

Baureihe DCGM 57 T72 BL

Series DCGM 57 T72 BL



BÜRSTENLOSE DC-MOTOREN MIT SCHNECKENRADGETRIEBE



Ø 57 mm



24 V/DC



40 - 50 min⁻¹



39 - 43 Nm

575.305 DCGM 57 T72 BL

BRUSHLESS DC MOTOR WITH WORM GEAR



Ø 57 mm



24 V/DC



40 min⁻¹



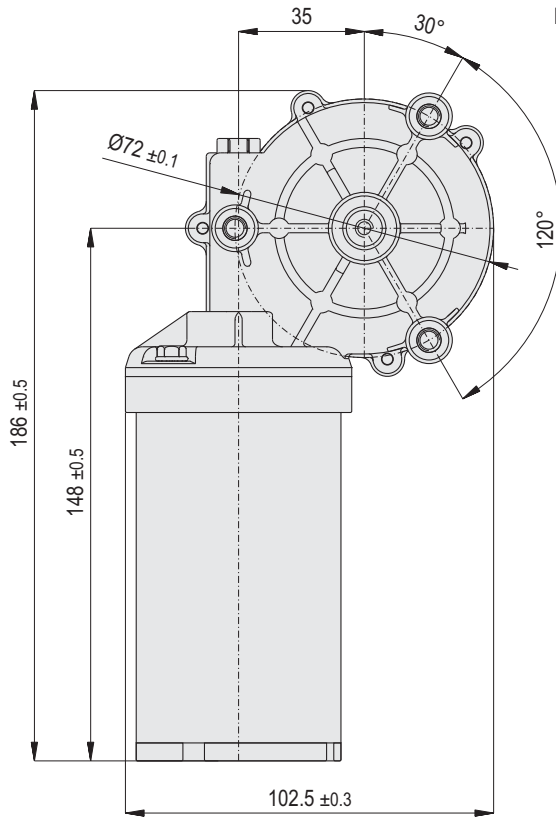
43 Nm



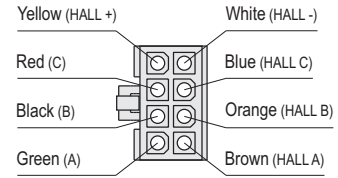
-



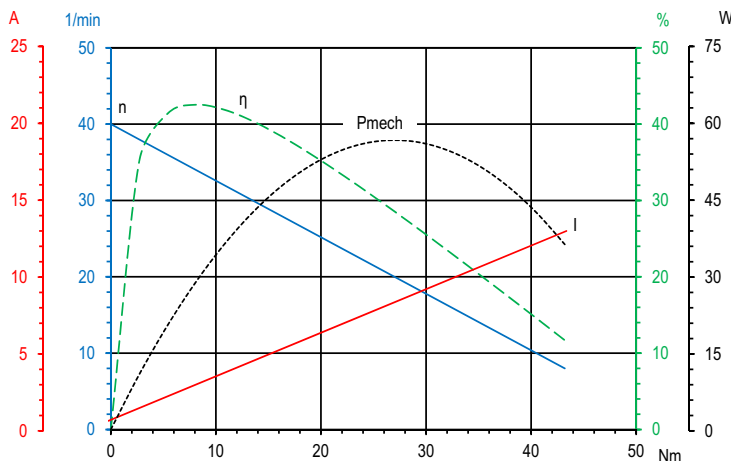
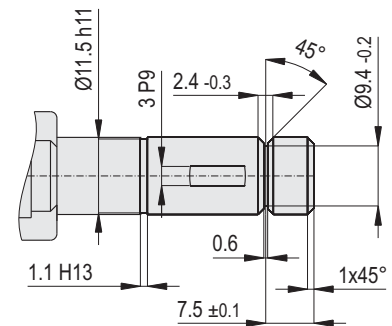
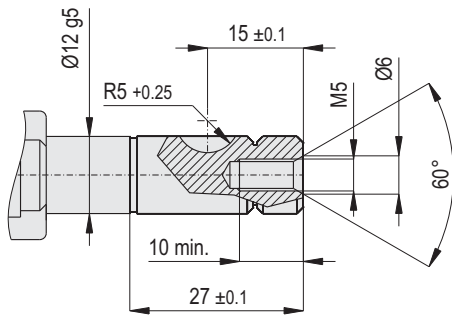
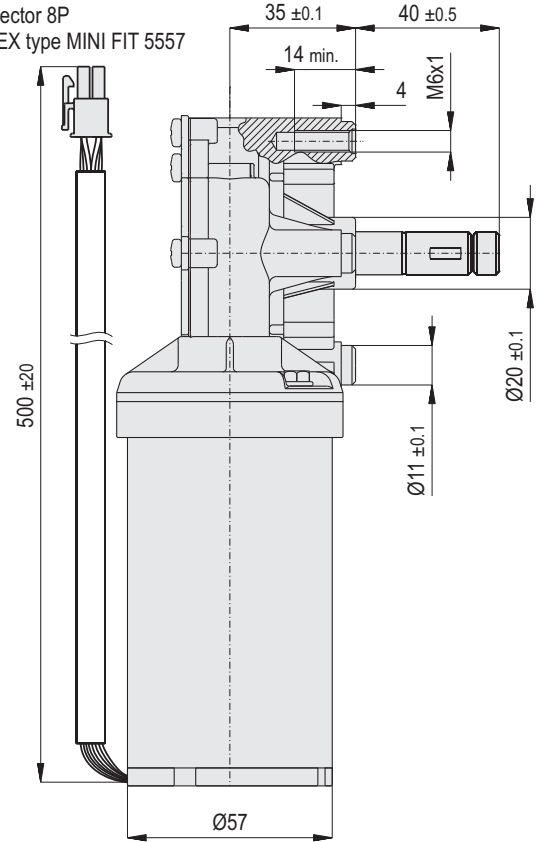
eingebaut
built-in



CONNECTOR AT CONNECTION SIDE



Connector 8P
MOLEX type MINI FIT 5557



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 **40 min⁻¹**

Nenn Drehmoment / Nom. torque **10 Nm**

Maximalmoment / Max. torque **43 Nm**

Hall-Sensor / Hall sensor **5 - 24 V/DC**

Zahnradwerkstoff / Gear material **Kunststoff / Plastic**

Übersetzung / Gear ratio **78:1**

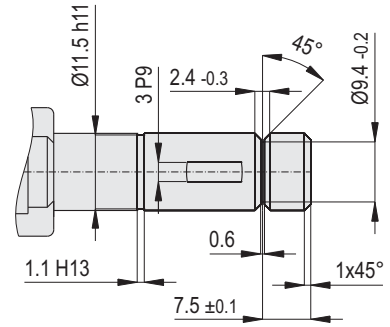
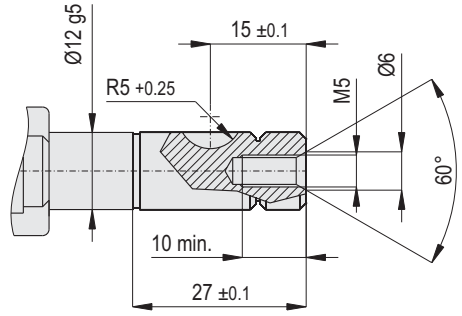
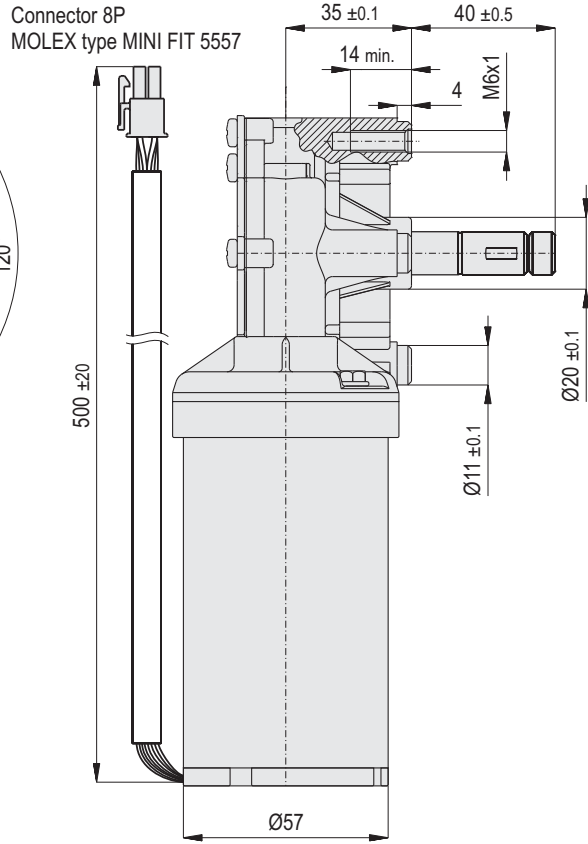
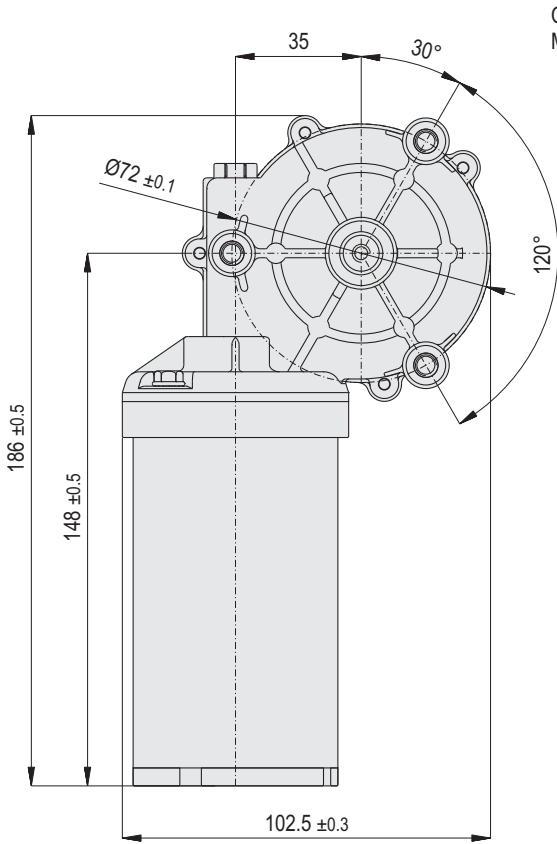
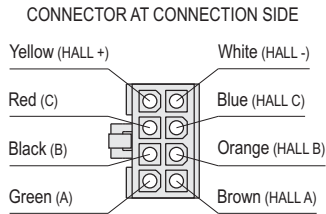
Schutzart / Protection class **IP 30**

Gewicht / Weight **1,65 kg**

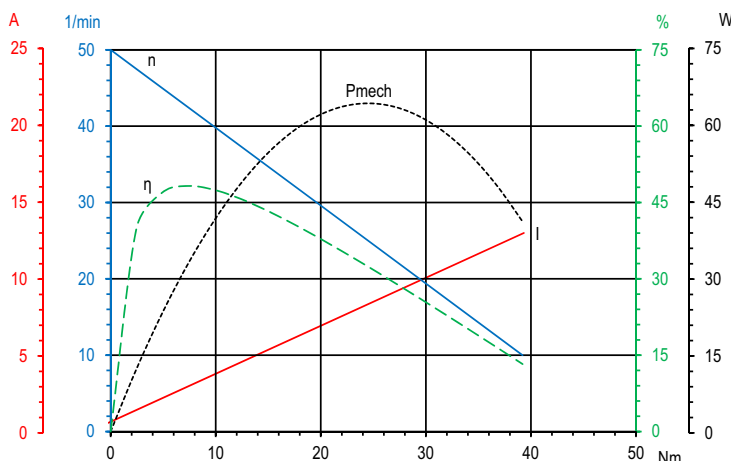
BLDC 2016

575.304 DCGM 57 T72 BL

BRUSHLESS DC MOTOR WITH WORM GEAR



- Ø 57 mm
- 24 V/DC
- 50 min⁻¹
- 39 Nm
-
- eingebaut
built-in



Technische Daten / Technical data	
Nennspannung / Nominal voltage	24 V/DC
Leerlaufdrehzahl / No-load speed	50 min ⁻¹
Nenn Drehmoment / Nom. torque	10 Nm
Maximalmoment / Max. torque	39 Nm
Hall-Sensor / Hall sensor	5 - 24 V/DC
Zahnradwerkstoff / Gear material	Kunststoff / Plastic
Übersetzung / Gear ratio	63:1
Schutzart / Protection class	IP 30
Gewicht / Weight	1,65 kg

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 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 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]



\varnothing Motortopf [mm]
Motor diameter [mm]



Motorbefestigung [mm]
Mounting of motor [mm]



Hall-Sensor
Hall sensor



EMV Entstörung
EMC filter

Toleranzfelder nach DIN ISO 286 / Tolerances according to DIN ISO 286

<ul style="list-style-type: none"> Innendurchmesser (Bohrungen / Holes) <table border="0"> <tr><td>1,1 H13</td><td>: +0,140 / 0 mm</td></tr> <tr><td>3 N9</td><td>: -0,004 / -0,029 mm</td></tr> <tr><td>3 P9</td><td>: -0,006 / -0,031 mm</td></tr> <tr><td>4 H7</td><td>: +0,012 / 0 mm</td></tr> </table> Außendurchmesser (Wellen / Shafts) <table border="0"> <tr><td>3 h9</td><td>: 0 / -0,025 mm</td></tr> <tr><td>3,7 h11</td><td>: 0 / -0,075 mm</td></tr> <tr><td>6 h7</td><td>: 0 / -0,012 mm</td></tr> </table> 	1,1 H13	: +0,140 / 0 mm	3 N9	: -0,004 / -0,029 mm	3 P9	: -0,006 / -0,031 mm	4 H7	: +0,012 / 0 mm	3 h9	: 0 / -0,025 mm	3,7 h11	: 0 / -0,075 mm	6 h7	: 0 / -0,012 mm	<table border="0"> <tr><td>9,6 h10</td><td>: 0 / -0,058 mm</td></tr> <tr><td>10 h8</td><td>: 0 / -0,022 mm</td></tr> <tr><td>10 f6</td><td>: -0,013 / -0,022 mm</td></tr> <tr><td>10 f7</td><td>: -0,013 / -0,028 mm</td></tr> <tr><td>10 f8</td><td>: -0,013 / -0,035 mm</td></tr> <tr><td>10 k7</td><td>: +0,016 / +0,001 mm</td></tr> <tr><td>12 h7</td><td>: 0 / -0,018 mm</td></tr> <tr><td>12 g5</td><td>: -0,006 / -0,014 mm</td></tr> <tr><td>12 f7</td><td>: -0,016 / -0,034 mm</td></tr> <tr><td>12,5 f7</td><td>: -0,016 / -0,034 mm</td></tr> </table>	9,6 h10	: 0 / -0,058 mm	10 h8	: 0 / -0,022 mm	10 f6	: -0,013 / -0,022 mm	10 f7	: -0,013 / -0,028 mm	10 f8	: -0,013 / -0,035 mm	10 k7	: +0,016 / +0,001 mm	12 h7	: 0 / -0,018 mm	12 g5	: -0,006 / -0,014 mm	12 f7	: -0,016 / -0,034 mm	12,5 f7	: -0,016 / -0,034 mm
1,1 H13	: +0,140 / 0 mm																																		
3 N9	: -0,004 / -0,029 mm																																		
3 P9	: -0,006 / -0,031 mm																																		
4 H7	: +0,012 / 0 mm																																		
3 h9	: 0 / -0,025 mm																																		
3,7 h11	: 0 / -0,075 mm																																		
6 h7	: 0 / -0,012 mm																																		
9,6 h10	: 0 / -0,058 mm																																		
10 h8	: 0 / -0,022 mm																																		
10 f6	: -0,013 / -0,022 mm																																		
10 f7	: -0,013 / -0,028 mm																																		
10 f8	: -0,013 / -0,035 mm																																		
10 k7	: +0,016 / +0,001 mm																																		
12 h7	: 0 / -0,018 mm																																		
12 g5	: -0,006 / -0,014 mm																																		
12 f7	: -0,016 / -0,034 mm																																		
12,5 f7	: -0,016 / -0,034 mm																																		

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

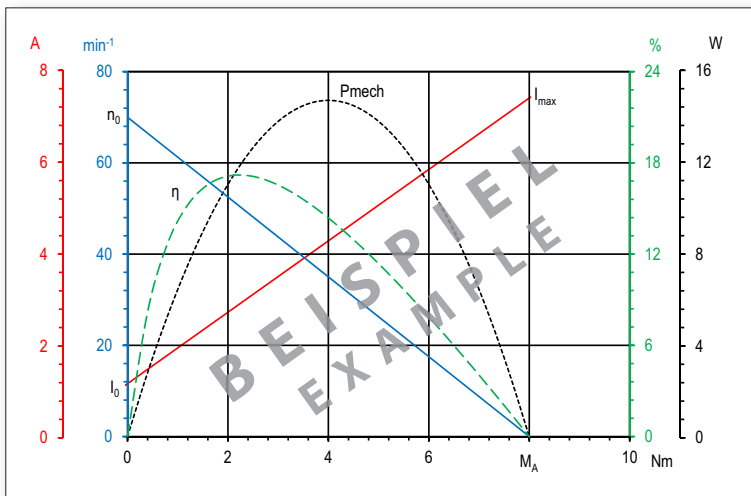
Kräfte / Forces

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

Drehmomente / Torques

$$1 \text{ Nm} = 10.000 \text{ g/cm} = 10 \text{ kg/cm} \quad 1 \text{ kg/cm} = 0,1 \text{ Nm} = 10 \text{ Ncm}$$

$$1 \text{ Ncm} = 100 \text{ g/cm} = 0,1 \text{ kg/cm} \quad 1 \text{ g/cm} = 1 \cdot 10^{-4} \text{ Nm} = 1 \cdot 10^{-2} \text{ Ncm}$$

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 / Starting torque [Nm]

IP-Schutzarten nach DIN EN 60529 / Protection classes according to DIN EN 60529

- **1. Ziffer (Fremdkörperschutz)**
First digit (Solid objects protection)
 - 0 - ohne Schutz
no protection
 - 1 - Schutz gegen Fremdkörper > 50 mm
Protected against solid objects > 50 mm
 - 2 - Schutz gegen Fremdkörper > 12 mm
Protected against solid objects > 12 mm
 - 3 - Schutz gegen Fremdkörper > 2,5 mm
Protected against solid objects > 2,5 mm
 - 4 - Schutz gegen Fremdkörper > 1 mm
Protected against solid objects > 1 mm
 - 5 - Schutz gegen schädliche Staubablagerungen
Limited protected against dust ingress
 - 6 - staubdicht
Totally protected against dust ingress
- **2. Ziffer (Wasserschutz)**
Second digit (Water protection)
 - 0 - ohne Schutz
no protection
 - 1 - Schutz gegen senkrecht fallendes Tropfwasser
Protected against vertically falling drops of water
 - 2 - Schutz gegen Tropfwasser bis 15° Neigung
Protected against vertically falling drops of water in max. angle of 15°
 - 3 - Schutz gegen Sprühwasser bis 60° Neigung
Protected against vertically falling drops of water in max. angle of 60°
 - 4 - Schutz gegen Spritzwasser
Protected against splash water from any direction
 - 5 - Schutz gegen Strahlwasser
Protected against low pressure water jets form any direction
 - 6 - Schutz gegen starkes Strahlwasser
Protected against high pressure water jets form any direction
 - 7 - Schutz gegen zeitweiliges Eintauchen
Protected against short periods of immersion in water
 - 8 - Schutz gegen dauerhaftes Untertauchen
Protected against log, durable periods of immersion in water