

## Auswahlkriterien der einzelnen Antriebsvarianten

### Gleichstrommotoren:

- Generelle Vorteile:
- = kleine Baugröße
  - = stark überlastbar im Kurzzeitbetrieb
  - = hohes Anlaufmoment
  - = dynamischer Antrieb
  - = gutes Regelverhalten
  - = Kleinspannung (Berührungsschutz)
- Anwendungsabhängige Faktoren:
- = Bürstenverschleiß beachten (Wartung erforderlich)
  - = Regelelektronik wird bei Bedarf extern angeordnet

### Bürstenlose Gleichstrommotoren:

- Generelle Vorteile:
- = kleine Baugröße
  - = stark überlastbar im Kurzzeitbetrieb
  - = hohes Anlaufmoment
  - = hohe Lebensdauer (kein Bürstenverschleiß)
  - = hochdynamischer Antrieb
  - = sehr gutes Regelverhalten
  - = Kleinspannung (Berührungsschutz)
  - = Regelelektronik bei Bedarf integriert
- Anwendungsabhängige Faktoren:
- = Regel- oder Kommutierungselektronik immer nötig

### Drehstrommotoren:

- Generelle Vorteile:
- = sehr robust
  - = direkter Netzanschluss (neg. für Berührungsschutz)
  - = hohe Lebensdauer (kein Bürstenverschleiß)
- Anwendungsabhängige Faktoren:
- = größere Baugröße im Verhältnis zu Gleichstrommotoren
  - = begrenzt überlastbar im Kurzzeitbetrieb
  - = Regelelektronik wird bei Bedarf extern angeordnet (FU)

### Einphasen-Kondensatormotoren:

- Generelle Vorteile:
- = sehr robust
  - = direkter Netzanschluss (neg. für Berührungsschutz)
  - = hohe Lebensdauer (kein Bürstenverschleiß)
- Anwendungsabhängige Faktoren:
- = größere Baugröße im Verhältnis zu Gleichstrommotoren
  - = begrenzt überlastbar im Kurzzeitbetrieb
  - = Regelelektronik wird bei Bedarf extern angeordnet (1x230V-FU-3x230V)
  - = reduziertes Anlaufmoment
  - = Betriebskondensator notwendig