

## Bestellbezeichnungen

Tabelle 1

Baureihe	Baugröße Version	Untersetzung					Motorwicklung	Steckerkonfiguration	Motorfeedbacksystem	Bremse	Option 1	Option 2	Sonderausführung
CanisDrive	14A	50	80	100			AM FB	H N E	ROO MGS SIE DCO MZE SZE	B	Sensor	Kabel / Stecker	Nach Kundenanforderung
	17A	50	80	100	120		AO FD						
	20A	50	80	100	120	160	AM						
	25A	50	80	100	120	160	AR						
	32A	50	80	100	120	160	AR						
	40A	50	80	100	120	160	AU						
Bestellbezeichnung													
CanisDrive - 20A - 100 - AM - H - MGS - B - EC - K - SP													

Tabelle 2

Motorwicklung		
Baugröße Version	Bestellbezeichnung	Maximale stationäre Zwischenkreisspannung
14A	FB	100 VDC
17A	FD	
14A	AM	680 VDC
17A	AO	
20A	AM	
25A	AR	
32A	AR	
40A	AU	

Tabelle 3

Steckerkonfiguration					
Bestellbezeichnung	Motorfeedback	Motor	Motorfeedbacksystem	Kabelabgang	Gehäusestecker
H	ROO	6 pol. (M23)	12 pol. (M23)	x	
H	MGS SIE MZE SZE	6 pol. (M23)	17 pol. (M23)	x	
N	DCO	8 pol. (M17)	17 pol. (M17)	x	
E	ROO DCO MGS	8 pol. (M17)	17 pol. (M17)		x

Tabelle 4

Motorfeedbacksystem		
Bestellbezeichnung	Typ	Protokoll
ROO	Resolver	-
MGS	Multiturn Absolut	SSI
SIE	Singleturn Absolut	EnDat® 2.1/01
DCO	Inkrementell	-
MZE	Multiturn Absolut	EnDat® 2.2/22
SZE	Singleturn Absolut	EnDat® 2.2/22

Tabelle 5

Option 1	
Bestellbezeichnung	Beschreibung
EC	Singleturn absolutes EnDat® Encodersystem am Getriebeabtrieb

Tabelle 6

Option 2	
Bestellbezeichnung	Beschreibung
K	Axialer Kabelabgang
-	Standard (radialer Kabelabgang)