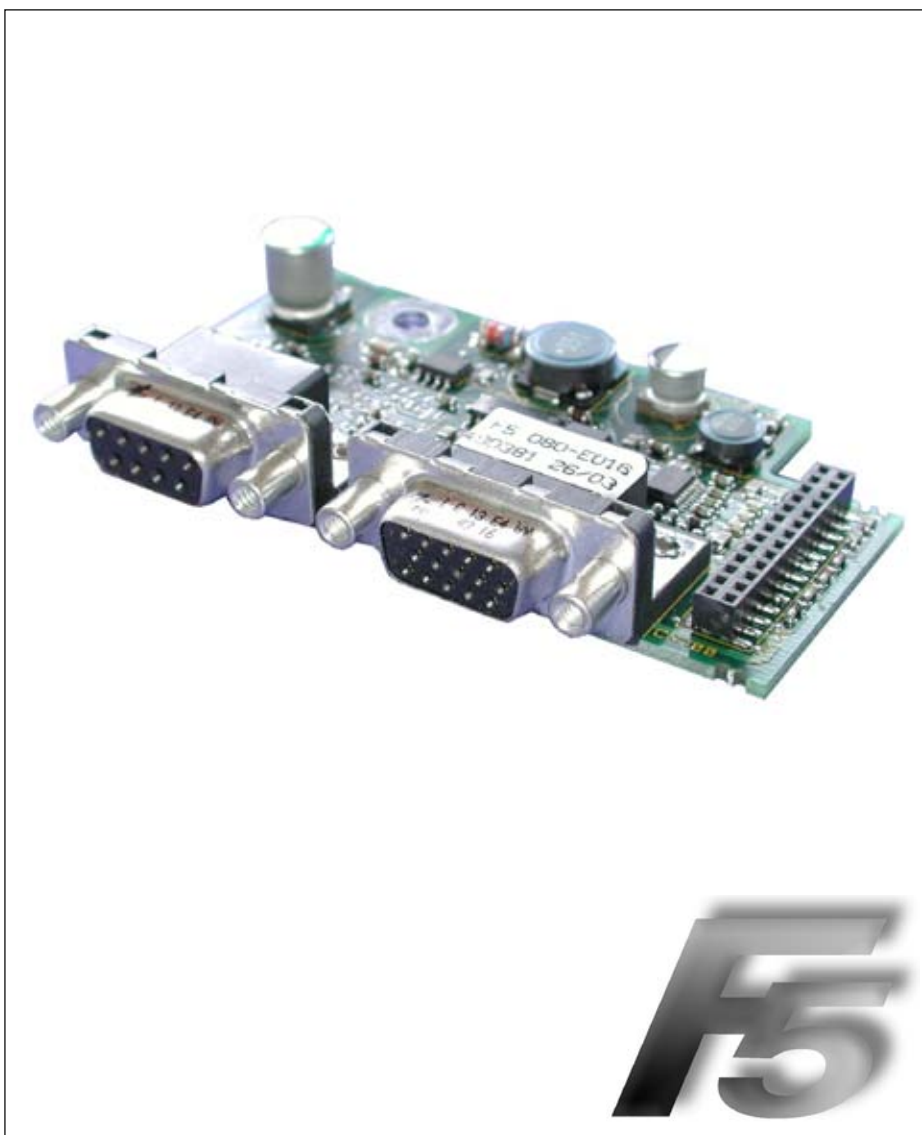


COMBIVERT



D BETRIEBSANLEITUNG

Kanal 1
Kanal 2

Geberinterface

Resolver
variabel

GB INSTRUCTION MANUAL

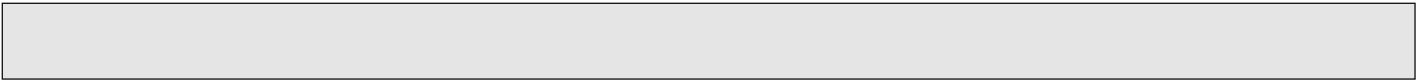
Channel 1
Channel 2

Encoder Interface

Resolver
variable

Mat.No.	Rev.
DRF5Z1M-K001	1E





1. Sicherheitshinweise	4
1.1 Gültigkeit	4
1.2 Qualifikation.....	4
2. Produktbeschreibung	5
2.1 Allgemeines	5
2.2 Materialnummer	5
2.3 Lieferumfang als Option oder Ersatzteillieferung	5
2.4 Mechanischer Einbau.....	6
3. Beschreibung des Interfaces	6
3.1 Kanal 1	6
3.1.1 Spezifikationen	6
3.1.2 Beschreibung der Buchse X3A.....	6
3.1.3 Eingangssignale Kanal 1	7
3.1.3.1 Signalspuren	7
3.1.3.2 Geberbruchererkennung Kanal 1	7
3.1.4 Anschluss des Gebers	8
3.1.5 Geberkabel	8
3.1.6 Geberleitungslänge	8
3.1.7 Getestete Geber	9
3.2 Kanal 2	9
4. Inbetriebnahme	9
4.1 Spezielle Resolver.....	10
5. Fehlermeldungen	10

1. Sicherheitshinweise

Vor jeglichen Arbeiten muss sich der Anwender mit dem Gerät vertraut machen. Darunter fällt insbesondere die Kenntnis und Beachtung der Sicherheits- und Warnhinweise. Die in dieser Betriebsanleitung verwendeten Piktogramme entsprechen folgender Bedeutung:

	Gefahr	Weist auf Lebensgefahr durch elektrischen Strom hin.
	Warnung	Weist auf mögliche Lebens- oder Verletzungsgefahr hin.
	Hinweis	Weist auf Tipps und Zusatzinformationen hin.

1.1 Gültigkeit

Die in den technischen Unterlagen enthaltenen Informationen, sowie etwaige anwendungsspezifische Beratung in Wort, Schrift und durch Versuche, erfolgen nach bestem Wissen und Kenntnissen über die Applikation. Sie gelten jedoch nur als unverbindliche Hinweise. Dies gilt auch in Bezug auf eine etwaige Verletzung von Schutzrechten Dritter.

Eine Prüfung unserer Geräte im Hinblick auf ihre Eignung für den beabsichtigten Einsatz hat jedoch generell durch den Anwender zu erfolgen. Prüfungen sind insbesondere auch dann erforderlich, wenn Änderungen durchgeführt wurden, die der Weiterentwicklung oder der Anpassung unserer Produkte (Hardware, Software, oder Downloadlisten) an die Applikationen dienen. Prüfungen sind komplett zu wiederholen, auch wenn nur Teile von Hardware, Software, oder Downloadlisten modifiziert worden sind.

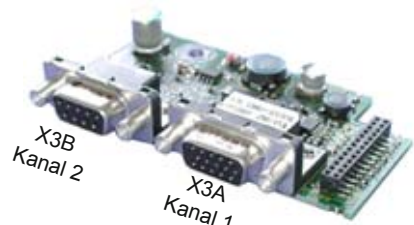
	Kontrolle durch den Anwender	Der Einsatz und die Verwendung unserer Geräte in den Zielprodukten erfolgt außerhalb unserer Kontrollmöglichkeiten und liegt daher ausschließlich im Verantwortungsbereich des Anwenders.
	Einsatz unter besonderen Bedingungen	Die bei KEB eingesetzten Halbleiter und Bauteile sind für den Einsatz in industriellen Produkten entwickelt und ausgelegt. Wenn der KEB COMBIVERT in Maschinen eingesetzt wird, die unter Ausnahmebedingungen arbeiten, lebenswichtige Funktionen, lebenserhaltende Maßnahmen oder eine außergewöhnliche Sicherheitsstufe erfüllen, ist die erforderliche Zuverlässigkeit und Sicherheit durch den Maschinenbauer sicherzustellen und zu gewährleisten.

1.2 Qualifikation

Alle Arbeiten zum Transport, zur Installation und Inbetriebnahme sowie Instandhaltung sind nur von qualifiziertem Fachpersonal auszuführen (IEC 364 bzw. CENELEC HD 384 oder DIN VDE 0100 und nationale Unfallverhütungs-vorschriften beachten). Qualifiziertes Fachpersonal im Sinne dieser Anleitung, bezeichnet Personen, welche aufgrund ihrer fachlichen Ausbildung und Erfahrung, Kenntnisse der einschlägigen Normen sowie Unterweisung in das spezielle Umfeld der Antriebstechnik eingewiesen sind und die dadurch, die ihnen übertragenen Aufgaben beurteilen und mögliche Gefahren erkennen können (VDE 0100, VDE 0160 (EN 50178), VDE 0113 (EN 60204) sowie die gültigen örtlichen Bestimmungen beachten).

	Gefahr durch Hochspannung	KEB Elektronikkomponenten werden mit Spannungen betrieben, die bei Berührung einen lebensgefährlichen Schlag hervorrufen können. Während des Betriebes können sie ihrer Schutzart entsprechend spannungsführende, blanke, gegebenenfalls auch bewegliche Teile, sowie heiße Oberflächen besitzen. Bei unzulässigem Entfernen von erforderlichen Abdeckungen, bei unsachgemäßem Einsatz, bei falscher Installation oder Bedienung, besteht die Gefahr von schweren Personen- oder Sachschäden.
---	---------------------------	---

2. Produktbeschreibung

Bild 1: Resolver auf Kanal 1	
2MF5280-0028 /-0029	1MF5280-0028 /-0029
	
X3B Kanal 2 variabel siehe Materialnummer	X3A Kanal 1 Resolver

2.1 Allgemeines

Die von KEB gelieferten Schnittstellenkarten umfassen jeweils zwei Schnittstellen. Da die unterschiedlichsten Kombinationen erhältlich sind, wird jede Schnittstelle in einer eigenen Anleitung beschrieben. Die Anleitung umfasst den Einbau der Schnittstellenkarte, den Anschluss sowie die Inbetriebnahme eines passenden Gebers. Weitere Informationen und Parametereinstellungen können der Applikationsanleitung des Umrichters/Servo entnommen werden.

2.2 Materialnummer

xM	F5	K8G	x	x	x	x				
			Lieferart		0	eingebaut		Z	Option, Ersatzteil	
					5	SSI	0025			
					E	TTL-Ausgang	0029	H	TTL-Eingang	0028
					F5	Baureihe				
passend für Gehäusegröße					1M	D, E (Platine 1MF5280-xxxx siehe oben)				
					2M	G...U (Platine 2MF5280-xxxx siehe oben)				

2.3 Lieferumfang als Option oder Ersatzteillieferung

- Geberinterface
- zwei Betriebsanleitungen
- Befestigungsschraube
- Verpackungsmaterial

2.4 Mechanischer Einbau

Jegliche Arbeiten am Umrichter sind nur durch autorisiertes Personal unter Beachtung der gültigen EMV und Sicherheitsbestimmungen durchzuführen.

- Umrichter spannungsfrei schalten und Kondensatorentladezeit abwarten
- Operator abziehen
- Plastikabdeckung entfernen
- Befestigungsschraube entfernen
- Schnittstellenkarte von der Buchsenleiste beginnend gerade aufstecken
- Befestigungsschraube wieder einschrauben
- Plastikabdeckung wieder anbringen

3. Beschreibung des Interfaces

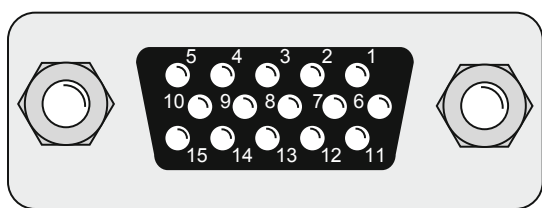
3.1 Kanal 1

3.1.1 Spezifikationen

Steckplatz	X3A
Interfacetyp	Resolver
Erregerspannung U_{out}	7,2 Vpp $\pm 2\%$; maximal 30 mA; $f=9,76$ kHz
Eingangsspannung U_{in}	3,15 Vpp $\pm 27\%$
Übersetzungsverhältnis Resolver	0,5
Toleranz	≤ 3 Bit; d.h. bei 4 ms Abtastzeit und $n=3000 \text{ min}^{-1}$ kann dies zu Drehzahlschwankungen von $\pm 20 \text{ min}^{-1}$ führen
Besonderheiten	–
Auflösung	12 Bit

3.1.2 Beschreibung der Buchse X3A

Bild 3.3.1 Buchse X3A



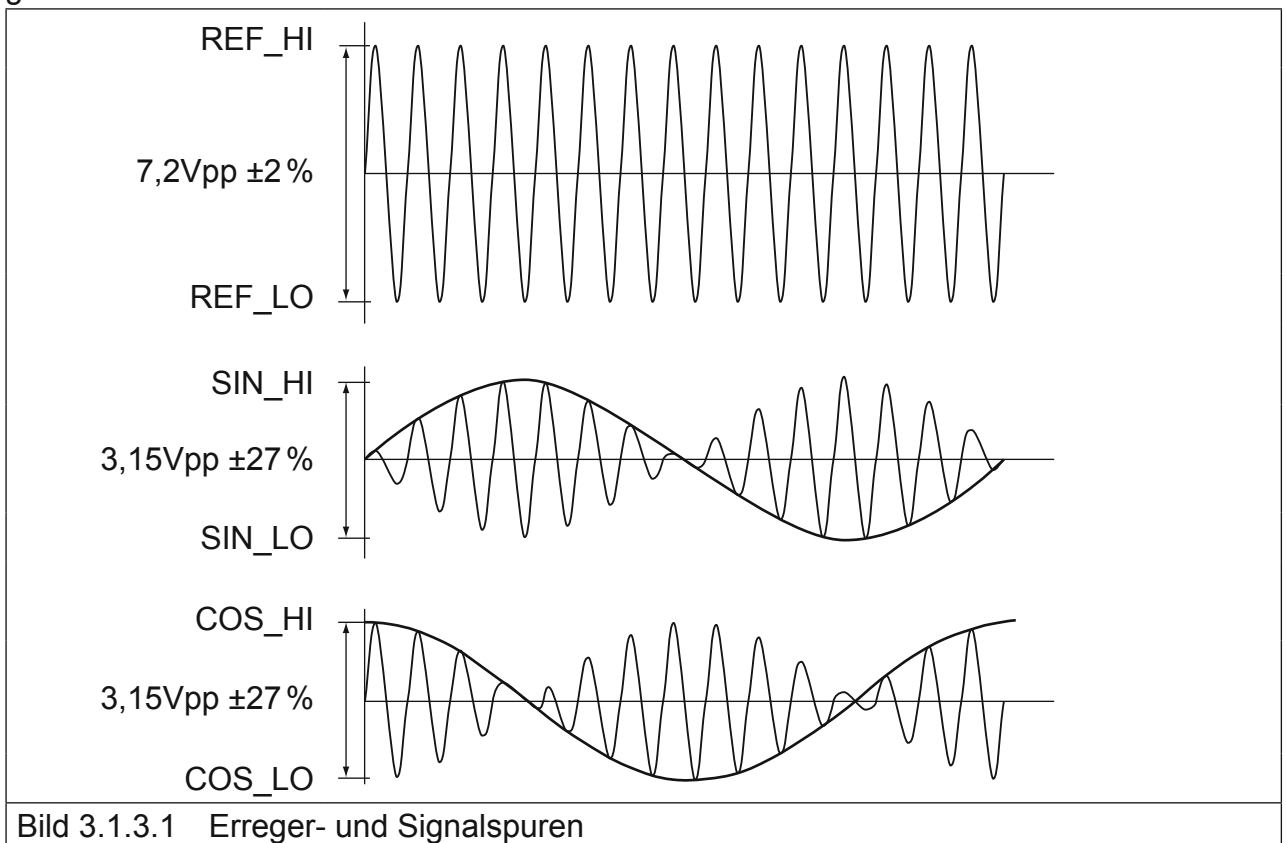
Achtung! Stecker nur bei ausgeschaltetem COMBIVERT und ausgeschalteter Versorgungsspannung aufstecken!

PIN	Name	Beschreibung
3	SIN_LO	Sinus-Signalleitung low
4	COS_LO	Cosinus-Signalleitung low
5	REF_N	Erregerspannungsausgang negativ
8	SIN_HI	Sinus-Signalleitung high
9	COS_HI	Cosinus-Signalleitung high
10	REF_P	Erregerspannungsausgang positiv
14	GND	Anschluss für Abschirmung der Signalleitungen
–	Gehäuse	Abschirmung des Gesamtkabels

3.1.3 Eingangssignale Kanal 1

3.1.3.1 Signalspuren

Bei der Resolverchnittstelle wird an den Klemmen REF_HI und REF_LO eine sinusförmige Spannung ausgegeben, welche im Resolver die Erregerwicklung speist. Über einen Drehtransformator wird dieses Signal auf den rotierenden Teil des Resolvers übertragen. Das pulsierende Magnetfeld induziert in den beiden um 90° verschobenen Signalwicklungen elektrische Spannungen. Die Spannungen pulsieren mit der gleichen Frequenz und Phasenlage wie das Erregersignal. Ihre Amplituden sind jedoch von der Stellung der Läuferwicklung abhängig. Stehen Läufer- und Meßwicklung parallel hat die induzierte Spannung Maximalwert. Im rechten Winkel zueinander wird in der Signalwicklung keine Spannung induziert. Die beiden Signalspannungen werden direkt auf die Geberschnittstelle übertragen.



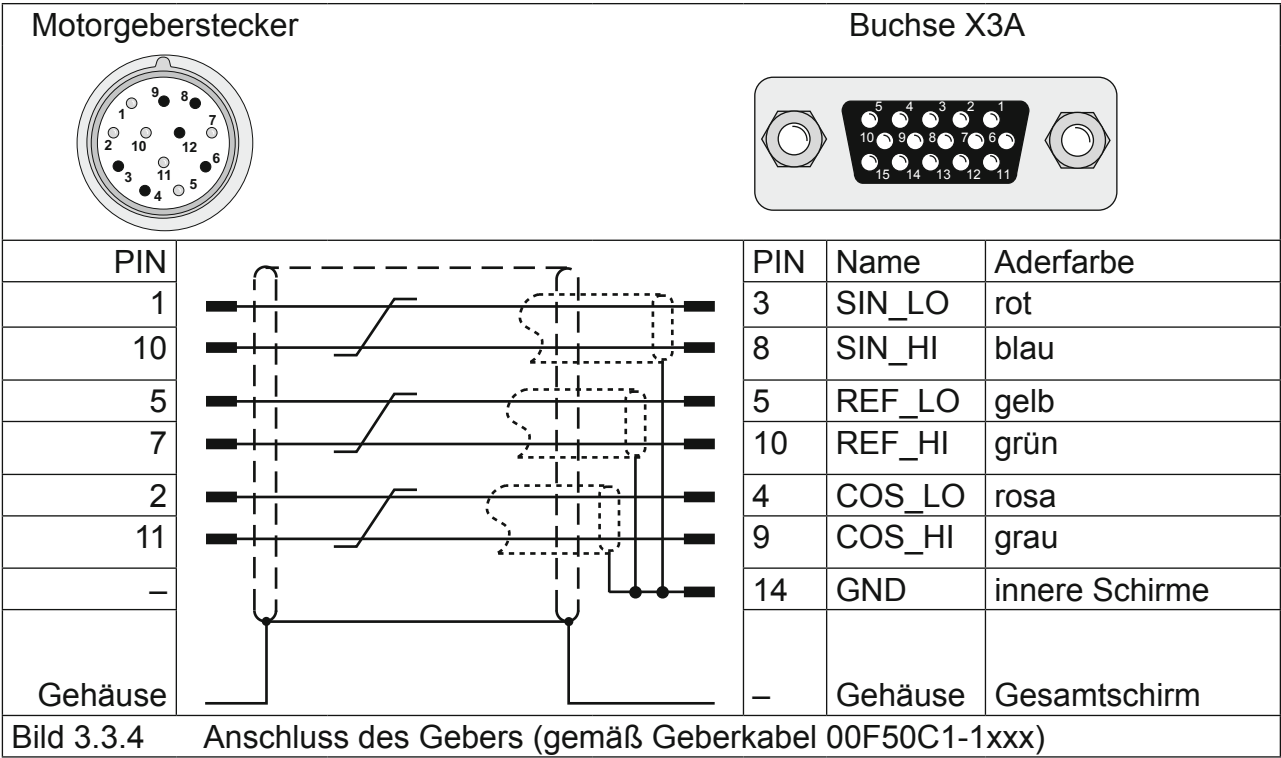
3.1.3.2 Geberbruchererkennung Kanal 1

Zur Überwachung des Resolvers an Kanal 1 werden die Eingangssignale SIN_HI und COS_HI überwacht. Die Überwachung wird für Kanal 1 mit Parameter Ec.42 (früher Ec.20) ein-/abgeschaltet.

Die Geberbruchererkennung löst einen „Fehler! Encoder 1“ (Wert 32) aus, wenn die Spannung an den Signaleingängen SIN_HI und COS_HI außerhalb der Spezifikation liegt.

3.1.4 Anschluss des Gebers

- Geberkabel doppelt geschirmt und paarig verdreht
- äußeren Schirm beidseitig am Steckergehäuse auflegen
- innere Schirme einseitig am Interface auf GND auflegen
- äußeren und inneren Schirm nicht verbinden



Die schwarz markierten Pinne am Motorgeberstecker (Bild 3.4.4) werden nicht benutzt!

3.1.5 Geberkabel

Die KEB Geberkabel entsprechen folgender Spezifikation:

Signalleitungen	3 x (2 x 0,14 mm²)
Versorgungsleitungen	2 x 0,5 mm²
Besonderheiten	schleppfähig, ölbeständig
Temperaturbereich	bis 80 °C dauernd
Farbe	grün RAL 6018

Die Versorgungsleitungen (2 x 0,5mm²) werden nicht benutzt!

3.1.6 Geberleitungslänge

Die maximale Geberkabellänge beträgt 50m. Werden längere Geberkabel benötigt setzen Sie sich mit KEB in Verbindung.

3.1.7 Getestete Geber

Folgende Resolver wurden von KEB auf ihre Verwendbarkeit getestet:

- Tamagawa TS 2620 N21 E11 (Standard)
- Tamagawa TS 2641 N11 E64
- LTN RE-15-1-A14
- LTN RE-21-1-A05
- Harowe 10BRCX 401 k1C

Dies beschränkt jedoch nicht die Verwendung von Drehgebern gleicher Spezifikationen anderer Hersteller.

3.2 Kanal 2

Die Beschreibung des Eingangs X3B ist abhängig von verwendetem Geberinterface. Er wird in einer gesonderten Anleitung beschrieben.

4. Inbetriebnahme

Nach dem Einbau oder Wechsel einer Geberschnittstelle müssen vor der Verwendung einige Einstellungen in der Umrichter-/Servosoftware vorgenommen werden:

- Umrichter einschalten
- Applikationsmodus anwählen
- Parameter Ec.00 anwählen und kontrollieren ob Wert „19: Resolverinterface“ eingetragen ist. Den angezeigten Wert unbedingt mit „ENTER“ bestätigen.
- Ec.42 anwählen und abhängig vom Einsatzfall die Geberbruchererkennung einstellen.



Der Resolver-Auswertebaustein erzeugt inkrementelle Signale, die über eine Gebernachbildung (Kanal 2 = TTL–Ausgang) ausgegeben werden können. In Ec.01 wird die Anzahl der erzeugten Impulse angezeigt. Parameter Ec.07 ist ohne Funktion. Ausnahme: Steuerkarte Application

4.1 Spezielle Resolver

Standardmäßig ist die Verwendung von 2-poligen Resolvieren (Polpaarzahl 1) vorgesehen. Soll ein Resolver mit anderer Polpaarzahl verwendet werden, wird die Polpaarzahl wie ein Getriebefaktor behandelt.

$$\frac{\text{Getriebefaktor Nenner}}{\text{Getriebefaktor Zähler}} = \text{Polpaarzahl}$$

Sollen Synchronmotore in dieser Konstellation betrieben werden, muss sichergestellt sein, dass der Wert Polpaarzahl x Getriebefaktor ganzzahlig ist (siehe Beispiel).

Beispiel:

6-poliger Resolver (3 Polpaare) auf Kanal 1,
Polpaarzahl des Synchronmotors = 3

$$\frac{\text{Ec.05 Getriebefaktor Kanal 1 Nenner}}{\text{Ec.04 Getriebefaktor Kanal 1 Zähler}} = \frac{3000}{1000} = \text{Polpaarzahl}$$

Für den Betrieb von Gebern, die nicht direkt am Motor angebracht sind oder für den Betrieb von Resolvieren mit einer Polpaarzahl > 1, muss der Parameter Ec.39 auf „1: Motorgeber“ gestellt werden.

Der Getriebefaktor ist 1/3, die Polpaarzahl des Motors = 3

Getriebefaktor x Polpaarzahl des Motors = 1

=> Synchronmotor kann in dieser Konstellation betrieben werden.

5. Fehlermeldungen

Fehlermeldungen und ihre Bedeutung sind in der Umrichterdocumentation beschrieben.



Nach Fehler „E.EnC“ muss aus Sicherheitsgründen immer ein Power-On-Reset durchgeführt werden.

1. Safety Instructions	4
1.1 Validity	4
1.2 Qualification.....	4
2. Product Description.....	5
2.1 General.....	5
2.2 Material number	5
2.3 Scope of delivery (option or replacement delivery)	5
2.4 Mechanical installation	6
3. Description of the Interface	6
3.1 Channel 1	6
3.1.1 Specifications	6
3.1.2 Description of the socket X3A	6
3.1.3 Input signals channel 1	7
3.1.3.1 Signal tracks	7
3.1.3.2 Encoder breakage recognition channel 1	7
3.1.4 Connection of the encoder	8
3.1.5 Encoder cable	8
3.1.6 Encoder line length.....	8
3.1.7 Tested encoders	9
3.2 Channel 2	9
4. Start-up	9
4.1 Special resolver.....	10
5. Error Messages.....	10

1. Safety Instructions

Prior to performing any work on the unit the user must familiarize himself with the unit. This includes especially the knowledge and observance of the safety and warning directions. The pictographs used in this Instruction Manual have following meaning:

	Danger	Refers to danger of life by electric current.
	Warning	Refers to possible danger of injury or life.
	Note	Refers to tips and additional information.

1.1 Validity

The information contained in the technical documentation, as well as any user-specific advice in spoken and written and through tests, are made to best of our knowledge and information about the application. However, they are considered for information only without responsibility. This also applies to any violation of industrial property rights of a third-party.

Inspection of our units in view of their suitability for the intended use must be done generally by the user. Inspections are particularly necessary, if changes are executed, which serve for the further development or adaption of our products to the applications (hardware, software or download lists). Inspections must be repeated completely, even if only parts of hardware, software or download lists are modified.

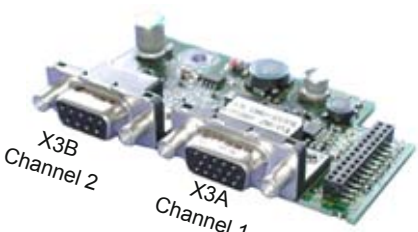
	Controlling by the user	Application and use of our units in the target products is outside of our control and therefore lies exclusively in the area of responsibility of the user.
	Use under special conditions	The used semiconductors and components of KEB are developed and dimensioned for the use in industrial products. If the KEB COMBIVERT is used in machines, which work under exceptional conditions or if essential functions, life-supporting measures or an extraordinary safety step must be fulfilled, the necessary reliability and security must be ensured by the machine builder.

1.2 Qualification

All operations serving transport, installation and commissioning as well as maintenance are to be carried out by skilled technical personnel (observe IEC 364 or CENELEC HD 384 or DIN VDE 0100 and national accident prevention rules!). According to this manual qualified staff means those who are able to recognise and judge the possible dangers based on their technical training and experience and those with knowledge of the relevant standards and who are familiar with the field of power transmission (VDE 0100, VDE 0160 (EN 50178), VDE 0113 (EN 60204) as well as the appropriate regulations for your area.

	Danger by high voltage	KEB electronics components contain dangerous voltages which can cause death or serious injury. In operation, drive converters, depending on their degree of protection, may have live, uninsulated, and possibly also moving and hot surfaces. In case of inadmissible removal of the required covers, of improper use, wrong installation or maloperation, there is the danger of serious personal injury and damage to property.
---	------------------------	---

2. Product Description

Figure 1: Resolver at channel 1	
2MF5280-0028 /-0029	1MF5280-0028 /-0029
	
X3B Channel 2 variable see material number	X3A Channel 1 Resolver

2.1 General

Each of the interface cards delivered by KEB include two interfaces. As there are numerous different combinations available each interface will be described by means of separate instructions. The instruction covers the installation of the interface card, the connection as well as the start-up of a suitable encoder. Further information and the parameter adjustments are described in the application manual for the inverter/servo.

2.2

Material number

xM	F5	K8G	X	X	X	X			
			Term of delivery	0	installed	Z	Option, spare part		
				5	SSI	0025			
				E	TTL-Output	0029	H	TTL-Input	0028
				F5	Series				
				applicable for housing size	1M	D, E (circuit board 1MF5280-xxxx see above)			
2M	G...U (circuit board 2MF5280-xxxx see above)								

- 2.3 Scope of delivery (option or replacement delivery)
- Encoder interface
 - two instruction manuals
 - fixing bolt
 - packing material

2.4 Mechanical installation

All kind of works on the inverter may be carried out by authorized personnel in accordance with the EMC and safety rules only.

- Switch inverter de-energized and await capacitor discharge time
- Pull off operator
- Remove plastic cover
- Remove fixing bolt
- Fix interface board beginning from the socket connector straightly
- Screw in fixing bolt
- Attach plastic cover

3. Description of the Interface

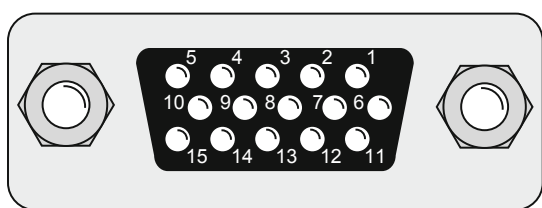
3.1 Channel 1

3.1.1 Specifications

Slot	X3A
Interface type	Resolver
Field voltage U_{out}	7,2 Vpp $\pm 2\%$; maximum 30 mA; $f=9,76$ kHz
Input voltage U_{in}	3,15 Vpp $\pm 27\%$
Gear ratio resolver	0,5
Tolerance	≤ 3 Bit; i.e. with 4 ms scan time and $n=3000$ rpm this can lead to speed fluctuations of ± 20 rpm
Particularities	–
Resolution	12 Bit

3.1.2 Description of the socket X3A

Figure 3.3.1 Socket X3A



Attention! Plug connector only when COM-BIVERT and supply voltage are switched off!

PIN	Name	Description
3	SIN_LO	Sine-signal cable low
4	COS_LO	Cosine-signal cable low
5	REF_N	Field voltage output negative
8	SIN_HI	Sine-signal cable high
9	COS_HI	Cosine-signal cable high
10	REF_P	Field voltage output positive
14	GND	Connection for shielding of the signal cables
–	Housing	Shielding of the total cable

3.1.3 Input signals channel 1

3.1.3.1 Signal tracks

A sine-wave voltage is output at terminals REF_HI and REF_LO at the resolver interface. This voltage supplies the field winding in the resolver. This signal is transmitted via a rotary transformer to the rotary part of the resolver.

The pulsating magnetic field induces electrical voltages in the two signal windings which are shifted about 90° . The voltages pulsate with the same frequency and phase position as the field signal. However their amplitudes are depending on the position of the rotor winding. The induced voltage has maximum value if rotor and measuring winding are parallel. No voltage is induced in signal winding in right angle to each other. Both signal voltages are directly transferred to the encoder interface.

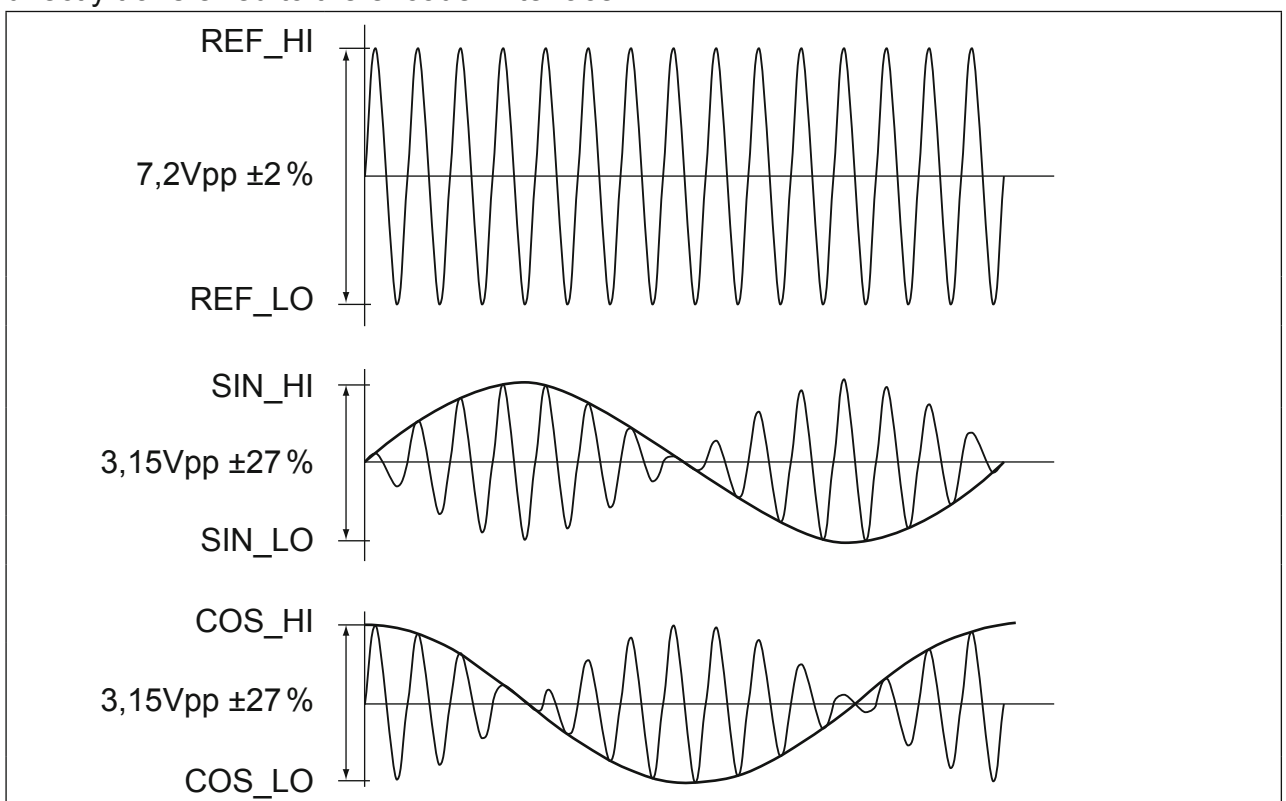


Figure 3.1.3.1 Field and signal tracks

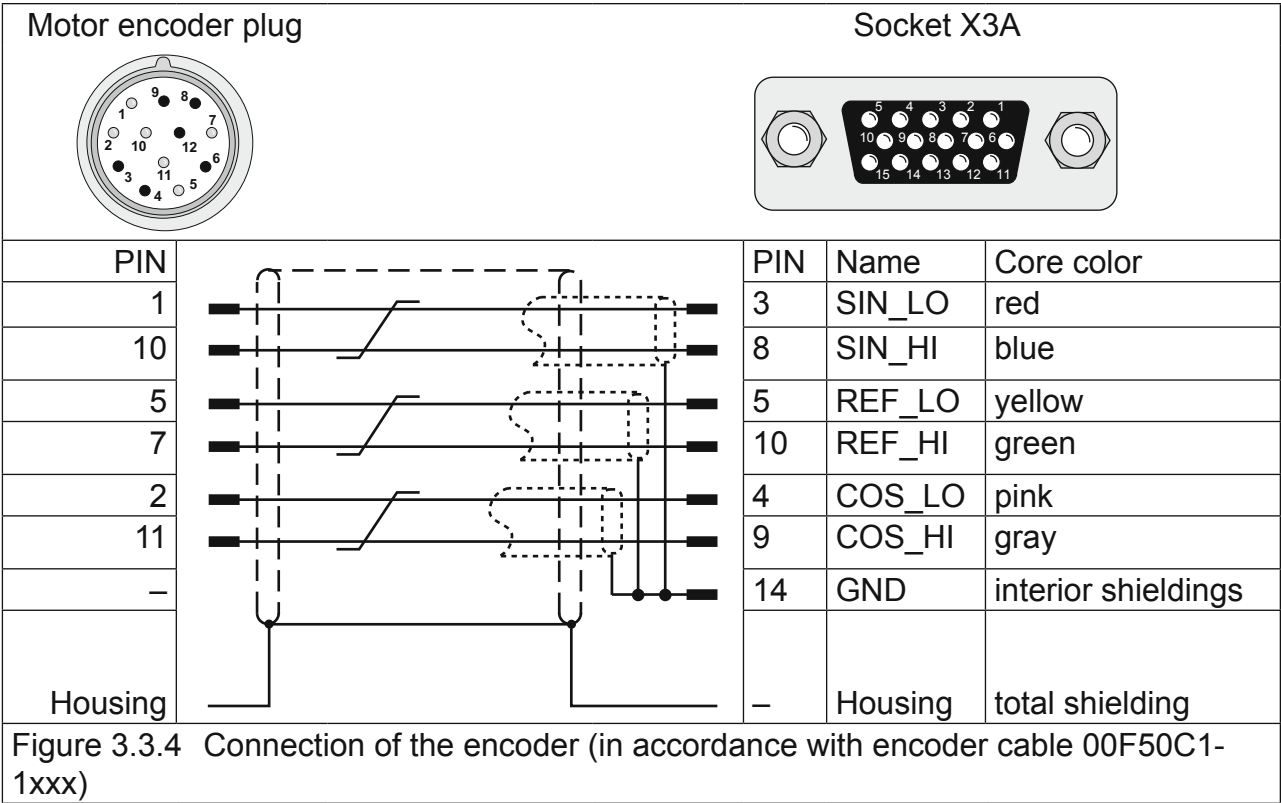
3.1.3.2 Encoder breakage recognition channel 1

Input signals SIN_HI and COS_HI are monitored for the monitoring of the resolver at channel 1. The monitoring for channel 1 will be switched on/off with parameter Ec.42 (in the past Ec.20).

The recognition of encoder breakage triggers an „error! encoder 1" (value 32), if the voltage at signal inputs SIN_HI and COS_HI is outside of the specification.

3.1.4 Connection of the encoder

- Encoder cable double-shielded and twisted in pairs
- Apply external shielding on both sides at the connector housing
- Connect interior shieldings at one side at the interface to GND
- Do not connect exterior and interior shielding





The black marked pins at the Motor encoder plug (Figure 3.3.4) are not used!

3.1.5 Encoder cable

KEB encoder cables are corresponding to the following specification:

Signal lines	3 x (2 x 0,14 mm²)
Supply lines	2 x 0,5mm²
Particularities	trailing capable, oil-resistant
Temperature range	constant up to 80 °C
Color	green RAL 6018



The supply lines (2 xx 0.5mm²) are not used!

3.1.6 Encoder line length

The maximum line length of the encoder cable is 50m. Please contact KEB if longer encoder cables are required.

3.1.7 Tested encoders

The following resolvers have been tested by KEB on it application:

- Tamagawa TS 2620 N21 E11 (default)
- Tamagawa TS 2641 N11 E64
- LTN RE-15-1-A14
- LTN RE-21-1-A05
- Harowe 10BRCX 401 k1C

However, this does not restrict the use of rotary encoder with same specifications of other manufacturers.

3.2 Channel 2

The description of input X3B is depending on the used encoder interface. It is described in a separate manual.

4. Start-up

After the installation or exchange of an encoder interface some adjustments of the inverter/servo software have to be done before operation:

- Switch on inverter
- Select application mode
- Select parameter Ec.00 and control whether value „19: resolver interface“ is entered. The displayed value has to be confirmed by „ENTER“ in any case.
- Select Ec.42 and adjust the encoder breakage recognition dependent on the case of operation.



The resolver evaluation block generates incremental signals, which can be output via encoder simulation (channel 2 = TTL output). The number of the generated pulses is indicated in Ec.01. Parameter Ec.07 is without function. Exception: control card application

4.1 Special resolver

The use of 2-pole resolvers (pole-pair number 1) is provided as standard. If a resolver with another pole-pair number shall be used, the pole-pair number is to be used as gear factor.

$$\frac{\text{Gear factor denominator}}{\text{Gear factor numerator}} = \text{pole-pair number}$$

If synchronous motors shall be operated in this constellation, it must be guaranteed that the value pole-pair number x gear factor is integer (see example).

Example:

6-pole resolver (3 pole-pairs) at channel 1,
pole-pair number of the synchronous motor = 3

$$\frac{\text{Ec.05 Gear factor channel 1 denominator}}{\text{Ec.04 Gear factor channel 1 numerator}} = \frac{3000}{1000} = \text{pole-pair number}$$

The operation of encoders which are not directly mounted at the motor or for operation of resolvers with a pole-pair number > 1, parameter Ec.39 must be set to „1: motor encoder“.

The gear factor is 1/3, the pole-pair number of the motor = 3

Gear factor x pole-pair number of the motor = 1

=> Synchronous motor can be operated in this constellation.

5. Error Messages

Error messages and their meaning are described in the inverter documentation.



For safety reasons a power-on-reset must always be executed after error „E.EnC“.



Karl E. Brinkmann GmbH

Försterweg 36-38 • D-32683 Barntrup
fon: +49 5263 401-0 • fax: +49 5263 401-116
net: www.keb.de • mail: info@keb.de

KEB worldwide...

KEB Antriebstechnik Austria GmbH

Ritzstraße 8 • A-4614 Marchtrenk
fon: +43 7243 53586-0 • fax: +43 7243 53586-21
net: www.keb.at • mail: info@keb.at

KEB Antriebstechnik

Herenveld 2 • B-9500 Geraadsbergen
fon: +32 5443 7860 • fax: +32 5443 7898
mail: yb.belgien@keb.de

KEB Power Transmission Technology (Shanghai) Co., Ltd.

No. 435 Qianpu Road, Chedun Town, Songjiang District,
CHN-Shanghai 201611, P.R. China
fon: +86 21 37746688 • fax: +86 21 37746600
net: www.keb.de • mail: info@keb.cn

KEB Antriebstechnik Austria GmbH

Organizační složka
K. Weise 1675/5 • CZ-370 04 České Budějovice
fon: +420 387 699 111 • fax: +420 387 699 119
mail: info.keb@seznam.cz

KEB Antriebstechnik GmbH

Wildbacher Str. 5 • D-08289 Schneeberg
fon: +49 3772 67-0 • fax: +49 3772 67-281
mail: info@keb-drive.de

KEB España

C/ Mitjer, Nave 8 - Pol. Ind. LA MASIA
E-08798 Sant Cugat Sesgarrigues (Barcelona)
fon: +34 93 897 0268 • fax: +34 93 899 2035
mail: yb.espana@keb.de

Société Française KEB

Z.I. de la Croix St. Nicolas • 14, rue Gustave Eiffel
F-94510 LA QUEUE EN BRIE
fon: +33 1 49620101 • fax: +33 1 45767495
net: www.keb.fr • mail: info@keb.fr

KEB (UK) Ltd.

Morris Close, Park Farm Industrial Estate
GB-Wellingborough, NN8 6 XF
fon: +44 1933 402220 • fax: +44 1933 400724
net: www.keb-uk.co.uk • mail: info@keb-uk.co.uk

KEB Italia S.r.l.

Via Newton, 2 • I-20019 Settimo Milanese (Milano)
fon: +39 02 3353531 • fax: +39 02 33500790
net: www.keb.de • mail: kebitalia@keb.it

KEB Japan Ltd.

15-16, 2-Chome, Takanawa Minato-ku
J-Tokyo 108-0074
fon: +81 33 445-8515 • fax: +81 33 445-8215
mail: info@keb.jp

KEB Korea Seoul

Room 1709, 415 Missy 2000
725 Su Seo Dong, Gang Nam Gu
ROK-135-757 Seoul/South Korea
fon: +82 2 6253 6771 • fax: +82 2 6253 6770
mail: yb.korea@keb.de

KEB RUS Ltd.

Lesnaya Str. House 30, Dzerzhinsky (MO)
RUS-140091 Moscow region
fon: +7 495 632 0217 • fax: +7 495 632 0217
net: www.keb.ru • mail: info@keb.ru

KEB Sverige

Box 265 (Bergavägen 19)
S-43093 Hälsö
fon: +46 31 961520 • fax: +46 31 961124
mail: yb.schweden@keb.de

KEB America, Inc.

5100 Valley Industrial Blvd. South
USA-Shakopee, MN 55379
fon: +1 952 224-1400 • fax: +1 952 224-1499
net: www.kebamerica.com • mail: info@kebamerica.com

More and latest addresses at <http://www.keb.de>

© KEB	
Mat.No.	DRF5Z1M-K001
Rev.	1E
Date	03/2014