

# DC Getriebemotor

# 1.61.042.XXX

## Baureihe 1.61.042.XXX

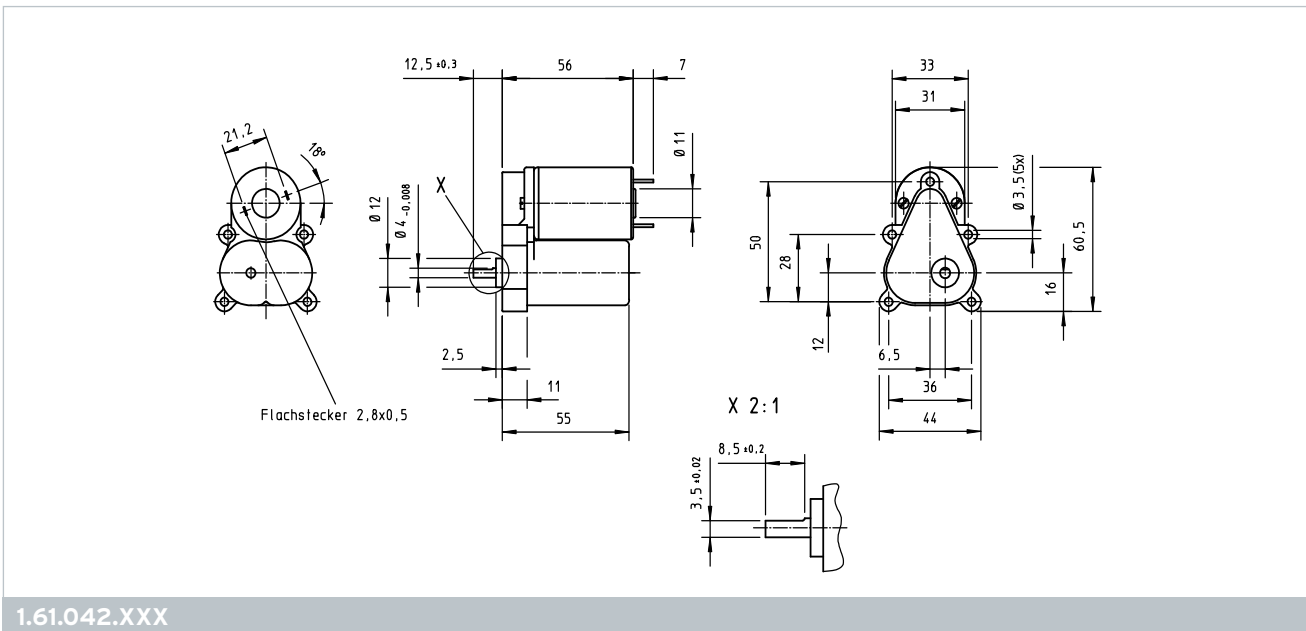
U =	XXX	Nenndaten*				max.	Anschluss- widerstand	Stufen	Über- setzungs- verhältnis
		Strom $I_N / A$	Drehmoment $M_N / mNm$	Drehzahl $n_N / \text{min}^{-1}$	Leerlaufdrehzahl $n_o / \text{min}^{-1}$	Drehmoment* $M_{\text{max}} / mNm$			
12 V	328	0,540	150	150	218	210	9	3	22,5
	322	0,520	300	64	88	420	9	4	55,5
	323	0,460	600	27	36	840	9	5	137,0
	324	0,280	600	12	14,5	840	9	6	338,0
	325	0,200	600	5,5	5,8	840	9	7	834,0
24 V	341	0,270	150	150	218	210	35	3	22,5
	342	0,260	300	64	88	420	35	4	55,5
	343	0,230	600	27	36	840	35	5	137,0
	344	0,140	600	12	14,5	840	35	6	338,0
	345	0,100	600	5,5	5,8	840	35	7	834,0

### Einsatzbedingungen

Temperaturbereich	T	°C	-10 - +70
Axialkraft	$F_A$	N	15
Radialkraft, 5mm ab Anschraubfläche	$F_R$	N	40

\* bezogen auf 25° C

Aufbau	
Gewicht	180 g
Getriebegehäuse	Kunststoff
Kollektor	Kupfer / 7-teilig
Grundentstörung	2 Drosseln
Isolierstoffklasse	Wicklung H, ansonsten A
Schutzart	IP40
Kommutierung	Kohlebürsten
Anker	gerade Nut
Magnetsystem	Permanentmagneten, 2-polig
Motorlager	2 ölgetränkte Sinterbronzelager
Motorgehäuse	Stahl, korrosionsgeschützt
Motorlagerschilde	kollektorseitig Kunststoff abtriebsseitig Zinkdruckguss
Stirnradgetriebe	Zahnräder aus Metall und Kunststoff
Axialspiel Abtriebswelle	0,05 - 0,6mm



### Kundenspezifische Ausführungen

Folgende Modifikationen sind nach Absprache möglich:

- ▶ Anbau eines Drehgebers, z.B. Encoder
- ▶ Einbau von Entstörbauteilen wie z.B. Kondensatoren
- ▶ Drehzahlanpassung durch Wicklungsänderung
- ▶ Änderung der Kontaktierung z.B. alternativ durch Litzen mit Stecker
- ▶ Änderung des Wellenüberstandes
- ▶ Änderung der Wellenkontur z.B. Anbringung einer Abflachung oder Nut
- ▶ Montage eines Abtriebskörpers z.B. Zahnrad, Schnecke, Schwungmasse usw.
- ▶ Montage von Adaptern und Befestigungsblechen
- ▶ Übersetzung  $i=2.056$  und  $5.070$  auf Anfrage