

# Baureihe DCM 42 T30

Series DCM 42 T30



DC-MOTOREN OHNE GETRIEBE



Ø 42 mm



12/24 V/DC



3.650 - 4.100 min<sup>-1</sup>



29 - 44 Ncm

# DCM 42 T30

DC MOTORS WITHOUT GEAR



Ø 42 mm



12/24 V/DC



3.650 - 4.100 min<sup>-1</sup>



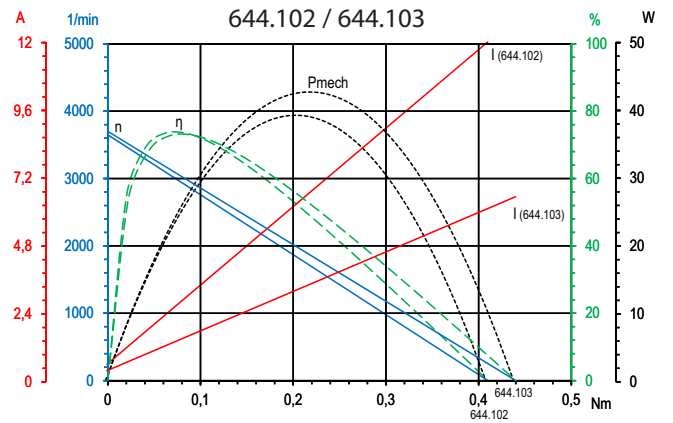
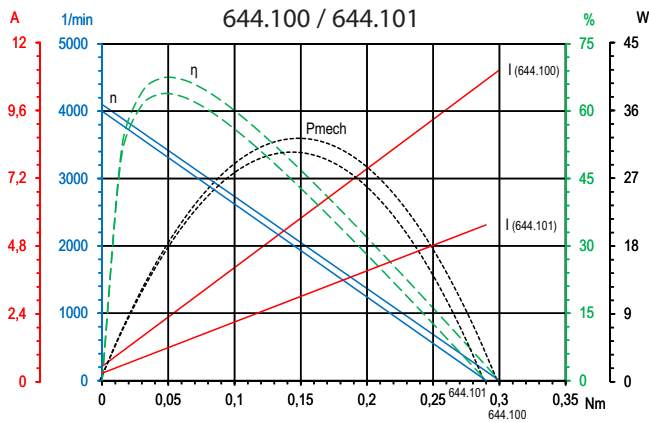
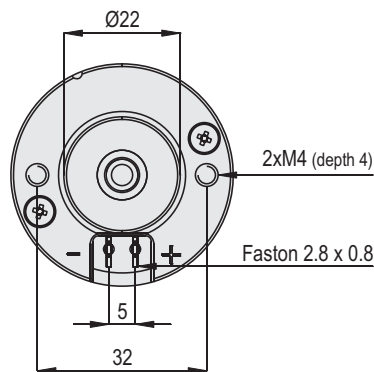
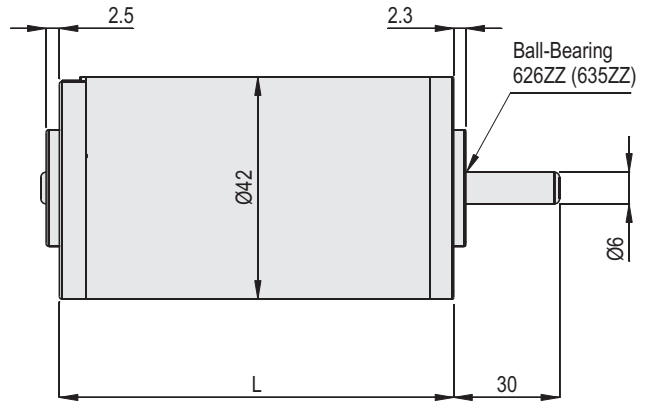
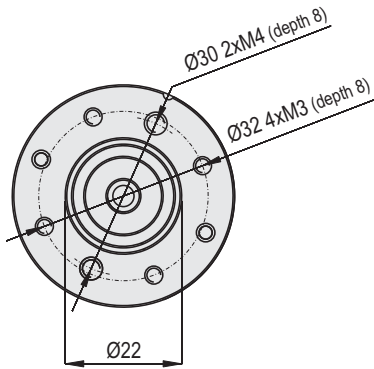
29 - 44 Nm



-



optional  
2 Ch. / 12 pls.



## Technische Daten / Technical data

Schutzart IP 30 / Protection class IP 30

Bestell-Nr. Order-No.	Nennspannung Nominal voltage	Leerlaufdrehzahl No-load speed	Anlaufmoment Starting torque	Nennmoment Nominal torque	Nennstrom Nominal current	Maß L Dim. L
644.102	12 V/DC	3.650 min <sup>-1</sup>	41 Ncm	7,5 Ncm	2,9 A	90,5 mm
644.100	12 V/DC	4.100 min <sup>-1</sup>	30 Ncm	5,0 Ncm	2,5 A	74,5 mm
644.103	24 V/DC	3.700 min <sup>-1</sup>	44 Ncm	7,5 Ncm	1,5 A	90,5 mm
644.101	24 V/DC	4.000 min <sup>-1</sup>	29 Ncm	5,0 Ncm	1,2 A	74,5 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](http://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](http://www.seefrid.com).

## Symbole / Symbols



Nennspannung [V]  
Nominal voltage [V]



Leerlaufdrehzahl [ $\text{min}^{-1}$ ]  
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]



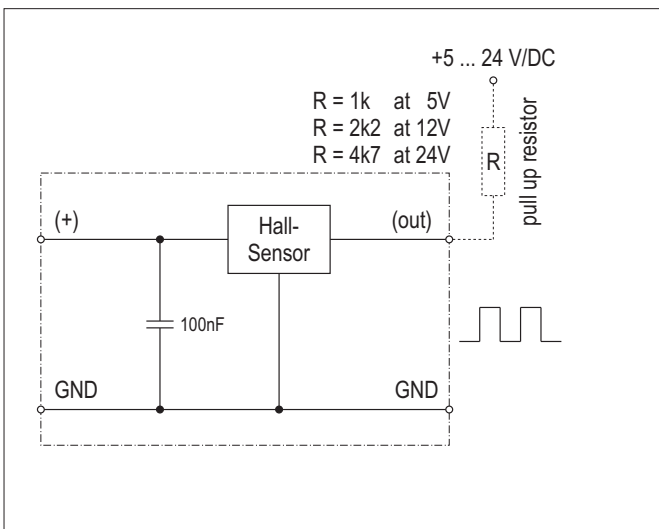
Hall-Sensor  
Hall sensor



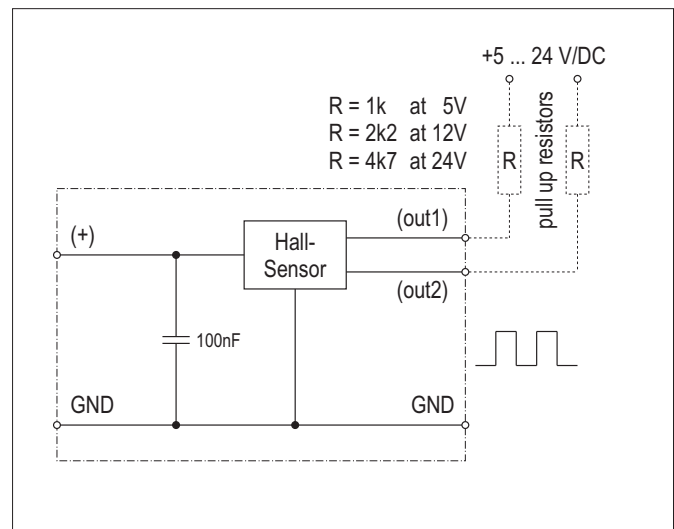
EMV Entstörung  
EMC filter

## 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)

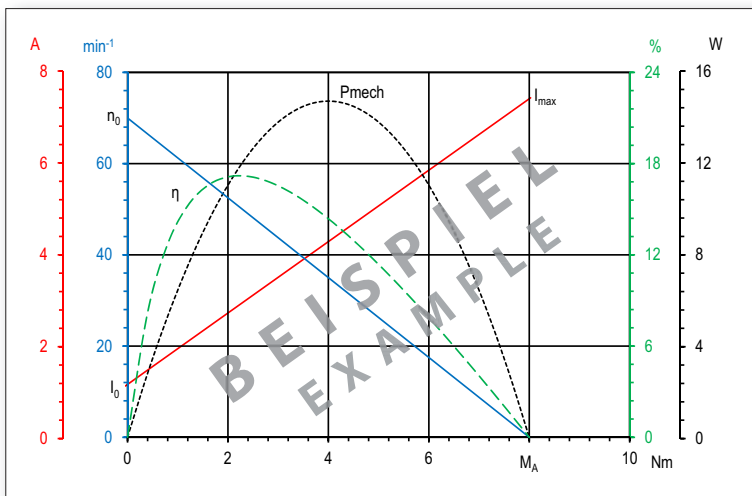
• **Kräfte / Forces**

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<sup>-4</sup> Nm = 1·10<sup>-2</sup> Ncm

### Kennlinie / Diagram



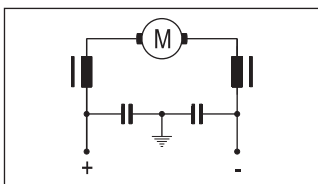
**Legende / Description**

- n<sub>0</sub> = Leerlaufdrehzahl / No-load speed [min<sup>-1</sup>]
- η = Wirkungsgrad / Efficiency [%]
- P<sub>mech</sub> = mech. Leistung / Mech. power [W]
- I<sub>0</sub> = Leerlaufstrom / No load current [A]
- I<sub>max</sub> = Maximalstrom / Max. current [A]
- M = Drehmoment / Torque [Nm]
- M<sub>A</sub> = Anlaufmoment / Starting torque [Nm]

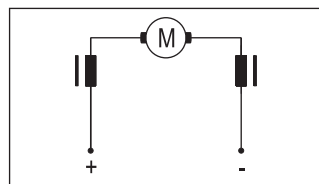
### EMV-Entstörung / EMC filter

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.

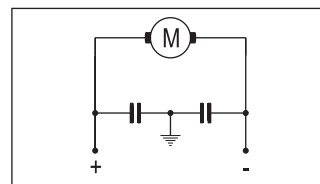
*Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in combination with the complete machine.*



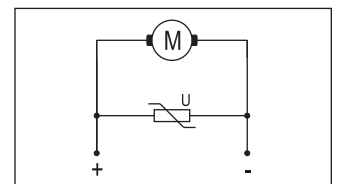
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. *EMC suppression with capacitor and choke.*



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