

# 606.058 DCM 62 T34

DC MOTOR WITHOUT GEAR



Ø 64 mm



24 V/DC



3.100 min<sup>-1</sup>



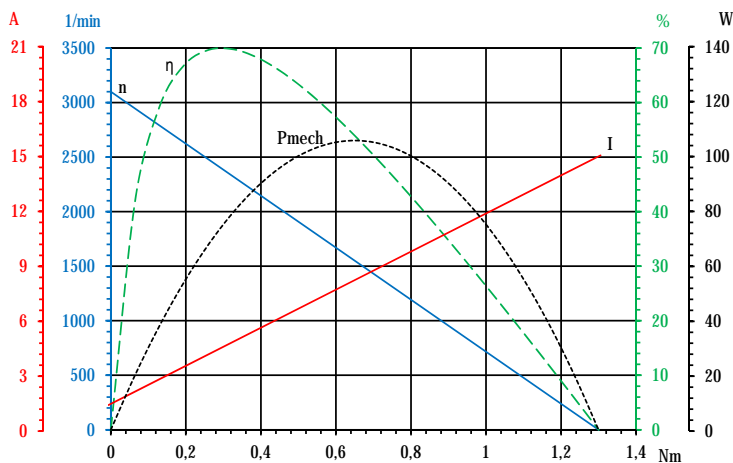
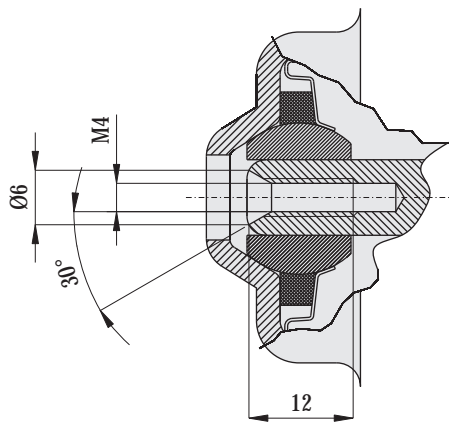
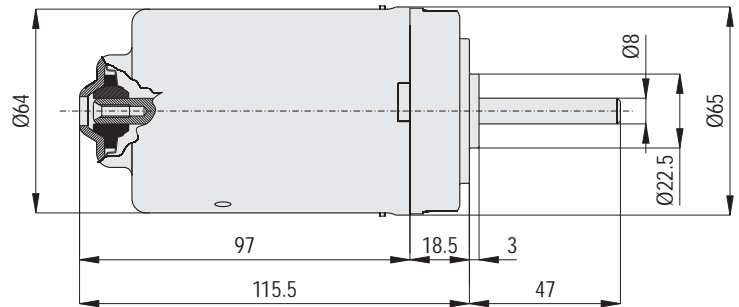
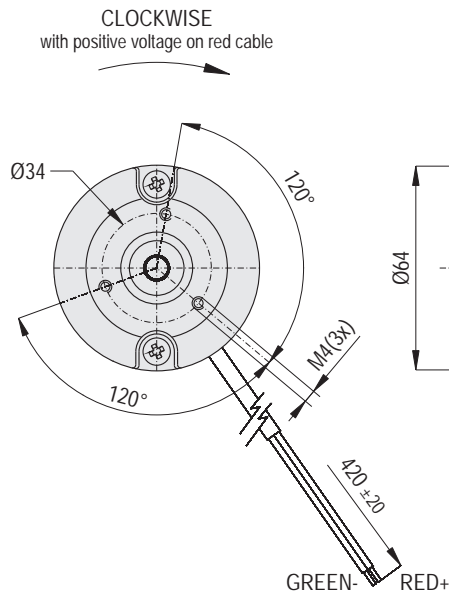
1,3 Nm



-



-



Diese Angaben sind Mittelwerte gemessen im kalten Zustand des Motors. Abweichungen von  $\pm 10\%$  sind möglich. Technische Änderungen vorbehalten.  
These data are measured average values at cold engine. Deviations from  $\pm 10\%$  are possible. Subject to change without notice.

## Technische Daten / Technical data

Nennspannung / Nominal voltage **24 V/DC**

Leerlaufdrehzahl / No-load speed **3.100 min<sup>-1</sup>**

Nennndrehmoment / Nom. torque **0,3 Nm**

Anlaufmoment / Starting torque **1,3 Nm**

Hall-Sensor / Hall sensor -

Zahnradwerkstoff / Gear material -

Übersetzung / Gear ratio -

Schutzart / Protection class **IP 30**

Gewicht / Weight **0,8 kg**

HK 2015

## Allgemeines

Alle Angaben zu DC-Motoren und DC-Linearantrieben sind Mittelwerte gemessen im kalten Zustand. Abweichungen von  $\pm 10\%$  sind möglich. Technische Änderungen vorbehalten.

## General

All data to DC motors and DC linear actuators are measured average values at cold engine. Deviations from  $\pm 10\%$  are possible. Subject to change without notice.

## Symbole / Symbols



Nennspannung [V]  
Nominal voltage [V]



Leerlaufdrehzahl [ $\text{min}^{-1}$ ]  
No-load speed [rpm]



Maximalmoment [Nm]  
Maximum torque [Nm]



Hubhöhe [mm]  
Stroke [mm]



Leerlaufgeschwindigkeit [mm/s]  
No-load speed [mm/s]



max. Hubkraft [N]  
max. lift power [N]



$\varnothing$  Motortopf [mm]  
Motor diameter [mm]



Motorbefestigung [mm]  
Mounting of motor [mm]



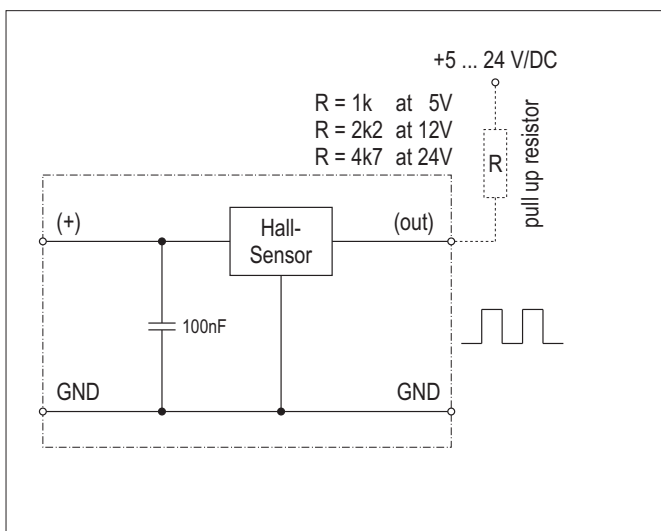
Hall-Sensor  
Hall sensor



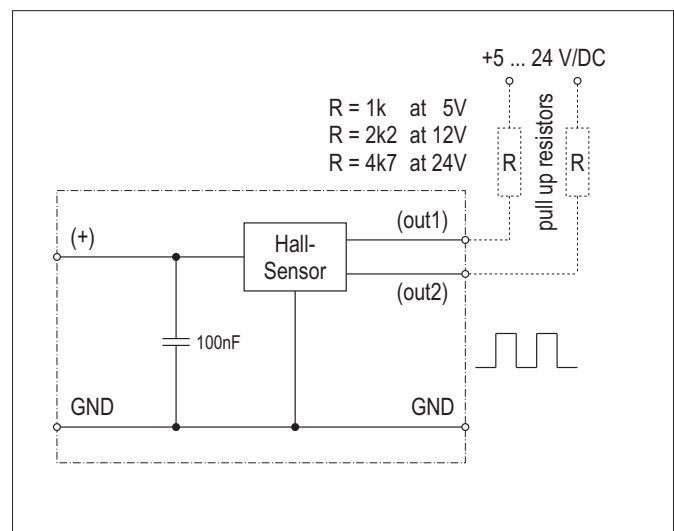
EMV Entstörung  
EMC filter

## Allgemeines Hall-Sensor Anschlussschema / General Hall sensor connection diagram

- Anschlussschema mit 1-Kanal Hall-Sensor**  
Connection diagram with a 1-channel Hall sensor



- Anschlussschema mit 2-Kanal Hall-Sensor**  
Connection diagram with a 2-channel Hall sensor



## Umrechnungen (für die Praxis gerundete Werte) / Conversion (rounded values)

### • Kräfte / Forces

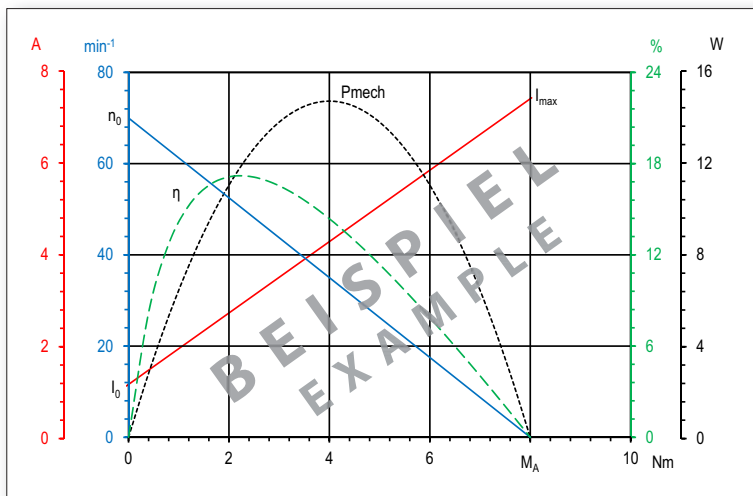
$$1 \text{ N} = 0,1 \text{ kg} = 100 \text{ g} \quad 1 \text{ kg} = 10 \text{ N} = 10.000 \text{ mN}$$

### • Drehmomente / Torques

$$1 \text{ Nm} = 10.000 \text{ g/cm} = 10 \text{ kg/cm} \quad 1 \text{ kg/cm} = 0,1 \text{ Nm} = 10 \text{ Ncm}$$

$$1 \text{ Ncm} = 100 \text{ g/cm} = 0,1 \text{ kg/cm} \quad 1 \text{ g/cm} = 1 \cdot 10^{-4} \text{ Nm} = 1 \cdot 10^{-2} \text{ Ncm}$$

## Kennlinie / Diagram



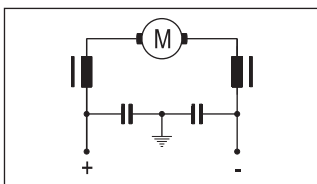
### Legende / Description

- $n_0$  = Leerlaufdrehzahl / No-load speed [ $\text{min}^{-1}$ ]
- $\eta$  = Wirkungsgrad / Efficiency [%]
- $P_{\text{mech}}$  = mech. Leistung / Mech. power [W]
- $I_0$  = Leerlaufstrom / No load current [A]
- $I_{\text{max}}$  = Maximalstrom / Max. current [A]
- $M$  = Drehmoment / Torque [Nm]
- $M_A$  = Anlaufmoment / Starting torque [Nm]

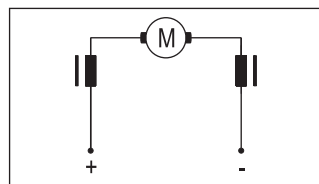
## EMV-Entstörung / EMC filter

Ein Teil unserer DC-Motoren und DC-Linearantriebe sind mit Entstörkomponenten ausgestattet. Hierbei handelt es sich ausschließlich um eine Grundentstörung. Die tatsächlich notwendige Entstörung ist anwendungsabhängig zu ermitteln.

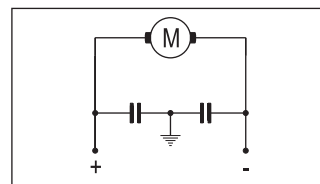
*Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in combination with the complete machine.*



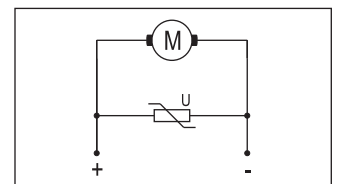
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. EMC suppression with capacitor and choke.



Induktive EMV-Entstörung. EMC suppression with choke.



Kapazitive EMV-Entstörung. EMC suppression with capacitor.



EMV-Entstörung mit einem Varistor. EMC suppression with a varistor.

Beispiel: / Example:



1,0 nF  
4,7  $\mu\text{H}$

Beispiel: / Example:



- nF  
4,7  $\mu\text{H}$

Beispiel: / Example:



1,0 nF  
-  $\mu\text{H}$

Beispiel: / Example:



Varistor