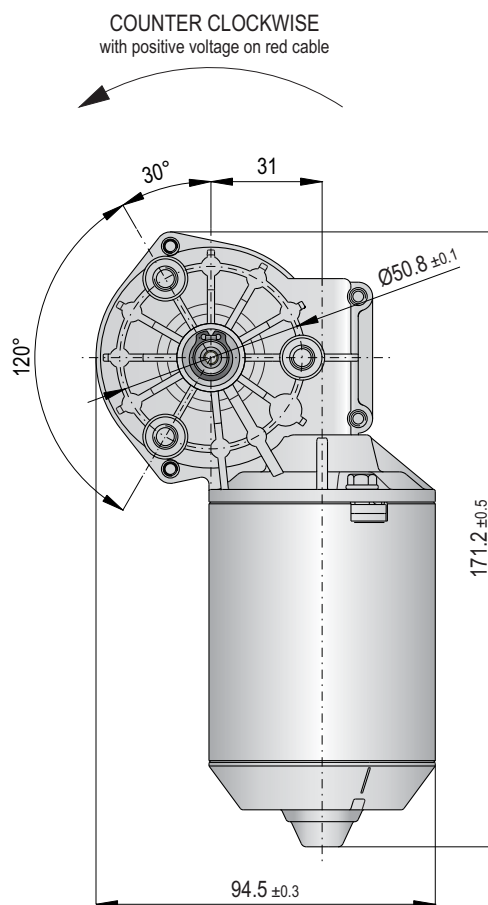


## DC-MOTOR WITH WORM GEAR



Ø 63 mm



24 V/DC

36 min<sup>-1</sup>

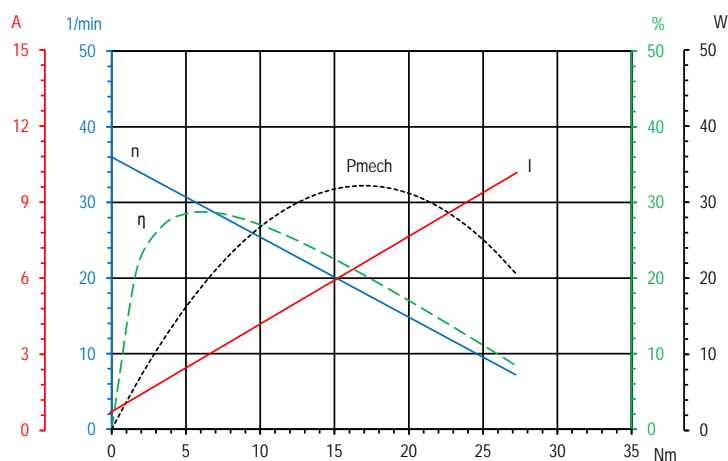
34 Nm



1,0 nF  
6,5  $\mu$ H



1



536.048,00 - 2018.09.26

Gewicht / Weight	1,1 kg
------------------	--------

## Allgemeines

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

Aktuelle Informationen finden Sie auf unserer Internetseite unter [www.seefrid.com](http://www.seefrid.com).

## 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.

Current information you will find on our website [www.seefrid.com](http://www.seefrid.com).

## 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



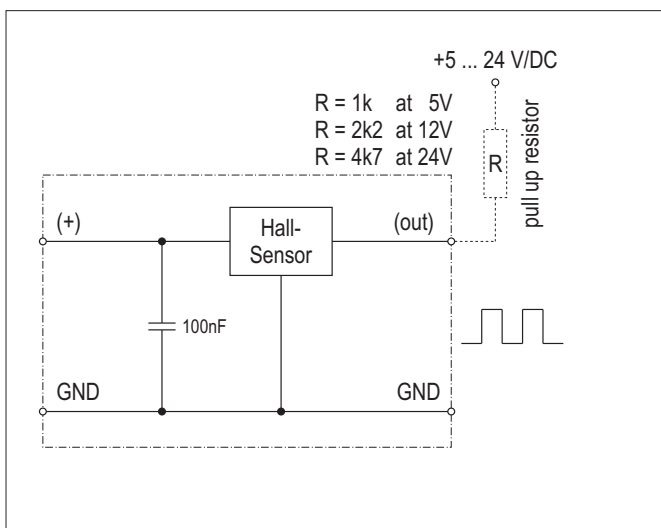
EMV Entstörung  
EMC filter

## Allgemeines Anschlussschema für Motoren mit eingebautem Hall-Sensor

General connection diagram for motors with built-in Hall sensor

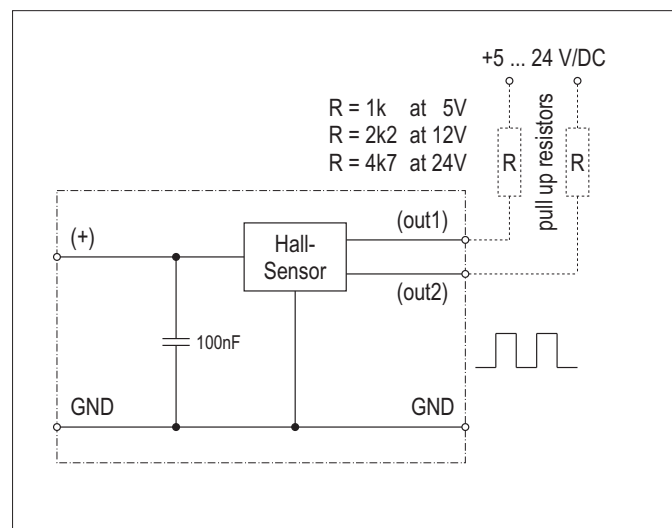
### • Anschlussschema mit 1-Kanal Hall-Sensor

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)

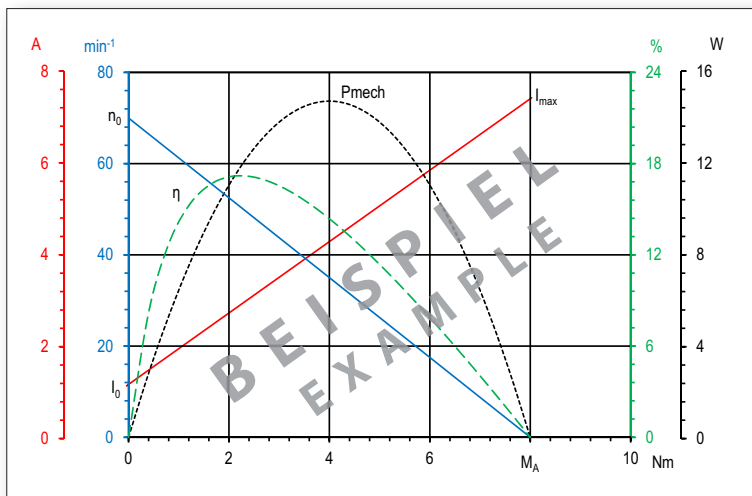
### • Kräfte / Forces

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

### • Drehmomente / Torques

$$\begin{aligned} 1 \text{ Nm} &= 10.000 \text{ g/cm} = 10 \text{ kg/cm} & 1 \text{ kg/cm} &= 0,1 \text{ Nm} = 10 \text{ Ncm} \\ 1 \text{ Ncm} &= 100 \text{ g/cm} = 0,1 \text{ kg/cm} & 1 \text{ g/cm} &= 1 \cdot 10^{-4} \text{ Nm} = 1 \cdot 10^{-2} \text{ Ncm} \end{aligned}$$

## Kennlinie / Diagram



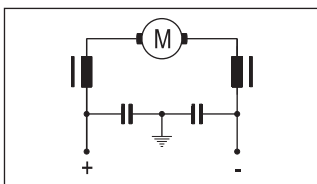
### Legende / Description

- $n_0$  = 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]

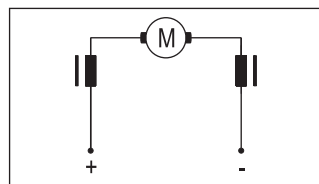
## EMV-Entstörung / EMC filter

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.

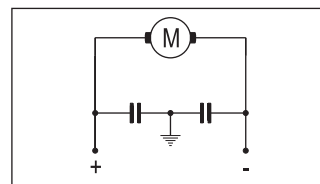
Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in combination with the complete machine.



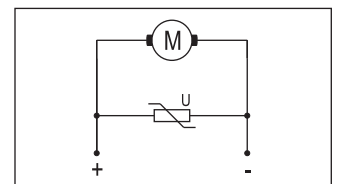
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. EMC suppression with capacitor and choke.



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