

# Baureihe DCPM 52 T40

Series DCPM 52 T40



DC-MOTOREN MIT PLANETENGETRIEBE



Ø 52 mm



12/24 V/DC



13 - 680 min<sup>-1</sup>



3,4 - 80 Nm

# DCPM 52 T40

DC MOTORS WITH PLANETARY GEAR



Ø 52 mm



12/24 V/DC



13 - 680  
min<sup>-1</sup>



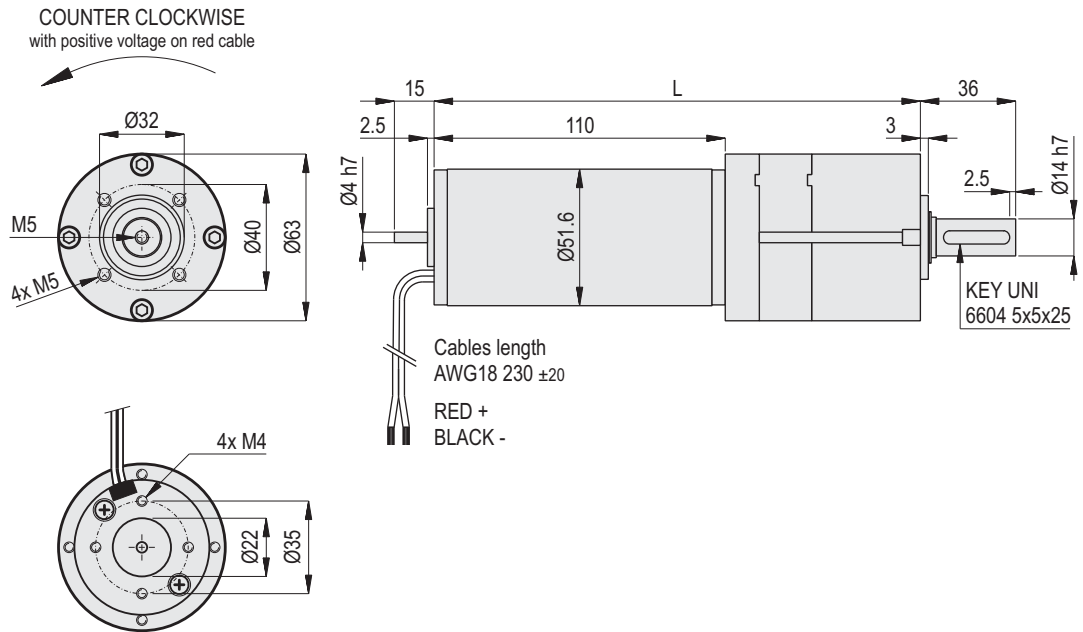
3,4 - 80  
Nm



-



-



## Technische Daten / Technical data

Schutzart IP 30 / Protection class IP 30

| Bestell-Nr.<br>Order-No. | Nennspannung<br>Nominal voltage | Leerlaufdrehzahl<br>No-load speed | Maximalmoment<br>Maximum torque | Nennmoment<br>Nominal torque | Anlaufstrom<br>Starting current | Übersetzung<br>Gear ratio | Maß L<br>Dim. L |
|--------------------------|---------------------------------|-----------------------------------|---------------------------------|------------------------------|---------------------------------|---------------------------|-----------------|
| 725.209   725.219        | 12   24 V/DC                    | 13 min <sup>-1</sup>              | 80,0 Nm                         | 14,20 Nm                     | ~16   ~8 A                      | 216:1                     | 206 mm          |
| 725.208   725.218        | 12   24 V/DC                    | 19 min <sup>-1</sup>              | 80,0 Nm                         | 9,20 Nm                      | ~24   ~12 A                     | 144:1                     | 206 mm          |
| 725.207   725.217        | 12   24 V/DC                    | 28 min <sup>-1</sup>              | 65,0 Nm                         | 6,10 Nm                      | ~29   ~15 A                     | 96:1                      | 206 mm          |
| 725.206   725.216        | 12   24 V/DC                    | 43 min <sup>-1</sup>              | 43,5 Nm                         | 4,00 Nm                      | ~29   ~15 A                     | 64:1                      | 206 mm          |
| 725.205   725.215        | 12   24 V/DC                    | 76 min <sup>-1</sup>              | 27,5 Nm                         | 2,70 Nm                      | ~29   ~15 A                     | 36:1                      | 186 mm          |
| 725.204   725.214        | 12   24 V/DC                    | 113 min <sup>-1</sup>             | 18,3 Nm                         | 2,40 Nm                      | ~29   ~15 A                     | 24:1                      | 186 mm          |
| 725.203   725.213        | 12   24 V/DC                    | 170 min <sup>-1</sup>             | 12,2 Nm                         | 1,70 Nm                      | ~29   ~15 A                     | 16:1                      | 186 mm          |
| 725.202   725.212        | 12   24 V/DC                    | 453 min <sup>-1</sup>             | 5,2 Nm                          | 0,80 Nm                      | ~29   ~15 A                     | 6:1                       | 166 mm          |
| 725.201   725.211        | 12   24 V/DC                    | 680 min <sup>-1</sup>             | 3,4 Nm                          | 0,45 Nm                      | ~29   ~15 A                     | 4:1                       | 166 mm          |

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.



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](http://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.

Current information you will find on our website [www.seefrid.com](http://www.seefrid.com).

## Symbole / Symbols



Nennspannung [V]  
Nominal voltage [V]



Leerlaufdrehzahl [ $\text{min}^{-1}$ ]  
No-load speed [rpm]



Maximalmoment [Nm]  
Maximum torque [Nm]



Hubhöhe [mm]  
Stroke [mm]



Leerlaufgeschwindigkeit [mm/s]  
No-load speed [mm/s]



max. Hubkraft [N]  
max. lift power [N]



$\varnothing$  Motortopf [mm]  
Motor diameter [mm]



Motorbefestigung [mm]  
Mounting of motor [mm]



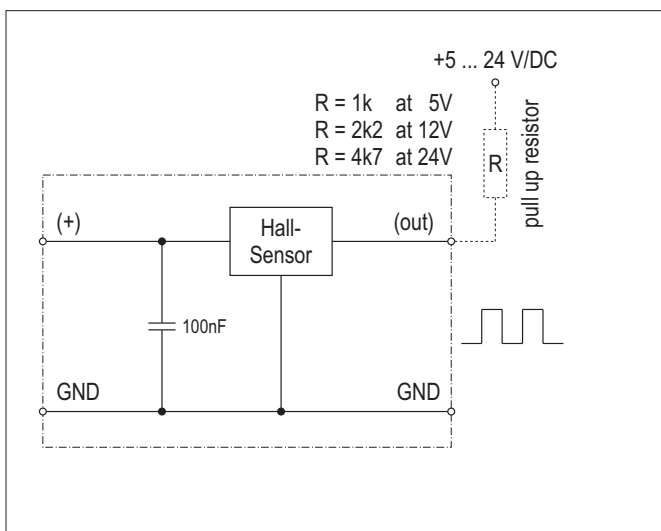
Hall-Sensor  
Hall sensor



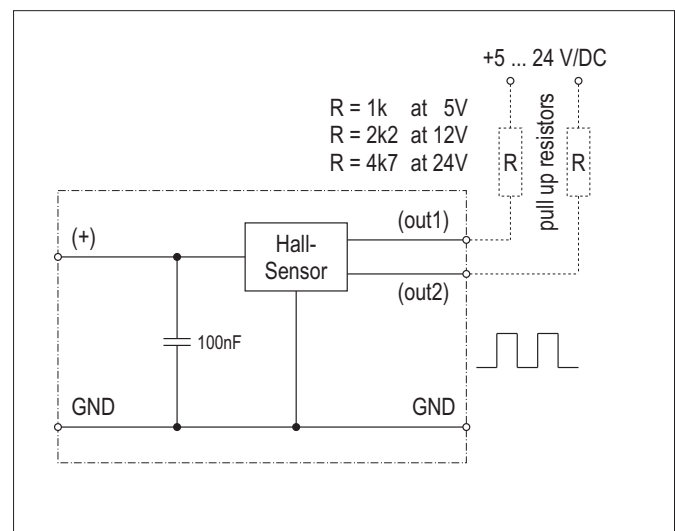
EMV Entstörung  
EMC filter

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

- Anschlussschema mit 1-Kanal Hall-Sensor**  
Connection diagram with a 1-channel Hall sensor



- Anschlussschema mit 2-Kanal Hall-Sensor**  
Connection diagram with a 2-channel Hall sensor



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

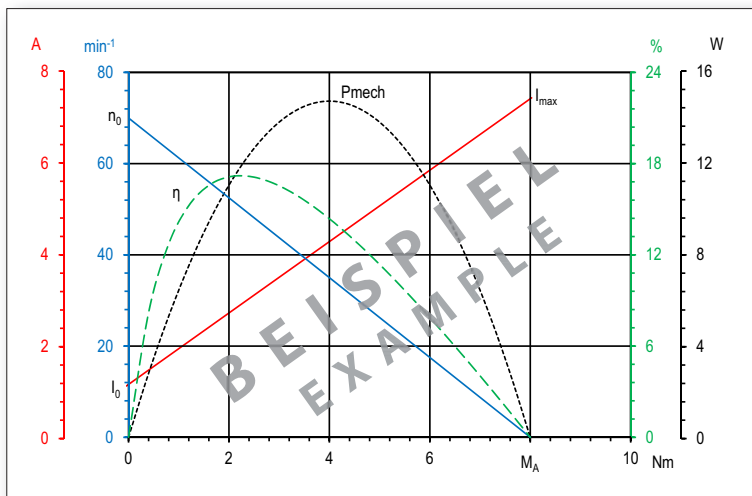
### • Kräfte / Forces

$$1 \text{ N} = 0,1 \text{ kg} = 100 \text{ g} \quad 1 \text{ kg} = 10 \text{ N} = 10.000 \text{ mN}$$

### • Drehmomente / Torques

$$\begin{aligned} 1 \text{ Nm} &= 10.000 \text{ g/cm} = 10 \text{ kg/cm} & 1 \text{ kg/cm} &= 0,1 \text{ Nm} = 10 \text{ Ncm} \\ 1 \text{ Ncm} &= 100 \text{ g/cm} = 0,1 \text{ kg/cm} & 1 \text{ g/cm} &= 1 \cdot 10^{-4} \text{ Nm} = 1 \cdot 10^{-2} \text{ Ncm} \end{aligned}$$

## Kennlinie / Diagram



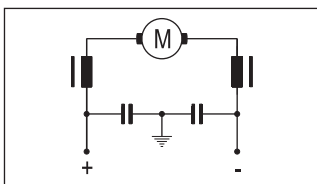
### Legende / Description

- $n_0$  = Leerlaufdrehzahl / No-load speed [ $\text{min}^{-1}$ ]
- $\eta$  = Wirkungsgrad / Efficiency [%]
- $P_{\text{mech}}$  = mech. Leistung / Mech. power [W]
- $I_0$  = Leerlaufstrom / No load current [A]
- $I_{\text{max}}$  = Maximalstrom / Max. current [A]
- $M$  = Drehmoment / Torque [Nm]
- $M_A$  = Anlaufmoment / Starting torque [Nm]

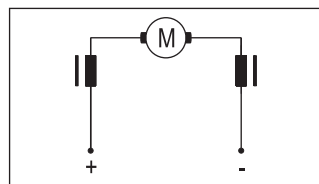
## EMV-Entstörung / EMC filter

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.

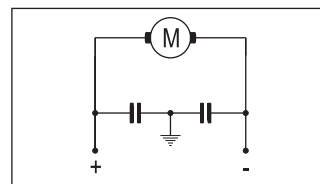
*Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in combination with the complete machine.*



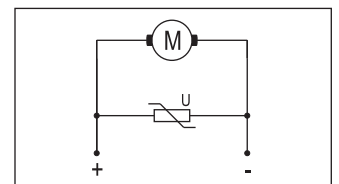
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. EMC suppression with capacitor and choke.



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  $\mu\text{H}$

Beispiel: / Example:



- nF  
4,7  $\mu\text{H}$

Beispiel: / Example:



1,0 nF  
-  $\mu\text{H}$

Beispiel: / Example:



Varistor