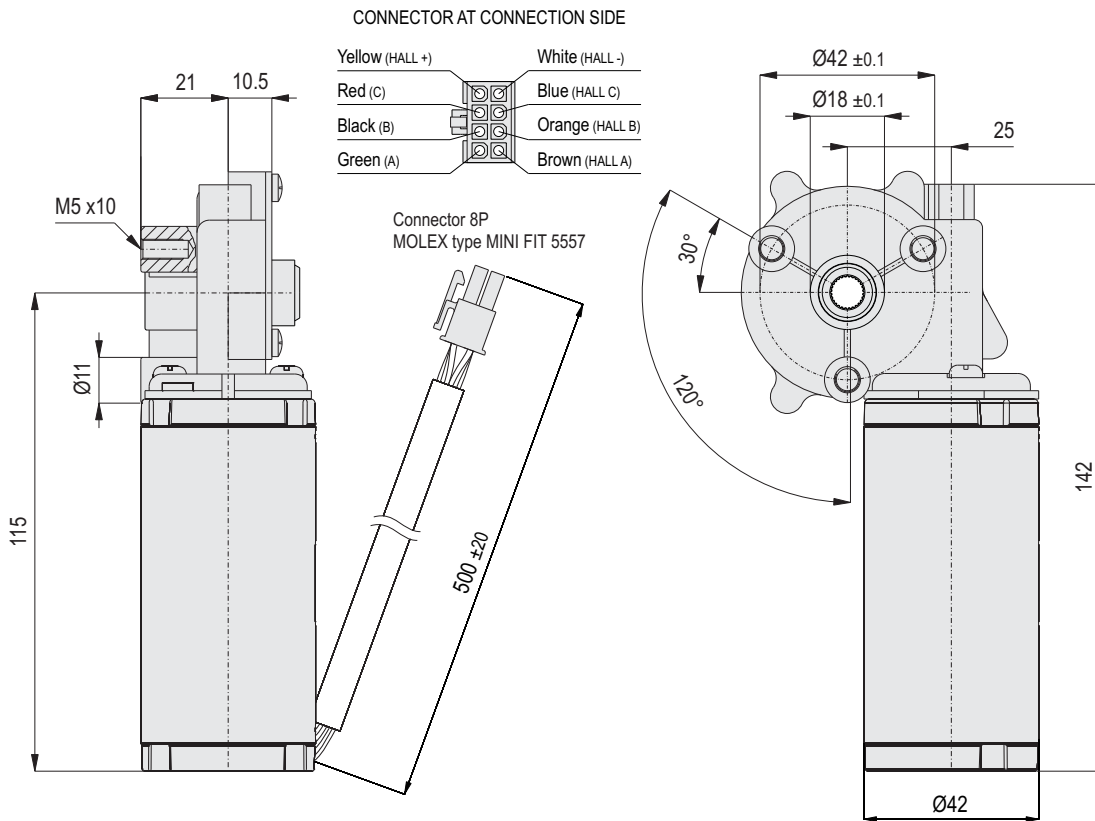


574.504 DCGM 42 T42 BL

BRUSHLESS DC-MOTOR WITH WORM GEAR



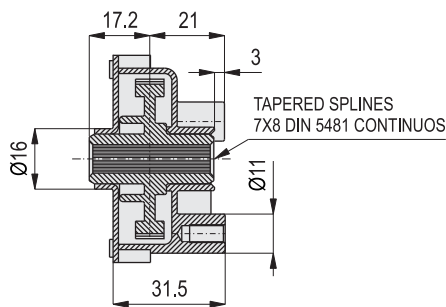
Ø 42 mm

24 V/DC

220 min⁻¹

8 Nm

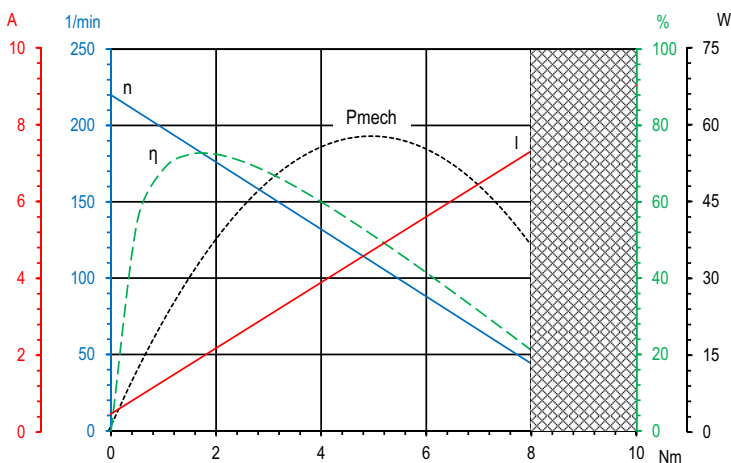
integriert / integrated



HINWEIS / Remark

Keine axialen oder radialen Belastungen der Hohlwelle zulässig! Falls nötig Abtriebswelle anwendungsseitig gegenlagern.

No axial or radial loads on the hollowshaft 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	220 min⁻¹
Nenn Drehmoment / Nom. torque	2 Nm
Maximalmoment / Max. torque	8 Nm
Hall-Sensor / Hall-sensor	5 - 24 V/DC
Zahnradwerkstoff / Gear material	Kunststoff / Plastic
Übersetzung / Gear ratio	59:3
Schutzart / Protection class	IP 30
Gewicht / Weight	0,8 kg

Neuheiten 2014



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.

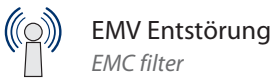
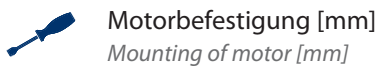
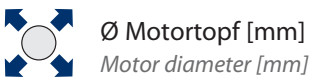
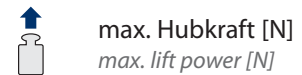
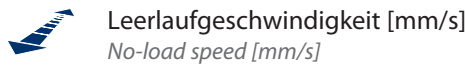
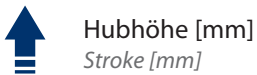
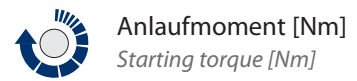
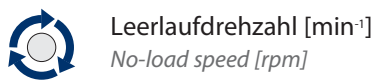
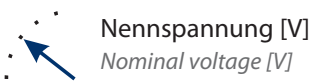
Aktuelle Informationen finden Sie auf unserer Internetseite unter www.seefrid.com.

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.

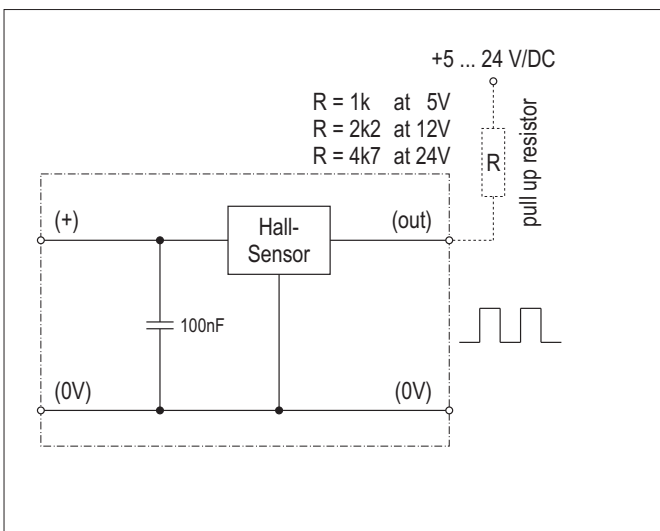
Actually information you will find on our website www.seefrid.com.

Symbole / Symbols

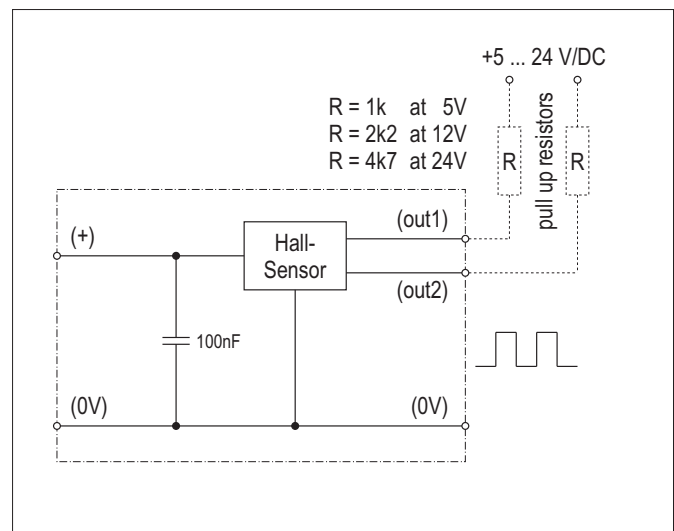


Allgemeines Hall-Sensor Anschlussschema / General hall-sensor connection diagram

- **Anschlussschema mit Einkanal-Hall-Sensor**
Connection diagram with a one channel hall-sensor



- **Anschlussschema mit Zweikanal-Hall-Sensor**
Connection diagram with a two channel hall-sensor



Umrechnungen (für die Praxis gerundete Werte) / *Conversion (rounded values)*

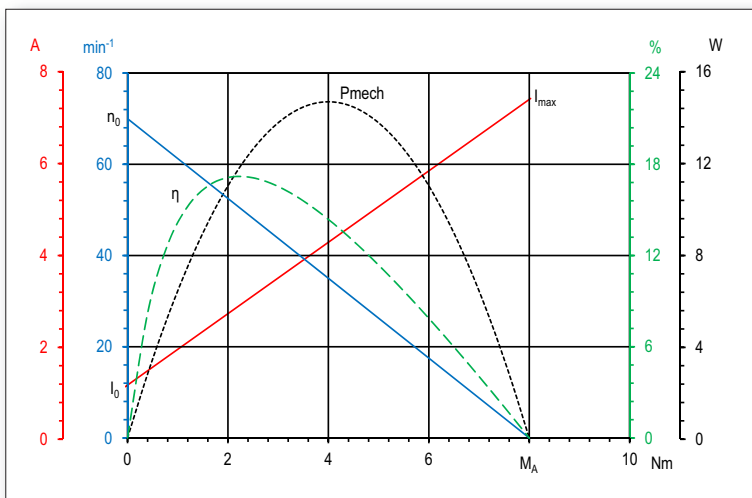
• **Kräfte** / *Forces*

1 N = 0,1 kg = 100 g 1 kg = 10 N = 10.000 mN

• **Drehmomente** / *Torques*

1 Nm = 10.000 g/cm = 10 kg/cm 1 kg/cm = 0,1 Nm = 10 Ncm
 1 Ncm = 100 g/cm = 0,1 kg/cm 1 g/cm = 1·10⁻⁴ Nm = 1·10⁻² Ncm

Kennlinie / *Diagram*



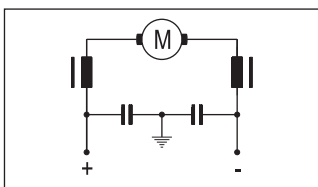
Legende / *Description*

- 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 / *Max. torque* [Nm]

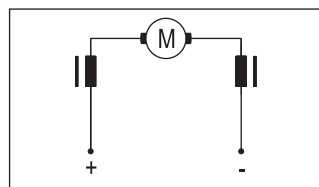
EMV-Entstörung / *EMC filter*

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.

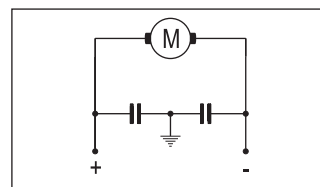
Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in addition to the complete machine.



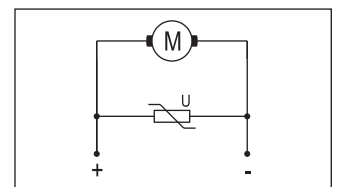
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. *EMC suppression with capacitor and choke.*



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