

# DC Getriebemotor

# 1.61.077.XXX

**Baureihe 1.61.077.XXX**

U =	XXX	Nenndaten*				max.	Anschluss-	Stufen	Über-
		Strom	Drehmoment	Drehzahl	Leerlaufdrehzahl	Drehmoment*	widerstand		setzungs-
		$I_N / A$	$M_N / \text{mNm}$	$n_N / \text{min}^{-1}$	$n_o / \text{min}^{-1}$	$M_{\text{max}} / \text{mNm}$	$R_a / \Omega$		verhältnis

12 V	410	1,400	100	900	1.215	100	2,7	1	3,4
	411	1,400	300	260	355	420	2,7	2	11,6
	412	1,400	550	140	190	770	2,7	2	21,4
	413	1,400	1.000	75	105	1.400	2,7	2	39,7
	414	0,850	1.000	40	60	1.400	4,8	3	72,0
	415	0,850	1.800	23	33	2.520	4,8	3	135,0
	416	0,550	2.000	14	18	2.800	4,8	3	250,0

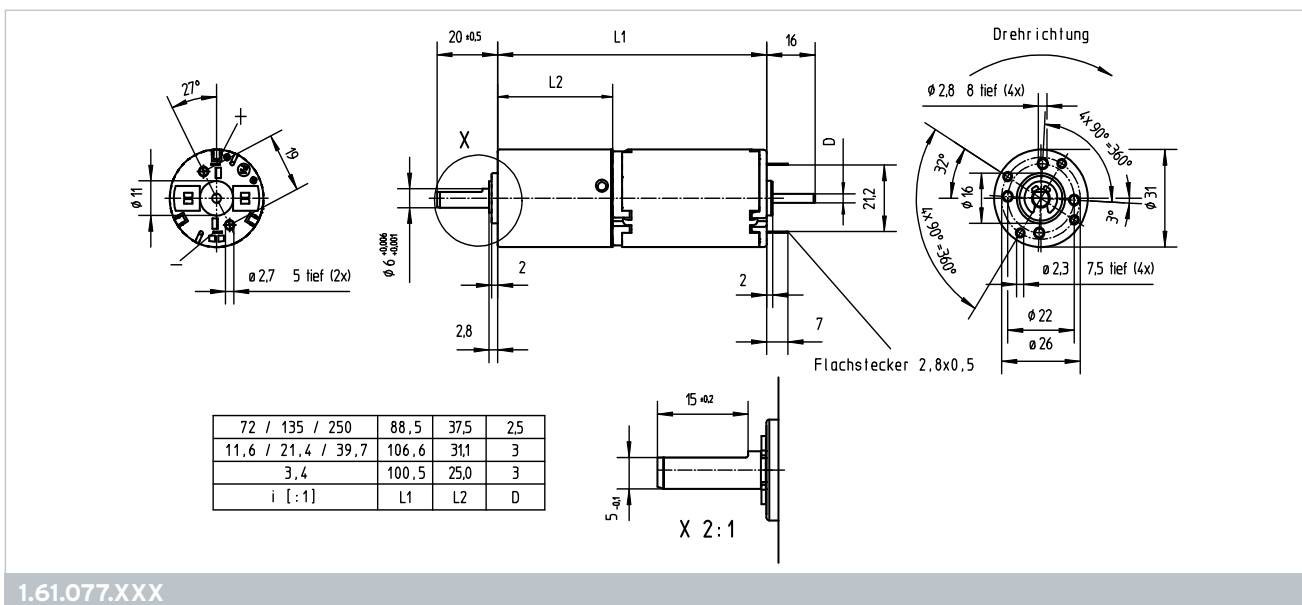
24 V	420	0,700	100	900	1.215	100	10	1	3,4
	421	0,700	300	260	355	420	10	2	11,6
	422	0,700	550	140	190	770	10	2	21,4
	423	0,700	1.000	75	105	1.400	10	2	39,7
	424	0,425	1.000	40	60	1.400	18	3	72,0
	425	0,425	1.800	23	33	2.520	18	3	135,0
	426	0,275	2.000	14	18	2.800	18	3	250,0

**Einsatzbedingungen**

Temperaturbereich	T	°C	-10 - +70
Axialkraft	$F_A$	N	10
Radialkraft, 5mm ab Anschraubfläche	$F_R$	N	30

\* bezogen auf 25° C

Aufbau	
Gewicht	250 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
Planetenge triebe	Zahnräder aus Kunststoff
Axialspiel Abtriebswelle	0,05 - 0,6mm



Empfohlener Einsatz von selbstschneidenden Schrauben EJOT DELTA PT® K30 für  $\phi 2,3$

### 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  $i=6,3$  auf Anfrage