

574.501 DCGM 42 T42 BL

BRUSHLESS DC-MOTOR WITH WORM GEAR



Ø 42 mm



24 V/DC



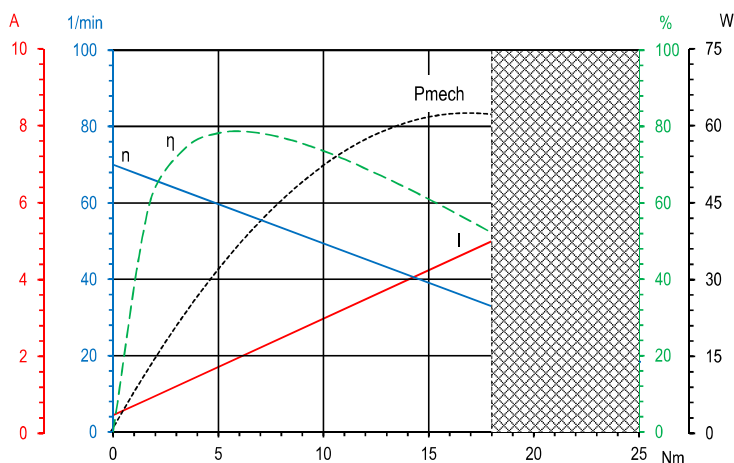
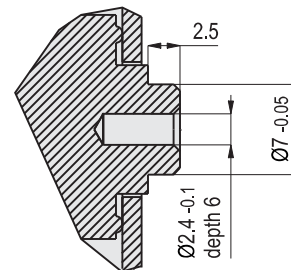
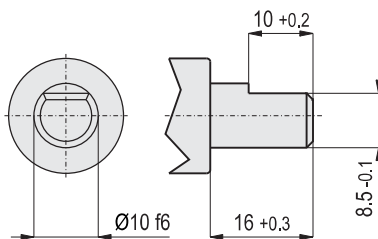
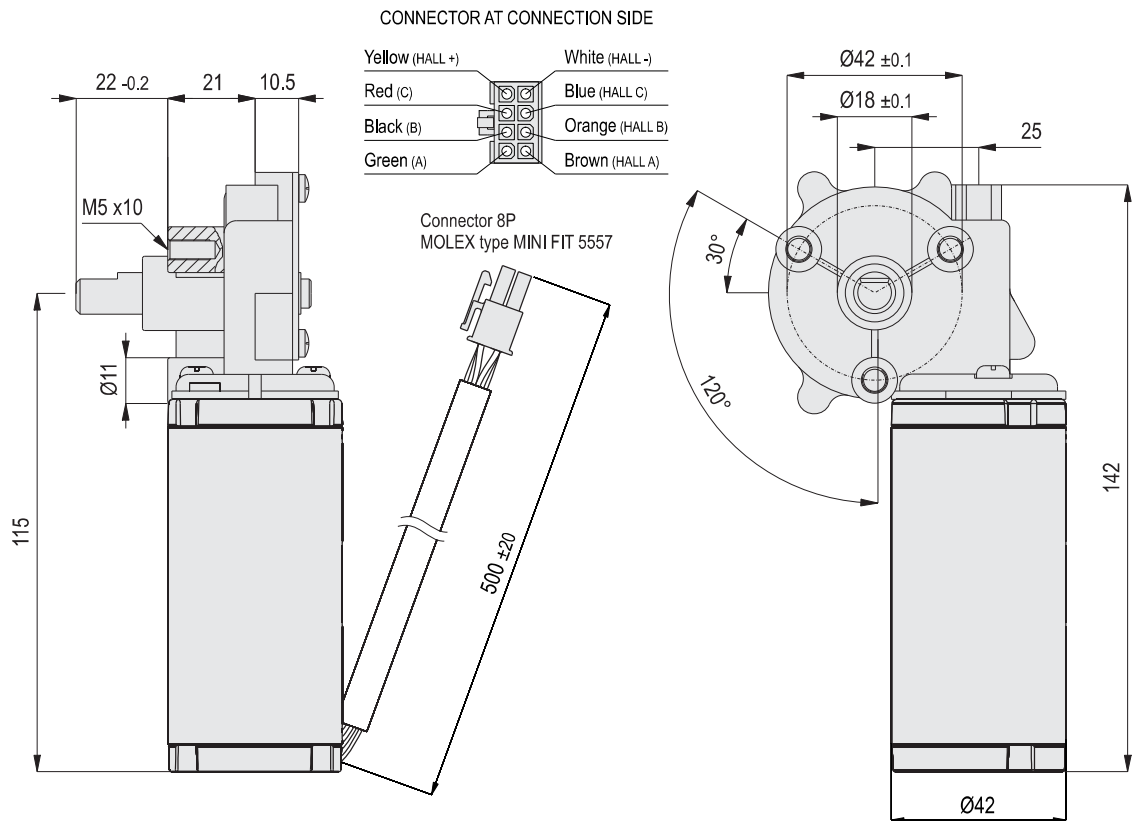
70 min⁻¹



18 Nm



integriert /
integrated



Technische Daten / Technical data

Nennspannung / Nominal voltage	24 V/DC
Leerlaufdrehzahl / No-load speed	70 min⁻¹
Nennmoment / Nom. torque	5 Nm
Maximalmoment / Max. torque	18 Nm
Hall-Sensor / Hall-sensor	5 - 24 V/DC
Zahnradwerkstoff / Gear material	Kunststoff / Plastic
Übersetzung / Gear ratio	62:1
Schutzart / Protection class	IP 30
Gewicht / Weight	0,9 kg

Neuheiten 2014

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.

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



Nennspannung [V]
Nominal voltage [V]



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



Anlaufmoment [Nm]
Starting 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]



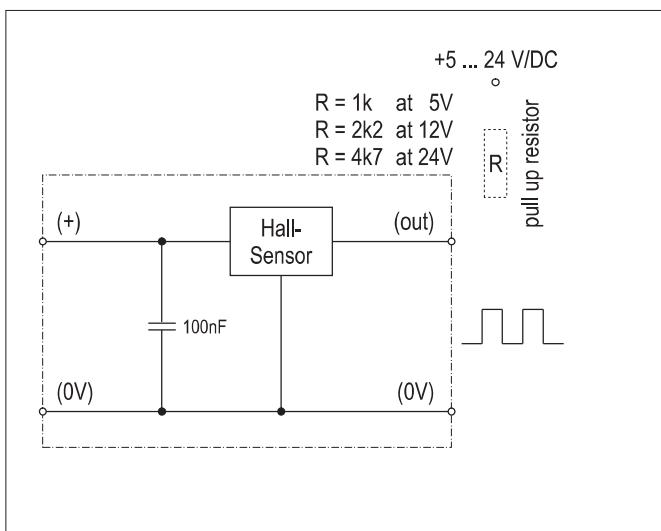
Hall-Sensor
Hall-sensor



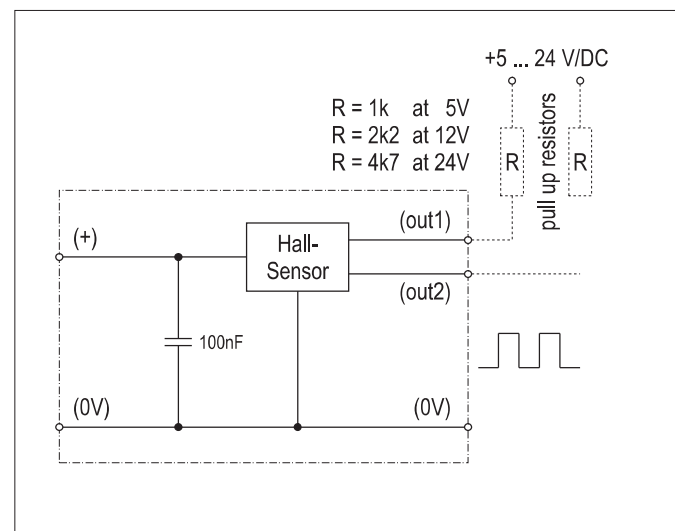
EMV Entstörung
EMC filter

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

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



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

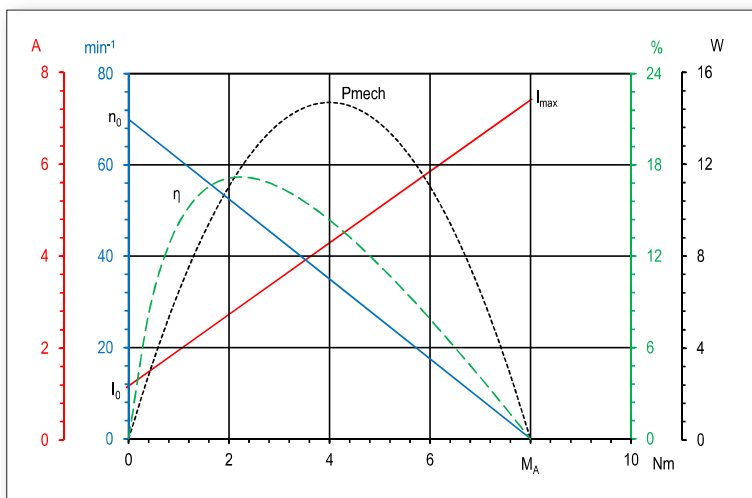


Umrechnungen (für die Praxis gerundete Werte) / *Conversion (rounded values)*• **Kräfte** / *Forces*

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

• **Drehmomente** / *Torques*

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

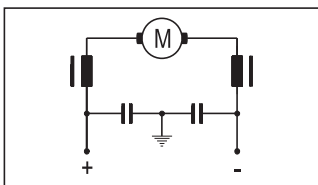
Kennlinie / *Diagram***Legende** / *Description*

- 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 / *Max. torque* [Nm]

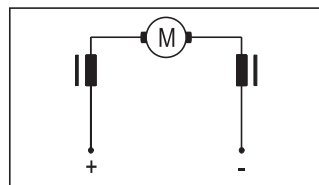
EMV-Entstörung / *EMC filter*

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.

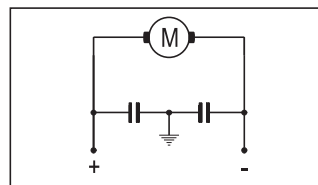
Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in addition to the complete machine.



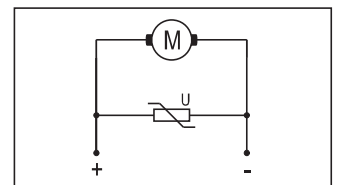
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. *EMC suppression with capacitor and choke.*



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