



## Die Superior Baureihe für höchste Anforderungen

Die HeiTronX Superior-Line (HTS) kombiniert höchste Leistungsfähigkeit mit außergewöhnlicher Kompaktheit und bietet damit eine bis zu 100 % höhere Leistungsdichte. Dank des schlanken Designs ohne Aufbau lässt sich der Motor mühelos in verschiedenste Anwendungen integrieren.



### Flexibilität und Präzision

Vielfältige Schnittstellen wie standardmäßig EtherCAT® sowie in Ausbaustufen PROFINET® und EtherNet/IP® sorgen für maximale Flexibilität und einfache Systemintegration. Zudem verfügt der HTS Motor optional über einen integrierten hochauflösenden Multiturn-Encoder, der höchste Präzision gewährleistet.

### Maximale Betriebssicherheit

Mit bis zu 13 Sicherheitsfunktionen in der finalen Umsetzung bietet der HeiTronX Superior Motor maximale Betriebssicherheit. Dies bedeutet höchste Kompatibilität für ihr Sicherheitskonzept. Die optional enthaltenen Ein- und Ausgänge sind vielfältig, flexibel und individuell verwendbar. Der Regler verfügt über ein ausgeklügeltes Stecksystem, bei dem Daisy Chain sowohl für die Bussysteme als auch für die Leistungsversorgung möglich ist. Optional kann hier auch auf unser standardmäßig verfügbares Y-Tec Steckersystem zurückgegriffen werden.

### Individuelle Anpassung und effiziente Überwachung

Basierend auf der bewährten HMD Next Generation-Baureihe – vielfältig kombinierbar mit Getrieben und Bremse – steht der HTS Motor in den Baugrößen 60 und 80 zur Verfügung. Die Motoren sind betriebsbereit vorkonfiguriert und lassen sich über eine webbasierte Benutzeroberfläche individuell anpassen. Die integrierte Statusanzeige (LED) ermöglicht es, sich in komplexen Antriebslösungen mit mehreren Komponenten jederzeit einen Überblick zu verschaffen.

### Die beste Lösung für moderne Antriebstechnik

HeiTronX Superior überzeugt mit branchenführender Motion-Performance und eignet sich perfekt für anspruchsvolle Anwendungen, die höchste Präzision, Dynamik und Effizienz erfordern. Die Kombination aus leistungsdichten Motoren, optimierten Wicklungen und kompakten Servoreglern macht ihn zur besten Lösung für eine zukunftsweisende Antriebstechnik.

# ■ HTSo6

## Motortyp

Typ	Nenndrehzahl	Nennmoment bei 40°C Umgebung	Spitzenmoment	Baulänge L [mm]	
	n <sub>n</sub> [min <sup>-1</sup> ]	M <sub>n</sub> [Nm]	M <sub>max</sub> [Nm]	ohne Bremse	mit Bremse
<b>HTSo6 - 24 V<sub>DC</sub></b>					
HTS06-011	3.000	0,7	2,5	109	148
<b>HTSo6 - 48 V<sub>DC</sub></b>					
HTS06-011	6.000	0,7	2,5	109	148
HTS06-011	3.000	1,0	2,5	109	148
HTS06-019	3.000	1,6	4,8	134	173
HTS06-026	3.000	2,0	6,5	159	198

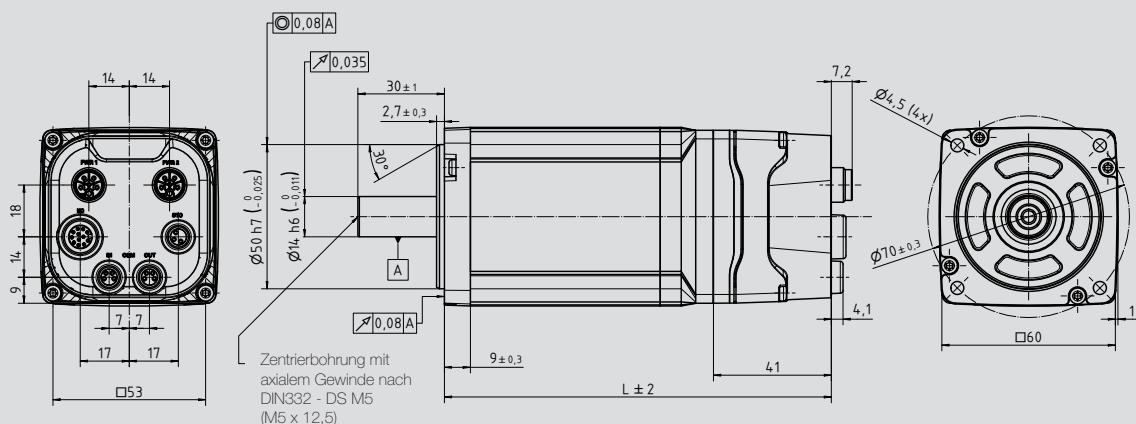
## Technische Daten

Leistungsversorgung	Nennspannung	24 - 60 V <sub>DC</sub>
	Max. Nennstrom	20 A <sub>DC</sub> / 40 A <sub>DC</sub> (Spitze) <sup>1)</sup>
Schutzart		IP65 (AS-Seite IP21)
Schnittstellen		EtherCAT <sup>®</sup> , PROFINET <sup>®2)</sup> , EtherNet/IP <sup>®2)</sup>
Parametriersoftware		Heidrive Servo Drive Commissioning
Eingänge (optional)		1x Digitaler Eingang, 2x Analoger Eingang 2x Digitaler Eingang/Ausgang (parametrierbar), 1x Externer Encoder <sup>2)</sup>
Ausgänge (optional)		+24 V 2x Digitaler Eingang/Ausgang (parametrierbar)
Bremsenansteuerung		integriert
Haltebremse		optional
Anschlüsse		M8 / M12, Y-Tec / I-Tec
Gebersystem		Singleturm / Multiturm 12/14/18 bit
Sicherheitsfunktionen		STO, SBC (SIL 3, Performance Level e, Kategorie 3) [Safe Motion Funktionen auf Anfrage]

<sup>1)</sup> Bei 48 V<sub>DC</sub>

<sup>2)</sup> Auf Anfrage

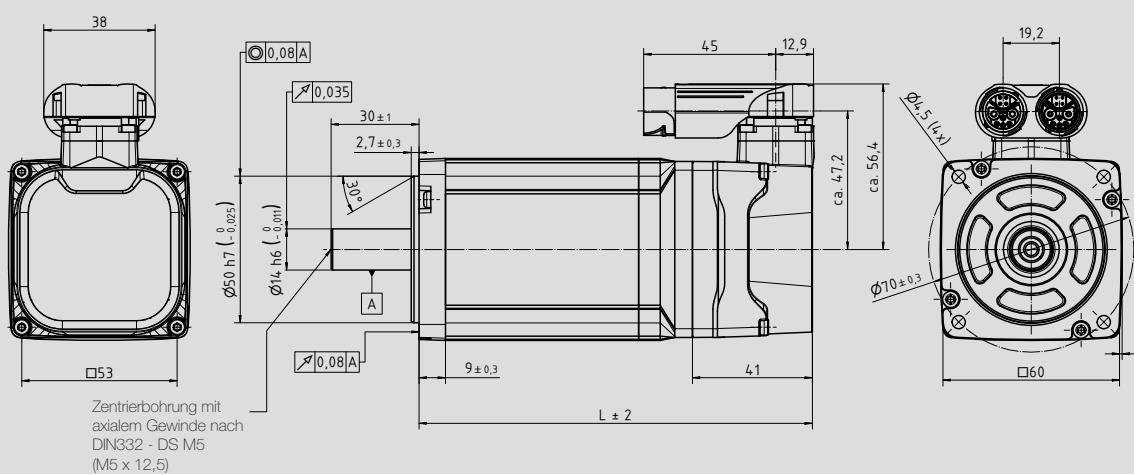
## Maßzeichnung HTSo6 - Metrisch\*



Motor lieferbar mit direkt angebautem Planetengetriebe (siehe Katalog „HMD Next Generation – Servomotoren mit Planetengetriebe“).

Zulässige axiale wie radiale Kräfte (siehe Katalog „HMD Next Generation – Servoantriebssysteme“).

## Maßzeichnung HTSo6 - I-Tec / Y-Tec\*\*



Motor lieferbar mit direkt angebautem Planetengetriebe (siehe Katalog „HMD Next Generation – Servomotoren mit Planetengetriebe“).

Zulässige axiale wie radiale Kräfte (siehe Katalog „HMD Next Generation – Servoantriebssysteme“).

\* siehe Seite 6

\*\* siehe Seite 7

# ■ HTSo8

## Motortyp

Typ	Nenndrehzahl	Nennmoment bei 40°C Umgebung	Spitzenmoment	Baulänge L [mm]	
	n <sub>n</sub> [min <sup>-1</sup> ]	M <sub>n</sub> [Nm]	M <sub>max</sub> [Nm]	ohne Bremse	mit Bremse
<b>HTSo8 - 48 V<sub>DC</sub></b>					
HTS08-024	3.000	2,0	6,0	121	170
HTS08-024	5.500	1,0	6,0	121	170
HTS08-032	3.000	2,5	8,0	136	185
HTS08-032	5.500	1,2	8,0	136	185
HTS08-042	3.000	3,0	10,5	151	200

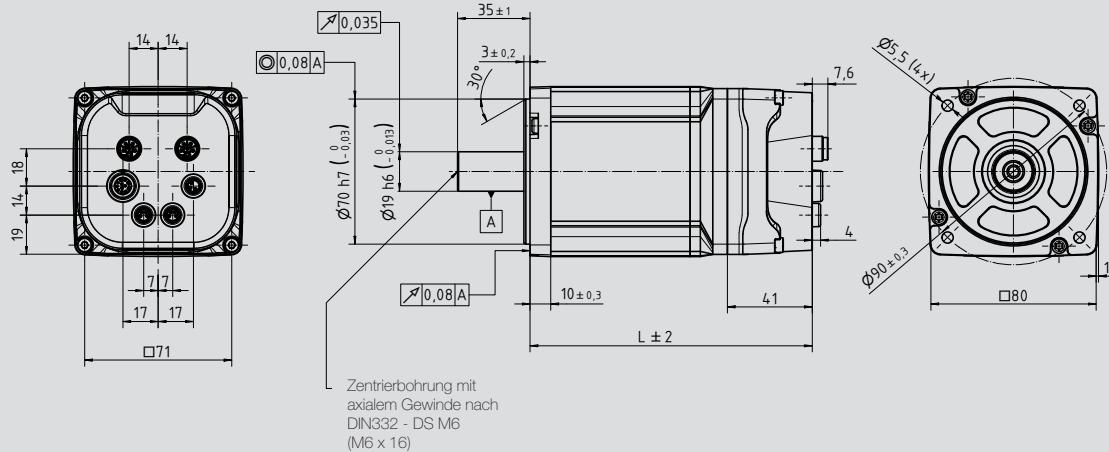
## Technische Daten

Leistungsversorgung	Nennspannung	24 - 60 V <sub>DC</sub>
	Max. Nennstrom	30 A <sub>DC</sub> / 75 A <sub>DC</sub> (Spitze) <sup>1)</sup>
Schutzart		IP65 (AS-Seite IP21)
Schnittstellen		EtherCAT <sup>®</sup> , PROFINET <sup>®2)</sup> , EtherNet/IP <sup>®2)</sup>
Parametriersoftware		Heidrive Servo Drive Commissioning
Eingänge (optional)		1x Digitaler Eingang, 2x Analoger Eingang 2x Digitaler Eingang/Ausgang (parametrierbar), 1x Externer Encoder <sup>2)</sup>
Ausgänge (optional)		+24 V 2x Digitaler Eingang/Ausgang (parametrierbar)
Bremsenansteuerung		integriert
Haltebremse		optional
Anschlüsse		M8 / M12, Y-Tec / I-Tec
Gebersystem		Singleturm / Multiturm 12/14/18 bit
Sicherheitsfunktionen		STO, SBC (SIL 3, Performance Level e, Kategorie 3) [Safe Motion Funktionen auf Anfrage]

<sup>1)</sup> Bei 48 V<sub>DC</sub>

<sup>2)</sup> Auf Anfrage

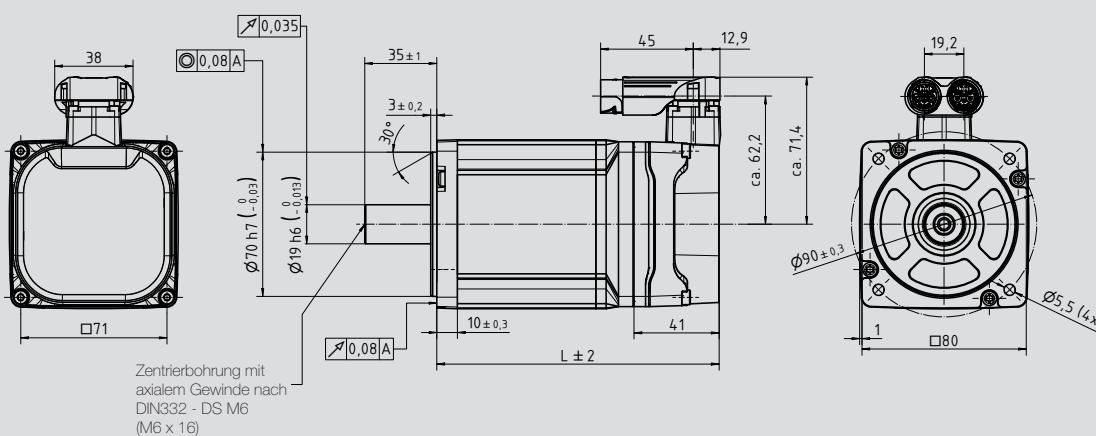
## Maßzeichnung HTSo8 - Metrisch\*



Motor lieferbar mit direkt angebautem Planetengetriebe (siehe Katalog „HMD Next Generation – Servomotoren mit Planetengetriebe“).

Zulässige axiale wie radiale Kräfte (siehe Katalog „HMD Next Generation – Servoantriebssysteme“).

## Maßzeichnung HTSo8 - I-Tec / Y-Tec\*\*



Motor lieferbar mit direkt angebautem Planetengetriebe (siehe Katalog „HMD Next Generation – Servomotoren mit Planetengetriebe“).

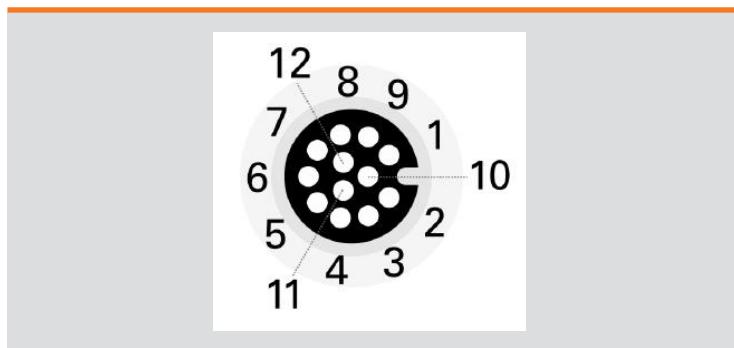
Zulässige axiale wie radiale Kräfte (siehe Katalog „HMD Next Generation – Servoantriebssysteme“).

\* siehe Seite 6  
\*\* siehe Seite 7

# ■ Steckerbelegung

## Metrisch

**M12 I/O**



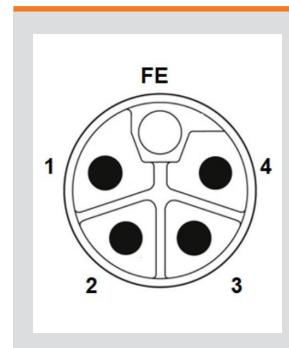
Pin	Funktion <sup>1)</sup> Belegung B: Encoder	Funktion <sup>1)</sup> Belegung C: Dig. In	Funktion Belegung D: GPIO
1	Clock-/B-	-	AI_2_n
2	Z-	-	-
3	-	DI_1 <sup>2)</sup>	DI_1/DO_1 <sup>2)</sup>
4	-	DI_2 <sup>2)</sup>	DI_2/DO_2 <sup>2)</sup>
5	-	-	DI_3 <sup>3)</sup> (Fast DI)
6	-	-	DI_COM
7	Data1+/A+	-	AI_1_p
8	Data1-/A-	-	AI_1_n
9	Clock+/B+	-	AI_2_p
10	GND	GND	GND
11	Z+	-	-
12	24V_out <sup>2)</sup>	24V_out <sup>2)</sup>	24V_out <sup>2)</sup>

1) Auf Anfrage

2) Bezug zu GND

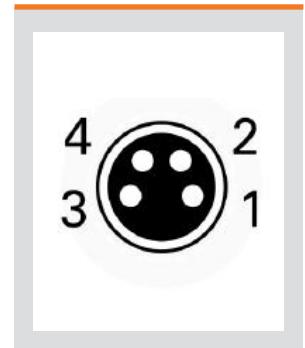
3) Bezug zu DI\_COM isoliert zu GND

**M12 Power**



Pin	Funktion
FE	Funktionserde
1	Vin
2	GND
3	Vin
4	GND

**M8 EtherCAT® / PROFINET®**



Pin	Funktion
1	TX+
2	RX+
3	RX-
4	TX-

**M8 STO**

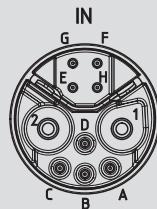


Pin	Funktion
1	STO B (+24 V)
3	STO A (+24 V)
4	STO GND

# I-Tec

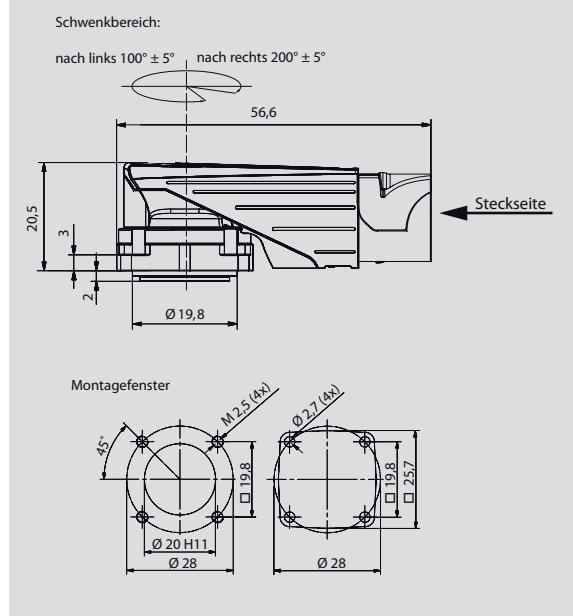
Pin	Bezeichnung
1	GND
2	VCC
A	STO B
B	STO GND
C	STO A
D	FE
E	TX+
F	RX-
G	TX-
H	RX+

## Eingang



10 -polig  
(2+4+bus)

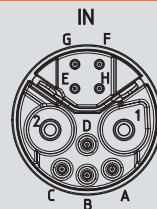
## Motorstecker drehbare Winkeleinbaudose I-Tec



# Y-Tec | Daisy Chain

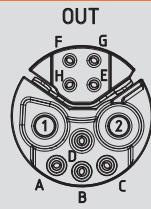
Pin	Bezeichnung	
1	GND	GND
2	VCC	VCC
A	STO B	STO B
B	STO GND	STO GND
C	STO A	STO A
D	FE	FE
E	TX+	TX+
F	RX-	RX-
G	TX-	TX-
H	RX+	RX+

## Eingang

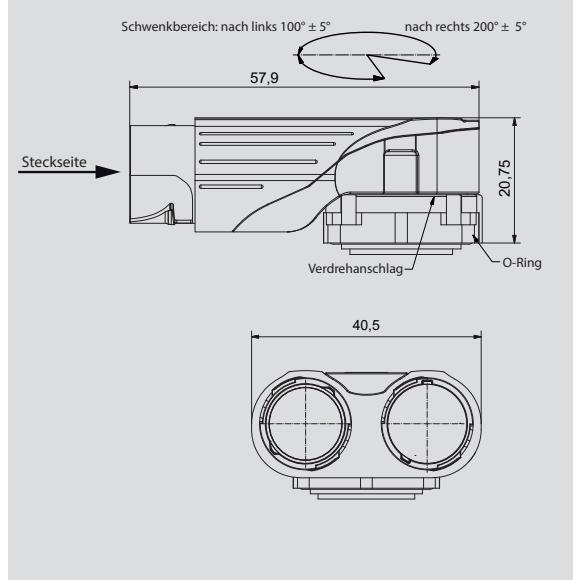


10 -polig  
(2+4+bus)

## Ausgang



## Motorstecker drehbare Winkeleinbaudose Y-Tec



# Bestellschlüssel

<b>HTS06-019-048-30-BPESMXXXW</b>	
Flanschmaß	
60 mm → 06	
80 mm → 08	
Spulenbaugruppe	
HMD06 → 011	
HMD06 → 019	
HMD06 → 026	
HMD08 → 024	
HMD08 → 032	
HMD08 → 042	
Zwischenkreisspannung	
24 V → 024	
48 V → 048	
Nenndrehzahl	
3.000 min <sup>-1</sup> → 30	
5.500 min <sup>-1</sup> → 55	
6.000 min <sup>-1</sup> → 60	
Optionen	
ohne Bremse	0 XXXXXXXXX
mit Bremse 24 V <sub>DC</sub>	B XXXXXXXXX
ohne Passfeder	X 0 XXXXXXXX
mit Passfeder	X P XXXXXXXX
EtherCAT®	XX E XXXXXXXX
PROFINET®	XX P XXXXXXXX
EtherNet/IP <sup>(1)</sup>	XX NX XXXXXX
No Safety <sup>(1)</sup>	XX X 0 XXXXXX
STO	XX X S XXXXXX
Safe Motion <sup>(1)</sup>	XX XM XXXXXX
Singleturn Geber <sup>(1)</sup>	XX XS XXXXXX
Multiturn Geber	XX XM XXXXXX
12 bit (Low Resolution) <sup>(1)</sup>	XXXX X L XXXX
14 bit (Medium Resolution) <sup>(1)</sup>	XXXX X M XXXX
18 bit (High Resolution)	XXXX X H XXXX
M12: Pow + M8: Bus + STO <sup>(1)</sup>	XXXX X X MAX
M12: Pow + M8: Bus + STO + IO Encoder <sup>(1)</sup>	XXXX X X MBX
M12: Pow + M8: Bus + STO + IO Dig. Inputs <sup>(1)</sup>	XXXX X X MCX
M12: Pow + M8: Bus + STO + IO GPIO	XXXX X X MDX
M12: Daisy Chain + M8: Bus + STO + IO Encoder <sup>(1)</sup>	XXXX X X DBX
M12: Daisy Chain + M8: Bus + STO + IO Dig. Inputs <sup>(1)</sup>	XXXX X X DCX
M12: Daisy Chain + M8: Bus + STO + IO GPIO	XXXX X X DDX
I-Tec	XXXX XX I AX
I-Tec, M12 IO Encoder <sup>(1)</sup>	XXXX XX I BX
I-Tec, M12 IO Dig. Inputs <sup>(1)</sup>	XXXX XX I CX
I-Tec, M12 IO GPIO	XXXX XX I DX
Y-Tec	XXXX XX Y AX
Y-Tec, M12 IO Encoder <sup>(1)</sup>	XXXX XX Y BX
Y-Tec, M12 IO Dig. Inputs <sup>(1)</sup>	XXXX XX Y CX
Y-Tec, M12 IO GPIO	XXXX XX Y DX
Kabel <sup>(1)</sup>	XXXX XX K XX
Ohne RWDR	XXXX XXXXX 0
Mit RWDR	XXXX XXXXX W

1) Auf Anfrage

Kombinierbar mit den HMD-Getrieben siehe [www.heidrive.com](http://www.heidrive.com).

Technische Änderungen vorbehalten! Stand 01/2026



**Heidrive GmbH**

Starenstraße 23  
93309 Kelheim

Tel. 09441/707-0  
Fax 09441/707-259

[info@heidrive.de](mailto:info@heidrive.de)  
[www.heidrive.com](http://www.heidrive.com)