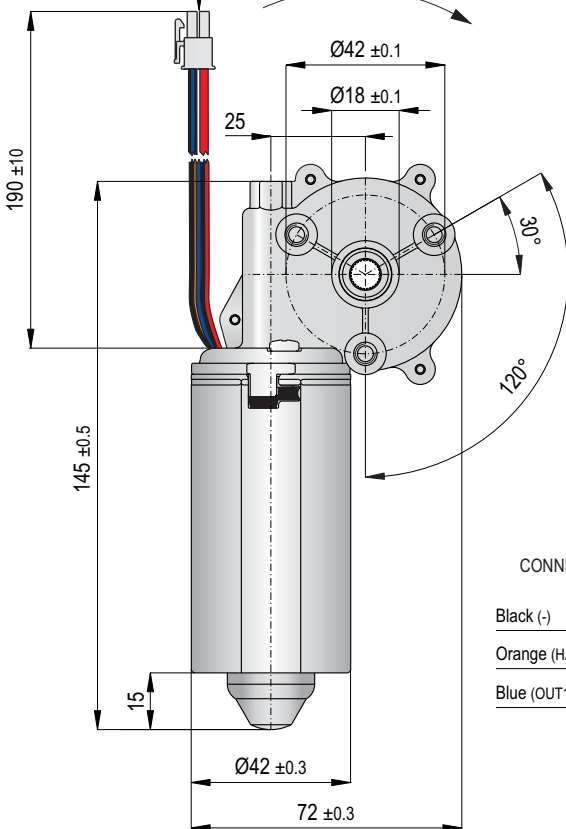


634.143 DCGM 43 T42

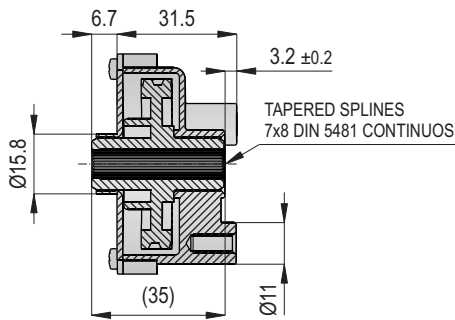
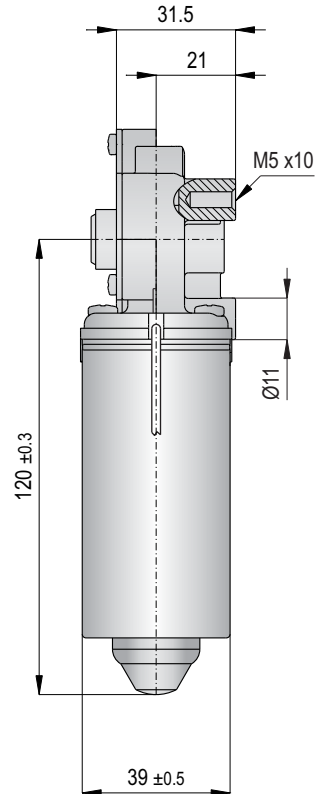
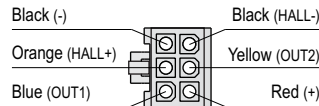
DC MOTOR WITH WORM GEAR

Connector 6P
MOLEX type MINI FIT 5557
Power cable: AWG 20 style 1569
Hall cable : AWG 26 style 1569

CLOCKWISE
with positive voltage on red cable



CONNECTOR AT CONNECTION SIDE



Ø 43 mm



24 V/DC



160 min⁻¹



4 Nm



1,0 nF
2,4 µH

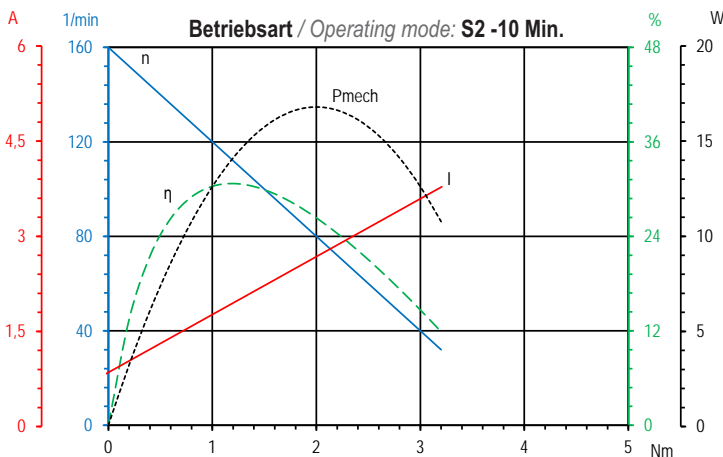


2 Ch. / 0°
4 Pls./Ch.

HINWEIS / Remark

Keine axialen oder radialen Belastungen der Hohlwelle zulässig! Die Abtriebswelle muss anwendungsseitig gegengelagert werden!

No axial or radial loads on the hollow shaft allowed! Shaft must be supported by ball-bearing or similar in the application!



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

Technische Daten / Technical data

Nennspannung / Nominal voltage	24 V/DC
Leerlaufdrehzahl / No-load speed	160 min⁻¹
Nenn Drehmoment / Nom. torque	1 Nm
Maximalmoment / Max. torque	4 Nm
Hall-Sensor / Hall-sensor	5 - 24 V/DC
Zahnradwerkstoff / Gear material	Kunststoff / Plastic
Übersetzung / Gear ratio	59:3
Schutzart / Protection class	IP 20
Gewicht / Weight	0,7 kg

2018.06.03



GERDT SEEFRID GMBH • Theodor-Heuss-Straße 35 • DE-61118 Bad Vilbel-Dortelweil
Fon +49 (0)6101 5252-0 • Fax +49 (0)6101 5252-18 • vertrieb@seefrid.de • www.seefrid.com

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.


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.

Symbole / Symbols


 Nennspannung [V]
Nominal voltage [V]


 Leerlaufdrehzahl [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

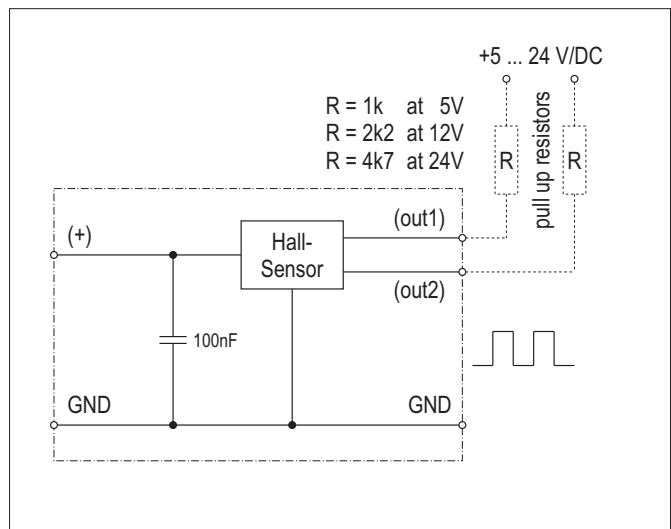
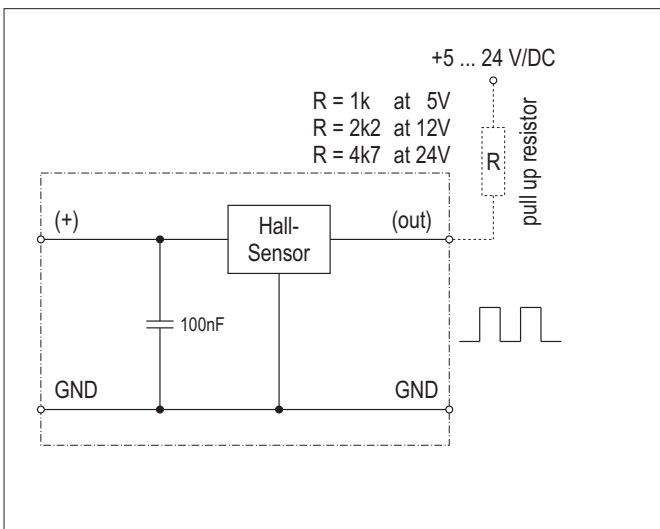
 EMV Entstörung
EMC filter

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**

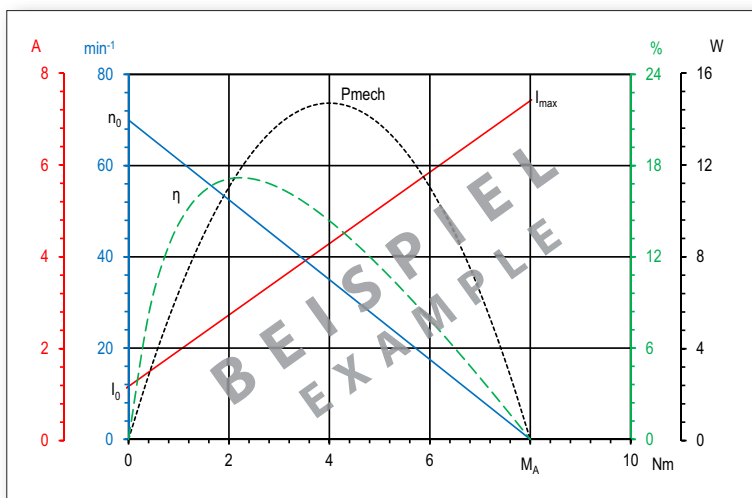
$$1 \text{ N} = 0,1 \text{ kg} = 100 \text{ g} \qquad 1 \text{ kg} = 10 \text{ N} = 10.000 \text{ mN}$$

• **Drehmomente / Torques**

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

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

Kennlinie / Diagram



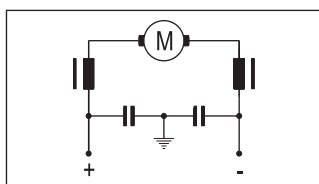
Legende / Description

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

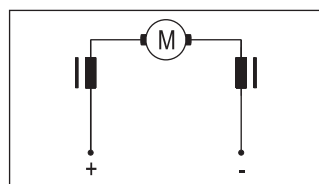
EMV-Entstörung / EMC filter

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.

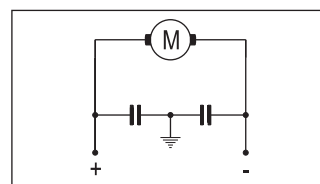
Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in combination with the complete machine.



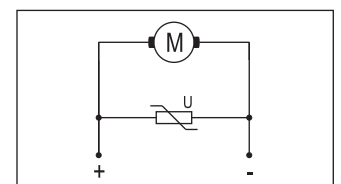
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. *EMC suppression with capacitor and choke.*



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 μH

Beispiel: / Example:

- nF
4,7 μH

Beispiel: / Example:

1,0 nF
- μH

Beispiel: / Example:

Varistor