

Baureihe DCPM 36 T26

Series DCPM 36 T26



DC-MOTOREN MIT PLANETENGETRIEBE



Ø 36 mm



12/24 V/DC



8 - 1.158 min⁻¹



40 - 200 Ncm

DCPM 36 T26

DC MOTORS WITH PLANETARY GEAR



Ø 36 mm



12/24 V/DC



8 - 1.158 min⁻¹



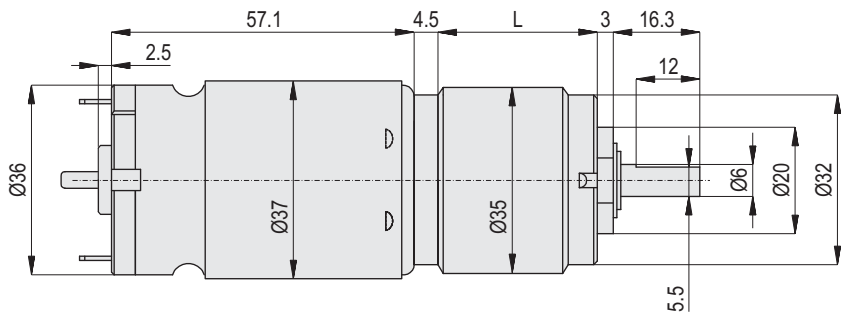
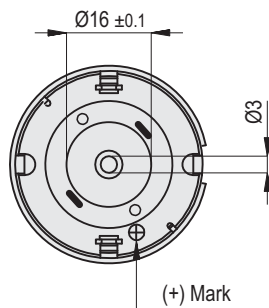
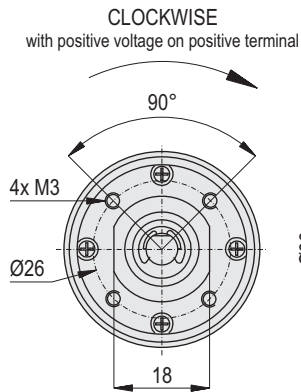
40 - 200 Ncm



-

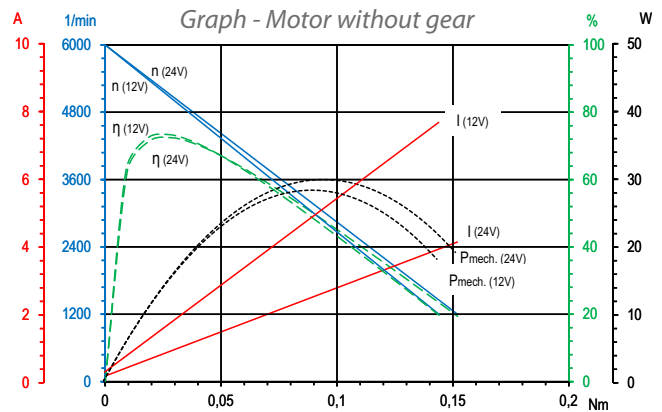


-



Kennlinie - Motor ohne Getriebe

Graph - Motor without gear



Technische Daten / Technical data

Schutzart IP 20 / Protection class IP 20

Bestell-Nr. Order-No.	Nennspannung Nominal voltage	Leerlaufdrehzahl No-load speed	Maximalmoment Maximum torque	Nennmoment Nominal torque	Stufe/n Stage/s	Übersetzung Gear ratio	Maß L Dim. L
723.612 723.632	12 24 V/DC	8 min ⁻¹	200 Ncm	120 Ncm	■ ■ ■ ■	721:1	36,8 mm
723.611 723.631	12 24 V/DC	12 min ⁻¹	200 Ncm	120 Ncm	■ ■ ■ ■	516:1	36,8 mm
723.610 723.630	12 24 V/DC	23 min ⁻¹	200 Ncm	120 Ncm	■ ■ ■ ■	264:1	36,8 mm
723.609 723.629	12 24 V/DC	32 min ⁻¹	200 Ncm	120 Ncm	■ ■ ■ ■	189:1	36,8 mm
723.608 723.628	12 24 V/DC	43 min ⁻¹	200 Ncm	100 Ncm	■ ■ ■	139:1	30,4 mm
723.607 723.627	12 24 V/DC	60 min ⁻¹	200 Ncm	100 Ncm	■ ■ ■	100:1	30,4 mm
723.606 723.626	12 24 V/DC	84 min ⁻¹	120 Ncm	80 Ncm	■ ■ ■	71:1	30,4 mm
723.605 723.625	12 24 V/DC	118 min ⁻¹	120 Ncm	76 Ncm	■ ■ ■	51:1	30,4 mm
723.604 723.624	12 24 V/DC	223 min ⁻¹	100 Ncm	47 Ncm	■ ■	27:1	24,0 mm
723.603 723.623	12 24 V/DC	312 min ⁻¹	80 Ncm	33 Ncm	■ ■	19:1	24,0 mm
723.602 723.622	12 24 V/DC	437 min ⁻¹	60 Ncm	24 Ncm	■ ■	14:1	24,0 mm
723.601 723.621	12 24 V/DC	1.158 min ⁻¹	40 Ncm	10 Ncm	■	5:1	17,6 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]



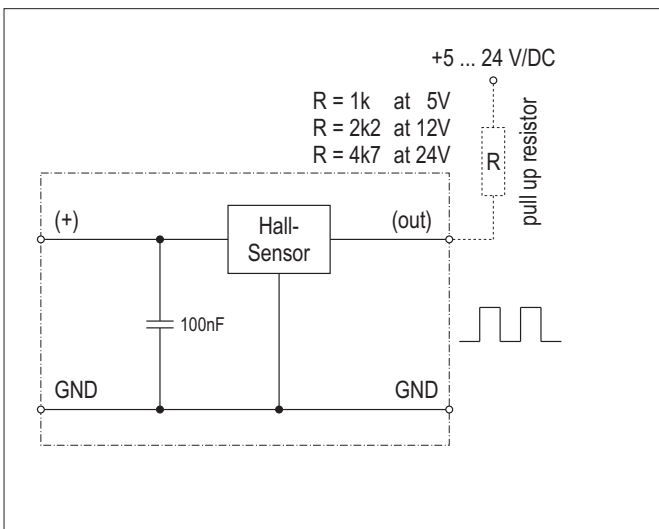
Hall-Sensor
Hall sensor



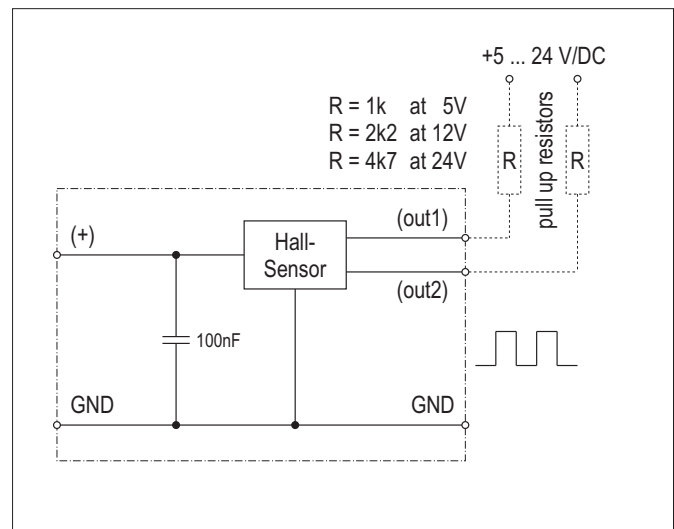
EMV Entstörung
EMC filter

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)

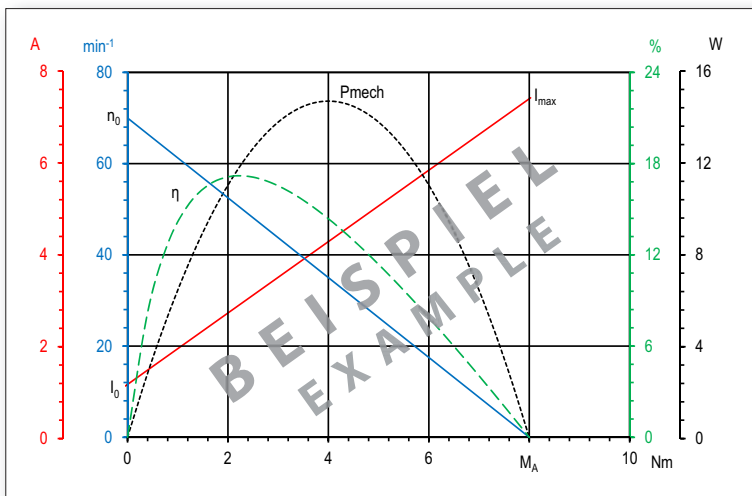
• **Kräfte / Forces**

1 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



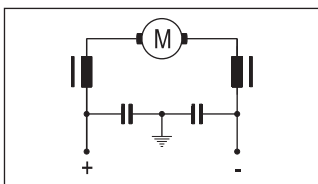
Legende / Description

- n₀ = Leerlaufdrehzahl / No-load speed [min⁻¹]
- η = Wirkungsgrad / Efficiency [%]
- P_{mech} = mech. Leistung / Mech. power [W]
- I₀ = Leerlaufstrom / No load current [A]
- I_{max} = Maximalstrom / Max. current [A]
- M = Drehmoment / Torque [Nm]
- M_A = Anlaufmoment / Starting torque [Nm]

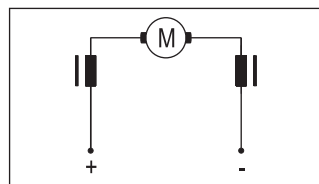
EMV-Entstörung / EMC filter

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.

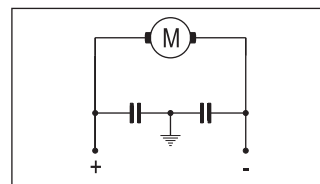
Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in combination with the complete machine.



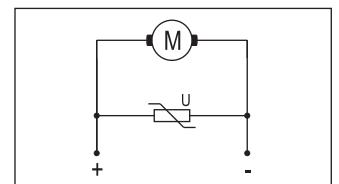
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. *EMC suppression with capacitor and choke.*



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