

DC Getriebemotor

1.61.070.XXX

Baureihe 1.61.070.XXX

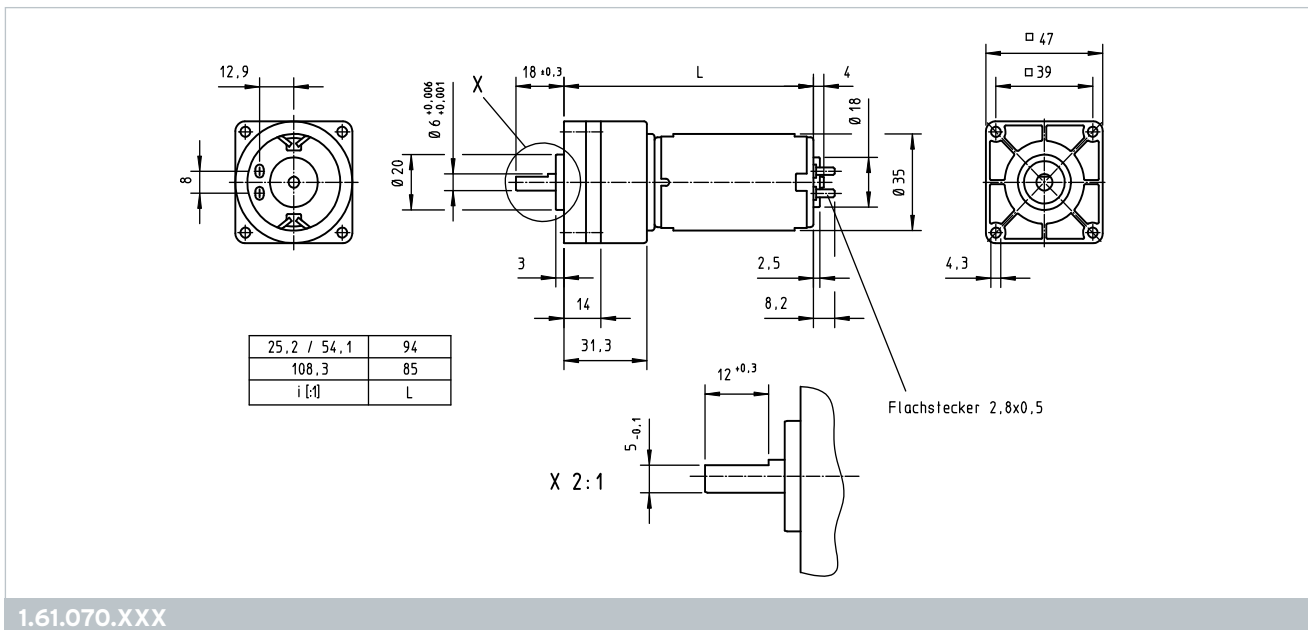
U =	XXX	Nenndaten*				max.	Anschluss-	Stufen	Über-
		Strom	Drehmoment	Drehzahl	Leerlaufdrehzahl	Drehmoment*	widerstand		setzungs-
		I_N / A	M_N / mNm	n_N / min^{-1}	n_o / min^{-1}	$M_{\text{max}} / \text{mNm}$	R_a / Ω		verhältnis
12 V	304	1,400	650	103	150	910	2,7	N/A	25,2
	305	1,400	1.300	53	71	1.820	2,7	N/A	54,1
	306	1,050	1.300	28	39	1.820	4,2	N/A	108,3
24 V	324	0,720	650	103	150	910	12	N/A	25,2
	325	0,700	1.300	53	71	1.820	12	N/A	54,1
	326	0,500	1.300	28	39	1.820	18	N/A	108,3

Einsatzbedingungen

Temperaturbereich	T	°C	-10 - +70
Axialkraft	F_A	N	8
Radialkraft, 5mm ab Anschraubfläche	F_R	N	40

* bezogen auf 25° C

Aufbau	
Gewicht	220 g
Getriebegehäuse	Kunststoff
Kollektor	Kupfer / 8-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	beidseitig Zinkdruckguss
Wolframgetriebe	Zahnräder aus 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