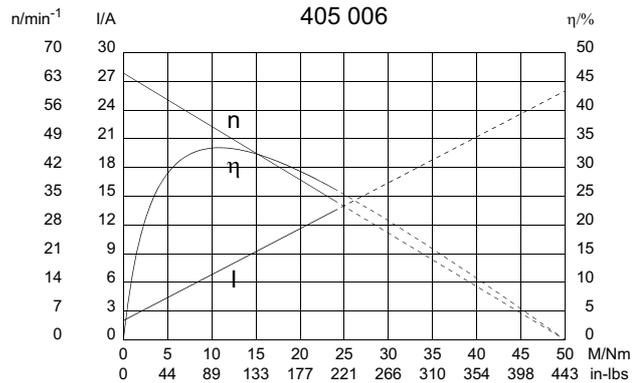
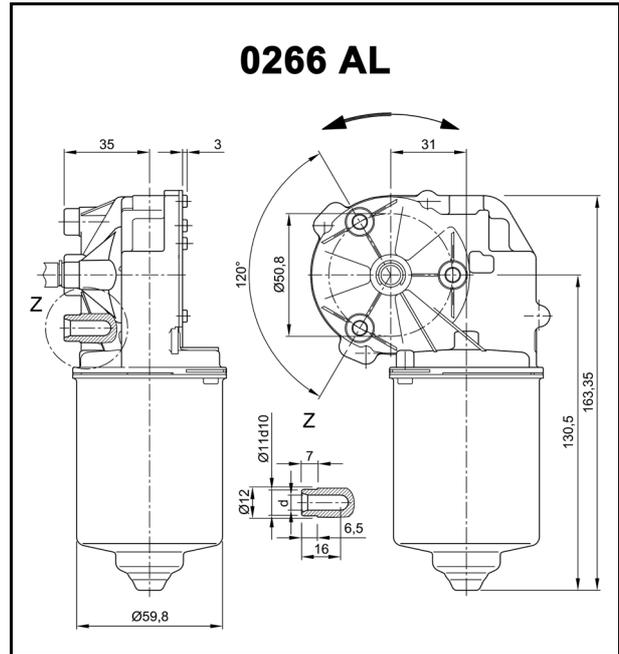
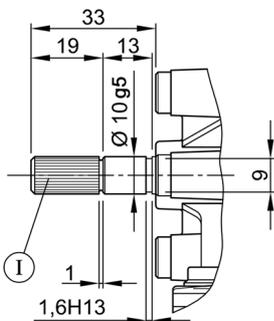


### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	65
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
EIN		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	50,00
Getriebeübersetzung	$i$		69/1
Ankerwiderstand,	2 Lamellen	R	[mΩ]
	4 Lamellen	R	[mΩ]
Ankerinduktivität,	2 Lamellen	L	[mH]
	4 Lamellen	L	[mH]
Läuferträgheitsmoment	$J_R$	[kgm <sup>2</sup> ] × 10 <sup>-6</sup>	
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impuls/Umdrehung Antriebswelle			69
Ausgangskanäle			2
Bemerkungen	d = für gewindeformende Schraube M6 DIN ISO 965-2		
Schutzart			IP 30
Gewicht		[kg]	1,250

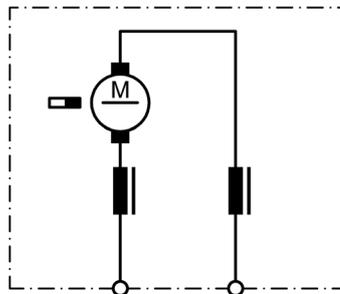


### W 277

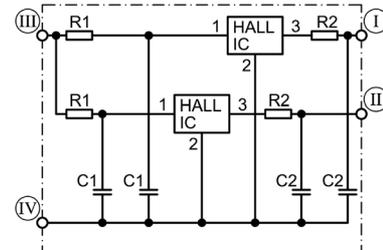


I Kerbverzahnung 8 x 10 (ähnlich DIN 5481)

### S 27



### S 141



- I Hall-IC A1, Stecker 3
- II Hall-IC A2, Stecker 4
- III Hall-IC +, Stecker 5
- IV Hall-IC -, Stecker 6

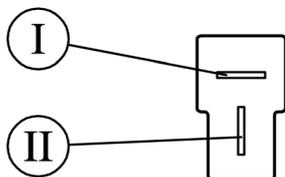
# Baureihe 0266 (DCK31)

Motortyp 405 006



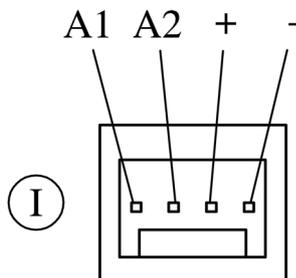
Motoren & Aktuatoren

## K 320



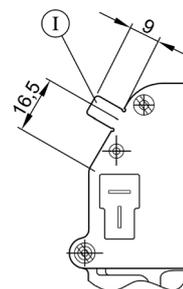
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

## K 324



- I Gegenstecker: Panduit CE100 F22 - 04

## K 312



- I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

Notizfeld: