

Z040			ZAE SERVO-DRIVE					
Übersetzung	i	[-]	4,0	6,4	10,0	16,0	27,0	39,0
max. Beschleunigungsmoment	$M_{2;a}$	[Nm]	59	79	84	81	89	73
S1-Nennmoment ¹⁾ (bei kontinuierlichem Betrieb mit 1.500 min ⁻¹)	$M_{2;S1}$	[Nm]	66	82	87	84	95	73
verdrehspiel-konstantes Drehmoment	$M_{2;v}$	[Nm]	37	48	52	53	61	43
NOT-AUS-Moment ²⁾	$M_{2;NOT}$	[Nm]	179	195	212	203	238	164
max. Antriebsdrehzahl	$n_{1;max}$	[min ⁻¹]	8000					
Verdrehspiel – standard		[arcmin]	< 6					
Verdrehspiel – spielarm		[arcmin]	< 3					
Verdrehsteifigkeit	C_{t21}	[Nm/arcmin]	5					
Nenn-Wirkungsgrad (S1-Betrieb)	η	[%]	95	94	91	86	80	72
Massenträgheitsmoment ³⁾ (auf den Antrieb reduziert)	J_{red}	[kgcm ²]	0,8	0,6	0,5	0,5	0,5	0,4
Masse ⁴⁾	m	[kg]	5,6 – 6,8					

Z050			ZAE SERVO-DRIVE					
Übersetzung	i	[-]	4,0	6,4	10,0	16,0	27,0	39,0
max. Beschleunigungsmoment	$M_{2;a}$	[Nm]	166	164	176	171	187	158
S1-Nennmoment ¹⁾ (bei kontinuierlichem Betrieb mit 1.500 min ⁻¹)	$M_{2;S1}$	[Nm]	120	130	168	177	187	159
verdrehspiel-konstantes Drehmoment	$M_{2;v}$	[Nm]	110	120	129	125	137	115
NOT-AUS-Moment ²⁾	$M_{2;NOT}$	[Nm]	357	374	420	399	471	315
max. Antriebsdrehzahl	$n_{1;max}$	[min ⁻¹]	7000					
Verdrehspiel – standard		[arcmin]	< 6					
Verdrehspiel – spielarm		[arcmin]	< 3					
Verdrehsteifigkeit	C_{t21}	[Nm/arcmin]	9					
Nenn-Wirkungsgrad (S1-Betrieb)	η	[%]	96	95	92	88	81	76
Massenträgheitsmoment ³⁾ (auf den Antrieb reduziert)	J_{red}	[kgcm ²]	2,5	2,0	1,8	1,7	1,7	1,6
Masse ⁴⁾	m	[kg]	8,5 - 11,2					

Z063		ZAE SERVO-DRIVE						
Übersetzung	i	[-]	4,0	6,4	10,0	16,0	27,0	39,0
max. Beschleunigungsmoment	$M_{2;a}$	[Nm]	336	355	374	368	399	338
S1-Nennmoment ¹⁾ (bei kontinuierlichem Betrieb mit 1.500 min ⁻¹)	$M_{2;S1}$	[Nm]	194	249	295	380	415	405
verdrehspiel-konstantes Drehmoment	$M_{2;v}$	[Nm]	257	265	279	274	297	247
NOT-AUS-Moment ²⁾	$M_{2;NOT}$	[Nm]	951	999	1100	1073	1100	788
max. Antriebsdrehzahl	$n_{1;max}$	[min ⁻¹]	5500					
Verdrehspiel – standard		[arcmin]	< 6					
Verdrehspiel – spielarm		[arcmin]	< 2					
Verdrehsteifigkeit	C_{t21}	[Nm/arcmin]	31					
Nenn-Wirkungsgrad (S1-Betrieb)	η	[%]	96	96	93	90	84	79
Massenträgheitsmoment ³⁾ (auf den Antrieb reduziert)	J_{red}	[kgcm ²]	6,4	5,0	4,5	4,3	4,3	4,1
Masse ⁴⁾	m	[kg]	14,9 – 18,3					

Z080		ZAE SERVO-DRIVE						
Übersetzung	i	[-]	4,0	6,4	10,0	16,0	27,0	39,0
max. Beschleunigungsmoment	$M_{2;a}$	[Nm]	708	707	758	740	810	676
S1-Nennmoment ¹⁾ (bei kontinuierlichem Betrieb mit 1.500 min ⁻¹)	$M_{2;S1}$	[Nm]	415	495	608	613	612	630
verdrehspiel-konstantes Drehmoment	$M_{2;v}$	[Nm]	520	517	555	541	592	495
NOT-AUS-Moment ²⁾	$M_{2;NOT}$	[Nm]	1395	1464	1641	1567	1860	1305
max. Antriebsdrehzahl	$n_{1;max}$	[min ⁻¹]	4500					
Verdrehspiel – standard		[arcmin]	< 6					
Verdrehspiel – spielarm		[arcmin]	< 2					
Verdrehsteifigkeit	C_{t21}	[Nm/arcmin]	86					
Nenn-Wirkungsgrad (S1-Betrieb)	η	[%]	97	96	95	92	87	82
Massenträgheitsmoment ³⁾ (auf den Antrieb reduziert)	J_{red}	[kgcm ²]	12,4	8,4	6,8	6,2	6,0	5,6
Masse ⁴⁾	m	[kg]	22,5 – 27,1					

Z100			ZAE SERVO-DRIVE					
Übersetzung	i	[-]	4,0	6,4	10,0	16,0	27,0	39,0
max. Beschleunigungsmoment	M _{2;a}	[Nm]	1475	1480	1690	1545	1680	1410
S1-Nennmoment ¹⁾ (bei kontinuierlichem Betrieb mit 1.500 min ⁻¹)	M _{2;S1}	[Nm]	700	870	1100	1250	1120	1150
verdrehspiel-konstantes Drehmoment	M _{2;v}	[Nm]	1083	1085	1443	1130	1230	1030
NOT-AUS-Moment ²⁾	M _{2;NOT}	[Nm]	3000	3600	3800	4200	3800	3653
max. Antriebsdrehzahl	n _{1;max}	[min ⁻¹]	3600					
Verdrehspiel – standard		[arcmin]	< 6					
Verdrehspiel – spielarm		[arcmin]	< 2					
Verdrehsteifigkeit	C _{t21}	[Nm/arcmin]	168					
Nenn-Wirkungsgrad (S1-Betrieb)	η	[%]	97	96	94	91	84	80
Massenträgheitsmoment ³⁾ (auf den Antrieb reduziert)	J _{red}	[kgcm ²]	36,5	25,0	20,7	18,7	18,3	17,3
Masse ⁴⁾	m	[kg]	36,7 - 47					

Bei den aufgeführten Daten handelt es sich um Richtgrößen. Für eine genaue Auslegung für Ihre Applikation stehen wir Ihnen gern zur Verfügung.

- 1) S1-Nennmoment ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzen
- 2) NOT-Aus-Moment ohne Berücksichtigung des zul. Momentes der Kupplung sowie der abtriebsseitigen Schrupfscheibe (bei Ausführung 05 und 06)
- 3) vom Wellendurchmesser des Motors und der Getriebeanordnung (Abtrieb) abhängig
- 4) von der Motoradaption und der Getriebeanordnung (Abtrieb) abhängig