittent periodic duty S3 ... %**, short time operation consisting of a series of cycles of the same kind each comprising a period of constant load and an interval, whereby the starting current hardly causes any motor heating. Motors for this S3 duty are short time rated and specially wound (extra charge).

**Aussetzbetrieb S4 ... %, FI ...**, ein Betrieb wie S3, jedoch mit einer merklichen Anlaufzeit pro Spiel. Der Betriebsart ist die Einschaltdauer (ED) in % und bei S4 zusätzlich der Trägheitsfaktor (FI) anzufügen, (s. S. 13).

### Zulässige Schaltzahl

Die zulässigen Schaltzahlen pro Stunde (c/h) für den unbelasteten Motor sind in Abhängigkeit vom Trägheitsfaktor (FI) für Einschaltdauer (ED) 50% aus den technischen Tabellen für Schaltart Br1 (s. S. 10) zu entnehmen.

Die praktisch erreichbaren Schaltzahlen hängen außer von FI ab:

- vom Leistungsbedarf nach dem Hochlauf,
- von der relativen Einschaltdauer (ED),
- vom Gegenmoment beim Hochlauf.

Die mögliche Schaltzahl für spezielle Antriebsfälle wird vom Werk auf Anfrage mitgeteilt.

Erforderliche Angaben:

- Art der anzutreibenden Maschine.
- Trägheitsmoment der Arbeitsmaschine bezogen auf die Motorwelle.
- Gegenmoment beim Anlauf.
- Spielverlauf und Belastungen in den Arbeitsperioden.

Falls die erforderlichen Angaben nicht bestimmt werden können empfiehlt es sich, den geeigneten Motor durch Versuchslauf zu ermitteln. Eine Erhöhung der Schaltzahl ist möglich durch:

- Anbau des Lüfterbausteins FO zur Fremdkühlung (für Baugröße 63, 71, 80, 90 und 100).
- Durch schaltungstechnische Maßnahmen (auf Anfrage).
- Verwendung eines Widerstandsläufers (bei PO- und hochpolumschaltbaren Motoren serienmäßig).

### Servicefaktor (thermische Reserve)

Die elektrisch-magnetische Auslegung der Motoren entspricht ihrem speziellen Einsatz als Bremsmotoren mit hoher Schaltzahl pro Stunde. Werden die Motoren im Dauerbetrieb S1 mit nicht mehr als 5 c/h betrieben, kann die Nennleistung um den Servicefaktor der in den Typenauswahl-Tabellen angegeben ist, erhöht werden. Der Motor KOD 646-1 MB ist also mit  $1,15 \cdot 0,55 \text{ kW} = 0,63 \text{ kW}$  bei Dauerbetrieb S1 belastbar.

### Wicklungsschutz W bzw. WK

Auf Wunsch lieferbar, bei PO-Motoren serienmäßig. Mehrere im Wickelkopf eingebaute, untereinander in Reihe geschaltete Thermo-selbstschalter (W) bzw. Kaltleiter (WK). Wird die zulässige Wicklungstemperatur überschritten, öffnen die mit ca. 1A belastbaren Schaltkontakte (W) bzw. es wird ein Auslösegerät (nicht in der Lieferung enthalten), durch eine sprungartige Veränderung des Kaltleiterwiderstandes zum Ansprechen gebracht (WK).

Sind mehrere Kaltleiterwiderstandsgruppen mit verschiedenen Ansprechtemperaturen eingebaut, gilt die Bezeichnung WKK. (Wegen der beschränkten Zahl Anschlussbolzen auf dem Motorklemmbrett nicht für alle pol- und spannungsumschaltbaren Motoren lieferbar).

**Intermittent periodic duty S4 ... %, FI ...**, as S3 but with a considerable starting time per cycle. The actual operating time (ED) expressed as a percentage and the factor of inertia (FI) are given along with the duty classification (see page 13). Motors wound for S1 duty are suitable for S4 duty cycle applications.

### Admissible switching frequency

The maximum switching frequency per hour (c/h) for the motor during no-load operation after acceleration can be found in the technical tables for circuit type Br 1 (see page 10). The frequency is a function of the factor of inertia (FI) for an actual operating time (ED) of 50%.

Not only does the switching frequency, which can be obtained in practice, depend upon the FI but also upon power requirements after acceleration, relative operating time (ED) and counter torque during acceleration.

The maximum potential switching frequency with load depends on the data indicated below and can be supplied by us for specific applications upon request.

Data required:

What is being driven?

Moment of inertia of the driven machine referred to the motor shaft.

Counter-torque when starting.

Period of duty cycle and load in the work periods.

If the data required are incomplete, determine which motor is suitable by carrying out a test run. It may be possible to increase the switching frequency by:

- Adding the ventilating fan type FO for external cooling available for frame sizes 63, 71, 80, 90 and 100.
- Modifying the circuitry (details on request).
- Using a resistance rotor (standard with PO and multi-speed motors)

### Service factor (thermal reserve)

The electro-magnetic design of the motors is matched to their special application as brake motors with high switching frequencies per hour (c/h). If the motors are operated on continuous running duty S1 at not more than 5 c/h, the rated performance can be increased by the service factor (S.F.) indicated in the technical tables. If operating on continuous running duty S1 the motor KOD 646-1 MB for example can be subject to a load of  $1.15 \cdot 0.55 \text{ kW} = 0.63 \text{ kW}$ .

### Overload protection W or WK

Series-connected thermostat contactors (W) or PTC-thermistors (WK) incorporated in the end windings can be supplied (extra charge for fitting). As soon as the permissible winding temperature is reached, the switch contacts (W) which can be loaded with approx. 1 Amp are opened or a trigger device (not included in the delivery) is actuated by a sudden change in the resistance of PTC-thermistor (WK).

## Bremse

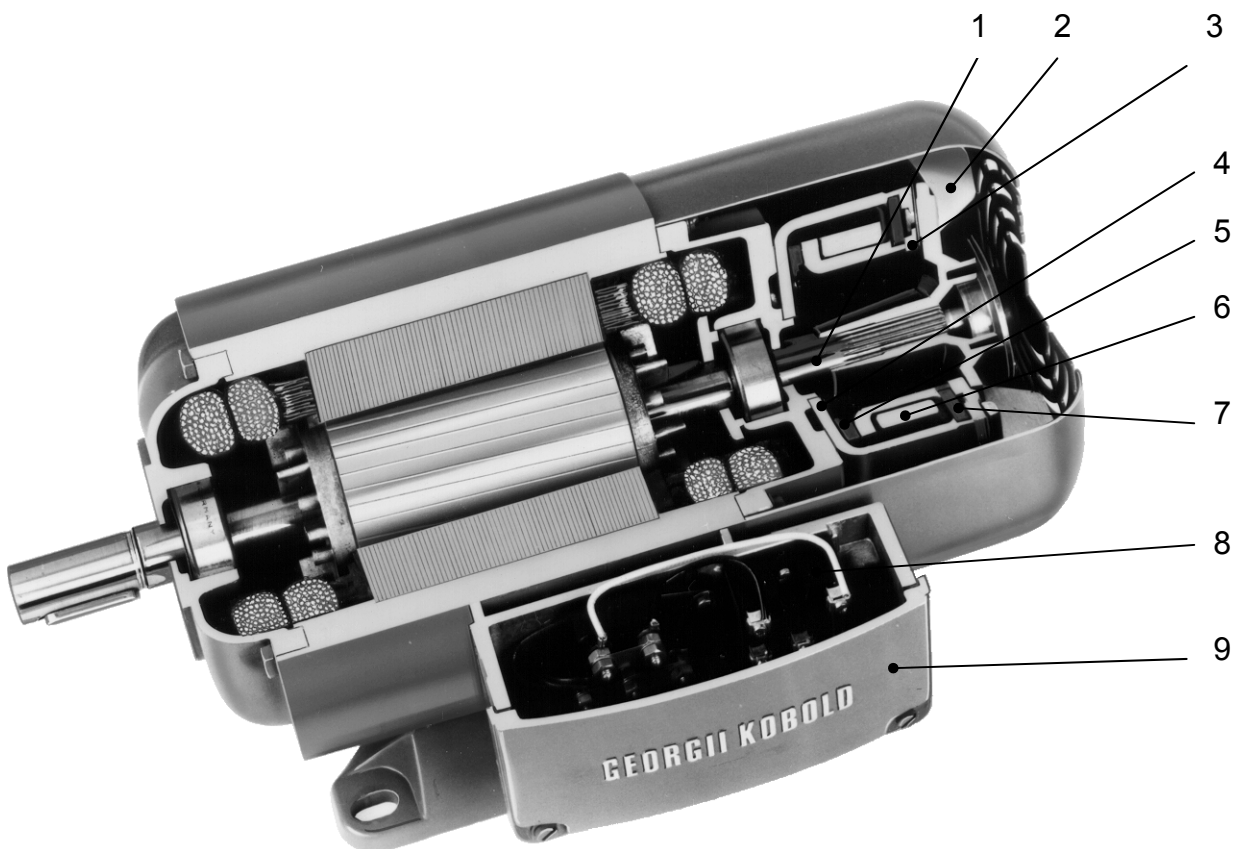
### Allgemein

Bremse und Motor sind aufeinander abgestimmt und bilden eine Einheit. Die Bremse ist eine durch Dauermagnet betätigte Einscheibenbremse. Sie befindet sich unter der verlängerten Lüfterhaube. Der umlaufende Teil der Bremse auf dem lüfterseitigen Motorwellenende (1), s. Abb. ist in einer Kerbverzahnung axial verschiebbar und besteht aus Lüfter (2) mit den Ankersegmenten (3). Am Lagerschild des Motors ist das Magnetteil festgeschraubt. Es besteht aus dem Spulengehäuse (4), dem Dauermagneten (5), der Bremslüftpule (6) und dem Reibbelag (7). Die Bremslüftpule wird aus einem Brückengleichrichter (8) gespeist, der im Klemmenkasten (9) untergebracht ist.

## Brake

### General

The operation of the brake and motor is geared to their application, they form a self-contained unit. A permanent magnet actuates the brake which is in the form of a single disc. The brake is housed under the extended ventilation hood. The finned rotating part of the brake, which is located on the splined non-drive end shaft (1), see Fig., features an axial displacement on the splined shaft and consists of ventilating fan (2) and armature segments (3). The stationary electromagnetic brake component is bolted to the stator endshield and comprises coil housing (4), permanent magnet (5), brake-lifting coil (6) and friction lining (7). The brake-lifting coil is energized by means of a bridge rectifier (8) in the terminal box (9).



### Funktion

Der spannungslose Motor ist festgebremst (Ruhestrombetätigung). Die Bremskraft wird durch den Dauermagneten erzeugt. Im magnetischen Kreis befindet sich kein Arbeitsluftspalt.

Zur Lüftung der Bremse wird die Wirkung des Dauermagneten durch den Aufbau eines Elektromagnetfeldes aufgehoben. Ein Federelement hebt den Lüfter mit den Ankersegmenten in Achsrichtung so weit ab, dass der Reibungsschluss vollständig aufgehoben wird und der Motor hochlaufen kann.

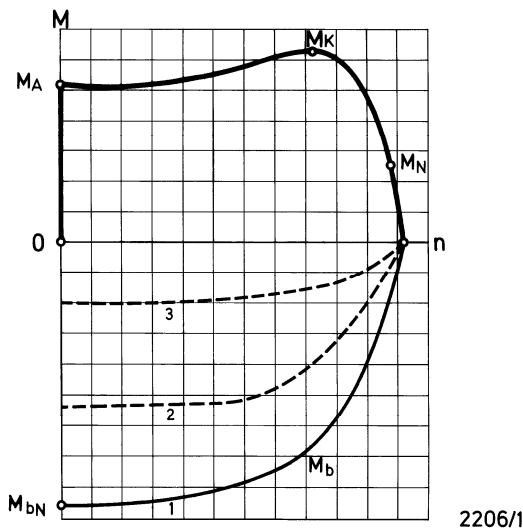
Der Bremsvorgang setzt ein, wenn zusammen mit der Motorwicklung die Bremslüftpule stromlos gemacht wird. Mit dem Abbau des Elektromagnetfeldes wird durch das Dauermagnetfeld der Reibungsschluss zwischen feststehendem und rotierendem Bremsenteil wieder hergestellt. Die Bremsung verläuft völlig stoßfrei; das Bremsmoment steigert sich in kürzester Zeit bis zum Endwert.

### Operation

The brake is always engaged when the current is switched off. (Fails to safety). The braking force is generated by the permanent magnet. There is no air gap between the magnetic poles, when the brake is engaged.

To lift the brake the magnetic field of the permanent magnet is compensated by an electro-magnetic field of opposing polarity. A spring element moves the fan with the armature segments along the splined axis so that an air gap is created between the friction surfaces and the motor is then able to run freely.

Braking occurs when the brake-lifting coil and the motor winding are simultaneously de-energized. The electro-magnetic field collapses and the permanent field pulls the friction surfaces of the stationary and the rotating brake components together. Braking is absolutely smooth and maximum brake torque is achieved almost instantly.



Motor

- M = Moment
- $M_A$  = Anlaufmoment
- $M_K$  = Kippmoment
- $M_N$  = Nennmoment
- n = Drehzahl

Bremse

- $M_b$  = Bremsmoment
- $M_{bN}$  = Nennbremsmoment

Motor

- M = Torque
- $M_A$  = Starting torque
- $M_K$  = Breakdown torque
- $M_N$  = Rated torque
- n = Speed

Brake

- $M_b$  = Brake torque
- $M_{bN}$  = Rated brake torque

Die vorstehende Abb. zeigt im oberen Teil den Momentenverlauf eines Hochlaufvorgangs. Der Bremsmomentverlauf beim Abbremsen ist im unteren Teil dargestellt. Wird der Strom in der Lüftspule durch eine Sonderschaltung teilweise aufrechterhalten, bleibt ein Restelektromagnetfeld bestehen, wodurch das Bremsmoment verringert wird. Kurve 1 zeigt das volle, Kurve 2 und 3 verminderte Momente. Bei Netzausfall wird der Dauermagnet voll wirksam. Wird mit der Motorabschaltung die Bremsspule an umgepolte Spannung gelegt, lässt sich das Bremsmoment erhöhen. Im Magnetsystem wird ein Oxydmagnet verwendet. Dieser ist alterungsbeständig und wird auch durch versehentliche Anlegen der 1,8-fachen Nennspannung an die Bremsspule sowie durch Demontage der Bremse nicht entmagnetisiert.

The above figure shows the torque curve during acceleration (upper curve). The brake torque curve during braking is shown in the lower part of the illustration. If the lifting coil current is reduced to a value between  $I_N$  and 0, a residual electromagnetic field remains thus reducing the brake torque. I. e., the brake does not fully exert its torque; time to a standstill increases. Curve 1 shows the full brake torque while curves 2 and 3 show reduced brake torques. A mains failure fully activates the permanent magnet as in curve 1. I.e., fails to safety. An increased brake torque can be obtained by reversing the polarity of the brake lifting-coil current when the motor is switched off, approx. 20% increase is the result. An oxide-type magnet is used in the magnetic system. It is free from ageing and will not be demagnetized even if 1.8 times the rated voltage is mistakenly applied across the brake-lifting coil or if the brake is removed.

Während des Bremsvorganges reiben die Polflächen und der Bremsbelag auf den Ankersegmenten und verschleifen so gemeinsam, so dass das luftspaltlose System erhalten bleibt. Der Verschleiß wird durch den sich auf der Motorwelle abstützenden Schleppring so ausgeglichen, dass ein gleichbleibender Lüfthub über die gesamte Lebensdauer der Bremse sichergestellt ist.

During braking the pole and friction surfaces press against the armature segments and wear at the same rate, so that no air gap occurs. Wear is compensated by a drag ring mounted on the motor shaft. This ensures that the air gap remains the same throughout the service life of the brake. A very long, maintenance free service life is ensured.

### Drehgriff Hand-Bremslüftgerät

Für Einstellarbeiten an der anzutreibenden Maschine sind häufig von der Motorspannung unabhängige Bremslüftungen notwendig. Viel angewandt wird hierbei das Lüften der Bremse durch Anlegen einer Spannung an die Bremslüftspule über eine Sonderschaltung. Für Bremsmotoren ohne B-seitige Zusatzanbauten wird zum Drehen der Motorwelle eine Drehhülse angeboten. Zum rein mechanischen Lüften der Bremse steht auf Wunsch ein ebenfalls an der B-Seite montierbares Bremslüftgerät zur Verfügung. Eine Drehmöglichkeit ist auch hier vorhanden.

### Turning handle Hand brake lifting device

If the machine which is to be driven has to be adjusted, brake liftings independent of the motor voltage are often necessary. Frequently brake lifting is done by applying a voltage to the brake-lifting coil via special circuitry. For brake motors which are not fitted with any additional components at the non-drive side, a turning handle is offered for turning the motor shaft. For purely mechanical lifting of the brake lifting device, which can also be fitted to the non-drive end, is available on request. A possibility for turning exists here too.

### Anschlussspannung

Die Daten der Bremslüftspule und des bei abnormaler Anschlussspannung in Sonderfällen eingesetzten Vorwiderstandes sind abhängig von der angelegten Gleichspannung. Normalerweise liegt der Gleichrichter an der Wechselspannung des speisenden Drehstromnetzes (zwischen Außen- und Mittelpunktsleiter). Bremsen für andere Spannungen und für direkten Anschluss an Gleichstrom sind lieferbar.

### Supply voltage

The rating of the brake-lifting coil and the series resistor used with abnormal supply voltage correspond to the dc voltage supplied by the bridge rectifier. Normally the rectifier is connected to the ac-voltage of the 3-phase mains available at the outer and neutral conductors. Brakes are available for other voltages and for direct connection to dc-supply.

Möglicher Spannungsbereich der Bremsen

30V bis 400V ~ bzw.

24V bis 355V –

Normalspannung 230V ~ / 200V–

Spannungstoleranz +10 / -15%

Manufacturing range of the brakes

from 30 V to 400 V ac resp.

from 24 V to 355 V dc

Extra charge for voltages other than 230 V AC / 200 V DC Voltage tolerance +10 / -15%.

### Bremsmoment

Das Bremsmoment ist in den Tabellen in Nm angegeben (s. S. 12). Es ist definiert als Losbrechmoment des durchweg 20°C warmen Bremsmotors nach 10 Bremsvorgängen. Im Neuzustand kann der Wert hierfür geringfügig niedriger sein.

### Brake torque

The brake torque is given in the tables in Nm (see page 12). It is defined as the brake-away torque of the motor at 20°C after 10 braking operations. When the motor is new brake torque values can be a little lower.



## Nachlauf

Der Nachlauf ist in den technischen Tabellen (S. 16 ff.) in Umdrehungen angegeben. Dies ist die Zahl der Umdrehungen, welche der Motor, abhängig vom Trägheitsfaktor FI, vom Zeitpunkt des Öffnens der Schaltkontakte bis zum Stillstand macht. Die Werte gelten mit einer Toleranz von  $\pm 30\%$ . Nach dem Öffnen der Schaltkontakte und einem kurzen Einfallverzug baut sich das Bremsmoment auf. Das mittlere dynamische Bremsmoment ist daher nicht gleich dem Nennbremsmoment, sondern beträgt je nach Motorgröße, FI-Faktor und Motordrehzahl ca. 50% hiervon (s. S. 13).

## Schaltarten

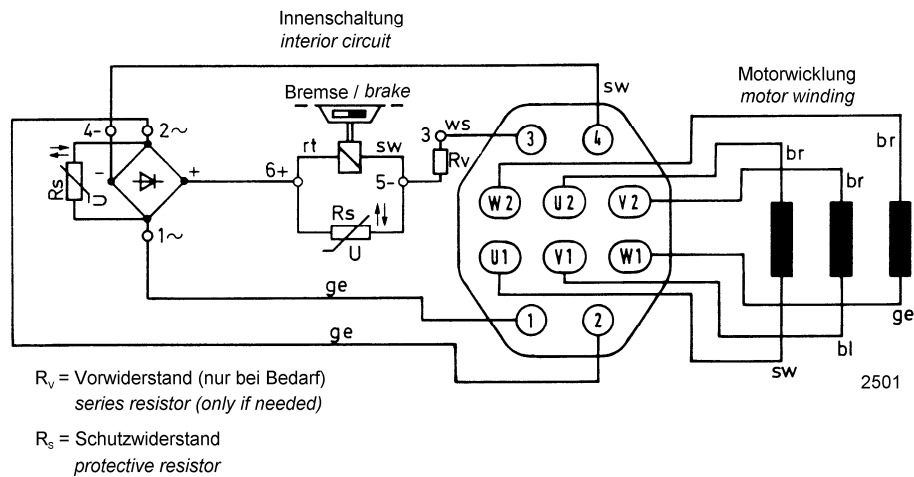
Der Normalmotor hat ein Motorklemmbrett mit 6 Klemmen für die Motorwicklung, 2 Klemmen (a+b) für den Wechselstromanschluss und 2 Klemmen (c+d) im Gleichstromkreis der Bremse.

## Deceleration to standstill

Deceleration to standstill is shown as revolutions in the technical tables (see page 16). It is the number of revolutions made by the motor dependent on the factor of inertia FI, in the interval between the opening of the contactor and standstill. These values may vary by  $\pm 20\%$ . After the switch contacts open, the brake torque builds up after a short interval. Thus the mean dynamic brake torque is not equal to the rated brake torque, but amounts to approx. 50% of it, depending on motor size, FI factor and motor speed (see page 13).

## Connection modes

The normal motor has a terminal board with 6 terminals for the motor winding, 2 terminals a+b for AC connection and 2 terminals c+d incorporated in the DC circuit of the brake.







## Technische Daten

## Technical data

Bremse für	Nenn- brems- moment	Abheb- zeit $t_1^{1)}$	Einfall- zeit $t_2^{2)}$	Leistungs- aufnahme $P_{20}$	$R_{sp}$ für Spule 200V –	Induk- tivität <sup>3)</sup>	Zul. Brems- arbeit bei einmaliger Bremsung	Nenn- brems- leistung	Lebens- dauer
Brake for	Rated brake torque	Lift time $t_1^{1)}$	Setting time $t_2^{2)}$	Power input	Coil for 200V – Resistance mean value	Inductance <sup>3)</sup>	Admissible work during one braking action	Rated brake power	Service life
	Nm	ms	ms	W	$\Omega$	H	Nm	MNm/h <sup>4)</sup>	GNm <sup>5)</sup>
KOD 3.. MB	2	35	5	15	2660	21	150	0,15	0,9
KOD 4.. MB	4	35	5	15	2660	23	250	0,18	1,0
KOD 5.. MB 54	4	35	5	15	2660	23	250	0,18	1,0
KOD 5.. MB	8	45	15	11	3400	40	500	0,24	1,5
KOD 6.. MB 65	8	45	15	11	3400	40	500	0,24	1,5
KOD 6.. MB	16	50	12	15	2550	40	750	0,36	2,0
KOD 7.. MB 76	16	50	12	15	2550	40	750	0,36	2,0
KOD 7.. MB	32	110	15	16	2460	56	1600	0,52	3,0
KOD 8.. MB	32	110	15	16	2460	56	1600	0,52	3,0

<sup>1)</sup>Abhebzeit für Schaltart Br 1

<sup>2)</sup>Einfallzeit bei Schaltung mit Kontakt

<sup>3)</sup>bei geschlossener Bremse

<sup>4)</sup>1 MNm =  $10^6$  Nm

<sup>5)</sup>1 GMn =  $10^9$  Nm

Die Werte gelten für waagerechte Motorlage und trockenen sowie staubfreien Betrieb.

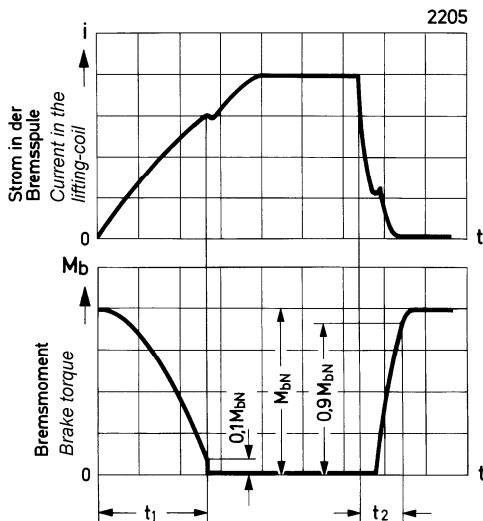
<sup>1)</sup>lift time on circuit Br 1

<sup>2)</sup>setting time if switching with contactor

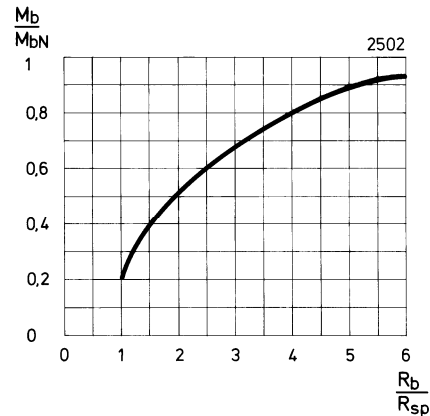
<sup>3)</sup>when brake is engaged

These values are valid for horizontal mounting and dry, dust free operation.

### Definition der Schaltzeiten



### Definition of the switching times



Bremsmoment  $M_b$  zu Nennbremsmoment  $M_{bN}$  in Abhängigkeit vom Verhältnis Widerstand  $R_b$  zum Bremspulenwiderstand  $R_{sp}$

The relation between brake torque  $M_b$  and rated brake torque  $M_{bN}$  depend on the relation between resistance  $R_b$  and lifting-coil resistance  $R_{sp}$

Bemessung des Widerstandes  $R_b$ :

Calculation of resistance  $R_b$ :

$$P_{Rb} = \frac{U^2 \cdot R_b}{(R_{sp} + R_b)^2} [W]$$

## Fremdlüfter FO

Zur Fremdkühlung von Motoren der Baugröße 63, 71, 80, 90 und 100 stehen die Fremdlüfter FO 4, FO 5, FO 6, FO 7 und FO 8 zur Verfügung. Diese bestehen bei FO 4 bis FO 7 aus einer gegenüber der Normalausführung verlängerten Lüfterhaube, in der ein 2-poliger Spaltpolmotor befestigt ist, welcher einen Lüfter aus Kunststoff antreibt. FO 8 wird von einem Einphasenmotor angetrieben. Der elektrische Anschluss erfolgt bei FO 4 - FO 7 über einen Stecker, bei FO 8 über einen Klemmenkasten.

Der Fremdlüfter wird eingesetzt zur Erhöhung der Schaltzahl und der Nennleistung des Bremsmotors. Der Einsatz ist auch sinnvoll bei Antrieben mit geringer Einschaltdauer und bei Motoren mit Nenndrehzahl [ 1500 min<sup>-1</sup>.

Die Leistungsaufnahme der Fremdlüfter ist:

FO 4 = 30 VA, FO 5 = 40 VA, FO 6 = 95 VA, FO 7 = 110 VA, FO 8 = 60 VA. Die Fremdlüfter FO 4 bis FO 7 sind für Spannungen von 110 V bis 400 V 50 Hz bzw. 480 V 60 Hz lieferbar. FO 8 ist nur für 209 bis 253 V, 50 / 60 Hz lieferbar.

## External ventilation fan FO

The external fan motor components FO 4 to FO 8 are available for the external cooling of motors, in frame sizes 63, 71, 80, 90 and 100. Compared to the standard version, the external fan motor components FO 4 to FO 7 consist of a lengthened fan hood in which a 2-pole shaded-pole motor which drives a plastic fan is fastened. FO 8 is driven by a single-phase motor. The electric connection of FO 4 - FO 7 is made via a plug, whith FO 8 via a terminal box.

The external ventilation fan is used in order to increase the switching frequency and the rated output of the brake motor. Its use is also suggestive with drives having a short operating time and motors having a rated speed [ 1500 rpm.

The power absorption of the external ventilation fans is:

FO 4 = 30 VA, FO 5 = 40 VA, FO 6 = 95 VA, FO 7 = 110 VA, FO 8 = 60 VA. The external fan motor components FO 4 to FO 7 can be supplied for voltages of 110 V to 400 V 50 Hz resp. 480 V 60 Hz, FO 8 however only for 209 to 253 V, 50 / 60 Hz.

## Formeln

In den nachstehenden Formeln ist das Internationale Einheitensystem SI verwendet.

### Zehnerpotenzen

Bezeichnung durch Vorsätze

	Vorsatzzeichen	Prefix		
da	Deka	deca	=	10 <sup>1</sup>
h	Hekto	hecto	=	10 <sup>2</sup>
k	Kilo	kilo	=	10 <sup>3</sup>
M	Mega	mega	=	10 <sup>6</sup>
G	Giga	giga	=	10 <sup>9</sup>
T	Tera	tera	=	10 <sup>12</sup>

### Relative Einschaltdauer

Spieldauer  $t_s$  = Einschaltzeit  $t_E$  + Pausenzeit  $t_p$ .  
Sie beträgt bei Motoren, wenn nicht anders vereinbart, 10 Min.

### Trägheitsfaktor

FI = Verhältnis des Trägheitsmomentes sämtlicher auf die Drehzahl des Motors umgerechneten und von ihm angetriebenen Massen, einschließlich des Trägheitsmomentes des Motorläufers.

$$FI = \frac{J_1 + J_2 + J_3 \dots + J_m}{J_m} \quad (2)$$

### Trägheitsmoment

Umrechnung der Trägheitsmomente auf die Motordrehzahl

$$J_R = \frac{J_1 \cdot n_1^2 + J_2 \cdot n_2^2 + J_3 \cdot n_3^2}{n_m^2} \text{ [kgm}^2\text{]} \quad (3)$$

$J_1, J_2, J_3$  = Trägheitsmoment der angetriebenen Maschinenteile in kgm<sup>2</sup>  
 $n_1, n_2, n_3$  = deren Drehzahlen in min<sup>-1</sup>  
 $J_m$  = Trägheitsmoment des Motorläufers in kgm<sup>2</sup>  
 $n_m$  = Motordrehzahl in min<sup>-2</sup>

## Formulae

The international unit system SI is used in the following formulae.

### Tenth powers

Designation by means of prefixes

	Vorsatzzeichen	Prefix		
d	Dezi	deci	=	10 <sup>-1</sup>
c	Zenti	centi	=	10 <sup>-2</sup>
m	Milli	milli	=	10 <sup>-3</sup>
μ	Mikro	micro	=	10 <sup>-6</sup>
n	Nano	nano	=	10 <sup>-9</sup>
p	Piko	pico	=	10 <sup>-12</sup>

### Relative operating time

Cycle time  $t_s$  = operation  $t_E$  + interval  $t_p$ .  
 $t_s$  lasts normally 10 minutes if no other duration is specified.

### Factor of inertia

FI = the addition of the moment of inertia of all driven rotating masses, related to the motor speed, including the moment of inertia of the motor rotor, all divided by the moment of inertia.

### Moment of inertia

Conversion of the inertia to the motor speed

$J_1, J_2, J_3$  = moment of inertia of the driven machine parts in kgm<sup>2</sup>.  
 $n_1, n_2, n_3$  = the speeds of  $J_1, J_2, J_3$  in rpm.  
 $J_m$  = moment of inertia of the motor rotor in kgm<sup>2</sup>.  
 $n_m$  = motor speed in rpm.

## Trägheitsmoment

## Moment of inertia

$$J = \sum m \cdot r^2 = mi^2 \text{ [kgm}^2\text{]} \quad (4)$$

m = Masse in kg  
r = Rotationshalbmesser in m  
i = Trägheitshalbmesser in m

m = mass in kg  
r = rotation radius in metres  
i = inertia radius in metres

Umrechnung geradlinig bewegter Massen in ein gleichwertiges Rotationsträgheitsmoment:

Conversion of masses with linear movement to an equal rotation moment of inertia:

$$J_r = 91,2 \cdot m \cdot \frac{v^2}{n_m^2} \text{ [kgm}^2\text{]} \quad (5)$$

v = Geschwindigkeit der geradlinig bewegten Masse in m/s

v = velocity of the masses with linear movement in metres per second.

In USA und England wird der "flywheel effect"  $WR^2$  auf das Gewicht in lb und auf den Trägheitshalbmesser R in ft bezogen.

In the USA and the U.K. the "flywheel effect"  $WR^2$  is referred to in terms of lb. for weight and ft. for the inertia radius R.

Umrechnung:

Ein flywheel effect von  $1 \text{ lb} \cdot \text{ft}^2$  entspricht einem Trägheitsmoment von  $0,0421 \text{ kgm}^2$ .

Conversion:

A flywheel effect of  $1 \text{ lb} \cdot \text{ft}^2$  corresponds to a moment of inertia of  $0.0421 \text{ kgm}^2$ .

$$\text{Nm} \cdot 0,7233 = \text{lbs} \cdot \text{ft}$$

$$\text{kgm}^2 \cdot 4 \hat{=} \text{kpm}^2$$

## Bremszeit

## Braking time

Anlauf- und Bremszeit

Starting and braking time

$$t = \frac{J \cdot n_m}{9,55 \cdot M} \text{ [s]} \quad (6)$$

J = Trägheitsmoment aller angetriebenen Massen, einschließlich Motorläufer, bezogen auf die Motordrehzahl in  $\text{kgm}^2$ .  
Trägheitsmoment der Motorläufer siehe Typenauswahl-Tabellen.  
M = mittleres Beschleunigungs- bzw. Bremsmoment in Nm (Differenz zwischen Motor- bzw. Bremsmoment und Lastmoment).

J = moment of inertia of all driven masses including the motor rotor, all related to the motor speed in  $\text{kgm}^2$ .  
For moment of inertia of the motor rotor see technical tables.  
M = mean acceleration or brake torque in Nm (difference between motor or brake torque and load moment).

Bei Ermittlung der Bremszeit ist das mittlere dynamische Bremsmoment der Bremse einzusetzen.

When calculating the brake time the mean dynamic brake torque of the brake should be taken.

Mittleres dynamisches Bremsmoment aus den Listenangaben berechnet:

The mean dynamic brake torque as shown in the data list:

$$M_{bd} = \frac{0,873 \cdot J \cdot n_m^2}{U_{Nachl.}} \cdot 10^{-3} \text{ [Nm]} \quad (7)$$

$U_{Nachl.}$  = Zahl der Nachlaufumdrehungen, siehe Typenauswahl-Tabellen.

$U_{Nachl.}$  = Deceleration to standstill, number of revolutions, see technical tables.

Bei der Berechnung der Bremszeit nach Formel (6) ist  $M_{bd}$  nach (7) einzusetzen. Ein Gegenmoment der Arbeitsmaschine (Lagerreibung o.ä.) verkürzt die Bremszeit, ein mitdrehendes Moment (z.B. Last am Kranhaken) verlängert die Bremszeit.

When calculating the braking time according to formula (6)  $M_{bd}$  as in (7) should be used. Counter-torque of the machine (friction on bearings etc.) assists the brake and reduces the braking time, a rotating torque (e. g. load on a crane hook) increases the braking time.

Die Bremsarbeit bei einer Bremsung ist:

The work performed during one braking action is

$$W_{br} = \frac{J\omega^2}{2} \text{ [Nm, Ws]} \quad (8)$$

Winkelgeschwindigkeit

Angular velocity

$$\omega = \frac{\pi \cdot n}{30} \text{ [s}^{-1}\text{]} \quad (9)$$

## Bremsleistung

Die Bremsleistung bei a Bremsungen pro Stunde (c/h) ist:

$$P_{br} = \frac{1}{2} \cdot J \cdot \omega^2 \cdot \frac{a}{3600} \left[ \frac{\text{Nm}}{\text{s}}, \text{W} \right] \quad (10)$$

Die Bremsleistung der Bremsmotoren wird nicht durch das Wärmeabgabevermögen der Bremsen, sondern durch die Motorwicklungserwärmung begrenzt. Die in den Typenauswahl-Tabellen angegebenen Schaltzahlen sind daher motorkritische und nicht bremsenkritische Werte. Eine Nachrechnung ob die Bremsleistung (s. Tabelle Seite 12) ausreicht, ist daher nur in Sonderfällen erforderlich.

Die Zahl der bis zum Verschleiß der Bremse möglichen Schaltungen erhält man, wenn man die auf Tabelle Seite 12 unter „Lebensdauer“ angegebene Gesamtarbeit durch die mittels Gleichung (8) gewonnene Bremsarbeit pro Bremsung dividiert.

Beispiel:

$$\text{KOD 648-1 MB, FI} = 2, J = 2 \cdot 0,0021 = 0,0042 \text{ kgm}^2$$

$$W_{br} = \frac{1}{2} \cdot 0,0042 \cdot \frac{\pi^2 \cdot 1400^2}{30^2} = 45 \text{ Nm}$$

$$\text{Lebensdauer: } \frac{2 \cdot 10^9}{45} = 44,4 \cdot 10^6 \text{ Bremsungen.}$$

Bei 500 c/h ergibt das ca. 88 800 Betriebsstunden.  
Motornennmoment:

$$M_N = \frac{P_N}{\omega_m} = \frac{P_N \cdot 30 \cdot 10^3}{\pi \cdot n} = \frac{P_N \cdot 9,55 \cdot 10^3}{n} \text{ [Nm]} \quad (11)$$

Motorwirkungsgrad bei Nennlast  $P_N$ :

$$\eta = \frac{P_N \cdot 10^5}{\sqrt{3} \cdot U \cdot I_N \cdot \cos \varphi} \text{ [%]} \quad (12)$$

Mit den Werten der Typenauswahl-Tabellen wird bei  $U = 400 \text{ V}$ :

$$\eta = \frac{P_N \cdot 10^3}{6,9 \cdot I_N \cdot \cos \varphi} \text{ [%]} \quad (13)$$

## Braking power

The braking power for a braking actions per hour (c/h) is

The braking power of the brake motors is not limited by the heat dissipating ability of the brakes but by the heating of the motor windings. The switching frequencies indicated in the selection lists are values which are critical for the motors but not for the brakes. It is therefore unnecessary, except in very special cases, to calculate whether the brake power (see table on page 12) is sufficient.

The number of switching actions which can be made until brakes are worn out is obtained by dividing the total brake work (service life) indicated in the table on page 12 by the brake work per braking action obtained in equation (8).

For example:

$$\text{Service life: } \frac{2 \cdot 10^9}{45} = 44,4 \cdot 10^6 \text{ braking actions.}$$

This gives approx. 88 800 operations at 500 c/h.  
Rated motor torque:

Motor efficiency at nominal load  $P_N$ :

With the values in the technical table if  $U = 400 \text{ V}$ :

## Typenauswahl Bremsmotoren Bremsmotoren mit einer Drehzahl

## Technical tables brake motors Single-speed brake motors

DIN/IEC Baugröße	Typ	Nenn- brems- moment	Dreh- zahl ca.	Betriebsart S1					Verhältnis	Betriebsart S3 40 % <sup>1)</sup>		
		Nm	min <sup>-1</sup>	Nenn- leistung kW	Nenn- strom bei 400 V A	Nenn- moment M <sub>N</sub> Nm	Lei- stungs- faktor cosφ	Wir- kungs- grad η [%]	Anzugs- strom/ Nenn- strom	Anzugs- moment/ Nenn- moment	Nenn- leistung kW	Nenn- strom bei 400 V A
DIN/IEC frame size	Type	Rated brake torque	Speed approx rpm	Continuous duty S1					Relation of starting current/ rated current	starting torque/ rated torque	Duty S3 40% <sup>1)</sup> Rated output kW	Rated current with 400 V A
		Nm		Rated output kW	Rated current with 400 V A	Rated torque Nm	Perfor- mance factor cosφ	Eff. factor η [%]				
56	KOD 325-1 MB	2	2800	0,12	0,43	0,41	0,70	53,6	2,8	2,1	0,15	0,61
56	KOD 328-1 MB	2	2800	0,22	0,72	0,75	0,67	62,9	3,4	2,5	0,3	1,0
63	KOD 425-1 MB	4	2800	0,25	0,75	0,85	0,73	63,4	3,7	2,8	0,35	1,15
71	KOD 524-1B MB <sup>2)</sup>	8	2800	0,37	1,1	1,26	0,76	62,7	3,1	1,9	0,5	1,65
71	KOD 526-1B MB	8	2800	0,55	1,7	1,88	0,69	66,7	4,8	2,8	0,7	2,55
80	KOD 625-1A MB <sup>2)</sup>	16	2800	0,75	1,7	2,50	0,79	78,9	3,9	2,3	1,1	3,20
80	KOD 627-1A MB	16	2800	1,1	2,5	3,65	0,77	81,4	4,4	2,9	1,5	4,35
90 L	KOD 7210-1A MB	32	2800	2,2	4,1	7,40	0,925	83,5	6,2	3,2	3,0	6,9
56	KOD 346-1A MB	2	1400	0,09	0,37	0,61	0,61	52,5	2,8	2,8	0,12	0,46
63	KOD 444-1A MB <sup>2)</sup>	4	1400	0,12	0,47	0,82	0,65	52,3	2,6	2,1	0,15	0,66
63	KOD 446-1A MB	4	1400	0,18	0,64	1,23	0,68	56,8	3,1	2,4	0,25	0,86
71	KOD 546-1C MB <sup>2)</sup>	8	1400	0,25	0,78	1,70	0,68	66,0	3,8	2,5	0,37	1,1
71	KOD 548-1C MB	8	1400	0,37	1,1	2,52	0,68	69,9	4,3	2,4	0,55	1,8
80	KOD 646-1 MB <sup>2)</sup>	16	1400	0,55	1,6	3,75	0,72	67,6	4,2	2,2	0,75	2,1
80	KOD 648-1 MB <sup>3)</sup>	16	1400	0,75	2,0	5,1	0,73	74,2	4,3	2,4	1,1	3,1
80	KOD 649-1A MB	16	1400	0,75	1,8	5,0	0,756	79,6	4,4	1,8	1,1	3,1
90 S	KOD 747-1B MB <sup>2)</sup>	32	1400	1,1	2,7	7,3	0,713	81,4	4,3	1,9	1,5	4,1
90 L	KOD 7410-1B MB	32	1400	1,5	3,65	9,9	0,751	82,2	4,5	1,8	2,2	6,1
90 L	KOD 7413-1B MB	32	1400	2,2	5,2	14,5	0,72	84,3	4,5	1,9	3,0	7,2
100 L	KOD 8413-A MB	32	1400	3,0	5,8	20,0	0,87	85,5	4,3	1,6	4,0	9,2
63	KOD 467-1 MB	4	900	0,12	0,57	1,27	0,54	52,5	2,1	1,3	-	-
71	KOD 568-1B MB	8	900	0,25	0,95	2,65	0,67	55,3	2,4	1,6	0,32	1,3
80	KOD 666-1A MB <sup>2)</sup>	16	900	0,37	1,4	3,39	0,60	62,0	3,3	2,5	0,44	1,65
80	KOD 669-1A MB	16	900	0,55	2,0	5,84	0,60	65,0	3,5	2,6	0,7	2,5
90 S	KOD 767-1B MB <sup>2)</sup>	32	900	0,75	1,85	7,66	0,76	75,9	4,1	2,0	1,1	3,8
90 L	KOD 7610-1B MB	32	900	1,1	2,7	11,1	0,735	78,2	4,3	2,1	1,5	4,45
100 L	KOD 8613-B MB	32	900	1,5	5,0	15,9	0,59	79,8	5,1	2,3	2,2	5,8
71	KOD 588-1B MB	8	700	0,12	0,81	1,64	0,57	36,2	2,1	1,8	0,18	1,3
80	KOD 686-1A MB <sup>2)</sup>	16	700	0,18	0,97	2,5	0,53	48,5	2,4	2,4	0,25	1,35
80	KOD 689-1A MB	16	700	0,25	1,4	3,4	0,47	53,1	2,9	3,3	0,37	1,85
90 L	KOD 7810-1A MB	32	700	0,55	1,9	7,5	0,56	73,0	3,5	3,4	0,75	2,75
100 L	KOD 8813 MB	32	700	1,1	3,4	15	0,64	72,2	3,8	2,0	1,5	5,1

<sup>1)</sup> Motoren mit Betriebsart S3 haben eine andere Wicklung, als jene für Betriebsart S1.

<sup>2)</sup> In Ausführung /S17 (Widerstandsläufer) nicht mehr lieferbar.

<sup>3)</sup> außer der IE2 Norm, nur für Ersatz der gleichen Motoren wenn Einsatz von einem anderen Motor nicht möglich ist.

<sup>1)</sup> Motors with duty S3 have a different winding than those for duty S1.

<sup>2)</sup> No longer deliverable in /S17 (resistance rotor) execution.

<sup>3)</sup> except the norm IE2, only for substitute of the same motors if application of any other motor is not possible.

Maßangaben für Bauform IM B 3, IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6  
Bauform IM B 5, IM V 1, IM B 3  
Bauform IM B 14, IM B 18, IM V 19

Seite 20 u. 21 bzw. 26 u. 27  
Seite 22 u. 23 bzw. 26 u. 27  
Seite 24 u. 25 bzw. 26 u. 27

Dimensions for mounting types IM B 3, IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6  
mounting types IM B 5, IM V 1, IM B 3  
mounting types IM B 14, IM B 18, IM V 19

page 20, 21, 26, 27  
page 22, 23, 26, 27  
page 24, 25, 26, 27



## Typenauswahl Bremsmotoren Bremsmotoren mit einer Drehzahl

## Technical tables brake motors Single-speed brake motors

DIN/IEC Baugröße	Typ	zulässige Schaltzahl <sup>4)</sup> Betriebsart S4 50% (c/h) <sup>5)</sup>			Nachlauf in Umdrehungen <sup>5)</sup>			Läufer- trägheits- moment kg cm <sup>2</sup>	Motor- gewicht IM B 3 kg	Service- faktor
		FI = 1	FI = 2	FI = 3	FI = 1	FI = 2	FI = 3			
DIN/IEC frame size	Type	Permissible switching frequency <sup>4)</sup> Duty S4 50% (c/h) <sup>5)</sup>			Deceleration to standstill in revolutions <sup>5)</sup>			Moment of inertia of rotor	Motor weight IM B 3	Service- factor
		FI = 1	FI = 2	FI = 3	FI = 1	FI = 2	FI = 3	kg cm <sup>2</sup>	kg	
56	KOD 325-1 MB	6000	3500	2600	0,6	0,8	1,2	2	4	1,1
56	KOD 328-1 MB	6600	4000	2900	0,7	1,0	1,7	2,5	4,9	1,1
63	KOD 425-1 MB	6400	3700	2700	0,9	1,2	1,6	2,7	5,1	1,1
71	KOD 524-1B MB <sup>2)</sup>	5100	2900	2000	1,0	1,6	2,4	5,3	6,4	1,06
71	KOD 526-1B MB	4300	2700	1900	1,2	1,9	2,6	6	7,3	1,1
80	KOD 625-1A MB <sup>2)</sup>	5100	3000	1900	1,5	2,2	3,0	13,7	10,7	1,19
80	KOD 627-1A MB	5700	3300	2400	1,7	2,5	3,5	15	12,2	1,2
90 L	KOD 7210-1A MB	2400	1550	1100	2,0	3,2	4,5	38	21	1,27
56	KOD 346-1A MB	13400	9600	7600	0,2	0,3	0,5	2,2	4,2	1,3
63	KOD 444-1A MB <sup>2)</sup>	15000	10800	6900	0,2	0,4	0,6	3,3	4,6	1,16
63	KOD 446-1A MB	16700	10300	7600	0,3	0,5	0,7	4,3	5,5	1,15
71	KOD 546-1C MB <sup>2)</sup>	12200	7900	5500	0,4	0,7	1,1	8,2	7,2	1,35
71	KOD 548-1C MB	13600	8200	5600	0,5	0,8	1,3	9,5	8	1,18
80	KOD 646-1 MB <sup>2)</sup>	8400	5100	3400	0,6	0,9	1,4	19	10,2	1,15
80	KOD 648-1 MB <sup>3)</sup>	6800	4300	3100	0,7	1,0	1,5	21	12,2	1,23
80	KOD 649-1A MB	6800	4300	3100	0,7	1,0	1,5	21	12,2	1,23
90 S	KOD 747-1B MB <sup>2)</sup>	5000	2900	2300	0,8	1,2	1,6	42	16,6	1,16
90 L	KOD 7410-1B MB	6600	3600	2700	1,2	1,4	1,7	50	20	1,26
90 L	KOD 7413-1B MB	5300	3100	2200	1,4	2,0	2,3	62	24,4	1,3
100 L	KOD 8413-A MB	2300	1900	1500	1,4	1,8	2,1	86	28	1,2
63	KOD 467-1 MB	19000	13500	10000	0,2	0,4	0,6	5,1	5,7	1,25
71	KOD 568-1B MB	12000	7800	5200	0,3	0,5	0,7	11,6	7,7	1,3
80	KOD 666-1A MB <sup>2)</sup>	11400	7400	5200	0,3	0,5	0,6	26	10,5	1,11
80	KOD 669-1A MB	11000	6800	4900	0,3	0,5	0,7	31	12,9	1,28
90 S	KOD 767-1B MB <sup>2)</sup>	10000	5500	3900	0,5	0,9	1,3	54	16,4	1,3
90 L	KOD 7610-1B MB	8900	5100	3800	0,6	1,0	1,4	70	19,8	1,2
100 L	KOD 8613-B MB	2300	1800	1400	0,9	1,7	2,6	130	27	1,1
71	KOD 588-1B MB	9000	7100	5500	0,2	0,3	0,5	11,6	7,6	1,15
80	KOD 686-1A MB <sup>2)</sup>	13500	9300	6500	0,1	0,2	0,3	26	10,4	1,25
80	KOD 689-1A MB	13700	10300	7100	0,2	0,3	0,4	31	12,8	1,26
90 L	KOD 7810-1A MB	13400	8400	5700	0,3	0,4	0,6	70	19,7	1,45
100 L	KOD 8813 MB	2900	2200	1800	0,7	0,8	1,0	130	27	1,24

<sup>2)</sup> In Ausführung /S17 (Widerstandsläufer) nicht mehr lieferbar.

<sup>3)</sup> außer der IE2 Norm, nur für Ersatz der gleichen Motoren wenn Einsatz von einem anderen Motor nicht möglich ist.

<sup>4)</sup> ohne Belastung.

<sup>5)</sup> Werte beziehen sich auf Motoren mit Wicklung für Betriebsart S1 und gelten für Betrieb in Schaltart Br 1 (siehe Seite 10).

<sup>2)</sup> No longer deliverable in /S17 (resistance rotor) execution.

<sup>3)</sup> except the norm IE2, only for substitute of the same motors if application of any other motor is not possible.

<sup>4)</sup> without load.

<sup>5)</sup> values refer to motors with winding for duty S1 and apply for operation with connection mode Br 1 (see page 10).

**Die angegebenen Schaltzahlen gelten für Standardmotoren. Durch folgende Maßnahmen ist eine wesentliche Schaltzahlerhöhung möglich: Einbau eines Widerstandsläufers (/S17). Voreilende Lüftung der Bremse. Anbau eines Fremdlüfters.**

**The indicated switching frequencies are valid for standard motors. The switching frequency can be considerably increased by taking the following measures: Mounting a resistance rotor (/S17). Express lifting of the brake. Mounting an external ventilation fan.**

## Typenauswahl Bremsmotoren

Bremsmotoren polumschaltbar,  
2 Drehzahlen, Dahlanderschaltung

## Technical tables brake motors

Pole changing brake motors,  
2 speeds, tapped winding

DIN/IEC Bau- größe	Typ	Nenn- brems- moment Nm	Dreh- zahl ca. min <sup>-1</sup>	Nennleistung Betriebsart S1 niedrige hohe Drehzahl kW	niedrige hohe Drehzahl A	Nennstrom bei 400 V niedrige hohe Drehzahl A	Verhältnis Anzugs- zu Nennstrom niedrige hohe Drehzahl	Nennmoment niedrige hohe			
DIN/IEC frame size	Type	Rated brake torque Nm	Speed approx rpm	Rated output Continuous duty S1 low high speed kW	low high speed A	Rated current with 400 V low high speed A	Relation of starting current low high speed	starting torque low high			
63	KOD 446-1A PU-MB	4	1400/2800	0,15	0,25	0,62	0,65	2,7	3,3	1,8	1,5
71	KOD 548-1C PU-MB	8	1400/2800	0,3	0,43	0,82	1,1	3,4	4,2	2,0	1,7
80	KOD 646-1 PU-MB <sup>2)</sup>	16	1400/2800	0,45	0,6	1,15	1,5	4,1	4,5	1,8	1,9
80	KOD 648-1 PU-MB	16	1400/2800	0,7	0,85	1,7	2,1	3,9	4,4	1,6	1,8
90 S	KOD 747-1A PU-MB <sup>2)</sup>	32	1400/2800	1,1	1,3	2,6	2,95	4,4	5,0	2,1	2,5
90 L	KOD 7410-1A PU-MB	32	1400/2800	1,5	1,8	3,4	3,9	5,0	5,6	2,3	2,6
90 L	KOD 7413-1A PU-MB	32	1400/2800	2,0	2,5	4,8	5,9	6,0	7,0	2,8	3,0
100 L	KOD 8413 PU-MB	32	1400/2800	2,4	3,0	5,1	6,3	3,9	3,8	2,1	2,1
71	KOD 588-1B PU-MB	8	700/1400	0,09	0,12	0,44	0,32	2,2	4,0	1,0	1,2
80	KOD 689-1A PU-MB	16	700/1400	0,25	0,37	0,95	0,86	2,7	3,7	1,6	1,7
90 L	KOD 7810-1A PU-MB	32	700/1400	0,55	0,75	1,7	1,71	3,4	5,2	1,9	2,1
100 L	KOD 8813 PU-MB	32	700/1400	1,1	1,5	3,25	3,45	3,5	5,4	1,5	1,6

DIN/IEC Bau- größe	Typ	zulässige Schaltzahl c/h <sup>1)</sup>						Läufer- trägheits- moment kg cm <sup>2</sup>	Motor- gewicht IM B 3 kg
DIN/IEC frame size	Type	niedere Drehzahl			hohe Drehzahl			Moment of inertia of rotor kg cm <sup>2</sup>	Motor weight IM B 3 kg
		FI = 1	FI = 2	FI = 3	FI = 1	FI = 2	FI = 3		
63	KOD 446-1A PU-MB	16200	10300	7200	6700	4600	3200	4,3	5,5
71	KOD 548-1C PU-MB	11000	6100	4300	3900	2300	1500	9,5	8,0
80	KOD 646-1 PU-MB <sup>2)</sup>	7200	5300	3500	3700	2200	1400	19	10,2
80	KOD 648-1 PU-MB	5800	3500	2900	2400	1500	1200	21	12,2
90 S	KOD 747-1A PU-MB <sup>2)</sup>	4200	2300	1600	1750	1000	750	42	16,6
90 L	KOD 7410-1A PU-MB	4000	2200	1550	1600	950	680	50	20,0
90 L	KOD 7413-1A PU-MB	3800	2000	1400	1550	900	630	62	24,4
100 L	KOD 8413 PU-MB	1950	1600	1300	780	660	540	86	28,0
71	KOD 588-1B PU-MB	5400	4000	3000	2700	2000	1500	16,6	7,6
80	KOD 689-1A PU-MB	7400	4700	3500	3700	2400	1800	31	12,8
90 L	KOD 7810-1A PU-MB	6700	4300	3100	3100	2000	1400	70	19,7
100 L	KOD 8813 PU-MB	2300	1700	1250	1100	900	700	130	27,0

<sup>1)</sup>ohne Belastung

<sup>2)</sup>In Ausführung /S17 (Widerstandsläufer) nicht mehr lieferbar.

<sup>1)</sup>without load.

<sup>2)</sup>no longer deliverable in /S17 (resistance rotor) execution.

Nachlaufwerte auf Anfrage.

Values of deceleration to standstill on request.

Maßangaben für Bauform IM B 3, IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6  
Bauform IM B 5, IM V 1, IM B 3  
Bauform IM B 14, IM B 18, IM V 19

Seite 20 u. 21 bzw. 26 u. 27  
Seite 22 u. 23 bzw. 26 u. 27  
Seite 24 u. 25 bzw. 26 u. 27

Dimensions for mounting types IM B 3, IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6  
mounting types IM B 5, IM V 1, IM B 3  
mounting types IM B 14, IM B 18, IM V 19

page 20, 21, 26, 27  
page 22, 23, 26, 27  
page 24, 25, 26, 27

Die angegebenen Schaltzahlen gelten für Standardmotoren. Durch folgende Maßnahmen ist eine wesentliche Schaltzahlerhöhung möglich: Einbau eines Widerstandsläufers (/S17). Voreilende Lüftung der Bremse. Anbau eines Fremdlüfters.

The indicated switching frequencies are valid for standard motors. The switching frequency can be considerably increased by taking the following measures: Mounting a resistance rotor (/S17). Express lifting of the brake. Mounting an external ventilation fan.

## Typenauswahl

### Bremsmotoren hochpolumschaltbar, 2 Drehzahlen, 2 getrennte Wicklungen

## Technical Tables

### High-pole changing brake motors, 2 speeds, 2 separate windings

DIN/IEC Bau- größe	Type	Nenn- brems- moment	Dreh- zahl ca.	Nennleistung Betriebsart S1 nied. hohe Drehzahl kW kW	Nennstrom bei 400 V nied. hohe Drehzahl A A	Zulässige Schaltzahl <sup>2)</sup> c/h	Läufer- träg- heits- moment	Motor- gewicht IM B 3
DIN/IEC frame size	Type	Rated brake torque	Speed approx.	Rated output Contiuous duty S1 low high speed kW kW	Rated current with 400 V low high speed A A	Permissible switching frequency <sup>2)</sup> c/h	kg cm <sup>2</sup>	kg
		Nm	rpm			FI = 1 FI = 2 FI = 3	kg cm <sup>2</sup>	kg
71	KOD 548-1C-16/2 MB/S17	8	280/2800	0,01 <sup>3)</sup> 0,25	0,63 0,78	1000 500 330	9,5	8
80	KOD 619-1-16/2 MB/S17	16	280/2800	0,04 <sup>1)</sup> 0,55	1,25 1,55	2700 2100 1200	18	14,3
90 L	KOD 7810-1A-16/2 MB/S17	32	280/2800	0,08 0,8	0,92 2,2	950 540 270	70	19,7
90 L	KOD 7110-1-16/2 MB/S17	32	280/2800	0,12 <sup>1)</sup> 1,1	2,1 2,3	1350 810 540	38	22,6
100 L	KOD 8813-16/2 MB/S17	32	280/2800	0,18 1,5	1,2 3,7	970 550 380	130	27,0
71	KOD 568-1B-12/2 MB/S17	8	420/2800	0,04 <sup>1)</sup> 0,25	0,46 0,83	4100 2400 1600	11,6	7,6
80	KOD 648-1-12/2 MB/S17	16	420/2800	0,06 0,37	0,69 1,35	1350 810 540	21	12,2
90 L	KOD 7410-1A-12/2 MB/S17	32	420/2800	0,18 <sup>1)</sup> 1,1	1,55 2,5	1200 680 400	50	20
90 L	KOD 7413-1A-12/2 MB/S17	32	420/2800	0,22 <sup>1)</sup> 1,5	1,9 3,35	1000 610 340	62	24,4
100 L	KOD 8413-12/2 MB/S17	32	420/2800	0,25 2,2	1,65 5,1	470 400 330	86	28
63	KOD 446-1A-8/2 MB/S17	4	700/2800	0,03 0,12	0,34 0,39	5000 3400 2400	4,3	5,5
71	KOD 568-1B-8/2 MB/S17	8	700/2800	0,04 0,25	0,31 0,86	4100 2400 1600	11,6	7,6
80	KOD 648-1-8/2 MB/S17	16	700/2800	0,15 0,45	0,85 1,15	1600 950 540	21	12,2
90 L	KOD 7410-1A-8/2 MB/S17	32	700/2800	0,3 1,1	1,45 2,5	1200 680 400	50	20
90 L	KOD 7413-1A-8/2 MB/S17	32	700/2800	0,4 1,5	2,0 3,4	1000 610 340	62	24,4
100 L	KOD 8413-8/2 MB/S17	32	700/2800	0,55 2,2	2,05 4,9	470 400 330	86	28
71	KOD 568-1B-6/2 MB/S17	8	900/2800	0,08 0,25	0,38 0,86	4100 2400 1600	11,6	7,6
80	KOD 648-1-6/2 MB/S17	16	900/2800	0,2 0,6	0,67 1,6	1600 950 540	21	12,2
90 L	KOD 7410-1A-6/2 MB/S17	32	900/2800	0,37 1,1	1,3 2,5	1200 680 400	50	20
90 L	KOD 7413-1A-6/2 MB/S17	32	900/2800	0,5 1,5	1,7 3,35	1000 610 340	62	24,4
100 L	KOD 8413-6/2 MB/S17	32	900/2800	0,75 2,2	2,0 5,0	470 400 330	86	28
71	KOD 548-1C-16/4 MB/S17	8	280/1400	0,01 <sup>3)</sup> 0,18	0,63 0,72	1000 500 330	9,5	8
80	KOD 619-1-16/4 MB/S17	16	280/1400	0,04 <sup>1)</sup> 0,37	1,25 1,4	4800 3000 2300	18	14,3
90 L	KOD 7810-1A-16/4 MB/S17	32	280/1400	0,08 0,4	0,92 1,15	1600 1000 540	70	19,7
90 L	KOD 7110-1-16/4 MB/S17	32	280/1400	0,12 <sup>1)</sup> 0,75	2,1 2,2	2000 1200 800	38	22,6
100 L	KOD 8813-16/4 MB/S17	32	280/1400	0,18 1,5	1,2 3,35	1100 890 680	130	27
71	KOD 568-1B-12/4 MB/S17	8	420/1400	0,04 <sup>1)</sup> 0,18	0,54 0,57	5400 3300 2200	11,6	7,6
80	KOD 669-1A-12/4 MB/S17	16	420/1400	0,12 <sup>1)</sup> 0,37	1,4 1,3	6100 3800 2700	31	12,9
90 L	KOD 7410-1A-12/4 MB/S17	32	420/1400	0,18 <sup>1)</sup> 0,55	1,5 1,4	2700 1500 1050	50	20
90 L	KOD 7413-1A-12/4 MB/S17	32	420/1400	0,22 <sup>1)</sup> 0,75	1,9 2,1	2500 1350 1000	62	24,4
100 L	KOD 8413-12/4 MB/S17	32	420/1400	0,25 1,1	1,55 2,75	930 770 600	86	28

<sup>1)</sup>Betriebsart S3 25% ED.

<sup>2)</sup>Betriebsart: Hohe Drehzahl 50%, niedere Drehzahl 25% ED, stop. Ohne Belastung.

<sup>3)</sup>Betriebsart S3 15%.

<sup>1)</sup>S3 25% ED rating.

<sup>2)</sup>Mode of operation: high speed 50%, low speed 25%, stop. Without load. S3 15% rating.

Maßangaben für Bauform IM B 3, IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6  
Bauform IM B 5, IM V 1, IM B 3  
Bauform IM B 14, IM B 18, IM V 19

Seite 20 u. 21 bzw. 26 u. 27  
Seite 22 u. 23 bzw. 26 u. 27  
Seite 24 u. 25 bzw. 26 u. 27

Dimensions for mounting types IM B 3, IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6  
mounting types IM B 5, IM V 1, IM B 3  
mounting types IM B 14, IM B 18, IM V 19

page 20, 21, 26, 27  
page 22, 23, 26, 27  
page 24, 25, 26, 27

24- bzw. 32-polige Wicklung auf Anfrage.  
Nachlaufwerte auf Anfrage.

24- resp. 32-pole winding on request.  
Values of deceleration to standstill on request.

**Die angegebenen Schaltzahlen gelten für Standardmotoren. Durch folgende Maßnahmen ist eine wesentliche Schaltzahlerhöhung möglich: Voreilende Lüftung der Bremse. Anbau eines Fremdlüfters.**

**The indicated switching frequencies are valid for standard motors. The switching frequency can be considerably increased by taking the following measures: Express lifting of the brake. Mounting an external ventilation fan.**

## Abmessungen

### Fußmotoren

Bauform IM B 3

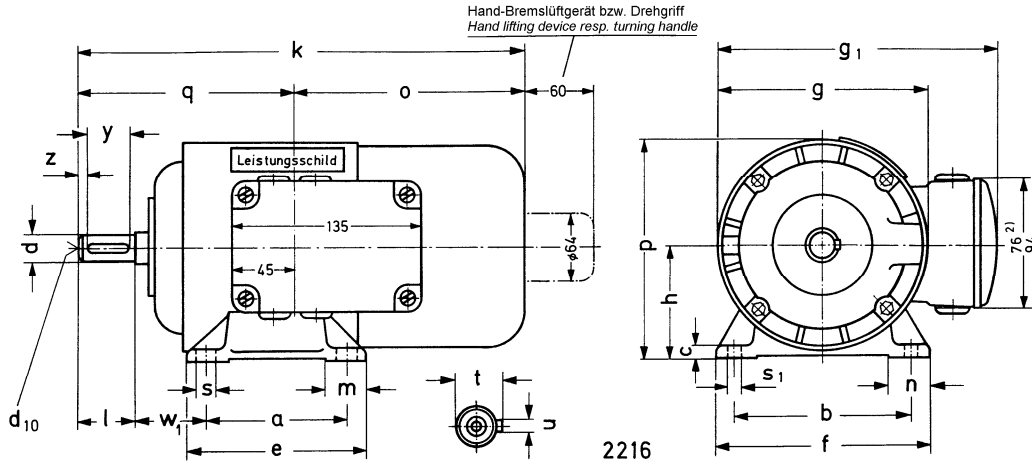
IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6

## Dimensions in mm

### Foot-mounted motors

Mounting type IM B 3

IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6



Siehe auch Seite 21  
See also page 21

DIN/IEC Baugröße Frame size	Typ Type	a	b	c	d <sub>k5</sub>	d <sub>10</sub> <sup>1)</sup>	e	f	g	g <sub>1</sub>	h <sub>0.5</sub>	k	l
56	KOD 325-1 MB	71	90	6	9	M4	93	108	95	145	56	222	20
	KOD 328-1 MB	71	90	6	9	M4	93	108	95	145	56	252	20
	KOD 346-1A MB	71	90	6	9	M4	93	108	95	145	56	222	20
63	KOD 444-1A MB	80	100	8	11	M4	104	120	110	160	63	224,5	23
	KOD 425-1 MB	80	100	8	11	M4	104	120	110	160	63	224,5	23
	KOD 446-1A MB	80	100	8	11	M4	104	120	110	160	63	244,5	23
	KOD 467-1 MB	80	100	8	11	M4	104	120	110	160	63	244,5	23
71	KOD 524-1B MB	90	112	8	14	M4	114	132	127	177	71	253	30
	KOD 526-1B MB, 546-1C MB	90	112	8	14	M4	114	132	127	177	71	253	30
	KOD 548-1C MB, 568-1B MB, 588-1B MB	90	112	8	14	M4	114	132	127	177	71	273	30
80	KOD 625-1A MB	100	125	8	19	M5	126	151	147	197	80	294	40
	KOD 646-1 MB, 666-1A MB, 686-1A MB	100	125	8	19	M5	126	151	147	197	80	294	40
	KOD 627-1A MB	100	125	8	19	M5	126	151	147	197	80	314	40
	KOD 648-1 MB	100	125	8	19	M5	126	151	147	197	80	314	40
	KOD 649-1A, 669-1A MB, 689-1A MB	100	125	8	19	M5	126	151	147	197	80	324	40
	KOD 619-1 MB	100	125	8	19	M5	126	151	147	197	80	334	40
90 S	KOD 747-1B MB, 767-1B MB	100	140	8	24	M8	136	164	176	226	90	354	50
90 L	KOD 7110-1 MB, 7210-1A MB, 7410-1B MB	125	140	8	24	M8	161	164	176	226	90	384	50
	KOD 7610-1B MB, 7810-1A MB	125	140	8	24	M8	161	164	176	226	90	384	50
	KOD 7413-1B MB	125	140	8	24	M8	161	164	176	226	90	414	50
100 L	KOD 8413-A MB, 8613-B MB, 8813 MB	140	160	10	28	M8	180	190	196	269,5	100	444	60

<sup>1)</sup>M4 x 8,5, M5 x 11, M8 x 16,5.

<sup>2)</sup>Bei Baugröße 56 und 63.

<sup>3)</sup>Bei Baugröße 90 S, L und 100 L sind die Schlitze quer und außen offen.

<sup>1)</sup>M4 x 8,5, M5 x 11, M8 x 16,5.

<sup>2)</sup>With frame size 56 and 63

<sup>3)</sup>Frame sizes 90 S, L and 100 L feature transverse to motor axis slotted holes opened to the outside

## Abmessungen

### Fußmotoren

Bauform IM B 3

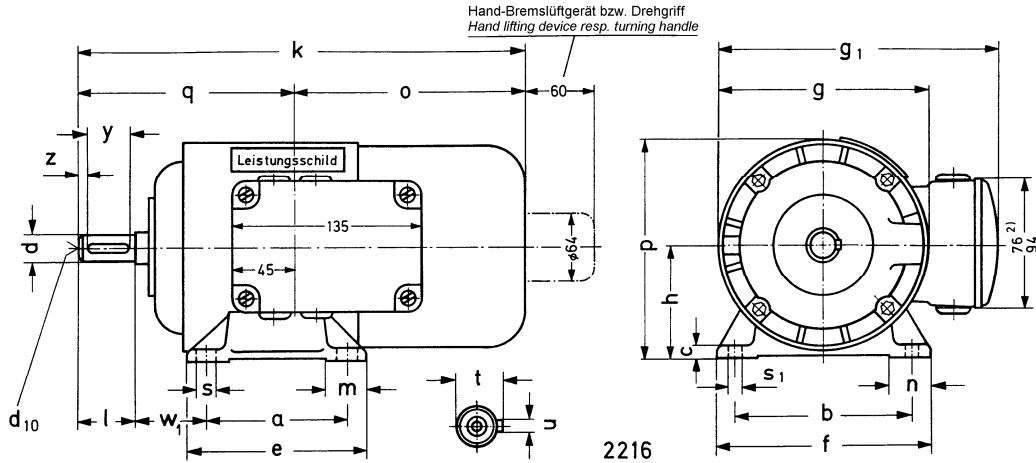
IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6

## Dimensions in mm

### Foot-mounted motors

Mounting type IM B 3

IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6



Siehe auch Seite 20  
See also page 20

DIN/IEC Baugröße Frame size	Typ Type	m	n	o	p	q	s	s <sub>1</sub>	t <sub>0,1</sub>	U <sub>H9</sub>	w <sub>1</sub>	y	z
56	KOD 325-1 MB	26	24	125,5	103,5	96,5	12	6	10,2	3	36	14	3
	KOD 328-1 MB	26	24	127,5	103,5	124,5	12	6	10,2	3	36	14	3
	KOD 346-1A MB	26	24	125,5	103,5	96,5	12	6	10,2	3	36	14	3
63	KOD 444-1A MB	28	26	131	118	93,5	13	7	12,5	4	40	16	4
	KOD 425-1 MB	28	26	131	118	93,5	13	7	12,5	4	40	16	4
	KOD 446-1A MB	28	26	131	118	113,5	13	7	12,5	4	40	16	4
	KOD 467-1 MB	28	26	131	118	113,5	13	7	12,5	4	40	16	4
71	KOD 524-1B MB	28	26	139	134,5	114	13	7	16	5	45	20	5
	KOD 526-1B MB, 546-1C MB	28	26	139	134,5	114	13	7	16	5	45	20	5
	KOD 548-1C MB, 568-1B MB, 588-1B MB	28	26	139	134,5	134	13	7	16	5	45	20	5
80	KOD 625-1A MB	31	31	162	153,5	132	15	9,5	21,5	6	50	32	5
	KOD 646-1 MB, 666-1A MB, 686-1A MB	31	31	162	153,5	132	15	9,5	21,5	6	50	32	5
	KOD 627-1A MB	31	31	162	153,5	152	15	9,5	21,5	6	50	32	5
	KOD 648-1 MB	31	31	162	153,5	152	15	9,5	21,5	6	50	32	5
	KOD 649-1A, 669-1A MB, 689-1A MB	31	31	162	153,5	162	15	9,5	21,5	6	50	32	5
KOD 619-1 MB	31	31	162	153,5	172	15	9,5	21,5	6	50	32	5	
90 S	KOD 747-1B MB, 767-1B MB	-	57	182	178	172	9,5	<sup>-3)</sup>	27	8	56	40	5
90 L	KOD 7110-1 MB, 7210-1A MB, 7410-1B MB	-	57	182	178	202	9,5	<sup>-3)</sup>	27	8	56	40	5
	KOD 7610-1B MB, 7810-1A MB	-	57	182	178	202	9,5	<sup>-3)</sup>	27	8	56	40	5
	KOD 7413-1B MB	-	57	182	178	232	9,5	<sup>-3)</sup>	27	8	56	40	5
100 L	KOD 8413-A MB, 8613-B MB, 8813 MB	-	65	222	198	222	11,5	<sup>-3)</sup>	31	8	63	50	5

## Abmessungen

### Flanschmotoren

Bauform IM B 5

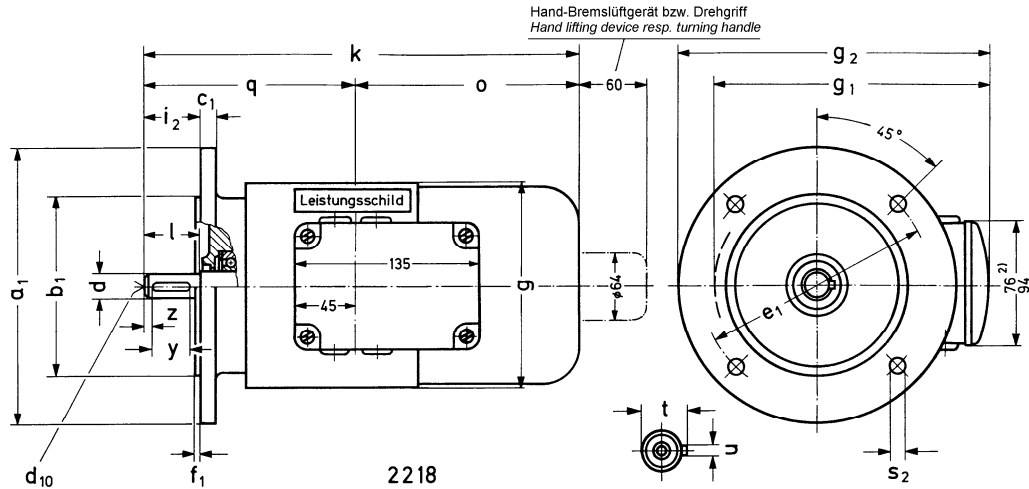
IM V 5, IM V 3

## Dimensions in mm

### Flange-mounted motors

Mounting type IM B 5

IM V 5, IM V 3



Siehe auch Seite 23  
See also page 23

DIN/IEC Baugröße Frame size	Typ Type	Flansch- größe Flange size	a <sub>1</sub>	b <sub>1j6</sub>	c <sub>1</sub>	d <sub>k5</sub>	d <sub>10</sub> <sup>1)</sup>	e <sub>1</sub>	f <sub>1</sub>	g	g <sub>1</sub>	g <sub>2</sub>
63	KOD 425-1 MB, 444-1A MB	A 160 <sup>3)</sup>	160	110	10	11	M4	130	3,5	110	160	185
	KOD 446-1A MB, 467-1 MB	A 160 <sup>3)</sup>	160	110	10	11	M4	130	3,5	110	160	185
71	KOD 524-1B MB	A 160	160	110	10	14	M4	130	3,5	127	177	193,5
	KOD 526-1B MB, 546-1C MB	A 160	160	110	10	14	M4	130	3,5	127	177	193,5
	KOD 548-1C MB, 568-1B MB, 588-1B MB	A 160	160	110	10	14	M4	130	3,5	127	177	193,5
80	KOD 625-1A MB	A 200	200	130	12	19	M5	165	3,5	147	197	223,5
	KOD 646-1 MB, 666-1A MB, 686-1A MB	A 200	200	130	12	19	M5	165	3,5	147	197	223,5
	KOD 627-1 A MB	A 200	200	130	12	19	M5	165	3,5	147	197	223,5
	KOD 648-1 MB	A 200	200	130	12	19	M5	165	3,5	147	197	223,5
	KOD 649-1A, 669-1A MB, 689-1A MB	A 200	200	130	12	19	M5	165	3,5	147	197	223,5
	KOD 619 MB	A 200	200	130	12	19	M5	165	3,5	147	197	223,5
90 S	KOD 747-1B MB, 767-1B MB	A 200	200	130	12	24	M8	165	3,5	176	226	238
90 L	KOD 7110-1 MB, 7210-1A MB, 7410-1B MB	A 200	200	130	12	24	M8	165	3,5	176	226	238
	KOD 7610-1B MB, 7810-1A MB	A 200	200	130	12	24	M8	165	3,5	176	226	238
	KOD 7413-1B MB	A 200	200	130	12	24	M8	165	3,5	176	226	238
100 L	KOD 8413-A MB, 8613-B MB, 8813 MB	A 250	250	180	12	28	M8	215	4	196	269,5	296,5

<sup>1)</sup>M4 x 8,5, M5 x 11, M8 x 16,5.

<sup>2)</sup>Für Baugröße 63.

<sup>3)</sup>Flanschzuordnung A 160 entspricht nicht DIN 42677.

<sup>1)</sup>M4 x 8,5, M5 x 11, M8 x 16,5.

<sup>2)</sup>For frame size 63.

<sup>3)</sup>Flange coordination A 160 does not correspond to DIN 42677.

## Abmessungen

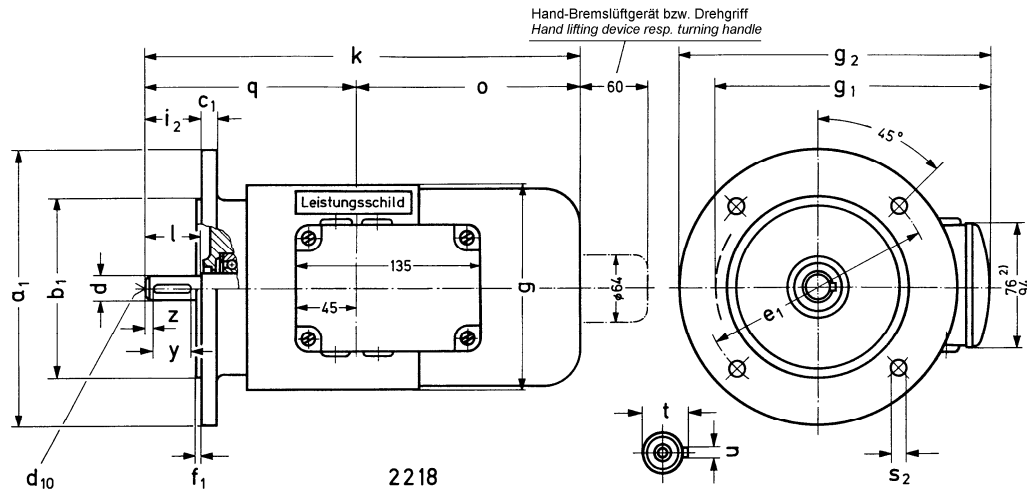
### Flanschmotoren

Bauform IM B 5  
IM V 5, IM V 3

## Dimensions in mm

### Flange-mounted motors

Mounting type IM B 5  
IM V 5, IM V 3



Siehe auch Seite 22  
See also page 22

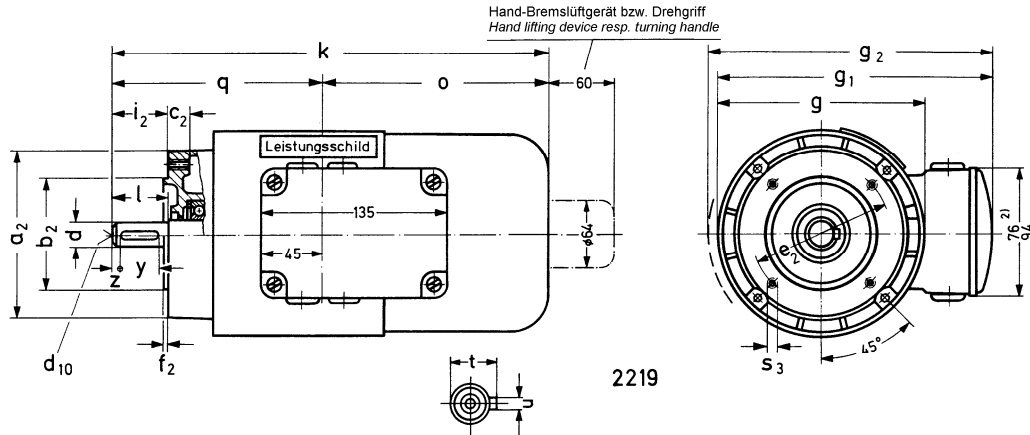
DIN/IEC Baugröße Frame size	Typ Type	$i_2$	$k$	$l$	$o$	$q$	$s_2$	$t_{0,1}$	$u_{h9}$	$y$	$z$
63	KOD 425-1 MB, 444-1A MB	23	224,5	23	131	93,5	9,5	12,5	4	16	4
	KOD 446-1A MB, 467-1 MB	23	244,5	23	131	113,5	9,5	12,5	4	16	4
71	KOD 524-1B MB	30	253	30	139	114	9,5	16	5	20	5
	KOD 526-1B MB, 546-1C MB	30	253	30	139	114	9,5	16	5	20	5
	KOD 548-1C MB, 568-1B MB, 588-1B MB	30	273	30	139	134	9,5	16	5	20	5
80	KOD 625-1A MB	40	294	40	162	132	11	21,5	6	32	5
	KOD 646-1 MB, 666-1A MB, 686-1A MB	40	294	40	162	132	11	21,5	6	32	5
	KOD 627-1 A MB	40	314	40	162	152	11	21,5	6	32	5
	KOD 648-1 MB	40	314	40	162	152	11	21,5	6	32	5
	KOD 649-1A, 669-1A MB, 689-1A MB	40	324	40	162	162	11	21,5	6	32	5
	KOD 619 MB	40	334	40	162	172	11	21,5	6	32	5
90 S	KOD 747-1B MB, 767-1B MB	50	354	50	182	172	11	27	8	40	5
90 L	KOD 7110-1 MB, 7210-1A MB, 7410-1B MB	50	384	50	182	202	11	27	8	40	5
	KOD 7610-1B MB, 7810-1A MB	50	414	50	182	232	11	27	8	40	5
	KOD 7413-1B MB										
100 L	KOD 8413-A MB, 8613-B MB, 8813 MB	60	444	60	222	222	14	31	8	50	5

## Abmessungen

Flanschmotoren  
Bauform IM B 14  
IM V 18, IM V 19

## Dimensions in mm

Flange-mounted motors  
Mounting type IM B 14  
IM V 18, IM V 19



Siehe auch Seite 25  
See also page 25

DIN/IEC Baugröße Frame size	Typ Type	Flansch- größe Flange size	a <sub>2</sub>	b <sub>2,6</sub>	c <sub>2</sub>	d <sub>k5</sub>	d <sub>10</sub> <sup>1)</sup>	e <sub>2</sub> ±0,1	f <sub>2</sub>	g	g <sub>1</sub>	g <sub>2</sub>
56	KOD 325-1 MB	C 80	80	50	7	9	M4	65	2,5	95	145	-
	KOD 328-1 MB	C 105	105	70	8	9	M4	85	2,5	95	145	150
	KOD 346-1A MB	C 80	80	50	7	9	M4	65	2,5	95	145	-
		C 105	105	70	8	9	M4	85	2,5	95	145	150
63	KOD 444-1A MB	C 90	90	60	8	11	M4	75	2,5	110	160	-
		C 120	120	80	8	11	M4	100	3	110	160	165
	KOD 425-1 MB	C 90	90	60	8	11	M4	75	2,5	110	160	-
		C 120	120	80	8	11	M4	100	3	110	160	165
	KOD 446-1A MB	C 90	90	60	8	11	M4	75	2,5	110	160	-
		C 120	120	80	8	11	M4	100	3	110	160	165
	KOD 467-1 MB	C 90	90	60	8	11	M4	75	2,5	110	160	-
		C 120	120	80	8	11	M4	100	3	110	160	165
71	KOD 524-1B MB	C 105	105	70	8	14	M4	85	2,5	127	177	-
		C 140	140	95	10	14	M4	115	3	127	177	183,5
	KOD 526-1B MB, 546-1C MB	C 105	105	70	8	14	M4	85	2,5	127	177	-
		C 140	140	95	10	14	M4	115	3	127	177	183,5
	KOD 548-1C MB, 568-1B MB, 588-1B MB	C 105	105	70	8	14	M4	85	2,5	127	177	-
		C 140	140	95	10	14	M4	115	3	127	177	183,5
80	KOD 625-1A MB	C 120	120	80	8	19	M5	100	3	147	197	-
		C 160	160	110	10	19	M5	130	3,5	147	197	203,5
	KOD 646-1 MB, 666-1A MB, 686-1 A MB	C 120	120	80	8	19	M5	100	3	147	197	-
		C 160	160	110	10	19	M5	130	3,5	147	197	203,5
	KOD 627-1A MB	C 120	120	80	8	19	M5	100	3	147	197	-
		C 160	160	110	10	19	M5	130	3,5	147	197	203,5
	KOD 648-1 MB	C 120	120	80	8	19	M5	100	3	147	197	-
		C 160	160	110	10	19	M5	130	3,5	147	197	203,5
	KOD 649-1A, 669-1A MB, 689-1A MB	C 120	120	80	8	19	M5	100	3	147	197	-
		C 160	160	110	10	19	M5	130	3,5	147	197	203,5
	KOD 619-1 MB	C 120	120	80	8	19	M5	100	3	147	197	-
		C 160	160	110	10	19	M5	130	3,5	147	197	203,5
90 S	KOD 747-1B MB, 767-1B MB	C 140	140	95	10	24	M8	115	3	176	226	-
		C 160	160	110	10	24	M8	130	3,5	176	226	-
90 L	KOD 7110-1 MB, 7210-1A MB, 7410-1B MB	C 140	140	95	10	24	M8	115	3	176	226	-
		C 160	160	110	10	24	M8	130	3,5	176	226	-
	KOD 7610-1B MB, 7810-1A MB	C 140	140	95	10	24	M8	115	3	176	226	-
		C 160	160	110	10	24	M8	130	3,5	176	226	-
100 L	KOD 8413-A MB, 8613-B MB, 8813 MB	C 160	160	110	10	28	M8	130	3,5	196	269,5	-
		C 200	200	130	12	28	M8	165	3,5	196	269,5	271,5

<sup>1)</sup>M4 x 8,5, M5 x 11, M8 x 16,5

<sup>2)</sup>Für Baugröße 56 und 63

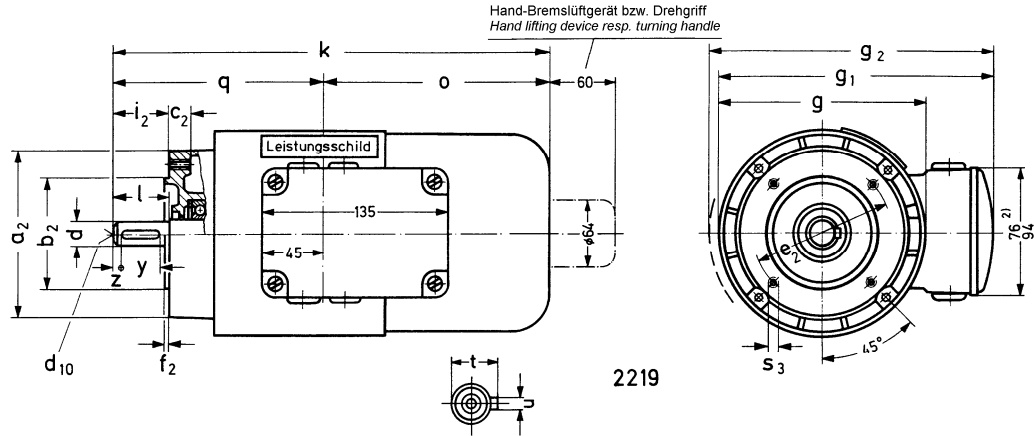
<sup>1)</sup>M4 x 8,5, M5 x 11, M8 x 16,5

<sup>2)</sup>For frame size 56 and 63.



**gen**  
**Flanschmotoren**  
 Bauform IM B 14  
 IM V 18, IM V 19

**Dimensions in mm**  
**Flange-mounted motors**  
 Mounting type IM B 14  
 IM V 18, IM V 19

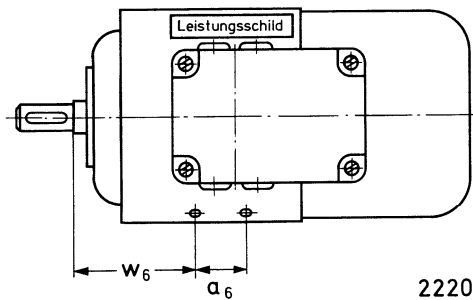


Siehe auch Seite 24  
 See also page 24

DIN/IEC Baugröße Frame size	Typ Type	$i_2$	k	l	o	q	$s_3$	$t_{-0,1}$	$u_{h9}$	y	z										
56	KOD 325-1 MB	20	222	20	125,5	96,5	M5	10,2	3	14	3										
	M6																				
	KOD 328-1 MB						M5														
63	KOD 346-1A MB	20	222	20	125,5	96,5	M5	10,2	3	14	3										
	M6																				
	KOD 444-1A MB						M5														
71	KOD 425-1 MB	23	224,5	23	131	93,5	M5	12,5	4	16	4										
	KOD 446-1A MB						M6														
	KOD 467-1 MB						M5														
	80						KOD 524-1B MB					30	253	30	139	114	M6	16	5	20	5
							M8														
							KOD 526-1B MB, 546-1C MB										M6				
90 S	KOD 548-1C MB, 568-1B MB, 588-1B MB	30	273	30	139	134	M6	16	5	20	5										
	M8																				
	KOD 625-1A MB						M6														
	90 L						KOD 646-1 MB, 666-1A MB, 686-1 A MB					40	294	40	162	132	M6	21,5	6	32	5
							M8														
							KOD 627-1A MB										M6				
	100 L						KOD 648-1 MB					40	314	40	162	152	M6	21,5	6	32	5
M8																					
KOD 649-1A, 669-1A MB, 689-1A MB		M6																			
KOD 619-1 MB		M6																			
M8																					
100 L	KOD 747-1B MB, 767-1B MB	50	354	50	182	172	M8	27	8	40	5										
	M10																				
	KOD 7110-1 MB, 7210-1A MB, 7410-1B MB						M8														
100 L	KOD 7610-1B MB, 7810-1A MB	50	414	50	182	232	M8	27	8	40	5										
	KOD 7413-1B MB						M8														
100 L	KOD 8413-A MB, 8613-B MB, 8813 MB	60	444	60	222	222	M8	31	8	50	5										
	M10																				
	M10																				

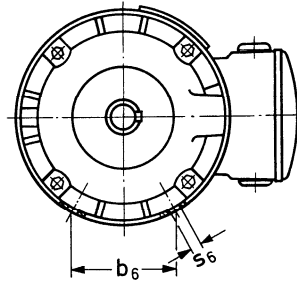
## Abmessungen der Fußbefestigung

Bauform IM B 3 ohne Fuß



## Dimensions of stator cradle mounting in mm

Type IM B 3 without feet



DIN/IEC Baugröße Frame size	Typ Type	a <sub>6</sub>	b <sub>6</sub>	w <sub>6</sub>	s <sub>6</sub>
56	KOD 325-1 MB	26	43,1	58,8	M4
	KOD 328-1 MB	26	43,1	58,8	M4
	KOD 346-1A MB	26	43,1	58,8	M4
63	KOD 444-1A MB	30	55	65	M4
	KOD 425-1 MB	30	55	65	M4
	KOD 446-1A MB	30	55	65	M4
	KOD 467-1 MB	30	55	65	M4
71	KOD 524-1B MB	38	67,3	71	M5
	KOD 526-1B MB, KOD 546-1C MB	38	67,3	71	M5
	KOD 548-1C MB, KOD 568-1B MB, KOD 588-1B MB	38	67,3	71	M5
80	KOD 625-1A MB	35	73,5	82,5	M6
	KOD 646-1 MB, KOD 666-1A MB, KOD 686-1 A MB	35	73,5	82,5	M6
	KOD 627-1A MB	35	73,5	82,5	M6
	KOD 648-1 MB	35	73,5	82,5	M6
	KOD 649-1A MB, 669-1A MB, KOD 689-1A MB, KOD 619-1 MB	35	73,5	82,5	M6
90 S	KOD 747-1B MB, KOD 767-1B MB	37	95,8	87,5	M8
90 L	KOD 7110-1 MB, KOD 7210-1A MB, KOD 7410-1B MB, KOD 7610-1B MB	60	95,8	88,5	M8
	KOD 7810-1A MB, KOD 7113-1 MB	60	95,8	88,5	M8
	KOD 7413-1B MB	60	95,8	88,5	M8
100 L	KOD 8413-A MB, KOD 8613-B MB, KOD 8813 MB	70	111,2	98	M8

Fuß kann mittels Befestigungsleisten angeschraubt werden, pro Motor 2 Stück notwendig.

Foot can be bolted to motor by means of 2 rails (2 rails per motor).

KOD 3.. Teilenummer 026095  
KOD 4.. Teilenummer 026028  
KOD 5.. Teilenummer 026010  
KOD 6.. Teilenummer 026009

KOD 7.7 Teilenummer 026096  
KOD 7.1. Teilenummer 026097  
KOD 8.. Teilenummer 026120

KOD 3.. part no. 026095  
KOD 4.. part no. 026028  
KOD 5.. part no. 026010  
KOD 6.. part no. 026009

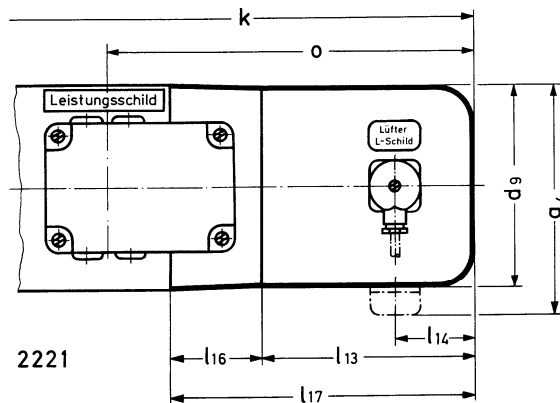
KOD 7.7 part no. 026096  
KOD 7.1. part no. 026097  
KOD 8.. part no. 026120

## Abmessungen

## Dimensions in mm

### Bremsmotoren mit Fremdkühlung

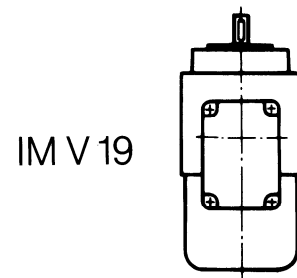
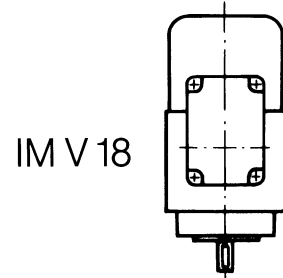
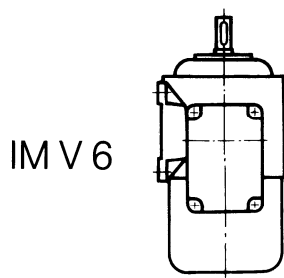
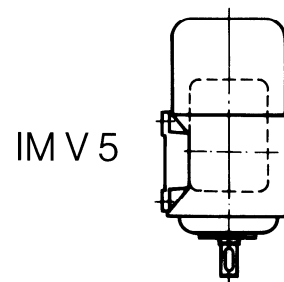
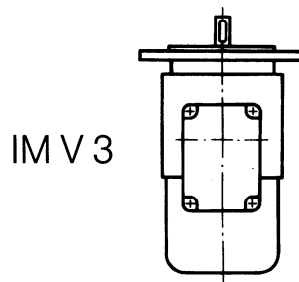
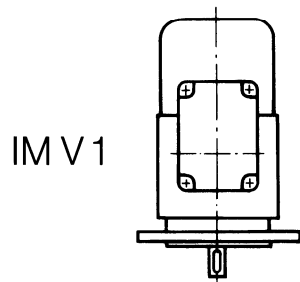
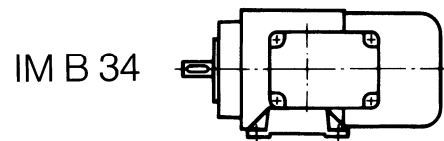
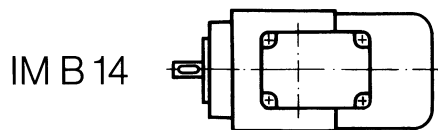
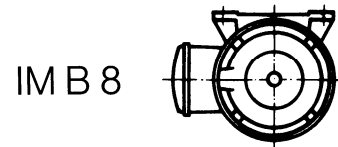
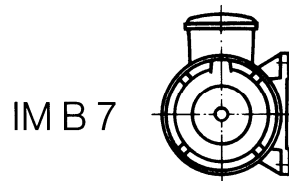
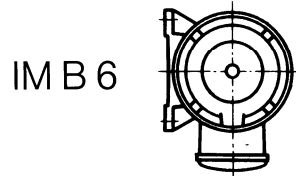
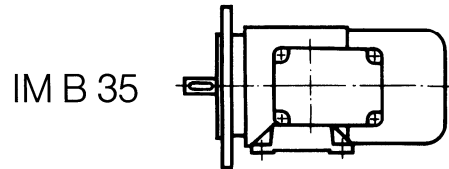
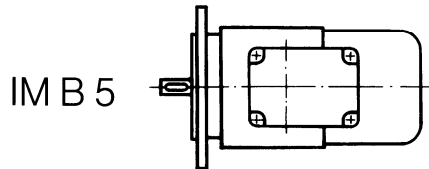
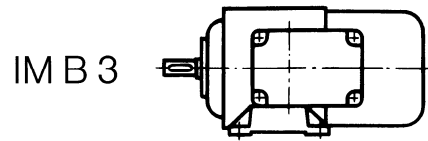
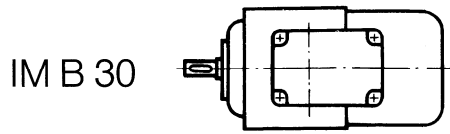
### Brake motors with external fan cooling



DIN/IEC Baugröße Frame size	Typ Type	d <sub>9</sub>	g <sub>4</sub>	k	l <sub>13</sub>	l <sub>14</sub>	l <sub>16</sub>	l <sub>17</sub>	o
63	KOD 425-1 MB-FO	110	132	321	185	49	-	185	227
	KOD 444-1A MB-FO	110	132	321	185	49	-	185	227
	KOD 446-1A MB-FO	110	132	341	185	49	-	185	227
	KOD 467-1 MB-FO	110	132	341	185	49	-	185	227
71	KOD 524-1B MB-FO	124	146	342	130	49	55	-	228
	KOD 526-1B MB-FO, KOD 546-1C MB-FO	124	146	342	130	49	55	-	228
	KOD 548-1C MB-FO, KOD 568-1B MB-FO, KOD 588-1B MB-FO	124	146	362	130	49	55	-	228
80	KOD 625-1A MB-FO	143,5	165	391	150	56	64	-	259
	KOD 646-1 MB-FO, KOD 666-1A MB-FO, KOD 686-1 A MB-FO	143,5	165	391	150	56	64	-	259
	KOD 627-1A MB-FO	143,5	165	411	150	56	64	-	259
	KOD 648-1 MB-FO	143,5	165	411	150	56	64	-	259
	KOD 649-1A, 669-1A MB-FO, KOD 689-1A MB-FO	143,5	165	421	150	56	64	-	259
	KOD 619-1 MB-FO	143,5	165	431	150	56	64	-	259
90 S	KOD 747-1B MB-FO, KOD 767-1B MB-FO	172,5	194	452	155	55	80	-	280
90 L	KOD 7110-1 MB-FO, KOD 7210-1A MB-FO, KOD 7410-1B MB-FO	172,5	194	482	155	55	80	-	280
	KOD 7610-1B MB-FO, KOD 7810-1A MB-FO	172,5	194	512	155	55	80	-	280
	KOD 7413-1B MB-FO	172,5	194	512	155	55	80	-	280
100 L	KOD 8413-A MB-FO, KOD 8613-B MB-FO, KOD 8813 MB-FO	195	239,5	528	-	85	-	250	306

## Bauformen

## Mounting types



## Varistor-Schutzbeschaltung

### Vorteile

Spannungsspitzen, die beim Schalten von Motorwicklungen auftreten, werden durch die zusätzliche Schutzbeschaltung wirksam begrenzt. Reduzierung der Spannungsspitzen auf ca. 1/3 des Wertes ohne Schutzbeschaltung.

Schutz elektronischer Bauteile und Geräte, die über das Netz gefährdet sind (EMV-Störungen).

Schutz der Motorisolation, insbesondere bei Betrieb des Motors am Frequenzumrichter und damit Verlängerung der Lebensdauer des Motors.

Schutz der Motorisolation bei hochpoligen Motoren und hoher Schaltfrequenz.

### Einbauanleitung

Verschlussstopfen am Klemmenkasten entfernen.

Passenden Reduziererring in Klemmenkasten einschrauben.

Schutzwiderstand in Reduziererring einschrauben.

Anschlussösen des Schutzwiderstandes

- bei Motoren mit einer Drehzahl an den Klemmen U1, V1, W1,
- bei Motoren mit zwei oder drei Drehzahlen an den Klemmen 1U, 1V, 1W anschließen.

Andere Anschlussmöglichkeiten auf Anfrage.

### Technische Daten

$U_{RMS} = 460 \text{ V}$ ,  $U_{DC} = 615 \text{ V}$   
 max. Schutzpegel 1120 V,  $I = 50 \text{ mA}$   
 Stromstoß  $I_{max} = 4500 \text{ A}$

## Varistor-protective wiring

### Advantages

Voltage peaks which occur when wiring motor windings are effectively limited by the additional protective wiring. Reduction of the voltage peaks to approx. 1/3 of the value without protective wiring.

Protection of electronic components and devices being endangered via the mains. (Disturbance of the tolerance against electromagnetic interference).

Protection of the motor insulation, particularly with operation of the motor at the frequency converter at thus extension of the service life of the motor.

Protection of the motor insulation with high-pole motors and high switching frequency.

### Mounting instruction

Remove locking plug at the terminal box.

Screw the matching reduction ring in the terminal box.

Screw protective resistor in reduction ring.

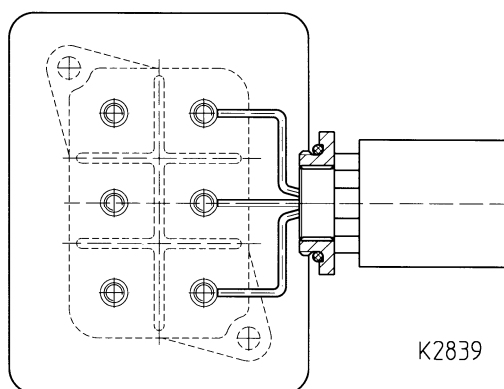
Connect the terminal lugs of the protective resistor.

- with motors with one speed to the terminals U1, V1, W1.
- with motors with two or more speeds to the terminals 1U, 1V, 1W.

Other possibilities of connection on request.

### Technical data

$U_{RMS} = 460 \text{ V}$ ,  $U_{DC} = 615 \text{ V}$   
 max. protective level 1120 V,  $I = 50 \text{ mA}$   
 current pulse  $I_{max} = 4500 \text{ A}$



## posistop-Motoren

Hochpolumschaltbarer Bremsmotor mit geringem Massenträgheitsmoment, Widerstandsläufer, Fremdlüfter und Wicklungsschutz.

### Positionieren

Positionieren, d.h. anhalten in einer vorbestimmten Läuferstellung, ist grundsätzlich mit jedem Bremsmotor möglich. Die erzielbare Haltegenauigkeit ist jedoch von verschiedenen Faktoren abhängig. Eine hohe Haltegenauigkeit wird mit dem *posistop*-Motor erzielt.

### Beschreibung

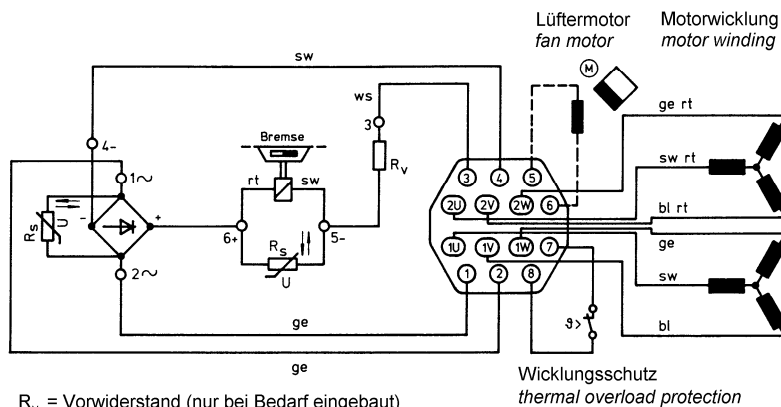
Es handelt sich um polumschaltbare Drehstrommotoren mit 2 getrennten Wicklungen bei hohem Polzahlverhältnis. Positioniert wird aus der niederen, z.B. 16-poligen Drehzahl.

Die Abbremsung aus der hohen Arbeitsdrehzahl auf die niedere Positionierdrehzahl erfolgt generatorisch.

Die Endabbremsung aus der niederen Positionierdrehzahl geschieht durch die Dauermagnetbremse. Bremsmoment und Bremsleistung dieser Bremse können klein gehalten werden, da nur noch 1,5% der bei der Arbeitsdrehzahl in den bewegten Massen vorhandenen Energie von der Bremse aufgenommen werden muss; dadurch wird die Bremse thermisch nur gering belastet und es wird bei hoher Lebensdauer mit enger Toleranz positioniert.

Die kleine Bremse zusammen mit einem kleinen Motorläufer-Durchmesser ergibt einen Antrieb mit geringem Trägheitsmoment, der sich für hohe Schaltzahlen eignet. Der angebaute Fremdlüfter sorgt auch bei stillstehendem Antrieb für eine gute Wärmeabfuhr, wodurch hohe Schaltzahlen möglich sind. In die Statorwicklung sind Thermoselbstschalter (Wicklungsschutz s. S. 6) eingebaut, die bei Überbeanspruchung einen Wicklungsausfall verhindern. Die Läuferstäbe bestehen aus einer Widerstandslegierung.

### Innenschaltung des *posistop*-Motors



$R_v$  = Vorwiderstand (nur bei Bedarf eingebaut)  
series resistor (only if needed)

$R_s$  = Schutzwiderstand  
protective resistor

## posistop-motors

High pole-changing brake motor with low moment of inertia of masses, resistance rotor, external ventilating fan and overload protection.

### Positioning

Positioning i.e. stopping in a pre-determined rotor position is possible with every brake motor, however the degree of positional accuracy which can be achieved depends on various factors. A high degree of positional accuracy is achieved using the *posistop*-motor.

### Description

It deals with pole-changing three-phase motors featuring two separate windings with highly different numbers of poles. Positioning is achieved at the low e.g. 16-pole speed.

Braking from the high working speed to the low positioning speed is always effected by over-synchronous braking.

The final standstill from the lower positioning speed is effected by the permanent magnet brake. The brake torque and brake output of this brake can be kept small, because only 1,5% of the kinetic energy resident in the total moving mass has to be absorbed by the brake. The brake is thus subject to low thermal stress, thus positioning is very precise and the service life is long.

The small brake together with a small diameter rotor provide a drive unit with a low moment of inertia, which is suitable for high switching frequencies. The ventilating fan fitted as standard ensures effective heat dissipation also when drive at standstill and thus permits high switching frequencies. Thermostat contactors (overload protection W, see page 6) are provided as standard to protect the windings in event of overloading. The rotor bars consist of a resistance alloy.

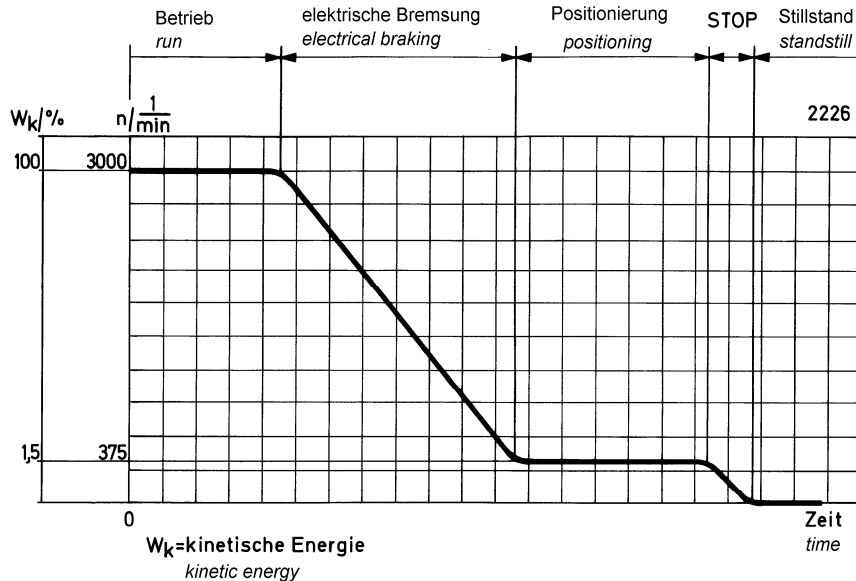
### Interior circuit of the *posistop*-motor

- bl = blue
- bl rt = blue-red
- ge = yellow
- ge rt = yellow-red
- rt = red
- sw = black
- sw rt = black-red
- ws = white

2503

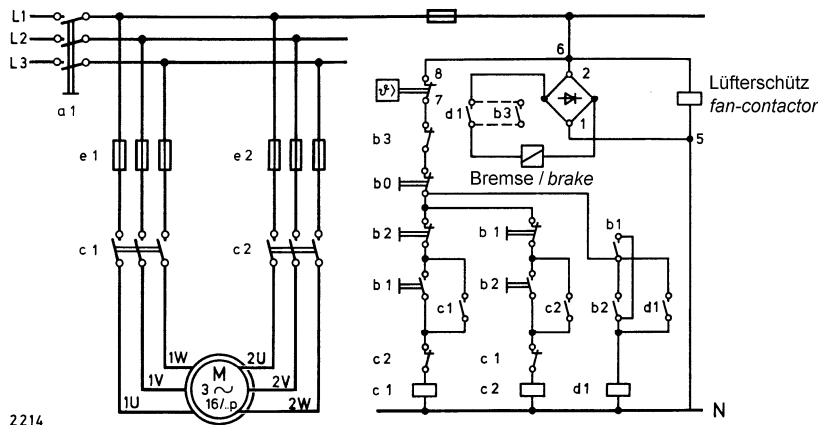
## Positioniervorgang: Drehzahlverlauf als Funktion der Zeit

## Positioning operation: Speed is shown as a function of the time.



## Schaltungsbeispiel

## Example for connection



Wird der Hauptschalter a1 eingeschaltet, bekommen Lüfterschütz und Brückengleichrichter Spannung, die Fremdkühlung ist nun ständig wirksam.

Einschalten: Taster b2 betätigt Schütz c2 und d1, Selbsthaltekontakte c2 und d1 schließen, Motor läuft mit der hohen Drehzahl; gleichzeitig wird durch Schließer d1 die Bremse gelüftet.

Umschalten: Durch Taster b1 bekommt Schütz c2 über den Öffner von b1 "Aus"-Befehl und Schütz c1 über den Schließer von b1 "Ein"-Befehl. Der "Ein"-Befehl für c1 wird erst wirksam, wenn Öffner von Schütz c2 geschlossen ist. Motor läuft in der niederen Drehzahl. Die Bremse kann nicht einfallen, weil Schütz d1 über Schließer d1 an Spannung bleibt.

Ausschalten: Wird Taster b0 betätigt, öffnen Schütz c1 und d1. Der Motor wird ausgeschaltet und abgebremst. Mit b3 wird der Motor abgeschaltet und die Bremse gelüftet.

When main switch a1 is switched on, current flows to the fan motor and the bridge rectifier. The external cooling fan system is thus now in continuous operation.

Starting: button b2 activates contactor c2 and d1, contacts c2 and d1 close, motor runs at high speed; at the same time make contact d1 lifts the brake.

Speed change-over: button b1 transmits an "off" signal to contactor c2 via the make circuit of b1, and an "on" signal to contactor c1 via the break contact of b1. The "on" signal for c1 only becomes effective when the break contact of contactor c2 is closed. The motor runs at the lower speed. The brake cannot engage, as contactor d1 remains energized via make contact d1.

Switching off: If button b0 is operated, contactors c1 and d1 open. The motor is de-energized and brake applied automatically. With b3 motor is de-energized and brake lifted.

**Typenauswahl**  
**posistop-Motoren**

**Technical Tables**  
**posistop-motors**

DIN/IEC Bau- größe	Typ	Nenn- brems- moment	Dreh- zahl ca.	Nennleistung Betriebsart S1 niedrige hohe Drehzahl kW		Nennstrom bei 400 V niedrige hohe Drehzahl A		Verhältnis Anzugs- zu Nennstrom Nennmoment niedrige hohe niedrige hohe Drehzahl			
DIN/IEC frame size	Type	Rated brake torque	Speed approx	Rated output Continuous duty S1 low high speed kW		Rated current with 400 V low high speed A		Relation of starting current starting torque low high low high speed			
		Nm	rpm	kW	kW	A	A				
71	PO 518-1C-16/2 MB <sup>2)</sup>	4	280/2800	0,01 <sup>3)</sup>	0,25	0,63	0,78	1,1	3,2	2,5	2,1
80	PO 619-3-16/2 MB	8	280/2800	0,04	0,55	1,25	1,55	1,1	4,1	2,6	2,9
90 L	PO 7110-1-16/2 MB	16	280/2800	0,12	1,1	2,1	2,3	1	5,8	1,7	2,5
90 L	PO 7113-1-16/2 MB	16	280/2800	0,13	1,5	2,6	3,2	1,1	6,2	1,7	2,8
71	PO 518-1C-16/4 MB <sup>2)</sup>	4	280/1400	0,01 <sup>3)</sup>	0,18	0,64	0,72	1,1	3,0	2,5	2,4
80	PO 619-3-16/4 MB	8	280/1400	0,04	0,37	1,25	1,4	1,1	3,2	2,6	3,1
90 L	PO 7110-1-16/4 MB	16	280/1400	0,12	0,75	2,1	2,2	1	4,2	1,7	2,8
90 L	PO 7113-1-16/4 MB	16	280/1400	0,13	1,1	2,6	3,0	1,1	4,0	1,7	2,3

DIN/IEC Bau- größe	Typ	zulässige Schaltzahl c/h <sup>1)</sup>			Nachlauf in Umdrehungen <sup>1)</sup>			Läufer- trägheits- moment	Motor- gewicht IM B 3
DIN/IEC frame size	Type	FI = 1	FI = 2	FI = 3	FI = 1	FI = 2	FI = 3	Moment of inertia of rotor	Motor weight IM B 3
		Permissible switching frequency c/h <sup>1)</sup>			Deceleration to standstill in rpm <sup>1)</sup>			kg cm <sup>2</sup>	kg
		FI = 1	FI = 2	FI = 3	FI = 1	FI = 2	FI = 3	kg cm <sup>2</sup>	kg
71	PO 518-1C-16/2 MB <sup>2)</sup>	2000	1100	680	0,05	0,06	0,07	8,6	9
80	PO 619-3-16/2 MB	4300	2600	1800	0,05	0,06	0,07	13,9	14,5
90 L	PO 7110-1-16/2 MB	2300	1200	800	0,08	0,1	0,12	34	22
90 L	PO 7113-1-16/2 MB	1500	850	650	0,12	0,14	0,16	38	26
71	PO 518-1C-16/4 MB <sup>2)</sup>	2000	1100	680	0,05	0,06	0,07	8,6	9
80	PO 619-3-16/4 MB	9400	7000	5600	0,05	0,06	0,07	13,9	14,5
90 L	PO 7110-1-16/4 MB	4300	2800	1900	0,08	0,1	0,12	34	22
90 L	PO 7113-1-16/4 MB	4100	2800	2000	0,12	0,14	0,16	38	26

24 bzw. 32-polige Wicklung auf Anfrage.  
Maßangaben für alle Bauformen Seite 32 u. 33 bzw. 28.

24 resp. 32-pole winding request.  
Dimensions for all mounting types page 32, 33, 28.

<sup>1)</sup>Betriebsart: hohe Drehzahl 50%, niedere Drehzahl 25% ED, Stop. Ohne Belastung  
<sup>2)</sup>Spannung max. 450 V.  
<sup>3)</sup>Betriebsart S3 25%.

<sup>1)</sup>Mode of operation: high speed 50%, low speed 25% ED, stop. Without load  
<sup>2)</sup>Max. voltage 450V.  
<sup>3)</sup>S3 25% rating.

**Fremdlüfter FO**

Die Leistungsaufnahme der Fremdlüfter ist:  
FO 5 = 40 VA  
FO 6 = 95 VA  
FO 7 = 110 VA  
Die Fremdlüfter sind für Spannungen  
von 110 V bis 400 V, 50 Hz  
bzw. 480 V, 60 Hz.

**External ventilation fan FO**

The power input of the fan motors is:  
FO 5 = 40 VA  
FO 6 = 95 VA  
FO 7 = 110 VA  
The fan motor can be supplied for voltages between  
110 V and 400 V, 50 Hz  
resp. 480 V, 60 Hz.



## Bremse

### Technische Daten

Bremse für	Nennbremsmoment	Abhebzeit $t_1^{1)}$	Einfallzeit $t_2^{2)}$	Leistungsaufnahme	$R_{sp}$ für Spule 200V –	Induktivität <sup>3)</sup>	Zul. Bremsarbeit bei einmaliger Bremsung	Nennbremsleistung	Lebensdauer
Brake for	Rated brake torque	Lift time $t_1^{1)}$	Setting time $t_2^{2)}$	Power input	Coil for 200V – Resistance mean value	Inductance <sup>3)</sup>	Admissible work during one braking action	Rated brake power	Service life
	Nm	ms	ms	W	$\Omega$	H	Nm	MNm/h <sup>4)</sup>	GNm <sup>5)</sup>
PO 5.. MB	4	35	5	15	2660	23	250	0,18	1,0
PO 6.. MB	8	45	15	11	3400	40	500	0,24	1,5
PO 7.. MB	16	50	12	15	2550	40	750	0,36	2,0

<sup>1)</sup>Abhebzeit für Schaltart Br 1

<sup>2)</sup>Einfallzeit bei Schaltung mit Kontakt

<sup>3)</sup>bei geschlossener Bremse

<sup>4)</sup>1 MNm = 10<sup>6</sup> Nm

<sup>5)</sup>1 GNm = 10<sup>9</sup> Nm

Die Werte gelten für waagerechte Motorlage und trockenen sowie staubfreien Betrieb.

## Brake

### Technical data

<sup>1)</sup>lift time on circuit type Br 1

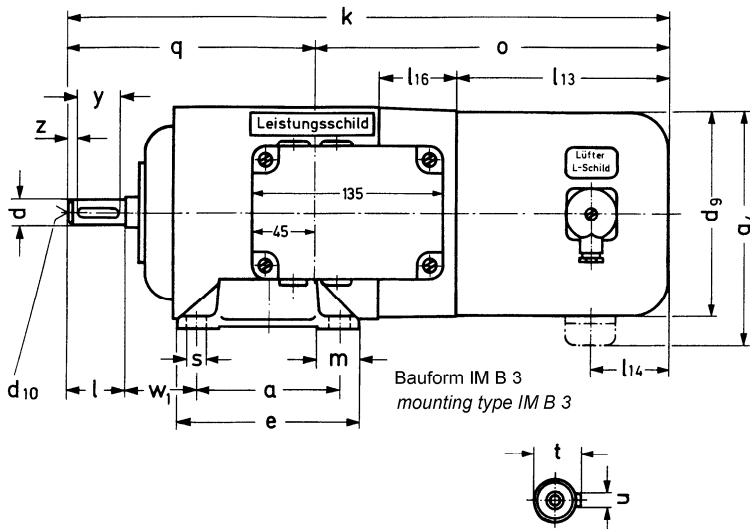
<sup>2)</sup>setting time if switching with contactor

<sup>3)</sup>when brake is engaged

These values are valid for horizontal mounting and dry, dust free operation.

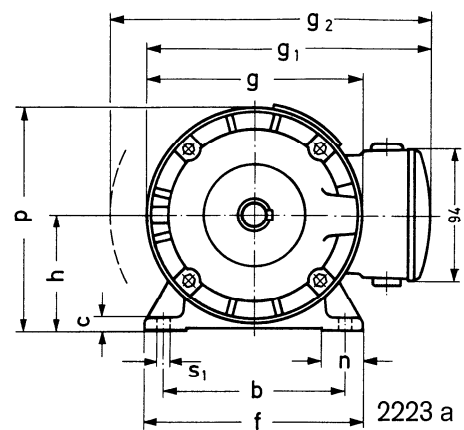
## Abmessungen

### posistop-Motoren



## Dimensions in mm

### posistop-motors



## Fußausführung

Bauform IM B 3, IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6

## Foot mounting

Mounting type IM B 3, IM B 6, IM B 7, IM B 8, IM V 5, IM V 6

DIN/IEC Baugröße frame size	Typ Type	a	b	c	d <sub>k5</sub>	d <sub>9</sub>	d <sub>10</sub> <sup>1)</sup>	e	f	g	g <sub>1</sub>	g <sub>4</sub>	h <sub>0,5</sub>	k	l
71	PO 518-1C..	90	112	8	14	124	M4	114	132	127	177	146	71	362	30
80	PO 619-3..	100	125	8	19	143,5	M5	126	151	147	197	165	80	431	40
90 L	PO 7110-1..	125	140	8	24	172,5	M8	161	164	176	226	194	90	482	50
90 L	PO 7113-1..	125	140	8	24	172,5	M8	161	164	176	226	194	90	512	50

DIN/IEC Baugröße frame size	Typ Type	l <sub>13</sub>	l <sub>14</sub>	l <sub>16</sub>	m	n	o	p	q	s	s <sub>1</sub>	t <sub>0,1</sub>	u <sub>h9</sub>	w <sub>1</sub>	y	z
71	PO 518-1C..	130	48	55	28	26	228	134,5	134	13	7	16	5	45	20	5
80	PO 619-3..	150	56	64	31	31	259	153,5	172	15	9,5	21,5	6	50	32	5
90 L	PO 7110-1..	155	55	80	-	57	280	178	202	9,5	- <sup>2)</sup>	27	8	56	40	5
90 L	PO 7113-1..	155	55	80	-	57	280	178	232	9,5	- <sup>2)</sup>	27	8	56	40	5

<sup>1)</sup>M4 x 8,5, M5 x 11, M8 x 16,5.

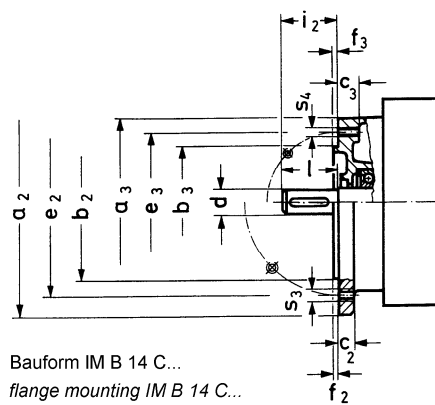
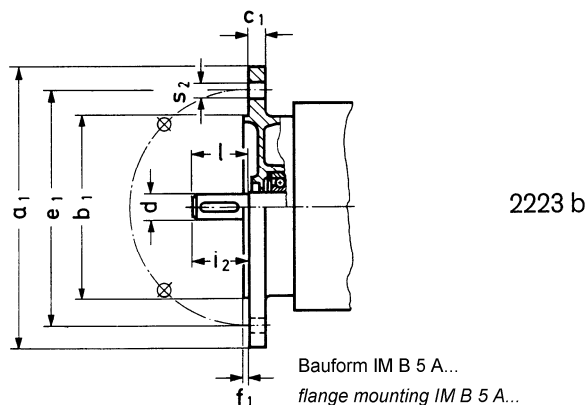
<sup>2)</sup>Bei Baugröße 90 L sind Schlitz quer und außen offen.

<sup>1)</sup>M4 x 8,5, M5 x 11, M8 x 16,5.

<sup>2)</sup>Frame size 90 L features transverse to motor axis slotted holes opened to the outside.

**Abmessungen**  
posistop-Motoren

**Dimensions in mm**  
posistop-motors



**Flanschausführung**  
Bauform IM B 5, IM V 1, IM V 3

**Flange-mounted motors**  
Mounting type IM B 5, IM B 1, IM V 3

DIN/IEC Baugröße frame size	Typ Type	Flansch- größe flange size	a <sub>1</sub>	b <sub>1j6</sub>	c <sub>1</sub>	d <sub>k5</sub>	e <sub>1</sub>	f <sub>1</sub>	g <sub>2</sub>	i <sub>2</sub>	l	s <sub>2</sub>
71	PO 518-1C..	A 160	160	110	10	14	130	3,5	193,5	30	30	9,5
80	PO 619-3..	A 200	200	130	12	19	165	3,5	223,5	40	40	11,5
90 L	PO 7110-1..	A 200	200	130	12	24	165	3,5	238	50	50	11,5
90 L	PO 7113-1..	A 200	200	130	12	24	165	3,5	238	50	50	11,5

**Flanschausführung**  
Bauform IM B 14, IM V 18, IM V 19

**Flange-mounted motors**  
Mounting type IM B 14, IM V 18, IM V 19

DIN/IEC Baugröße frame size	Typ Type	Flansch- größe flange size	a <sub>2</sub>	a <sub>3</sub>	b <sub>2j6</sub>	b <sub>3j6</sub>	c <sub>2</sub>	c <sub>3</sub>	d <sub>k5</sub>	e <sub>2±0,1</sub>	e <sub>3±0,1</sub>	f <sub>2</sub>	f <sub>3</sub>	i <sub>2</sub>	l	s <sub>3</sub>	s <sub>4</sub>
71	PO 518-1C..	C 105	-	105	-	70	-	8	14	-	85	-	2,5	30	30	-	M6
71	PO 518-1C..	C 140	140	-	95	-	10	-	14	115	-	3	-	30	30	M8	-
80	PO 619-3..	C 120	-	120	-	80	-	8	19	-	100	-	3	40	40	-	M6
80	PO 619-3..	C 160	160	-	110	-	10	-	19	130	-	3,5	-	40	40	M8	-
90 L	PO 7110-1..	C 140	-	140	-	95	-	10	24	-	115	-	3	50	50	-	M8
90 L	PO 7110-1..	C 160	160	-	110	-	10	-	24	130	-	3,5	-	50	50	M8	-
90 L	PO 7113-1..	C 140	-	140	-	95	-	10	24	-	115	-	3	50	50	-	M8
90 L	PO 7113-1..	C 160	160	-	110	-	10	-	24	130	-	3,5	-	50	50	M8	-

Zusammenstellung aller Bauformen siehe Seite 28.

List of all mounting types see page 28.





## Produktschwerpunkte

- Edelstahlmotoren und -getriebe
- Magnetgetriebemotoren
- Integrierte Servo-Getriebemotoren
- Torquemotoren
- Systemprodukte
- Kundenspezifische Motoren

## Product Focus

- *Stainless Steel Motors and Gearboxes*
- *Magnetically-gearred Motors*
- *Integrated Servo Gear Motors*
- *Torque Motors*
- *System Products*
- *Customized Motors*

**GEORGII KOBOLD GmbH & Co. KG**

Ihlinger Straße 57

D-72160 Horb am Neckar

Tel.: +49 (0) 7451 / 53 94-0

Fax: +49 (0) 7451 / 53 94-80

info@georgii-kobold.de

[www.georgii-kobold.de](http://www.georgii-kobold.de)