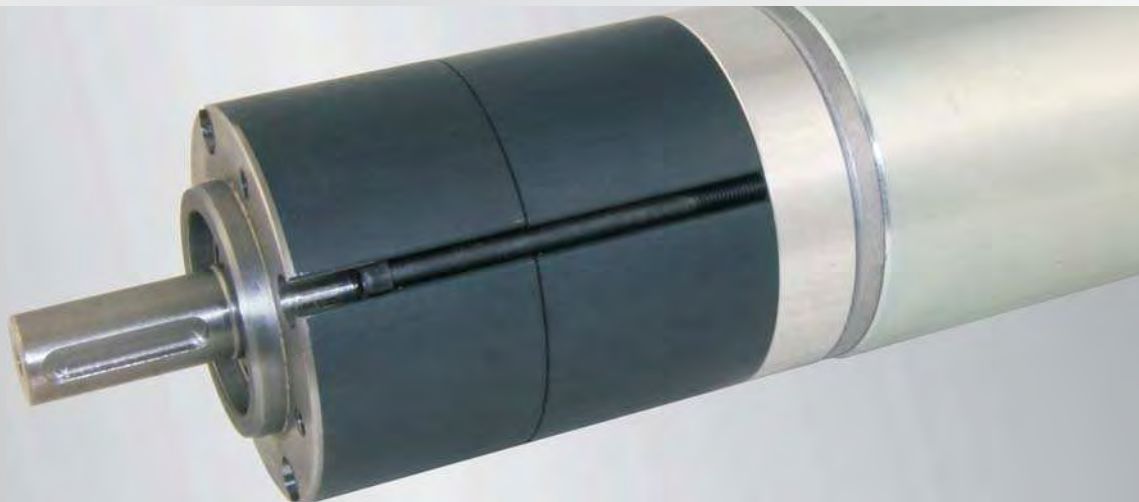


Baureihe DCPM 63 T50

Series DCPM 63 T50



DC-MOTOREN MIT PLANETENGETRIEBE



Ø 63 mm



12/24 V/DC



15 - 805 min⁻¹



4,5 - 80 Nm

DCPM 63 T50

DC MOTORS WITH PLANETARY GEAR



Ø 63 mm



12/24 V/DC



15 - 805
min⁻¹



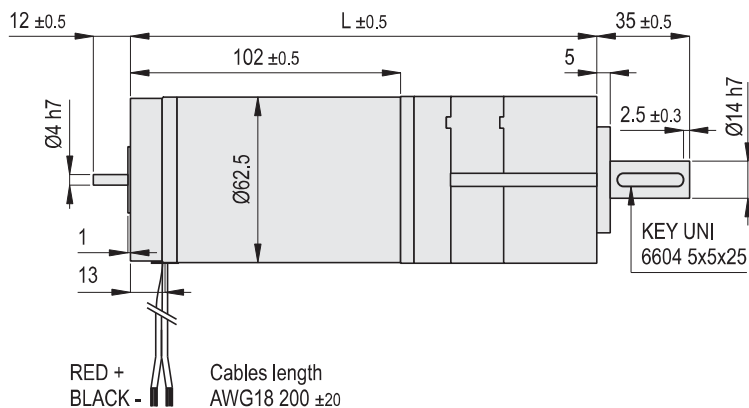
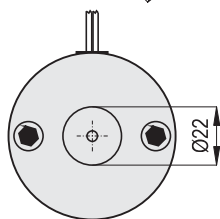
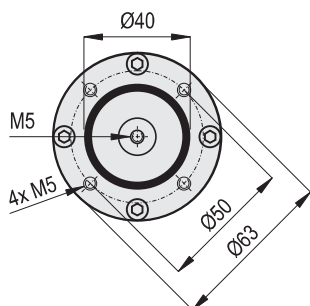
4,5 - 80
Nm



-



-



Technische Daten / Technical data

Schutzart IP 30 / Protection class IP 30

Bestell-Nr. Order-No.	Nennspannung Nominal voltage	Leerlaufdrehzahl No-load speed	Maximalmoment Maximum torque	Nennmoment Nominal torque	Anlaufstrom Starting current	Übersetzung Gear ratio	Maß L Dim. L
726.109 726.119	12 24 V/DC	15 min ⁻¹	80,0 Nm	38,90 Nm	~16 ~8 A	216:1	196 mm
726.108 726.118	12 24 V/DC	22 min ⁻¹	80,0 Nm	25,90 Nm	~22 ~11 A	144:1	196 mm
726.107 726.117	12 24 V/DC	34 min ⁻¹	80,0 Nm	17,30 Nm	~30 ~15 A	96:1	196 mm
726.106 726.116	12 24 V/DC	50 min ⁻¹	57,6 Nm	11,50 Nm	~36 ~18 A	64:1	196 mm
726.105 726.115	12 24 V/DC	89 min ⁻¹	36,4 Nm	7,30 Nm	~36 ~18 A	36:1	176 mm
726.104 726.114	12 24 V/DC	134 min ⁻¹	24,3 Nm	4,85 Nm	~36 ~18 A	24:1	176 mm
726.103 726.113	12 24 V/DC	201 min ⁻¹	16,2 Nm	3,25 Nm	~36 ~18 A	16:1	176 mm
726.102 726.112	12 24 V/DC	537 min ⁻¹	6,7 Nm	1,35 Nm	~36 ~18 A	6:1	156 mm
726.101 726.111	12 24 V/DC	805 min ⁻¹	4,5 Nm	0,90 Nm	~36 ~18 A	4:1	156 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.

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.

Symbole / Symbols



Nennspannung [V]
Nominal voltage [V]



Leerlaufdrehzahl [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]



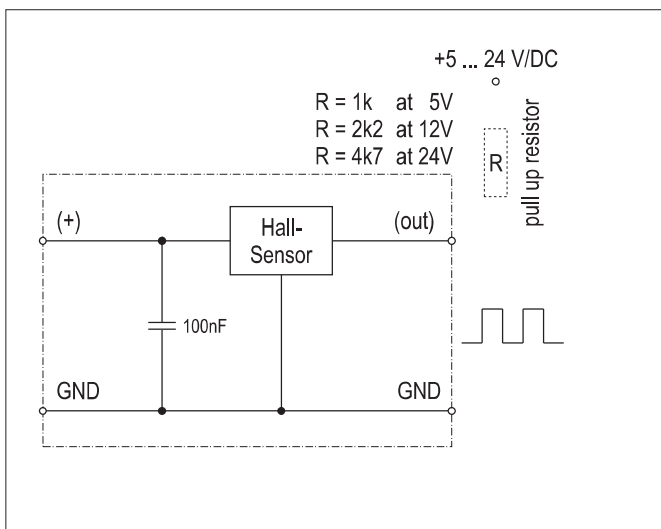
Hall-Sensor
Hall sensor



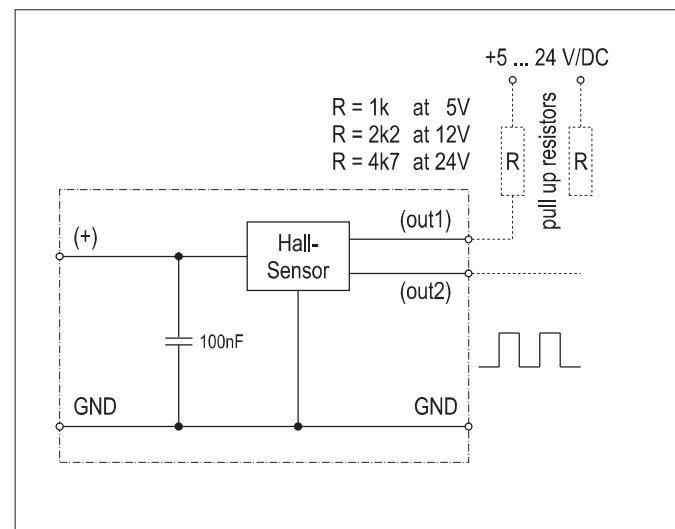
EMV Entstörung
EMC filter

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)

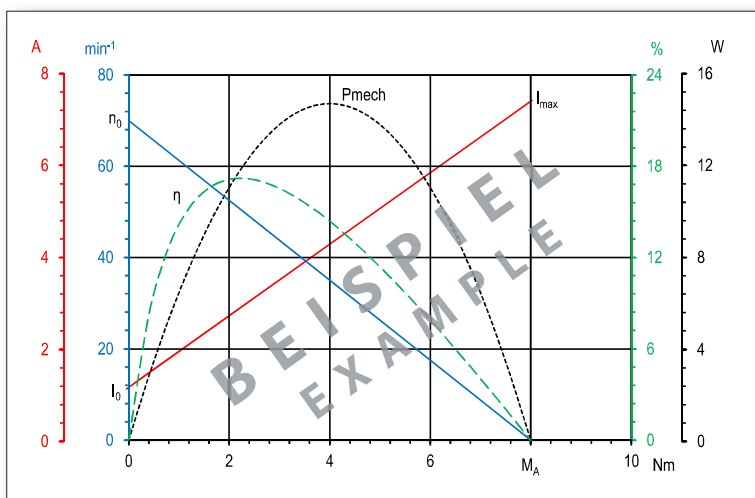
• Kräfte / Forces

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

• 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



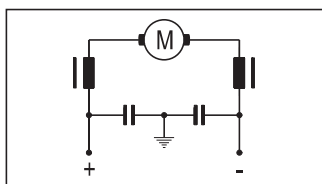
Legende / Description

- n_0 = Leerlaufdrehzahl / No-load speed [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 / Starting torque [Nm]

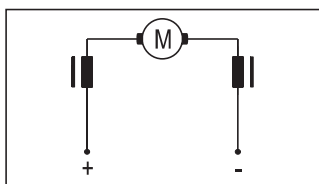
EMV-Entstörung / EMC filter

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.

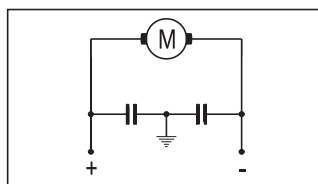
Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in combination with the complete machine.



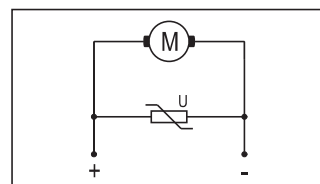
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. EMC suppression with capacitor and choke.



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 μH

Beispiel: / Example:



- nF
4,7 μH

Beispiel: / Example:



1,0 nF
- μH

Beispiel: / Example:



Varistor