

Baureihe DCPM 16 T10

Series DCPM 16 T10



DC-MOTOREN MIT PLANETENGETRIEBE



Ø 16 mm



12/24 V/DC



2,6 - 960 min⁻¹



15 - 49 Ncm

DCPM 16 T10

DC MOTORS WITH PLANETARY GEAR



Ø 16 mm



12/24 V/DC



2,6 - 960 min⁻¹



15 - 49 Ncm

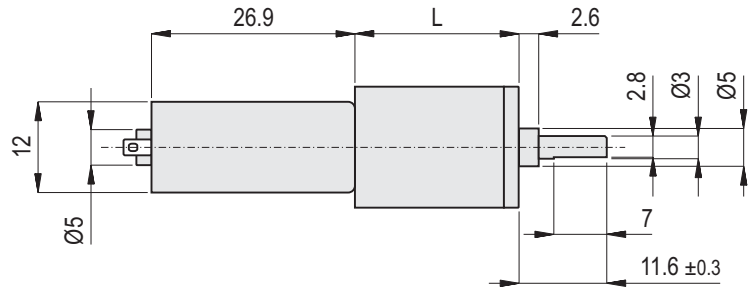
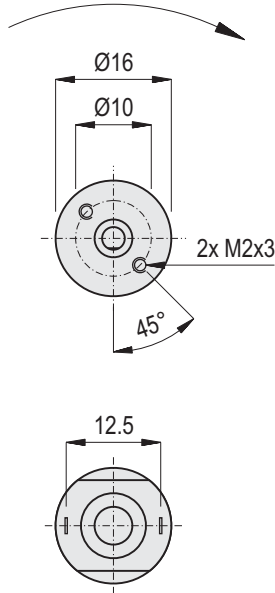


-



-

CLOCKWISE
with positive voltage on positive terminal



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	Nennstrom Nominal current	Übersetzung Gear ratio	Maß L Dim. L
721.660 721.680	12 24 V/DC	2,6 4,5 min ⁻¹	44 49 Ncm	30,0 30,0 Ncm	~0,15 A	3027:1	29,00 mm
721.658 721.678	12 24 V/DC	5 8 min ⁻¹	44 49 Ncm	30,0 30,0 Ncm	~0,15 A	1621:1	29,00 mm
721.657 721.677	12 24 V/DC	8 13 min ⁻¹	30 49 Ncm	19,0 30,0 Ncm	~0,15 A	1014:1	29,00 mm
721.656 721.676	12 24 V/DC	12 20 min ⁻¹	25 44 Ncm	15,0 30,0 Ncm	~0,15 A	690:1	29,00 mm
721.654 721.674	12 24 V/DC	18 30 min ⁻¹	25 44 Ncm	10,0 20,0 Ncm	~0,18 A	455:1	25,35 mm
721.652 721.672	12 24 V/DC	25 43 min ⁻¹	25 30 Ncm	7,0 14,0 Ncm	~0,18 A	316:1	25,35 mm
721.651 721.671	12 24 V/DC	35 58 min ⁻¹	25 30 Ncm	5,0 10,0 Ncm	~0,18 A	231:1	25,35 mm
721.650 721.670	12 24 V/DC	51 85 min ⁻¹	25 25 Ncm	4,5 9,0 Ncm	~0,18 A	157:1	25,35 mm
721.649 721.669	12 24 V/DC	63 105 min ⁻¹	20 25 Ncm	3,5 7,0 Ncm	~0,18 A	128:1	25,35 mm
721.648 721.668	12 24 V/DC	77 130 min ⁻¹	20 20 Ncm	3,0 5,8 Ncm	~0,18 A	104:1	21,70 mm
721.647 721.667	12 24 V/DC	95 160 min ⁻¹	20 20 Ncm	2,5 4,8 Ncm	~0,18 A	84:1	21,70 mm
721.645 721.665	12 24 V/DC	130 219 min ⁻¹	20 20 Ncm	1,8 3,5 Ncm	~0,18 A	62:1	21,70 mm
721.644 721.664	12 24 V/DC	274 463 min ⁻¹	20 20 Ncm	1,0 1,9 Ncm	~0,18 A	29:1	21,70 mm
721.643 721.663	12 24 V/DC	416 702 min ⁻¹	15 15 Ncm	0,65 1,2 Ncm	~0,18 A	19:1	18,05 mm
721.642 721.662	12 24 V/DC	569 960 min ⁻¹	15 15 Ncm	0,45 0,9 Ncm	~0,18 A	14:1	18,05 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.



GERD 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

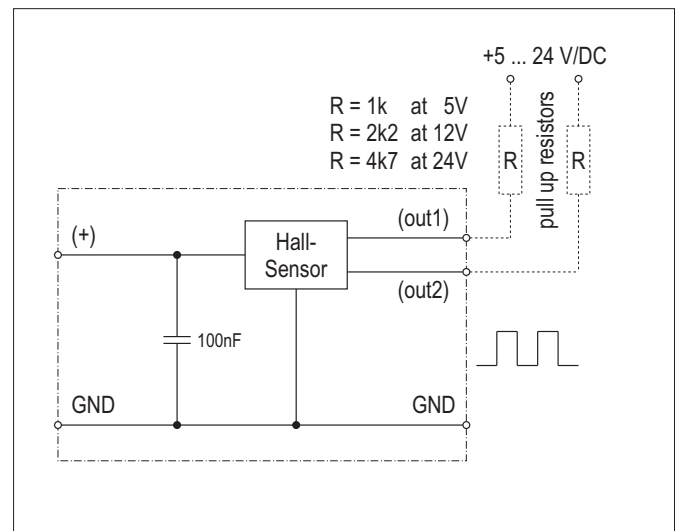
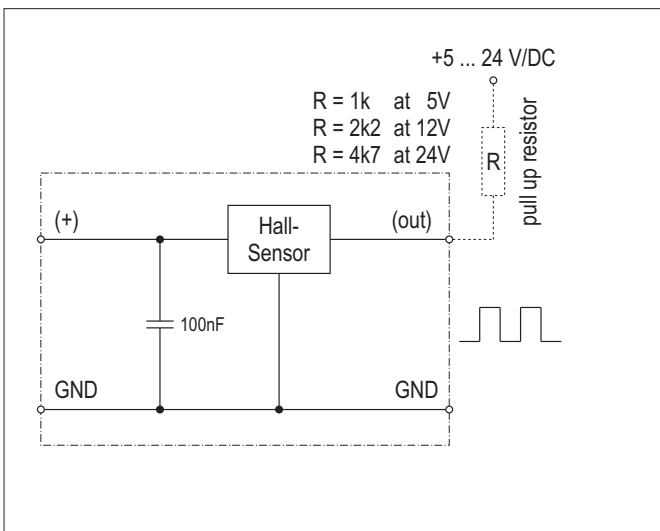


EMV Entstörung
EMC filter

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)*

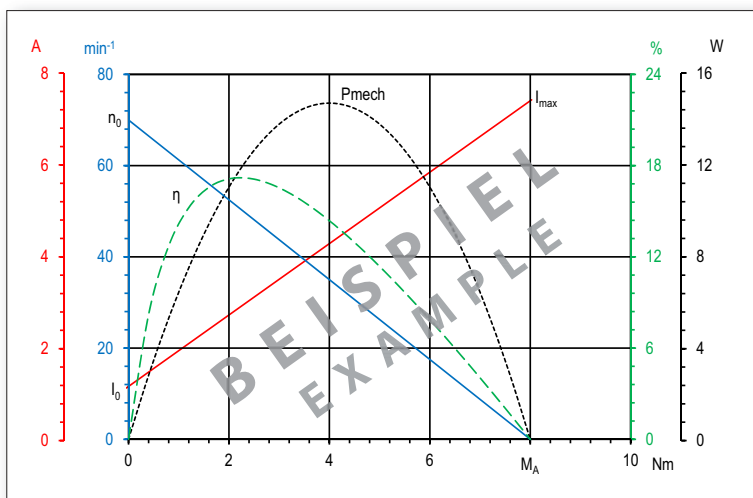
• **Kräfte** / *Forces*

1 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*



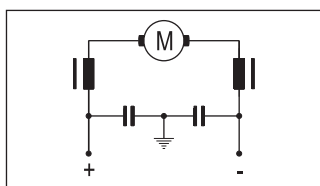
Legende / *Description*

- 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 / *Starting torque* [Nm]

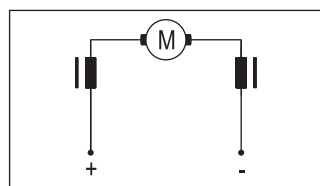
EMV-Entstörung / *EMC filter*

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.

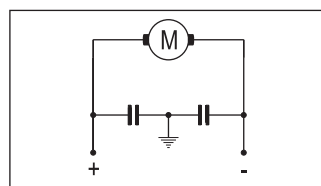
Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in combination with the complete machine.



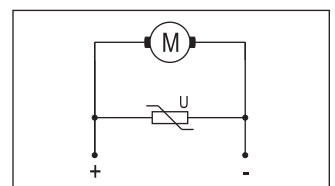
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. *EMC suppression with capacitor and choke.*



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