



## Motortyp

**Spezielle Website** <http://fa.misumi.jp/cvs/>  
Auswahl von Förderern, Einkauf von Bauteilen und einfache Suche nach Wartungsteilen ist verfügbar.

■ **Motorhersteller A (Panasonic-Motor)**  
• **Motortyp**

	Induktionsmotor	Regelmotor
Modell		
Eigenschaften	Für kontinuierlichen Betrieb in einer Richtung geeigneter Motor	Motor, dessen Drehzahl bei Kombination mit einer Geschwindigkeitssteuerung stufenlos regelbar ist
Spannung	1-phasig 230V	1-phasig 230V
Dauerbetrieb	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Sofortige Richtungsumkehr	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
Drehzahlregelung	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="radio"/>
Lastenhaltung	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>

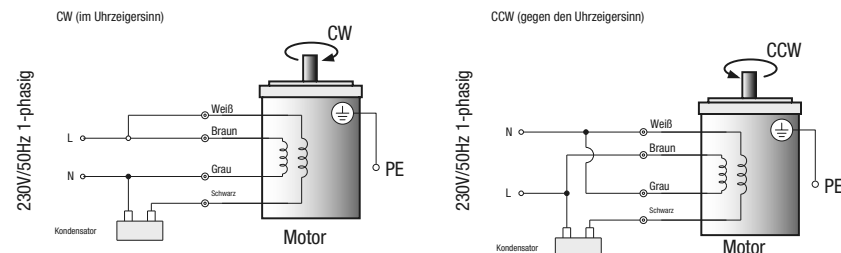
<b>Leistung</b>	6W,25W,40W,60W,90W
<b>Nennspannung</b>	230V
<b>Spannungsbereich</b>	±10% (bezogen auf die Nennspannung)
Frequenz der Versorgungsspannung	50Hz
<b>Drehzahlregelbereich</b>	90~1400min <sup>-1</sup> (50Hz)
Verhältnis der Drehzahl-schwankung	5% (Standardwert)
<b>Drehzahleinstellung</b>	Mit einem Potenziometer (analoge Einstellung)
<b>Betriebstemperatur</b>	-10°C~40°C
<b>Lagertemperatur</b>	-20°C~60°C
Umgebungs-betriebsfeuchte	Max. 85% RF (keine Kondensation)

\*±10% ist der Spannungsschwankungsbereich und nicht der Dauerbetriebsbereich.

**Motorhersteller A (Panasonic-Motor)**  
Induktionsmotor/Regelmotor (1-phasig)

### Anschlussbelegung des Motors (Induktionsmotor)

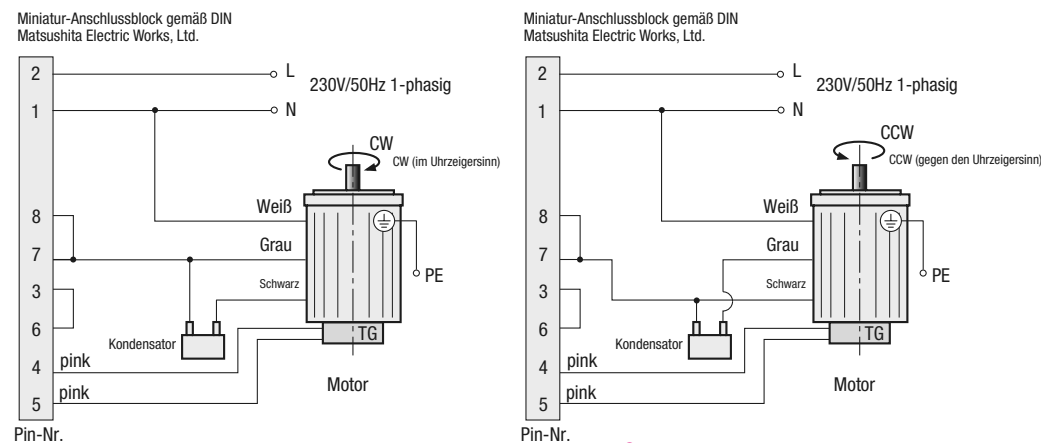
**6W · 25W · 40W · 60W · 90W**



Bei Parallelwellen entspricht die Drehrichtung der Getriebekopfswelle der Drehrichtung des Motors, wenn das Untersetzungsverhältnis des Getriebekopfes 25 oder kleiner ist, und der entgegengesetzten Richtung, wenn das Untersetzungsverhältnis höher als 30 ist. Bei rechtwinkligen Wellen entspricht die Richtung der Motordrehung unabhängig vom Untersetzungsverhältnis des Getriebekopfes. Den Motor anschließen, so dass der Riemen sich in Förderrichtung dreht.

### Anschlussbelegung der Geschwindigkeitssteuerung (Regelmotor)

6W · 25W · 40W · 60W · 90W



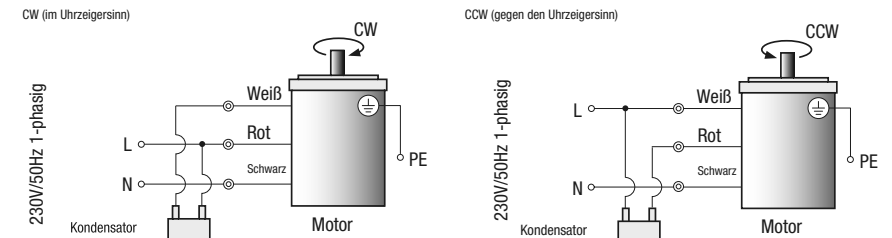
Rückleitung über die Schutzleiterklemme erden.  
(max. 100Ω, mind. Ø1.6mm).  
Anzugsmoment: 1.0 bis 1.5Nm

Bei Parallelwellen entspricht die Drehrichtung der Getriebekopfswelle der Drehrichtung des Motors, wenn das Untersetzungsverhältnis des Getriebekopfes 25 oder kleiner ist, und der entgegengesetzten Richtung, wenn das Untersetzungsverhältnis höher als 30 ist. Bei rechtwinkligen Wellen ist die Richtung unabhängig vom Untersetzungsverhältnis des Getriebekopfes der Motordrehung entgegengesetzt. Den Motor anschließen, so dass der Riemen sich in Förderrichtung dreht.

■ **Motorhersteller B (Oriental-Motor)**

### Anschlussbelegung des Motors (Induktionsmotor)

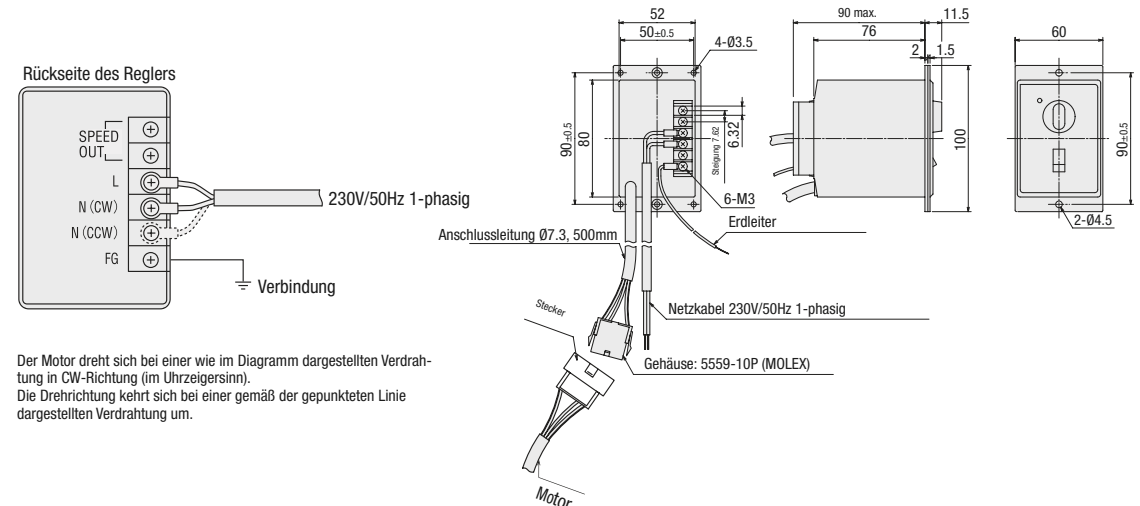
6W • 25W • 40W • 60W • 90W



⚠ Bei Parallelwellen entspricht die Drehrichtung der Getriebekopfwelle der Drehrichtung des Motors, wenn das Untersetzungsverhältnis des Getriebekopfes 25 oder kleiner ist, und der entgegengesetzten Richtung, wenn das Untersetzungsverhältnis höher als 30 ist. Bei rechtwinkligen Wellen ist die Richtung unabhängig vom Untersetzungsverhältnis des Getriebekopfes der Motordrehung entgegengesetzt. Den Motor anschließen, so dass der Riemen sich in Förderrichtung dreht.

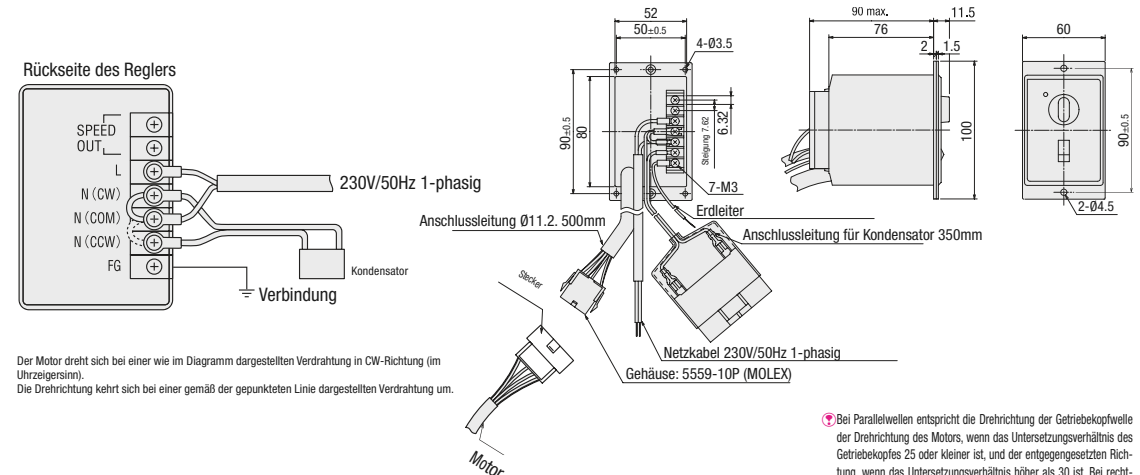
### Anschlussbelegung der Geschwindigkeitssteuerung (Regelmotor)

**6W · 25W · 40W**



Der Motor dreht sich bei einer wie im Diagramm dargestellten Verdrahtung in CW-Richtung (im Uhrzeigersinn).  
Die Drehrichtung kehrt sich bei einer gemäß der gepunkteten Linie dargestellten Verdrahtung um.

60W · 90W



Bei Parallelwellen entspricht die Drehrichtung der Getriebekopfwellen der Drehrichtung des Motors, wenn das Übersetzungsverhältnis des Getriebekopfes 25 oder kleiner ist, und der entgegengesetzten Richtung, wenn das Übersetzungsverhältnis höher als 30 ist. Bei rechtwinkligen Wellen ist die Richtung unabhängig vom Übersetzungsverhältnis des Getriebekopfes der Motordrehung entgegengesetzt. Den Motor anschließen, so dass der Riemen sich in Förderrichtung dreht.