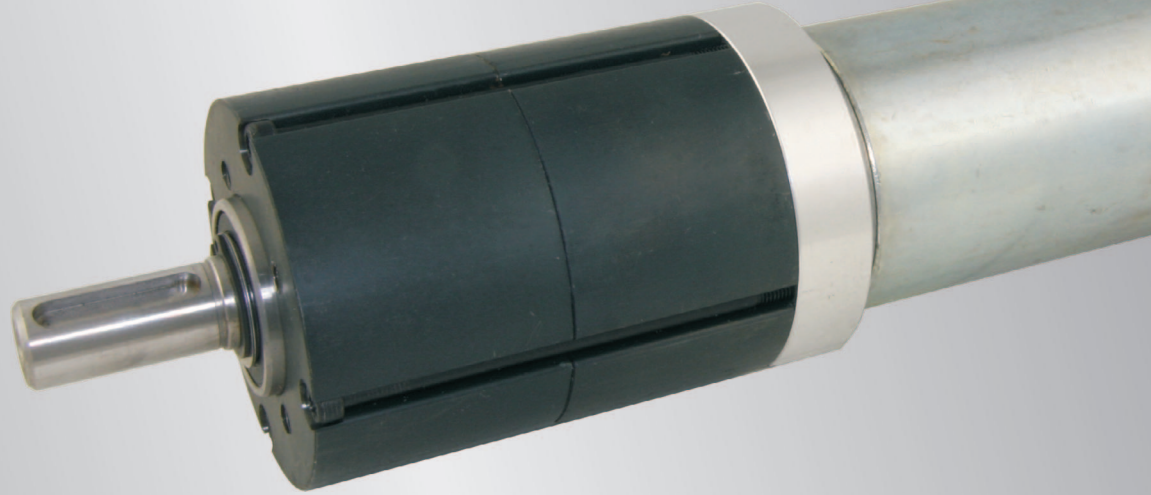


Baureihe DCPM 52 T40

Series DCPM 52 T40



DC-MOTOREN MIT PLANETENGETRIEBE



Ø 52 mm



12/24 V/DC



13 - 760 min⁻¹



3 - 120 Nm

DCPM 52 T40

DC MOTORS WITH PLANETARY GEAR



Ø 52 mm



12/24 V/DC



13 - 760
min⁻¹



3 - 120
Nm

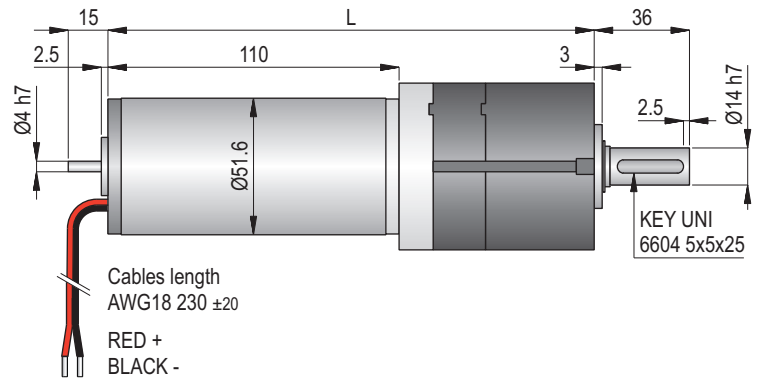
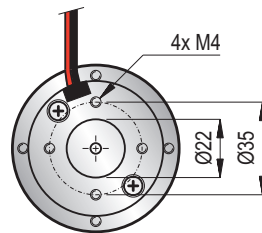
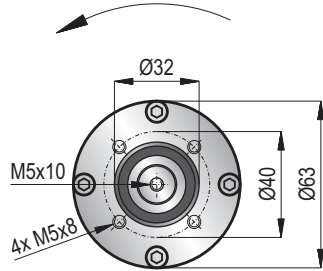


100 nF
8,0 µH



-

COUNTER CLOCKWISE
with positive voltage on red cable



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
725.209 725.219	12 24 V/DC	13 min ⁻¹	120,0 Nm	17,00 Nm	~29 ~15 A	216:1	206 mm
725.208 725.218	12 24 V/DC	20 min ⁻¹	95,0 Nm	12,00 Nm	~29 ~15 A	144:1	206 mm
725.207 725.217	12 24 V/DC	30 min ⁻¹	63,0 Nm	9,00 Nm	~29 ~15 A	96:1	206 mm
725.206 725.216	12 24 V/DC	45 min ⁻¹	43,0 Nm	6,00 Nm	~29 ~15 A	64:1	206 mm
725.205 725.215	12 24 V/DC	80 min ⁻¹	28,0 Nm	4,00 Nm	~29 ~15 A	36:1	186 mm
725.204 725.214	12 24 V/DC	120 min ⁻¹	18,7 Nm	2,50 Nm	~29 ~15 A	24:1	186 mm
725.203 725.213	12 24 V/DC	185 min ⁻¹	12,2 Nm	1,70 Nm	~29 ~15 A	16:1	186 mm
725.202 725.212	12 24 V/DC	500 min ⁻¹	5,0 Nm	0,70 Nm	~29 ~15 A	6:1	166 mm
725.201 725.211	12 24 V/DC	760 min ⁻¹	3,0 Nm	0,50 Nm	~29 ~15 A	4:1	166 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 Anschlussschema für Motoren mit eingebautem Hall-Sensor

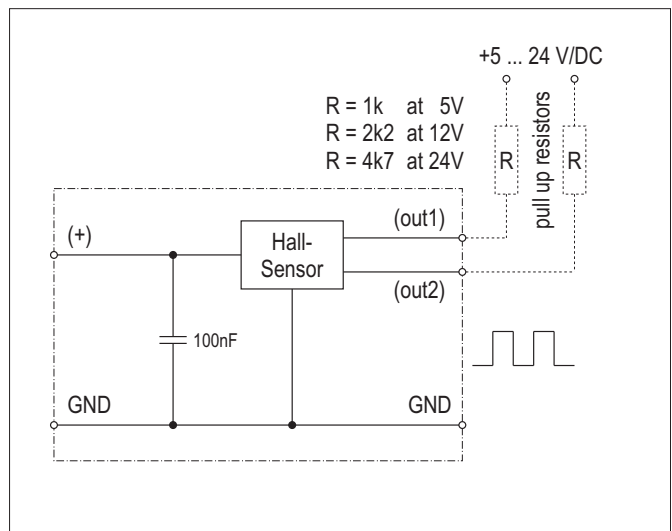
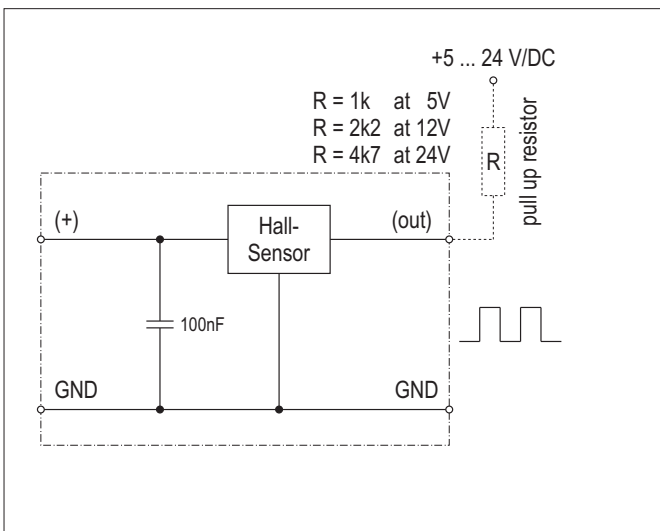
General connection diagram for motors with built-in Hall sensor

• **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)*

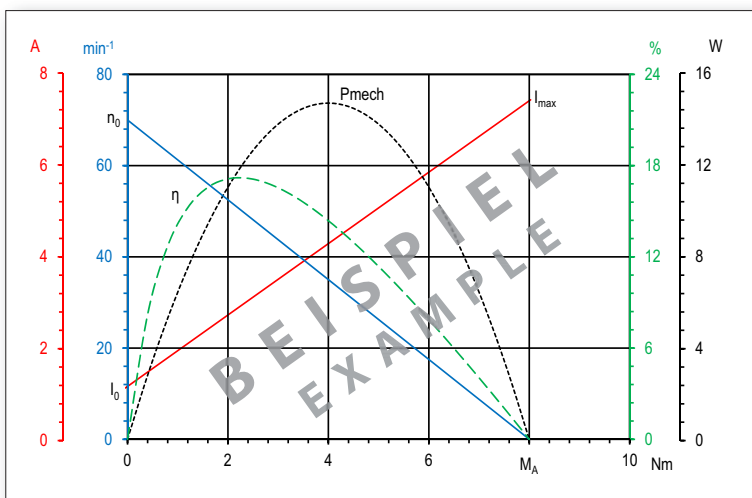
• **Kräfte** / *Forces*

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*



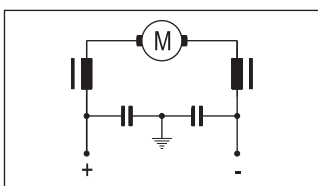
Legende / *Description*

- 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]

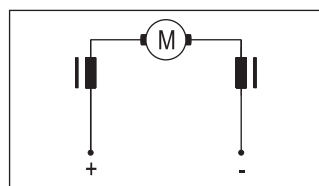
EMV-Entstörung / *EMC filter*

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.

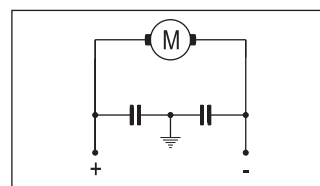
Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in combination with the complete machine.



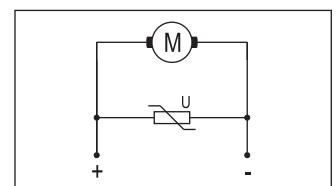
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. *EMC suppression with capacitor and choke.*



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