

## **BÜRSTENBEHAFTETE DC-MOTOREN**



**MIT SCHNECKEN- ODER  
STIRNRADGETRIEBE**



Sehr geehrter Leser,

auf den folgenden Seiten geben wir Ihnen einen Einblick in unser vielseitiges Motorenprogramm an bürstenbehafteten Gleichstrommotoren mit Permanentmagneterregung.

Die DC-Motoren sind mit Stirnrad- oder Schneckengetriebe in unterschiedlichen Untersetzungen verfügbar. Die Herstellung erfolgt auf der Qualitätsbasis gemäß den Richtlinien der Automobilindustrie hergestellt, was für Sie eine höchste Qualität und Zuverlässigkeit bedeutet.

Hierbei sind Motoren mit Nennspannungen von 12 bis 36 VDC sowie mit Drehzahlen zwischen 14 U/min und 350 U/min erhältlich.

Optional lassen sich die meisten der aufgeführten Antriebe mit Hall-IC, Inkrementaldrehgeber oder Absolutwertgeber ausstatten. Sollten spezielle Anpassungen, wie z.B. Ausführungen für weitere Nennspannungen, abgewandelte Antriebswellen, Kabelkonfektionen, etc. gewünscht sein, bieten wir diese gerne auf Anfrage an.

Aufgeführt finden Sie in diesem Katalog nur einen Teil unseres Lieferprogramms. Sollte Ihr gesuchter Motor in diesem Katalog nicht aufzufinden sein, lässt sich sicherlich aus unserem weiten Portfolio ein passender Antrieb für Ihre Applikation finden.

Nehmen Sie doch einfach mit uns Kontakt auf, und schildern uns Ihre Antriebsaufgabe. Wir beraten Sie gerne.

Zur Unterstützung Ihrer Konstruktion, erhalten Sie gerne auf Anfrage von all unseren Antrieben 3D-CAD Modelle.

Ihr Team der Ott Antriebstechnik.

## Wichtige Erläuterungen zum Katalog

Allg. Hinweise, Begriffe und Formelzeichen .....	2
Umrechnungstabellen .....	3
Toleranzfelder nach ISO/R 286 .....	4
Kennlinien .....	5

## Motoren mit Schneckenradgetriebe

SWMP .....	A
GMPG .....	B
GMPD .....	C
DCK31 .....	D
SWMK .....	E
DCK35 .....	F
SW2K .....	G
SW2L .....	H
SWMV .....	I
SWMG .....	J
XDW043 .....	K

## Motoren mit Stirnradgetriebe

GMAG .....	L
GMPI .....	M

Modifizierungen und Service .....	188
-----------------------------------	-----

Index .....	190
-------------	-----

# Wichtige Erläuterungen zum Katalog

## Allgemeine Hinweise

- Änderungen und Irrtümer, auch technischer Art, vorbehalten.
- Verwenden Sie daher als Konstruktionsgrundlage nur Angebotszeichnungen!
- Die Darstellungen im Katalog entsprechen teilweise nicht den DIN-Vorschriften!
- Die angegebenen Betriebskennwerte beziehen sich auf eine Umgebungstemperatur von 20° C.
- Die im Katalog enthaltenen Motoren sind nicht für den Endverbraucher bestimmt.
- Gemäß den EU-Richtlinien bedürfen diese Produkte keiner CE-Kennzeichnung!
- Manche der Motoren können kundenspezifisch sein und sind deshalb nur unter Vorbehalt auf Anfrage lieferbar.

## Formelzeichen und Einheiten nach DIN

Formelzeichen	Einheit	Begriff
$U_N$	[V]	Nennspannung
$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	Leerlaufdrehzahl ± 10%
$M_N$	[Nm]	Nenndrehmoment an der Abtriebswelle
$M_A$	[Nm]	Anlaufmoment
$i$		Getriebeübersetzung
$J_R$	[kgm <sup>2</sup> ] x 10 <sup>-6</sup>	Läuferträgheitsmoment
$R$	[mΩ]	Ankerwiderstand, 2/4 Lamellen
$L$	[mH]	Ankerinduktivität, 2/4 Lamellen

## Definitionen

Zeichnung:	Maßzeichnung
Welle:	Maße der Wellenenden
Schaltbild:	Motorschaltbild
Anschlußart:	Maße und Lage der Motoranschlüsse
Werkstoffe:	BRZ = Bronze, KST = Kunststoff, ST = Stahl, HGW = Hartgewebe

Drehrichtung bei Blick auf die Motorwelle 	Die Kennlinien zeigen die Drehzahl und den Strom abhängig vom Drehmoment. Es handelt sich um Mittelwerte bei Raumtemperatur. In der Serie sind Abweichungen von ± 10 % möglich.
---	---

Motoren mit Schneckenradgetriebe haben eine bevorzugte Drehrichtung, die in den Zeichnungen durch einen größeren Pfeil dargestellt ist. Dreht der Motor entgegen dieser bevorzugten Drehrichtung, sinkt die Leistung um ca. 10%.	Bevorzugte Drehrichtung  links      rechts
--	---

# Wichtige Erläuterungen zum Katalog

## Umrechnung von Drehmomenten (für die Praxis gerundete Werte)

	Ncm	Nm	pcm	kpcm	kpm	oz-in	in-lbs	ft-lbs
Ncm	1	$10^{-2}$	102	$1,02 \cdot 10^{-2}$	$1,02 \cdot 10^{-3}$	1,42	$8,85 \cdot 10^{-2}$	$7,38 \cdot 10^{-3}$
Nm	100	1	$10,2 \cdot 10^3$	10,2	0,102	141,6	8,85	0,738
pcm	$9,8 \cdot 10^{-3}$	$9,8 \cdot 10^{-5}$	1	$10^{-3}$	$10^{-5}$	$1,39 \cdot 10^{-2}$	$8,68 \cdot 10^{-4}$	$7,23 \cdot 10^{-5}$
kpcm	9,8	$9,8 \cdot 10^{-2}$	1000	1	$10^{-2}$	13,9	0,868	$7,23 \cdot 10^{-2}$
kpm	980	9,8	$10^5$	100	1	1390	86,8	7,23
oz-in	0,706	$7,06 \cdot 10^{-3}$	72	$7,2 \cdot 10^{-2}$	$7,2 \cdot 10^{-4}$	1	$6,25 \cdot 10^{-2}$	$5,2 \cdot 10^{-3}$
in-lbs	11,3	0,113	1152	1,15	$1,15 \cdot 10^{-2}$	16	1	$8,3 \cdot 10^{-2}$
ft-lbs	135,58	1,36	13 825	13,8	0,138	192	12	1

## Umrechnung von Kräften (für die Praxis gerundete Werte)

	N	kp	p	oz	lbf
N	1	0,102	102	3,6	0,225
kp	9,8	1	1000	35,27	2,2
p	$9,8 \cdot 10^{-3}$	$10^{-3}$	1	$3,53 \cdot 10^{-2}$	$2,2 \cdot 10^{-3}$
oz	0,278	$2,83 \cdot 10^{-2}$	28,35	1	$6,25 \cdot 10^{-2}$
lbf	4,45	0,445	453,6	16	1

## Umrechnung von Leistungen (für die Praxis gerundete Werte)

	kw	PS	HP	kpm/s	kcal/s
kw	1	1,36	1,34	102	0,239
PS	0,735	1	0,986	75	0,176
HP	0,746	1,01	1	76	0,178
kpm/s	$9,8 \cdot 10^{-3}$	$1,33 \cdot 10^{-2}$	$1,32 \cdot 10^{-2}$	1	$2,34 \cdot 10^{-3}$
kcal/s	4,2	5,7	5,6	427	1

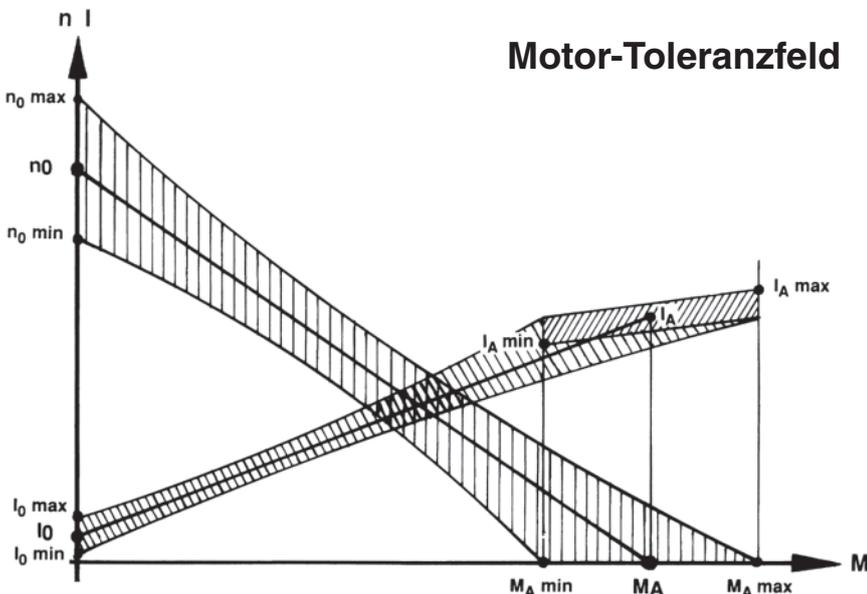
## Umrechnung von Temperaturen (für die Praxis gerundete Werte)

$t_C$ [°C] Celsius $t_F$ [°F] Fahrenheit	$T_K$ [°K] Kelvin	$T_R$ [°R] Rankine
$t_C = \frac{5}{9}(t_F - 32)$	$T_K = t_C + 273$	$T_R = \frac{5}{9}(t_C + 273)$
$t_C = \frac{5}{9} T_R - 273$	$T_K = \frac{5}{9} T_R$	
$t_F = \frac{5}{9} t_C + 32$	$T_K = \frac{5}{9} (t_F + 255)$	

# Wichtige Erläuterungen zum Katalog

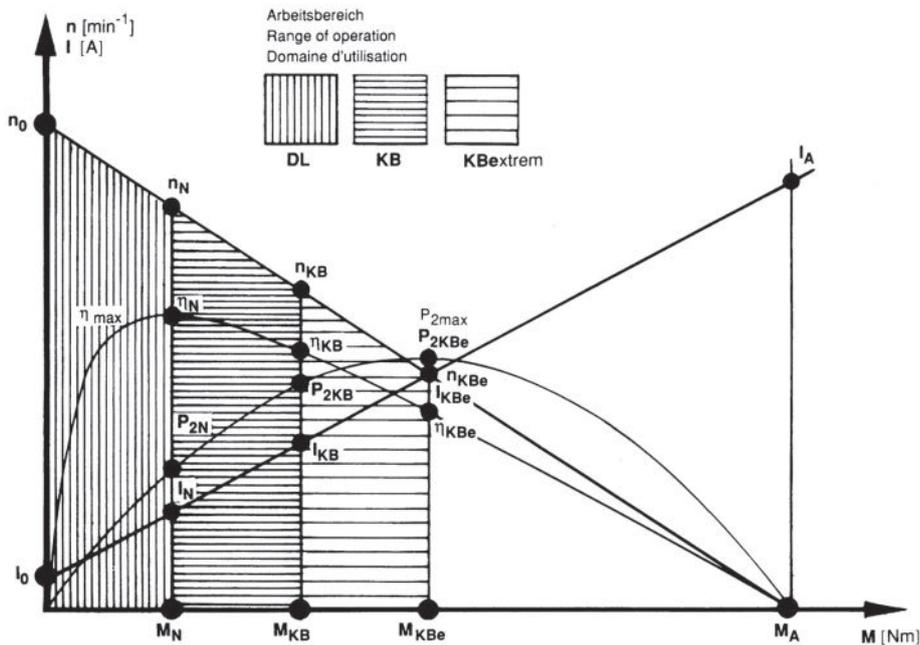
## Toleranzen nach ISO/R 286 (DIN 7150, 7151, 7152, 7154, 7155)

1,1 H 13: +0,140 / 0 mm	5,1 H 11: +0,075 / 0 mm	9 k 5: +0,007 / +0,001 mm
1,6 H 13: +0,140 / 0 mm	5,1 H 12: +0,120 / 0 mm	9,4 h 11: 0 / -0,090 mm
2,5 H 12: +0,100 / 0 mm	5,5 h 11: 0 / -0,075 mm	9,5 js 11: +0,045 / -0,045 mm
2,7 H 12: +0,100 / 0 mm	5,5 H 13: +0,180 / 0	9,6 h 11: 0 / -0,090 mm
3 H 9: +0,025 / 0 mm	5,8 g 6: -0,004 / -0,012 mm	9,75 g 5: -0,006 / -0,014 mm
3 H 12: +0,100 / 0 mm	5,9 c 9: -0,070 / -0,100 mm	10 f 6: -0,013 / -0,022 mm
3 N 9: -0,004 / -0,029 mm	5,9 h 10: 0 / -0,048 mm	10 f 7: -0,013 / -0,028 mm
3 P 8: -0,006 / -0,020 mm	6 f 9: -0,010 / -0,040 mm	10 f 8: -0,013 / -0,035 mm
3 P 9: -0,006 / -0,031 mm	6 fg 9: -0,006 / -0,014 mm	10 g 5: -0,005 / -0,011 mm
3 P 10: -0,006 / -0,046 mm	6 h 6: 0 / -0,008 mm	10 g 6: -0,005 / -0,014 mm
3,1 JS 10: +0,024 / -0,024 mm	6 h 8: 0 / -0,018 mm	10 h 5: 0 / -0,006 mm
3,5 H 12: +0,120 / 0 mm	6 h 9: 0 / -0,030 mm	10 h 7: 0 / -0,015 mm
3,6 H 11: +0,075 / 0 mm	6 m 6: +0,012 / +0,004 mm	10 h 9: 0 / -0,036 mm
4 C 10: +0,118 / -0,070 mm	6,3 H 12: +0,150 / 0 mm	11 d 10: -0,050 / -0,120 mm
4 h 6: 0 / -0,008 mm	6,5 H 8: +0,022 / 0 mm	11,2 e 10: -0,032 / -0,102 mm
4 h 8: 0 / -0,018 mm	6,8 h 8: 0 / -0,022 mm	11,5 h 11: 0 / -0,110 mm
4 h 9: 0 / -0,030 mm	7 h 8: 0 / -0,022 mm	12 f 7: -0,016 / -0,034 mm
4 h 10: 0 / -0,048 mm	7,6 h 11: 0 / -0,090 mm	12 g 5: -0,006 / -0,014 mm
4 h 11: 0 / -0,075 mm	8 f 6: -0,013 / -0,022 mm	12 h 6: 0 / -0,011 mm
4 H 12: +0,120 / 0 mm	8 g 6: -0,005 / -0,014 mm	12 h 7: 0 / -0,018 mm
4 P 9: -0,012 / -0,042 mm	8 g 7: -0,005 / -0,020 mm	12 h 9: 0 / -0,036 mm
4,1 h 10: 0 / -0,048 mm	8 g 9: -0,005 / -0,041 mm	12 h 11: 0 / -0,110 mm
4,1 H 11: +0,075 / 0 mm	8 h 9: 0 / -0,036 mm	13,4 h 11: 0 / -0,110 mm
4,2 H 7: +0,012 / 0 mm	8 H 9: +0,036 / 0 mm	14 f 6: -0,016 / -0,027 mm
4,2 H 12: +0,120 / 0 mm	8 h 10: 0 / -0,058 mm	14 f 7: -0,016 / -0,034 mm
4,5 H 13: +0,180 / 0 mm	8 h 11: 0 / -0,090 mm	14 H 7: +0,018 / 0 mm
5 c 11: -0,070 / -0,145 mm	8 k 5: +0,007 / +0,001 mm	15 f 7: -0,016 / -0,034 mm
5 h 6: 0 / -0,008 mm	8,5 h 9: 0 / -0,036 mm	15,2 h 11: 0 / -0,110 mm
5 h 9: 0 / -0,030 mm	8,7 h 11: 0 / -0,090 mm	16 f 6: -0,016 / -0,027 mm
5 h 10: 0 / -0,048 mm	9 D 9: +0,076 / +0,040 mm	18 H 8: -0,016 / -0,027 mm
5 h 12: 0 / -0,120 mm	9 h 6: 0 / -0,009 mm	20 h 9: 0 / -0,052 mm
5 P 9: -0,012 / -0,042 mm	9 h 11: 0 / -0,090 mm	26 g 6: -0,007 / -0,020 mm



# Wichtige Erläuterungen zum Katalog

## Kennlinie



DL	Dauerlauf	n	Drehzahl
KB	Kurzbetrieb	$n_0$	Leerlaufdrehzahl
KBe	extremer Kurzbetrieb	$n_N$	Nenndrehzahl
P	Leistung	$n_{KB}$	Drehzahl bei Kurzbetrieb
$P_{2N}$	Nennleistung an der Abtriebswelle	$n_{KBe}$	Drehzahl bei extremem Kurzbetrieb
$P_{2max}$	Maximalleistung an der Abtriebswelle	I	Strom
$P_{2KB}$	Leistung an der Abtriebswelle im Kurzbetrieb	$I_0$	Leerlaufstrom
$P_{2KBe}$	Leistung an der Abtriebswelle im extremen Kurzbetrieb	$I_A$	Anlaufstrom
M	Drehmoment	$I_N$	Nennstrom
$M_A$	Anlaufdrehmoment	$I_{KB}$	Strom im Kurzbetrieb
$M_N$	Nenndrehmoment an der Abtriebswelle	$I_{KBe}$	Strom im extremen Kurzbetrieb
$M_{KB}$	Drehmoment an der Abtriebswelle im Kurzbetrieb	$\eta$	Wirkungsgrad
$M_{KBe}$	Drehmoment an der Abtriebswelle im extremen Kurzbetrieb	$\eta_{max}$	max. Wirkungsgrad
		$\eta_N$	Nennwirkungsgrad
		$\eta_{KB}$	Wirkungsgrad im Kurzbetrieb
		$\eta_{KBe}$	Wirkungsgrad im extremen Kurzzeitbetrieb

# Baureihe SWMP

## Motoren mit Schneckenradgetriebe

### Technische Beschreibung

Motorgehäuse:	rolliert, korrosionsgeschützt
Magnetfeld:	Permanentmagnet
Lagerung Anker, A-Seite:	Kugellager
Lagerung Anker, B-Seite:	Kalottenlager
Getriebe:	Schneckenrad
Getriebegehäuse:	Zinkdruckguss
Getrieberad:	Kunststoff oder Hartgewebe
Getriebschmierung:	Fett, Dauerschmierung
Schnittstelle mechanisch:	Abtriebswelle
Schnittstelle elektrisch:	Litzen mit Stecker oder Litzen verzinkt
IST-Wert Geber:	optional
Thermoschutz:	optional
Entstörung:	optional

### Verwendung

Industrie:

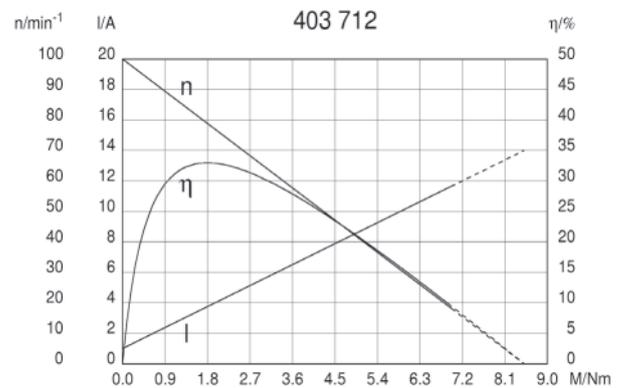
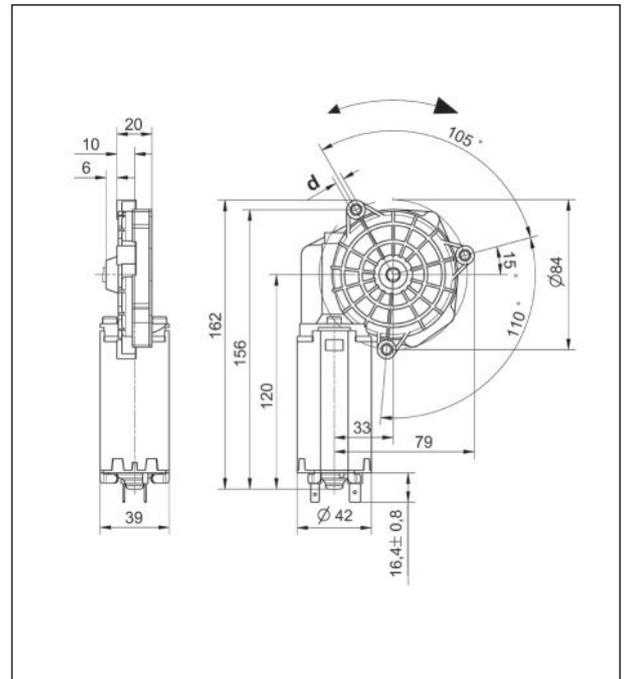
- Allgemeiner Maschinenbau
- Automaten
- Landwirtschaftstechnik
- Büromaschinen
- Laborgeräte
- Medizintechnik
- Verkehrs- und Kommunikationstechnik
- Foto/Optik

# Baureihe SWMP

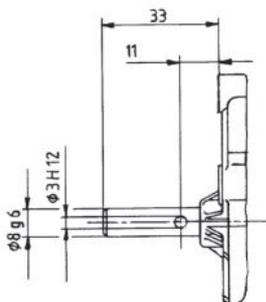
## Motortyp 403712

### Technische Daten

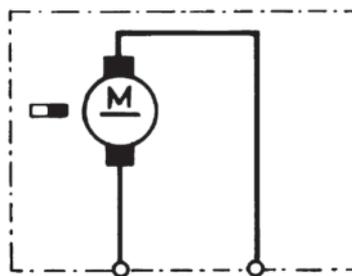
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	100
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	1,30
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	7,00
Getriebeübersetzung			83:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 1000
	4Lamellen	R	mOhm 900
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d=M6, Kugellager	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



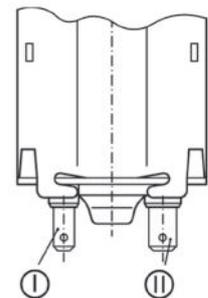
Abtriebswelle W173



Schaltbild S28



Anschluss K117



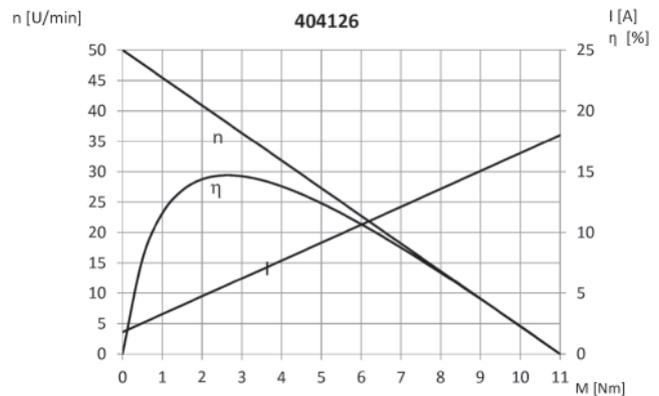
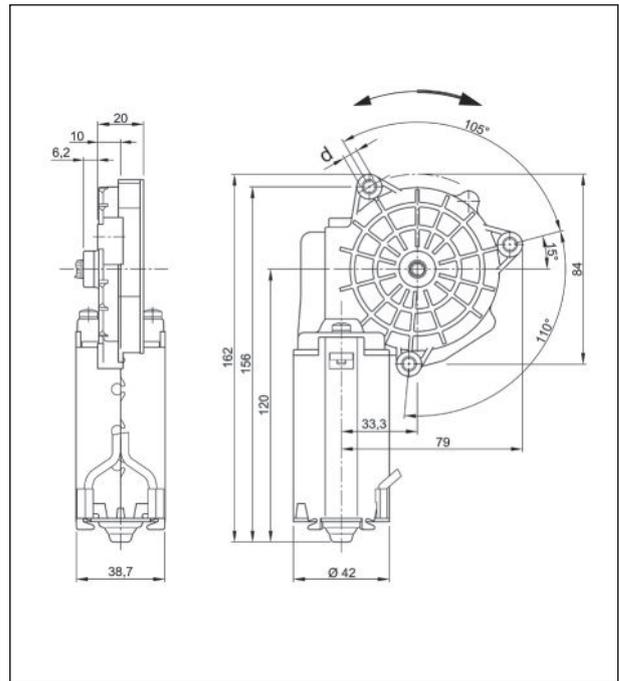
- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe SWMP

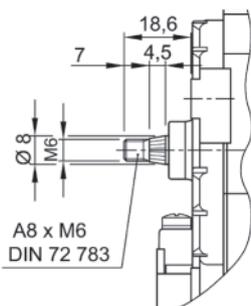
## Motortyp 404126

### Technische Daten

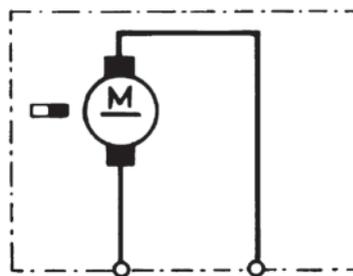
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	50
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	10,00
Getriebeübersetzung			85:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 0,9
	4Lamellen	R	mOhm 0,7
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			d=M6
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



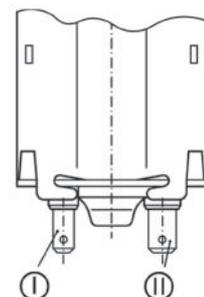
Abtriebswelle W22



Schaltbild S28



Anschluss K117



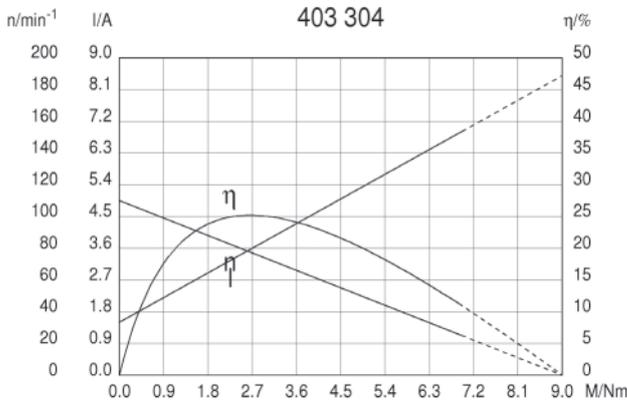
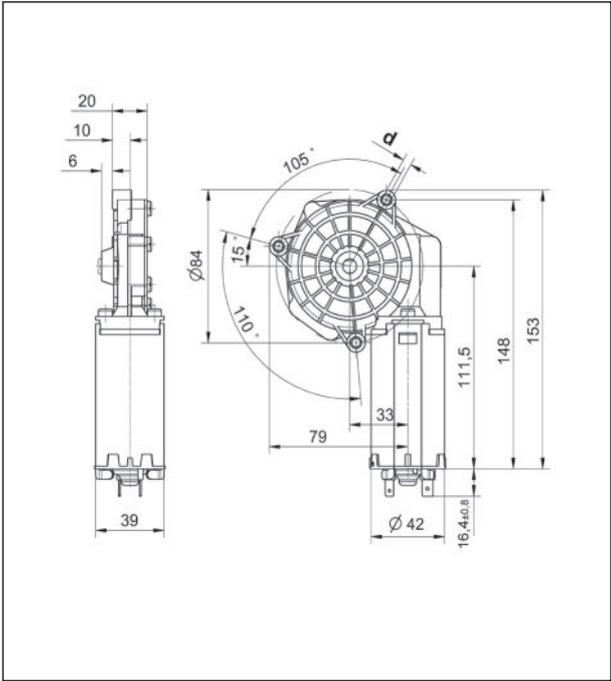
- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe SWMP

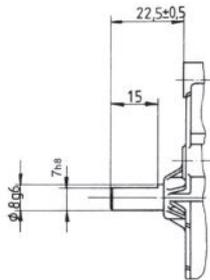
## Motortyp 403304

### Technische Daten

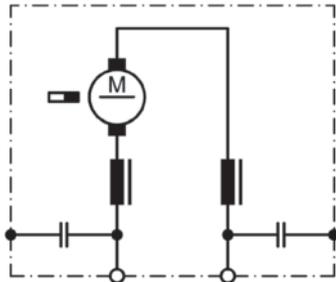
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	110
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	1,30
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	7,00
Getriebeübersetzung			83:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 3300
	4Lamellen	R	mOhm 2800
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			d=M6, Kugellager
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



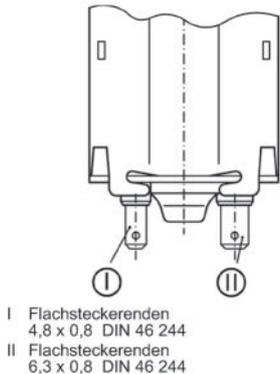
Abtriebswelle W403304



Schaltbild S30



Anschluss K117

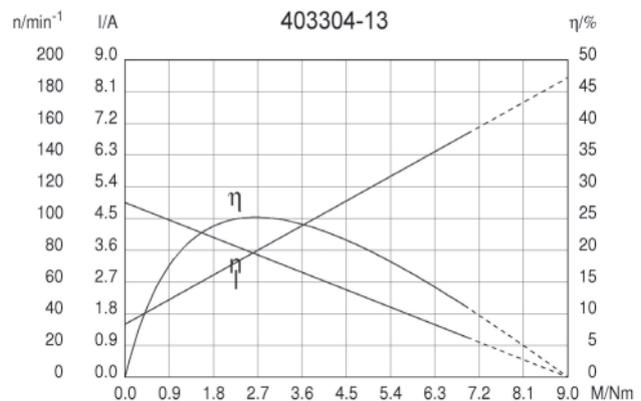
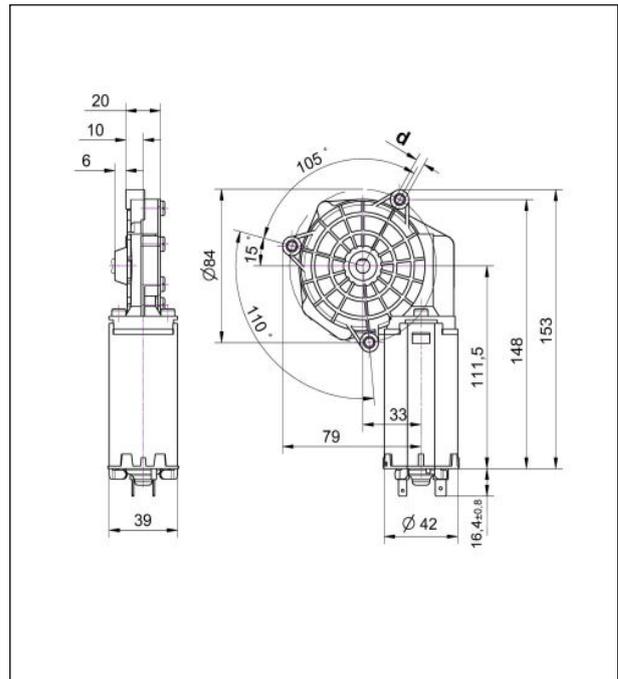


# Baureihe SWMP

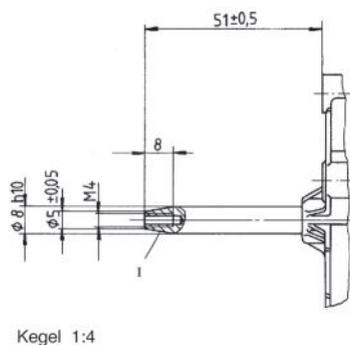
## Motortyp 403304-13

### Technische Daten

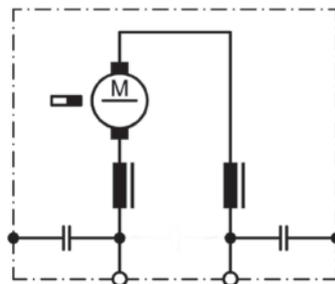
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	110
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	1,30
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	7,00
Getriebeübersetzung			83:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d = M6; Kugellager	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



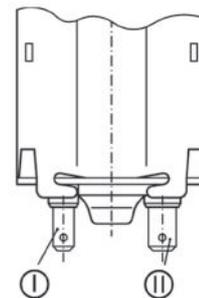
Abtriebswelle W115



Schaltbild S30



Anschluss K117

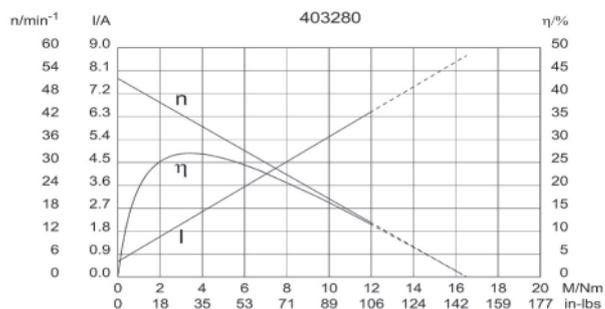
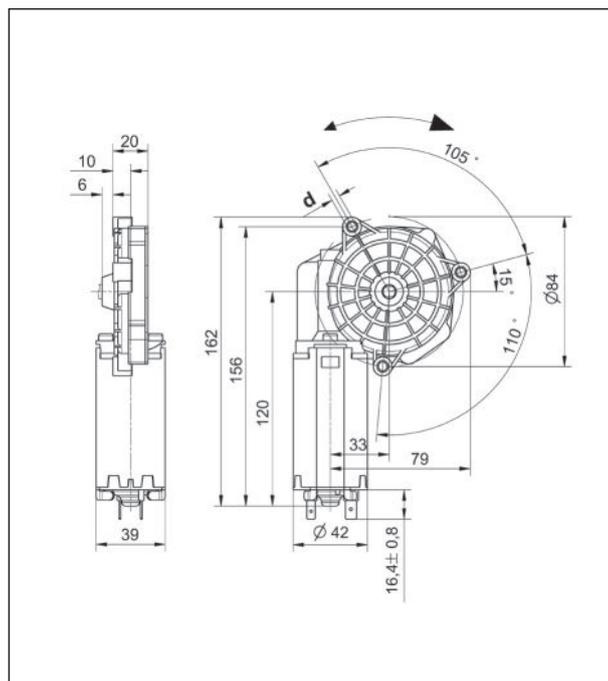


- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

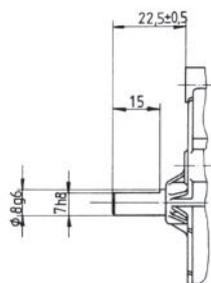
# Baureihe SWMP

## Motortyp 403280

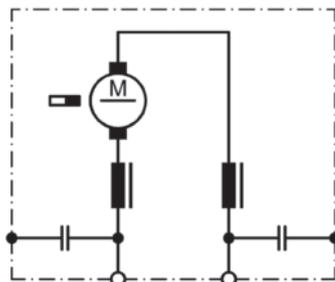
Technische Daten			
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	52
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	16,50
Getriebeübersetzung			85:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 3300
	4Lamellen	R	mOhm 2800
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d=M6	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



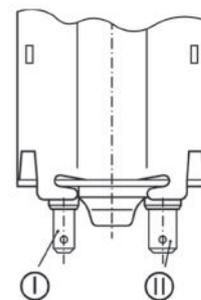
Abtriebswelle W45



Schaltbild S30



Anschluss K117



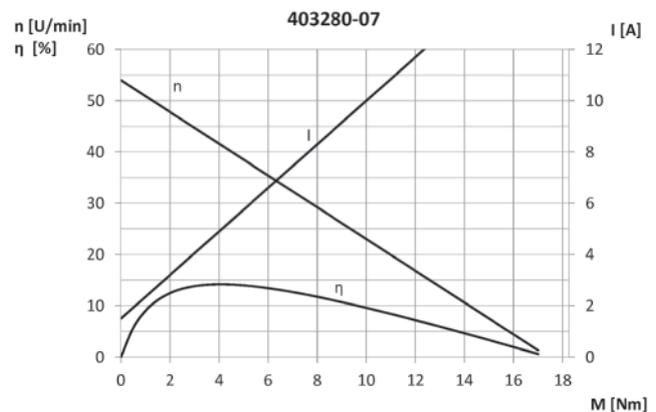
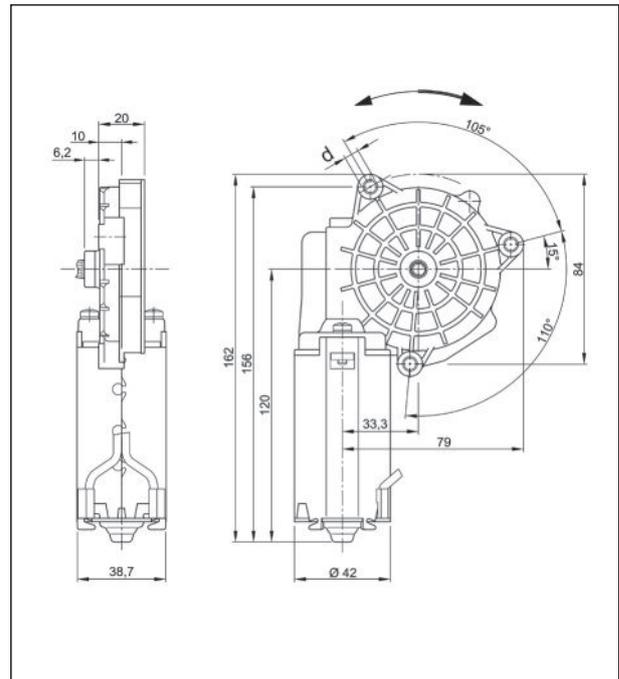
- I Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe SWMP

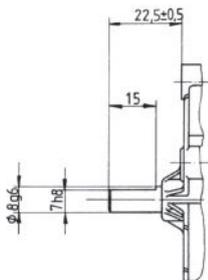
## Motortyp 403280-07

### Technische Daten

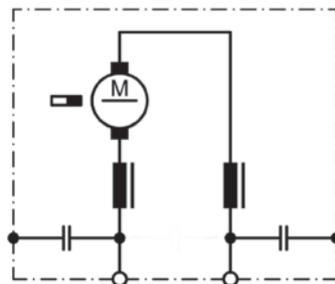
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	54
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	16,50
Getriebeübersetzung			85:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		$d = 7,5$	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



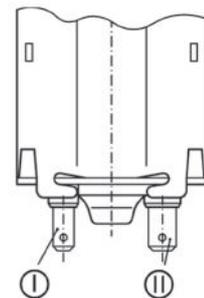
### Abtriebswelle W45



### Schaltbild S30



### Anschluss K117



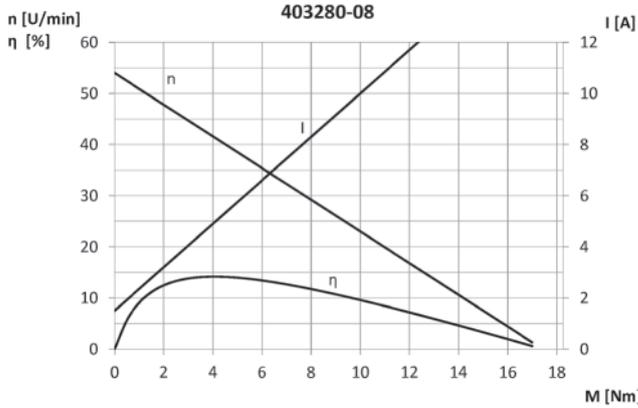
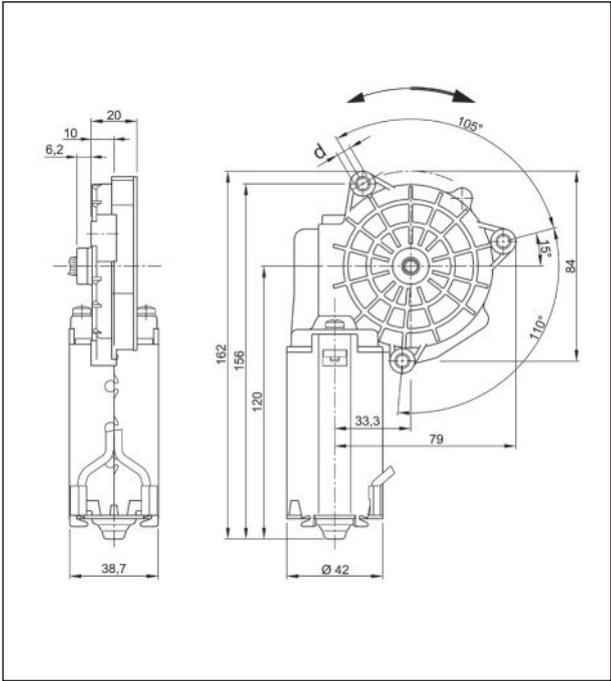
- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe SWMP

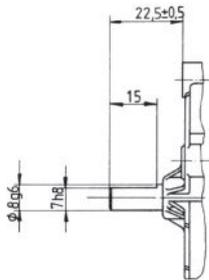
## Motortyp 403280-08

### Technische Daten

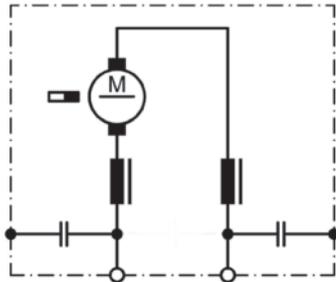
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	54
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	16,50
Getriebeübersetzung			85
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 3300
	4Lamellen	R	mOhm 2800
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			d=7,5
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



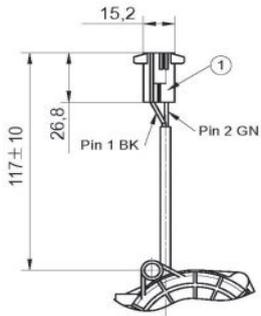
Abtriebswelle W45



Schaltbild S30



Anschluss K403280-08



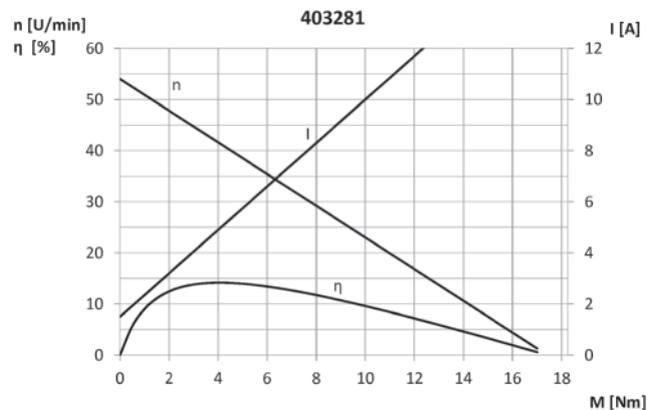
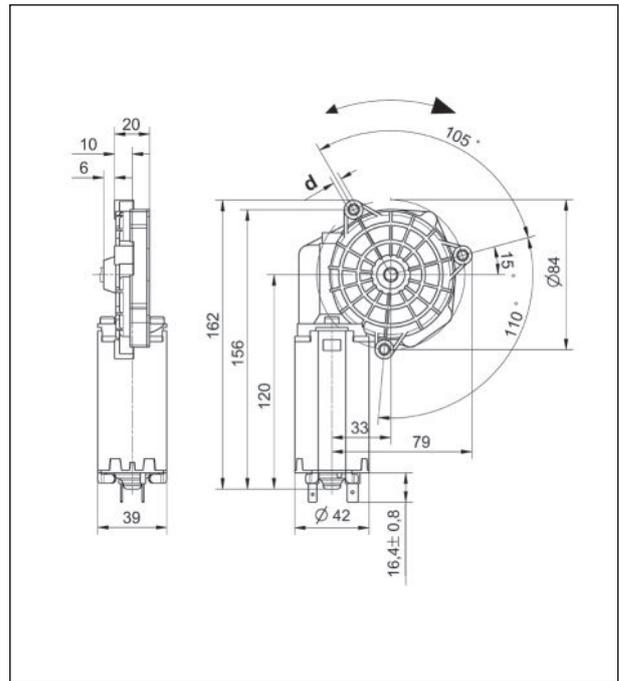
① Steckergehäuse AMP 151679-0  
Gegenstecker AMP 151680-0

# Baureihe SWMP

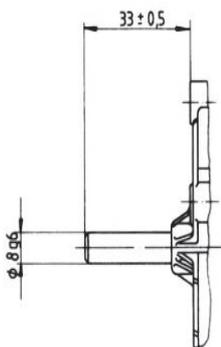
## Motortyp 403281

### Technische Daten

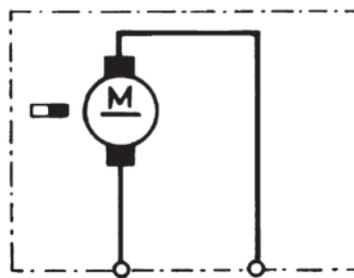
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	52
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	14,00
Getriebeübersetzung			85:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 2600
	4Lamellen	R	mOhm 2000
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d=M6; Kugellager	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



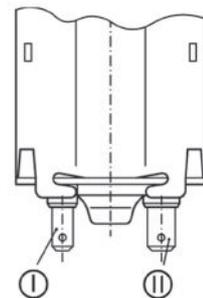
Abtriebswelle W13



Schaltbild S28



Anschluss K117



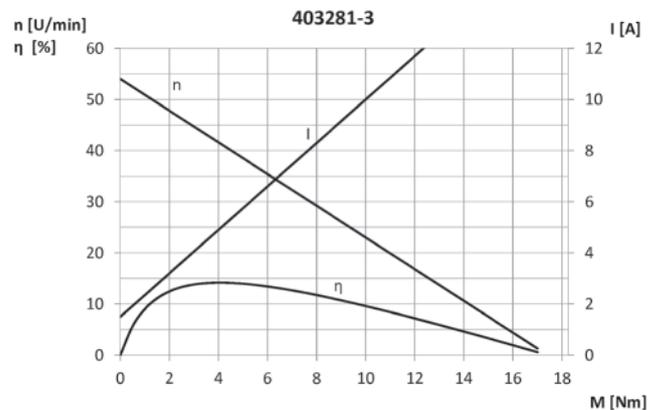
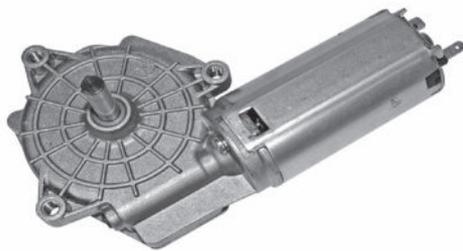
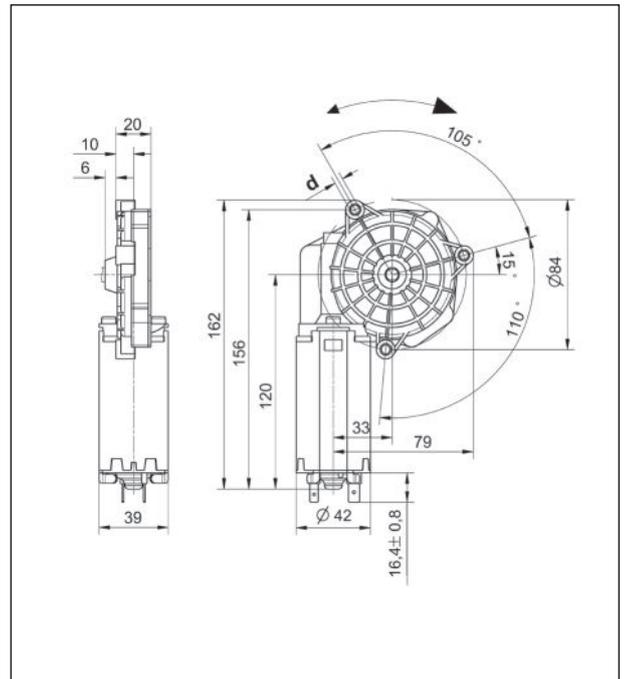
- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe SWMP

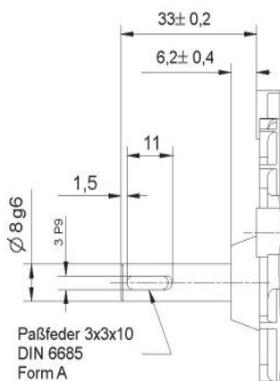
## Motortyp 403281-3

### Technische Daten

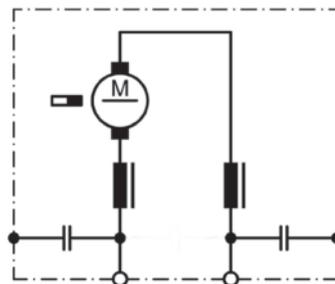
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	52
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	10,00
Getriebeübersetzung			85:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 2600
	4Lamellen	R	mOhm 2000
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d = M6; Kugellager	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



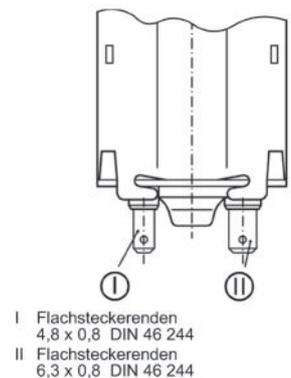
Abtriebswelle W403281-3



Schaltbild S30



Anschluss K117

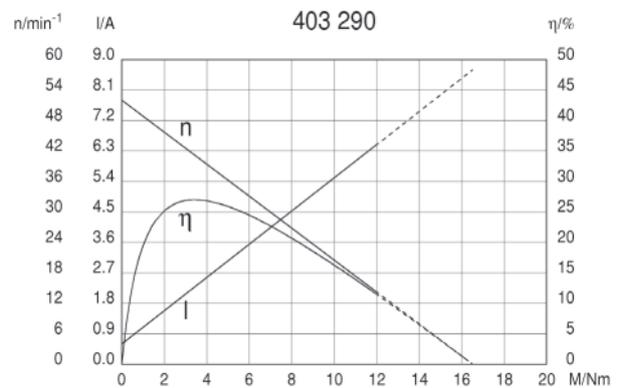
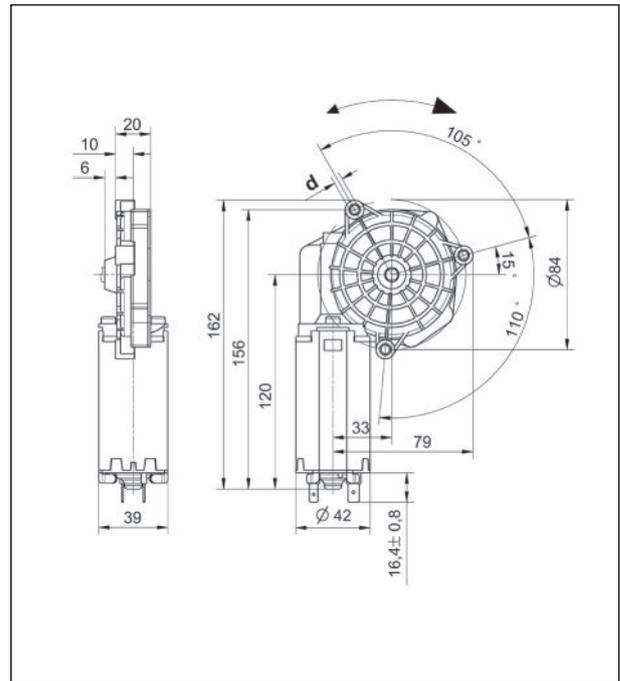


# Baureihe SWMP

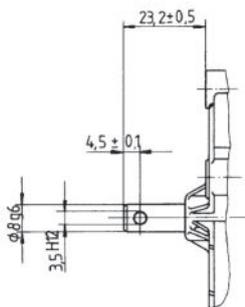
## Motortyp 403290

### Technische Daten

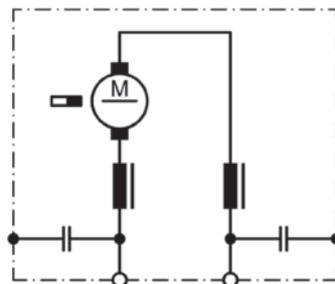
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24	
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	52	
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00	
Einschaltdauer		%		
Ein		[min]		
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	14,00	
Getriebeübersetzung			85:1	
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm	3300
	4Lamellen	R	mOhm	2800
Zahnradwerkstoff			Kunststoff	
Hall IC				
Impulse/Umdrehung Antriebswelle				
Ausgangskanäle				
Bemerkung			d=M6; Kugellager	
Schutzart			IP30	
Gewicht		[kg]	0,71	



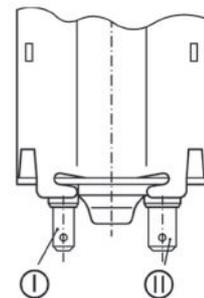
Abtriebswelle W16



Schaltbild S30



Anschluss K117



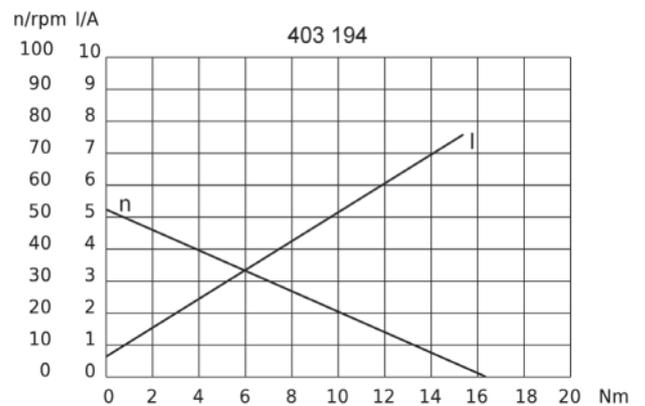
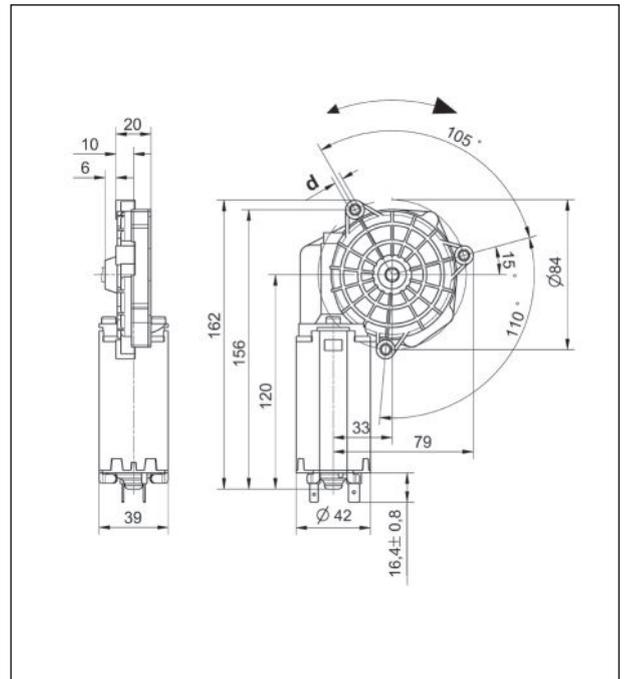
- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe SWMP

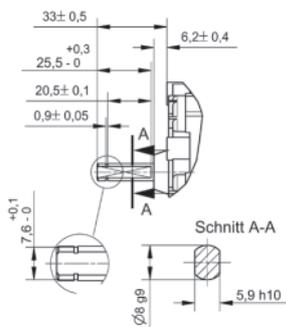
## Motortyp 403194

### Technische Daten

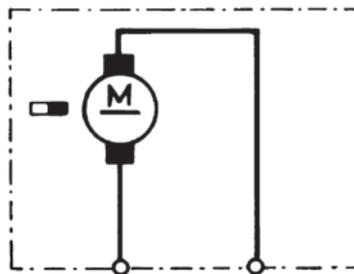
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	50
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	12,00
Getriebeübersetzung			85:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 3300
	4Lamellen	R	mOhm 2800
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d=M6	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



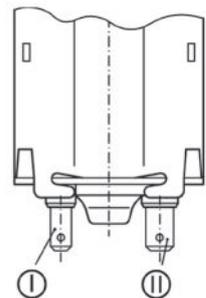
### Abtriebswelle W171



### Schaltbild S28



### Anschluss K117



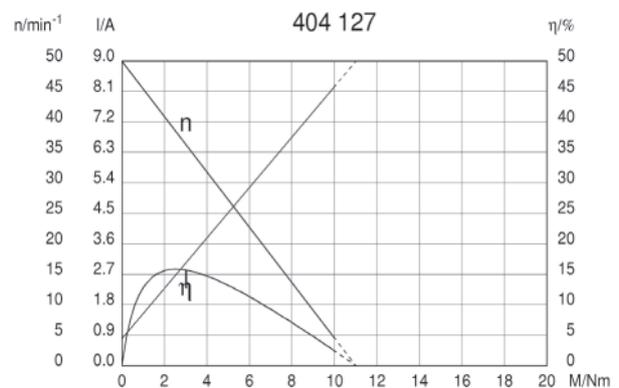
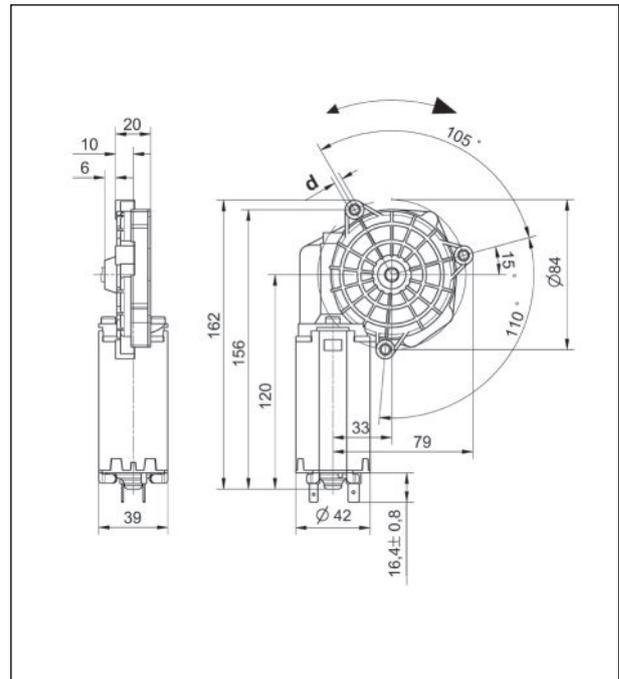
- I Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe SWMP

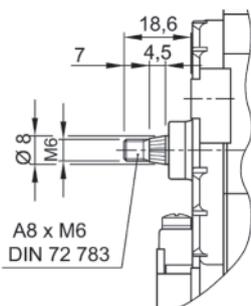
## Motortyp 404127

### Technische Daten

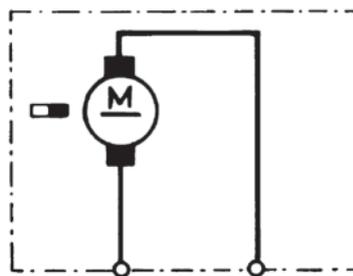
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	50
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	10,00
Getriebeübersetzung			85:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 2800
	4Lamellen	R	mOhm 2400
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d=M6; Kugellager	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,710



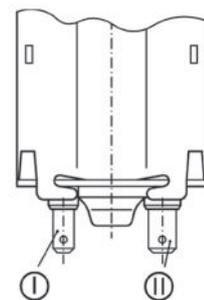
Abtriebswelle W22



Schaltbild S28



Anschluss K117



- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

### Technische Beschreibung

Motorgehäuse:	rolliert, korrosionsgeschützt
Magnetfeld:	Permanentmagnet
Lagerung Anker, A-Seite:	Gleitlager
Lagerung Anker, B-Seite:	Kalottenlager
Getriebe:	Schneckenrad
Getriebegehäuse:	Zinkdruckguß
Getrieberad:	Kunststoff
Getriebschmierung:	Fett, Dauerschmierung
Schnittstelle mechanisch:	Abtriebswelle oder Hohlrad mit Innenprofil
Schnittstelle elektrisch:	Stecker oder Litzen mit Stecker oder Litzen verzinkt
IST-Wert Geber:	optional
Thermoschutz:	optional
Entstörung:	optional

### Verwendung

#### Industrie:

- Linearantriebe
- Haustechnik
- Sitz- und Möbelverstellung
- Allgemeiner Maschinenbau
- Automaten
- Landwirtschaftstechnik
- Büromaschinen
- Laborgeräte
- Medizintechnik
- Verkehrs- und Kommunikationstechnik
- Foto/Optik

#### Kraftfahrzeug:

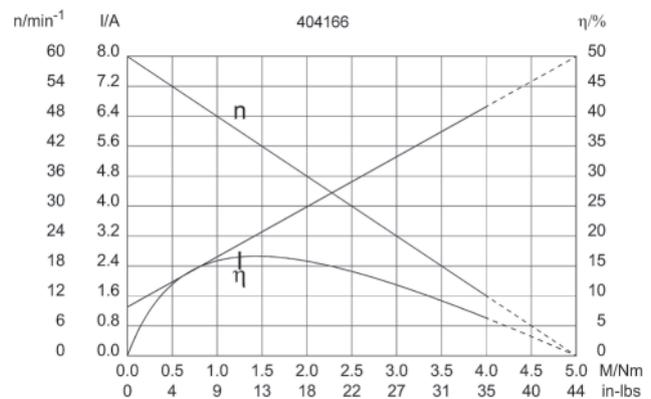
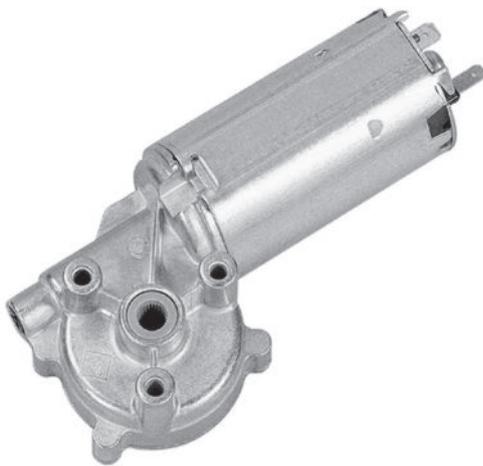
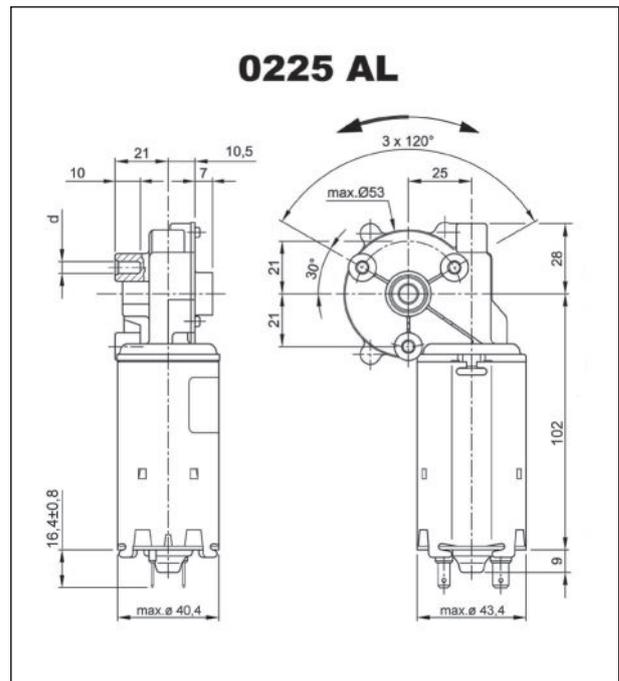
- Sitzhöhenverstellung

# Baureihe GMPG

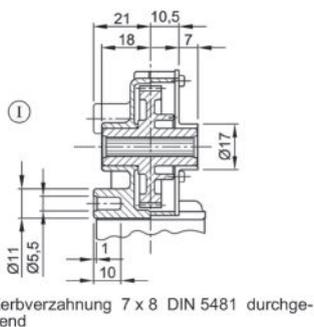
## Motortyp 404166

### Technische Daten

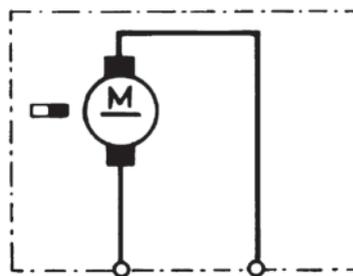
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	60
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	0,50
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	5,00
Getriebeübersetzung			62:1
Ankerwiderstand	2Lamellen R	mOhm	1050
	4Lamellen R	mOhm	950
Zahnradwerkstoff		Kunststoff	
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung	d = für selbstformene Schraube M5		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



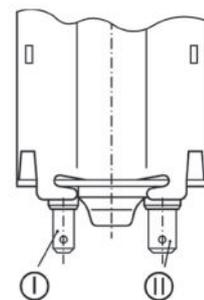
Abtriebswelle W148



Schaltbild S28



Anschluss K117



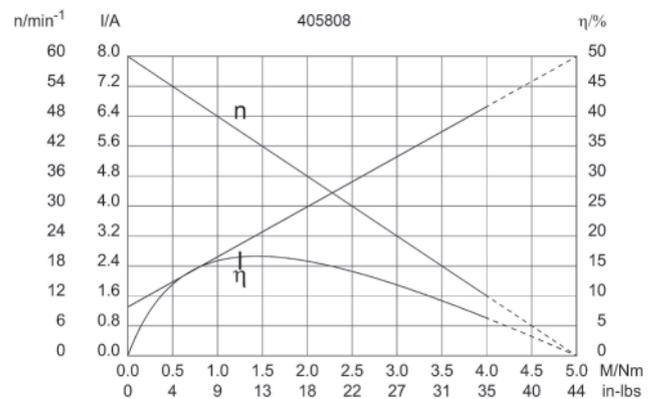
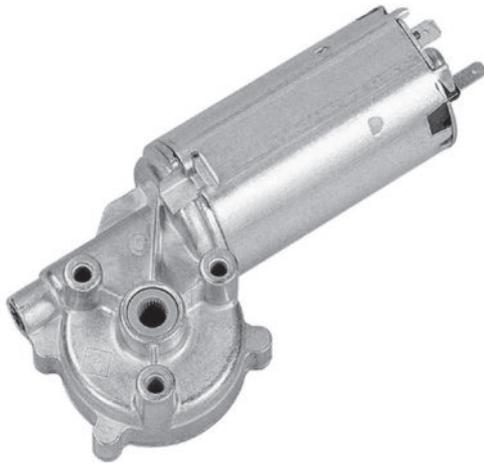
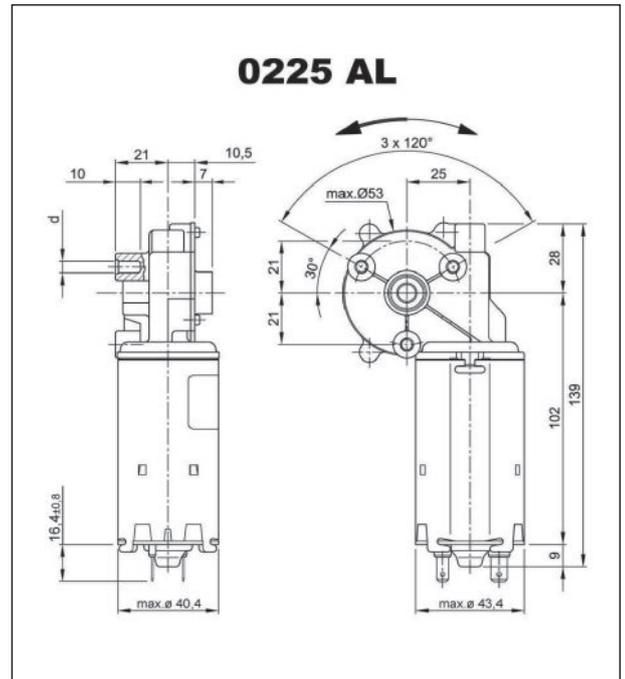
- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe GMPG

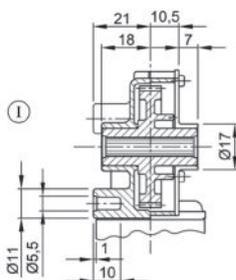
## Motortyp 405808

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12/24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	60/120
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	0,50
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	5,00
Getriebeübersetzung			62:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 1050
	4Lamellen	R	mOhm 950
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71

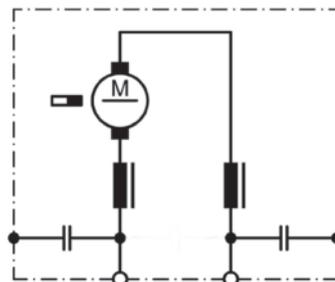


### Abtriebswelle W148

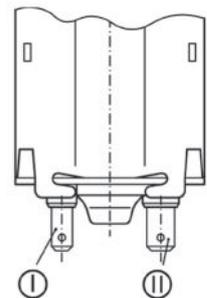


Kerbverzahnung 7 x 8 DIN 5481 durchgehend

### Schaltbild S30



### Anschluss K117



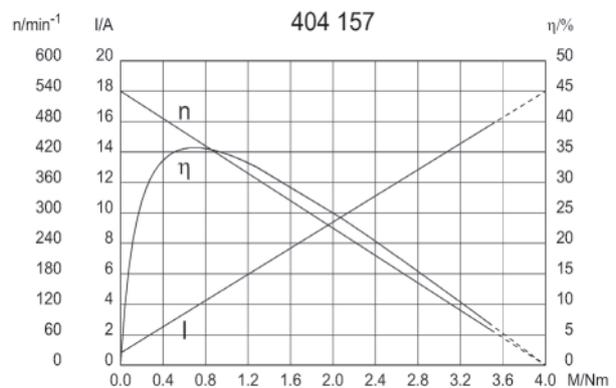
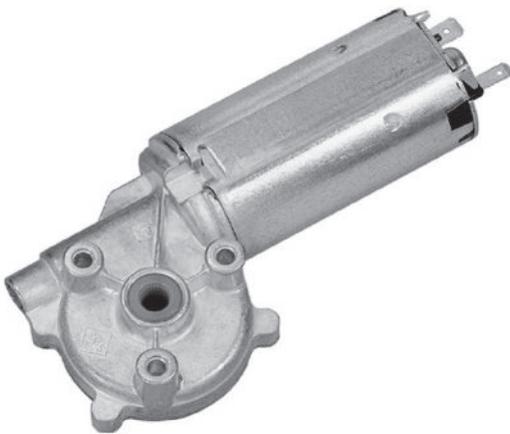
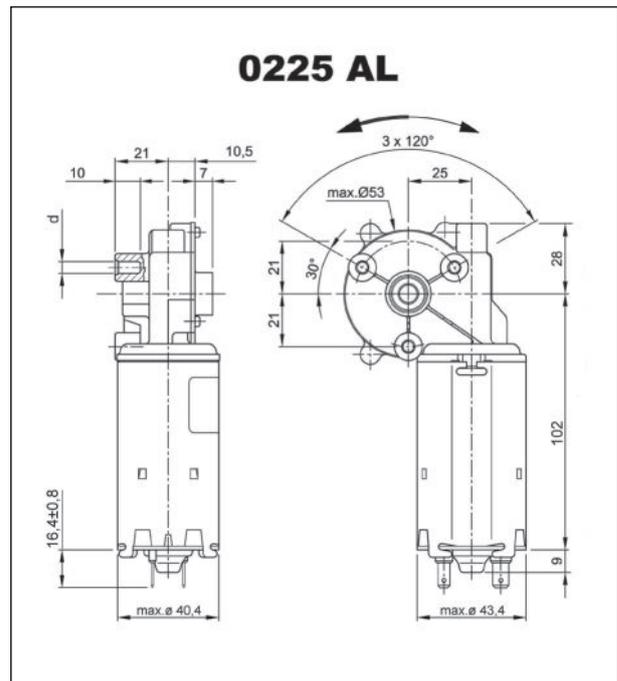
- I Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe GMPG

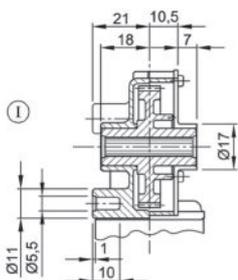
## Motortyp 404157

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	540
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	0,50
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	4,00
Getriebeübersetzung			56:4
Ankerwiderstand	2Lamellen R	mOhm	1300
	4Lamellen R	mOhm	1150
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung	d=für selbstformende Schraube M5		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,710

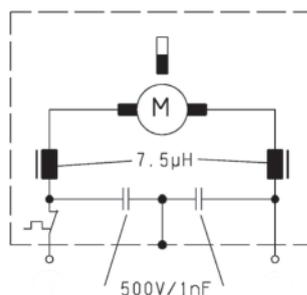


### Abtriebswelle W148

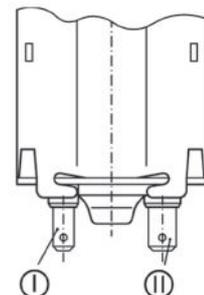


Kerbverzahnung 7 x 8 DIN 5481 durchgehend

### Schaltbild S404157



### Anschluss K117



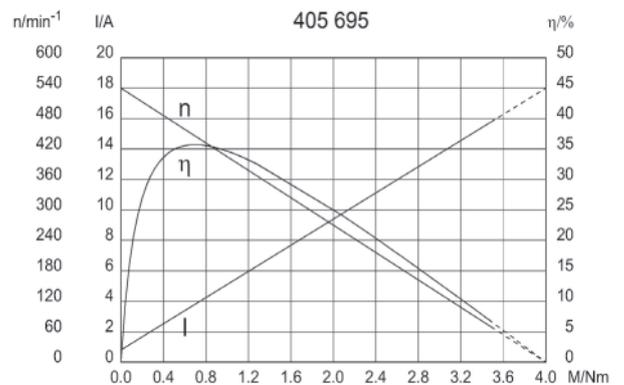
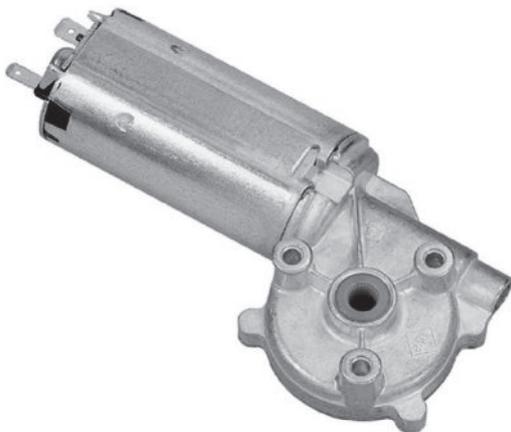
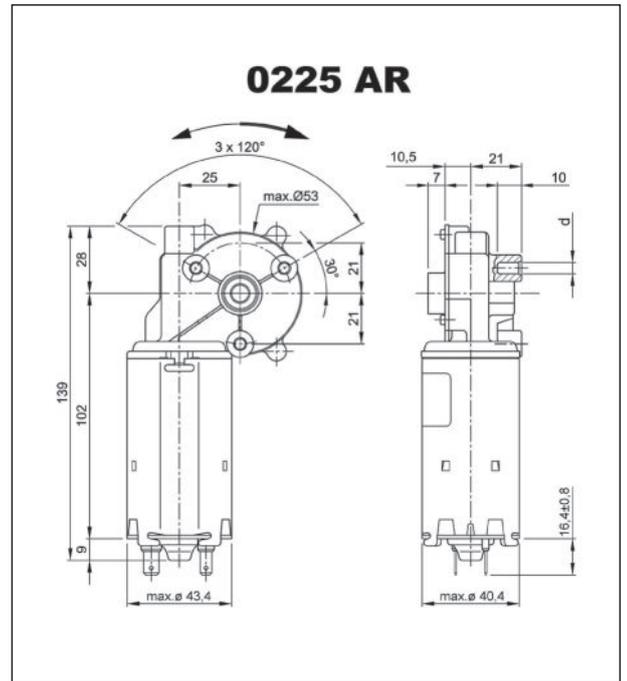
- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe GMPG

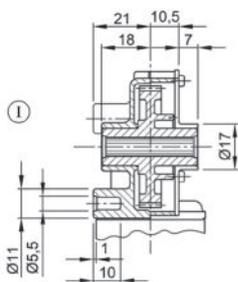
## Motortyp 405695

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	540
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	0,50
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	4,00
Getriebeübersetzung			56:4
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 1300
	4Lamellen	R	mOhm 1150
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d=für selbstformende Schraube M5	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0.710

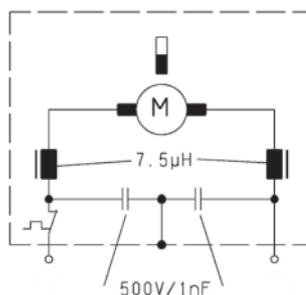


### Abtriebswelle W148

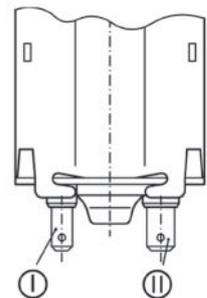


Kerbverzahnung 7 x 8 DIN 5481 durchgehend

### Schaltbild S404157



### Anschluss K117



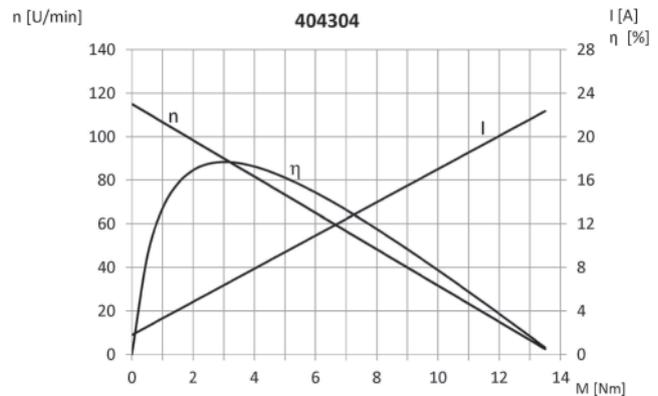
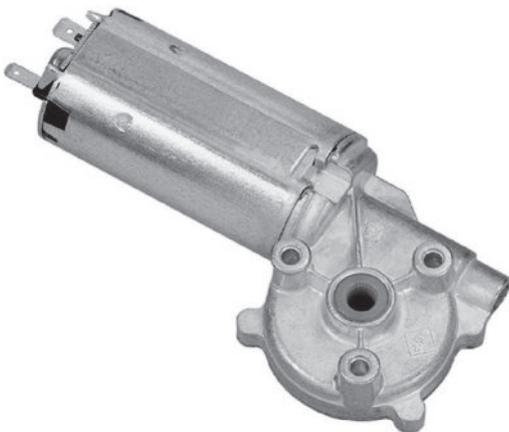
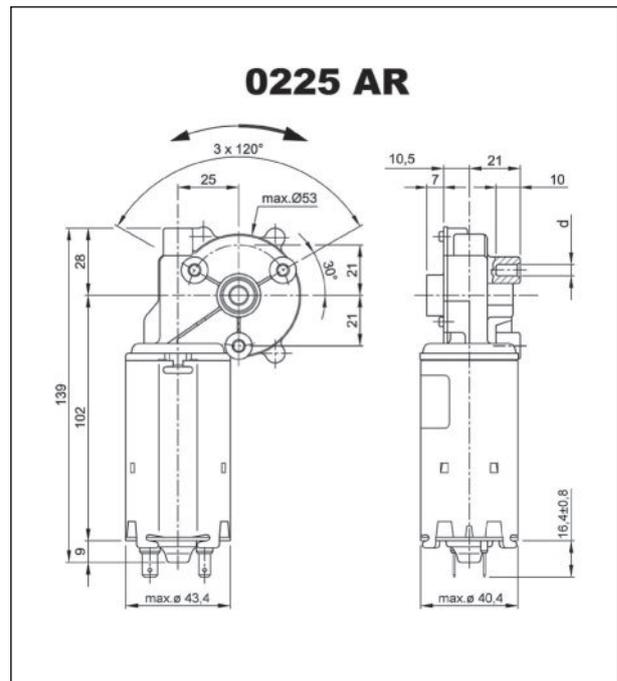
- I Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe GMPG

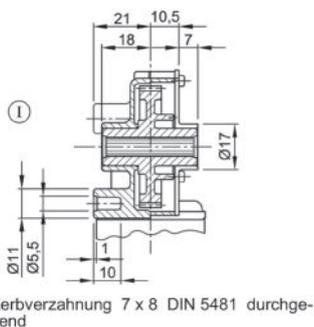
## Motortyp 404304

### Technische Daten

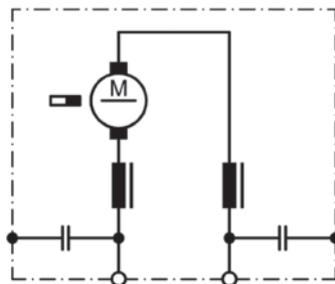
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	110
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	15,00
Getriebeübersetzung			62:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 1200
	4Lamellen	R	mOhm 950
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d=für selbstformende Schrauben M5	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



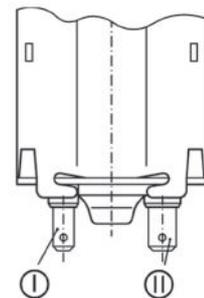
### Abtriebswelle W148



### Schaltbild S30



### Anschluss K117



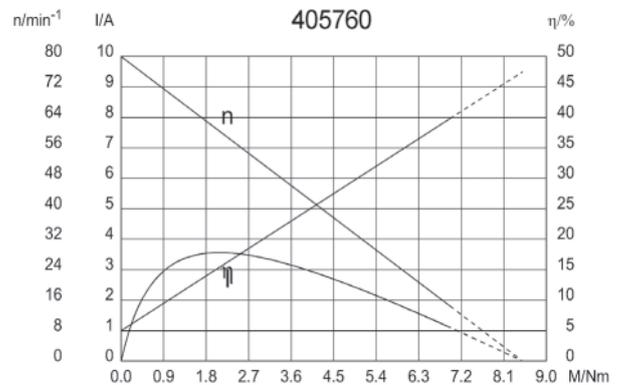
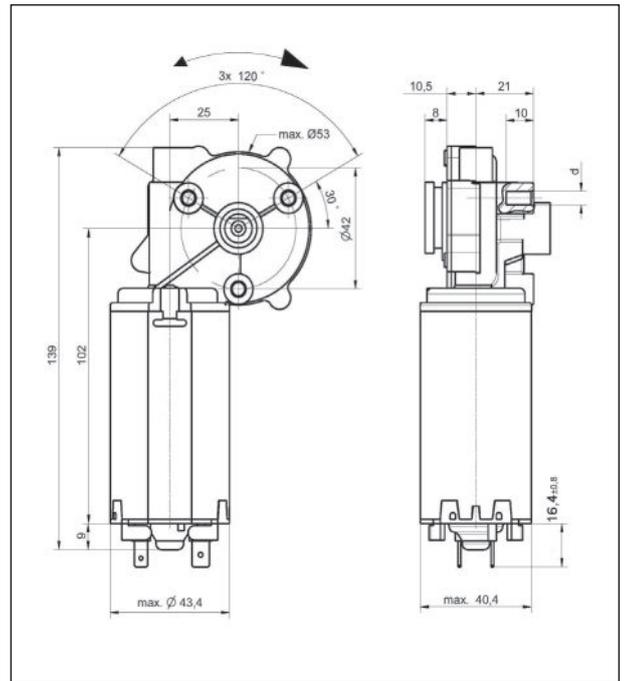
- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe GMPG

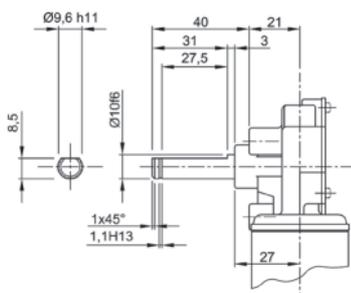
## Motortyp 405760

### Technische Daten

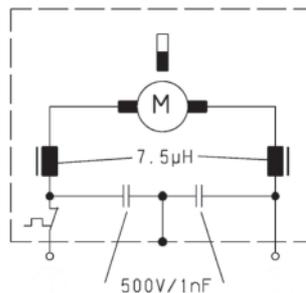
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	80
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	1,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	8,50
Getriebeübersetzung			62:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 2700
	4Lamellen	R	mOhm 2400
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			186
Ausgangskanäle			2
Bemerkung		d = für selbstformene Schraube M5	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,710



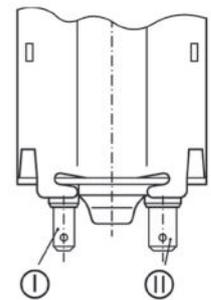
### Abtriebswelle W147



### Schaltbild S404157



### Anschluss K117



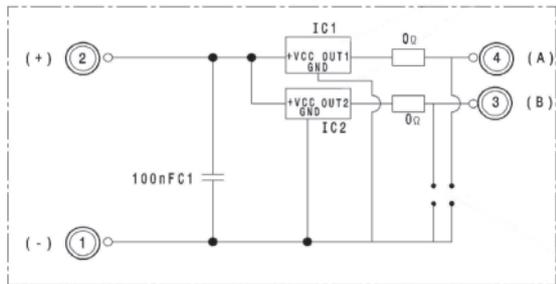
- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244



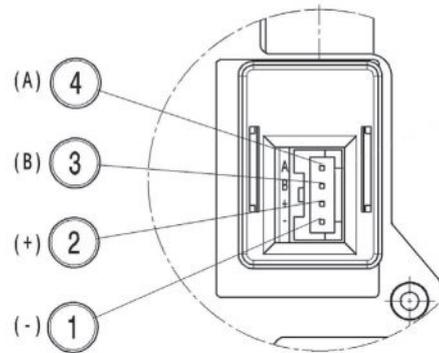
# Baureihe GMPG

## Motortyp 405760

Hallgeber S405760\_HL



Anschluß K405760

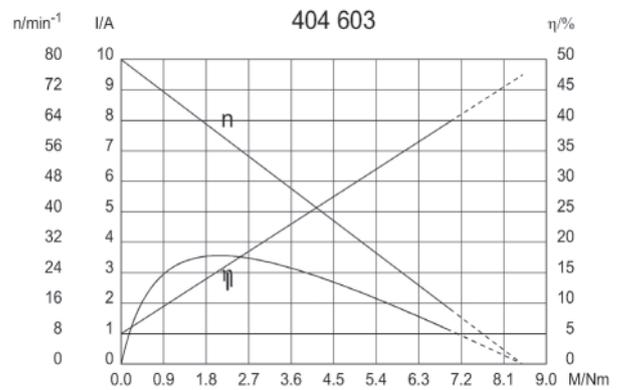
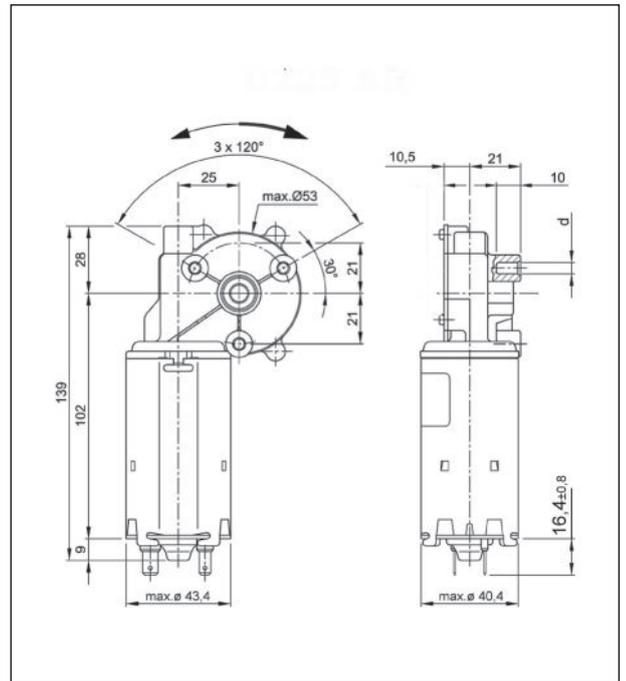


# Baureihe GMPG

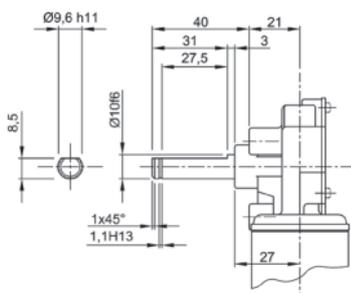
## Motortyp 404603

### Technische Daten

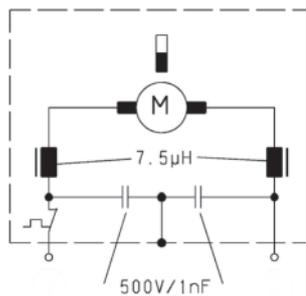
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	80
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	1,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	8,50
Getriebeübersetzung			62:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 2700
	4Lamellen	R	mOhm 2400
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d=für selbstformende Schraube M5	
Schutzart			30
Gewicht		[kg]	0,710



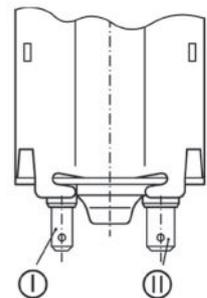
### Abtriebswelle W147



### Schaltbild S404157



### Anschluss K117



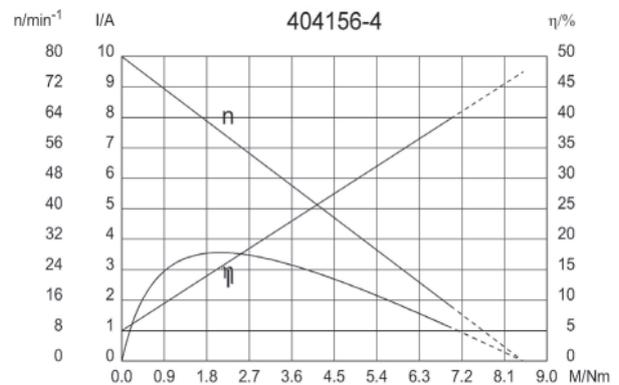
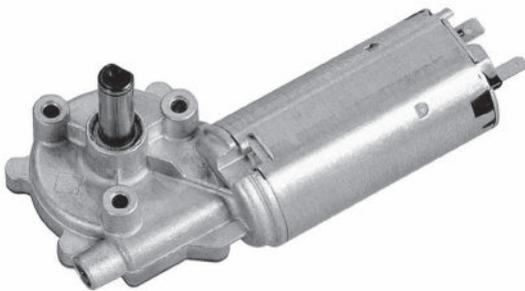
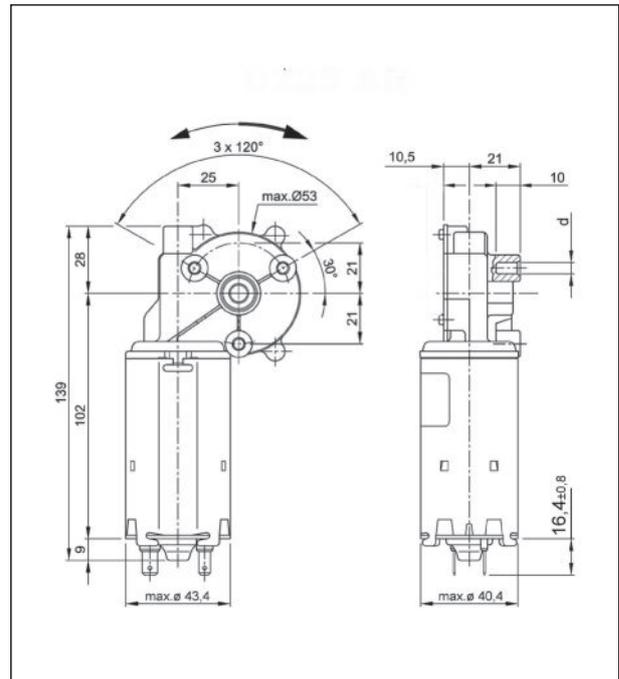
- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe GMPG

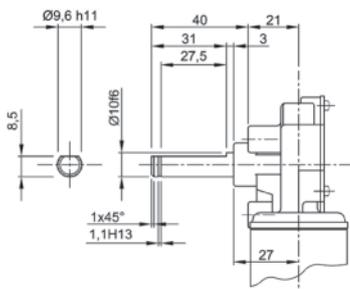
## Motortyp 404156-4

### Technische Daten

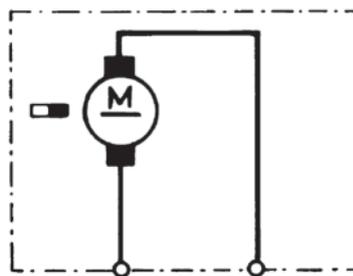
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	80
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	1,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	8,50
Getriebeübersetzung			62:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d= für selbstformende Schraube M5	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



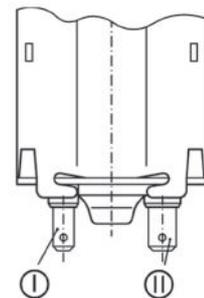
Abtriebswelle W147



Schaltbild S28



Anschluss K117



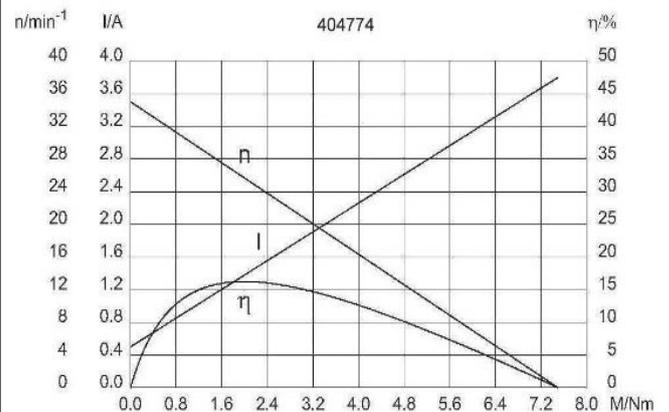
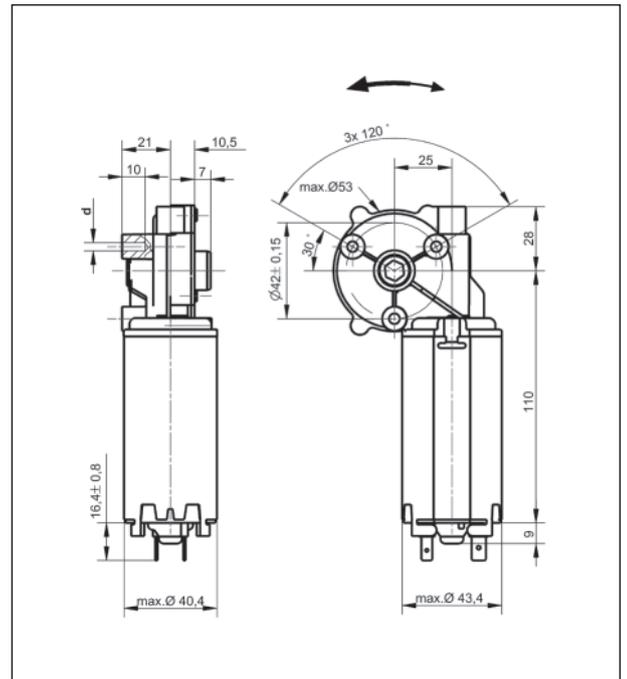
- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe GMPG

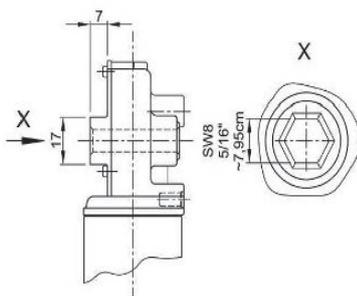
## Motortyp 404774

### Technische Daten

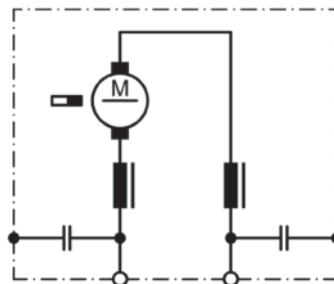
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	35
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	1,30
Einschaltdauer		%	10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	7,50
Getriebeübersetzung			72:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 5670
	4Lamellen	R	mOhm 4200
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d = für selbstformene Schraube M5	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,57



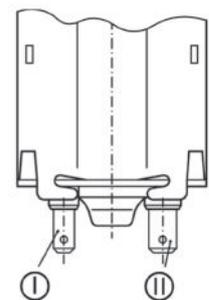
Abtriebswelle W229



Schaltbild S30



Anschluss K117



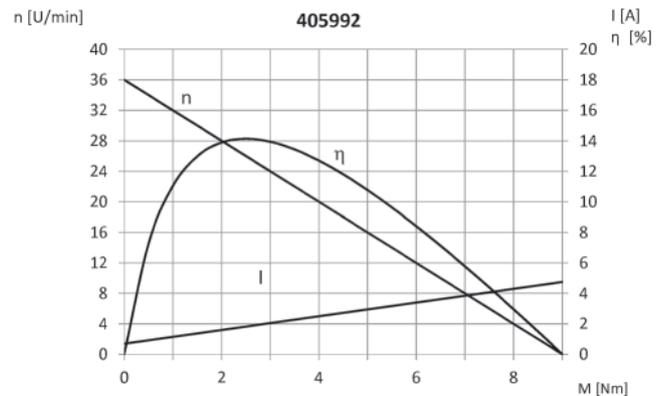
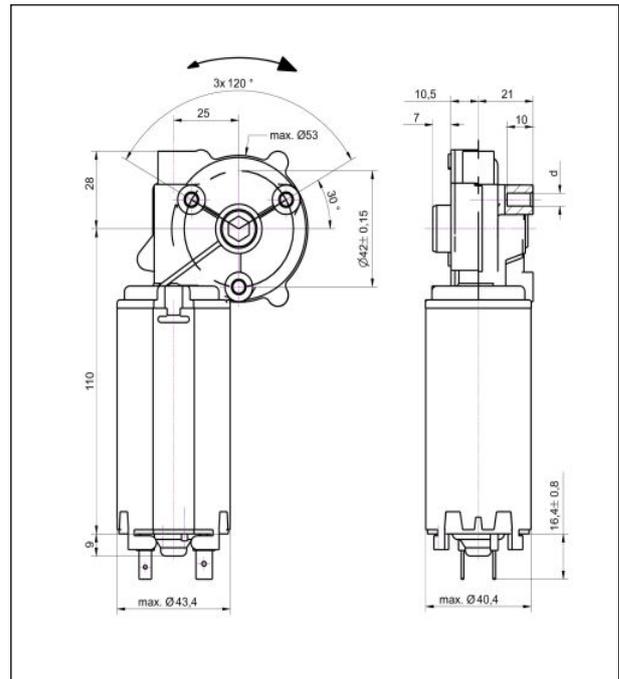
- I Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe GMPG

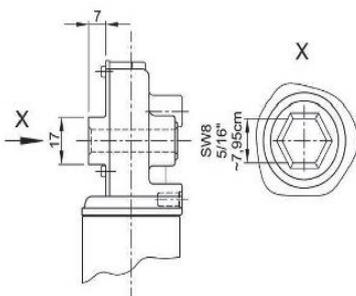
## Motortyp 405992

### Technische Daten

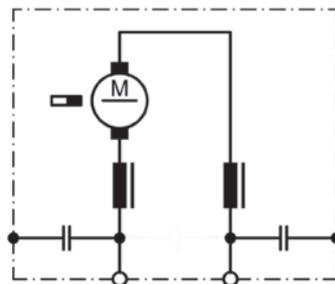
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	34
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	1,30
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	7,50
Getriebeübersetzung			72:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d= für selbstformende Schraube M5	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71



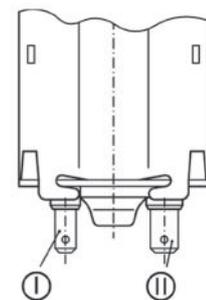
### Abtriebswelle W229



### Schaltbild S30



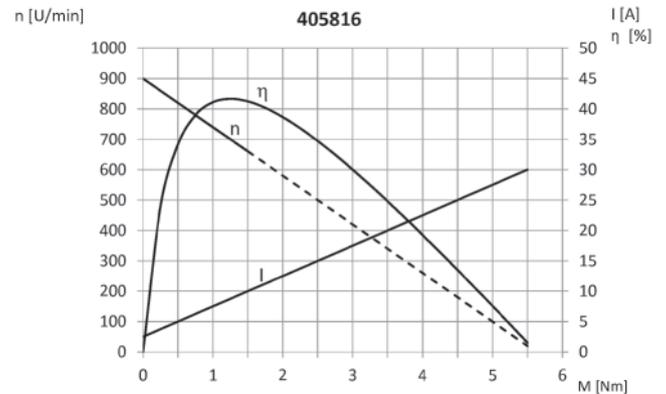
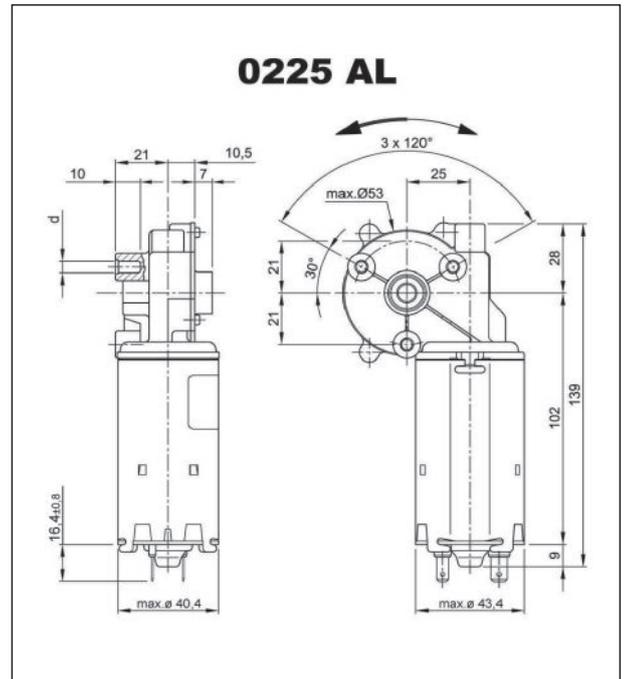
### Anschluss K117



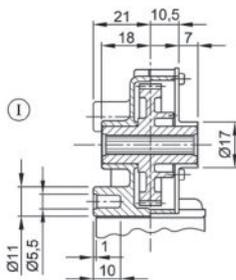
- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	36
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	900
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	1,00
Einschaltdauer		%	10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	5,50
Getriebeübersetzung			56:4
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d= für selbstformende Schraube M5	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	0,71

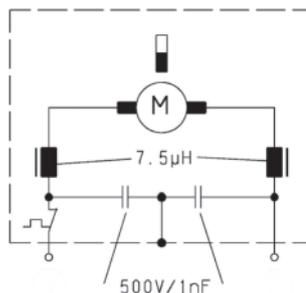


### Abtriebswelle W148

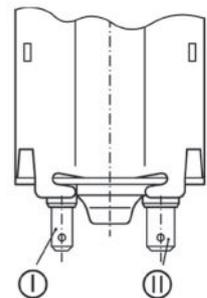


Kerbverzahnung 7 x 8 DIN 5481 durchgehend

### Schaltbild S404157



### Anschluss K117



- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe GMPD

## Motoren mit Schneckenradgetriebe

### Technische Beschreibung

Motorgehäuse:	rolliert, korrosionsgeschützt
Magnetfeld:	Permanentmagnet
Lagerung Anker, A-Seite:	Gleitlager
Lagerung Anker, B-Seite:	Kalottenlager
Getriebe:	Schneckenrad
Getriebegehäuse:	Kunststoff
Getrieberad:	Kunststoff
Getriebschmierung:	Fett, Dauerschmierung
Schnittstelle mechanisch:	Hohlrad mit Innenprofil
Schnittstelle elektrisch:	Stecker oder Litzen mit Stecker
IST-Wert Geber:	optional
Thermoschutz:	optional
Entstörung:	optional

### Verwendung

#### Industrie:

- Sitz- und Möbelverstellung
- Haustechnik
- Torantriebe
- Allgemeiner Maschinenbau
- Automaten
- Landwirtschaftstechnik
- Büromaschinen
- Laborgeräte
- Medizintechnik
- Verkehrs- und Kommunikationstechnik
- Foto/Optik

#### Kraftfahrzeug:

- Sitzlehnenverstellung

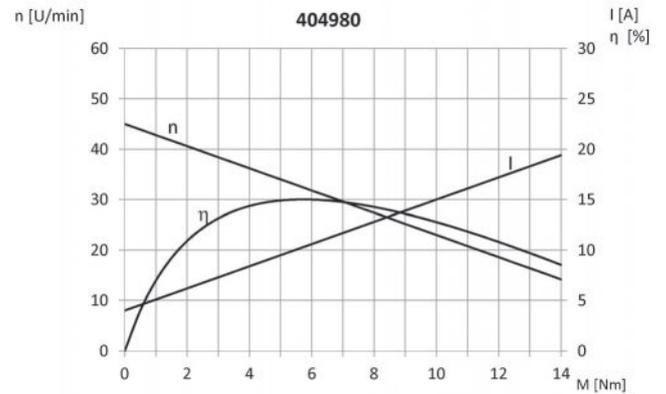
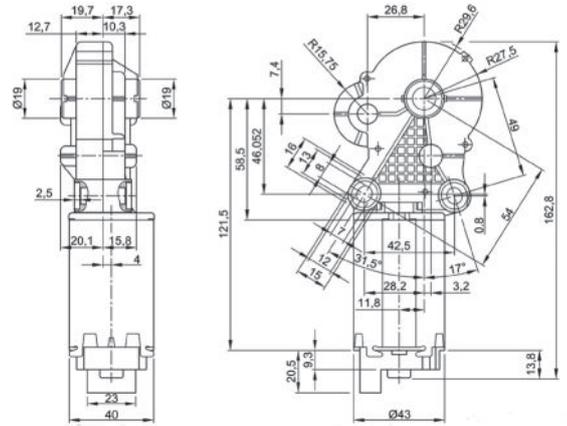
# Baureihe GMPD

## Motortyp 404980

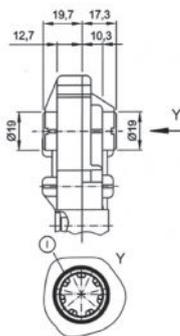
### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	40
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	3,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	20,00
Getriebeübersetzung			210:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			Kunststoff-Getriebegehäuse
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,440

### 0320 BR

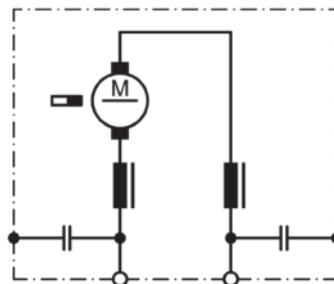


### Abtriebswelle W224

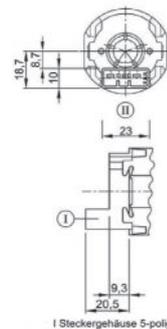


I KRC Profil 316928 AEIZ 01 durchgehend

### Schaltbild S30



### Anschluss K220



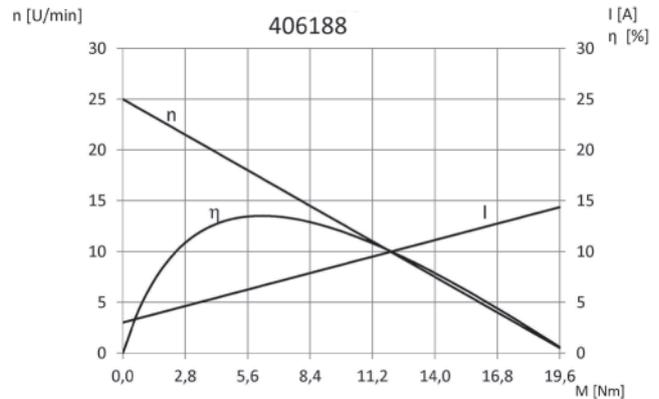
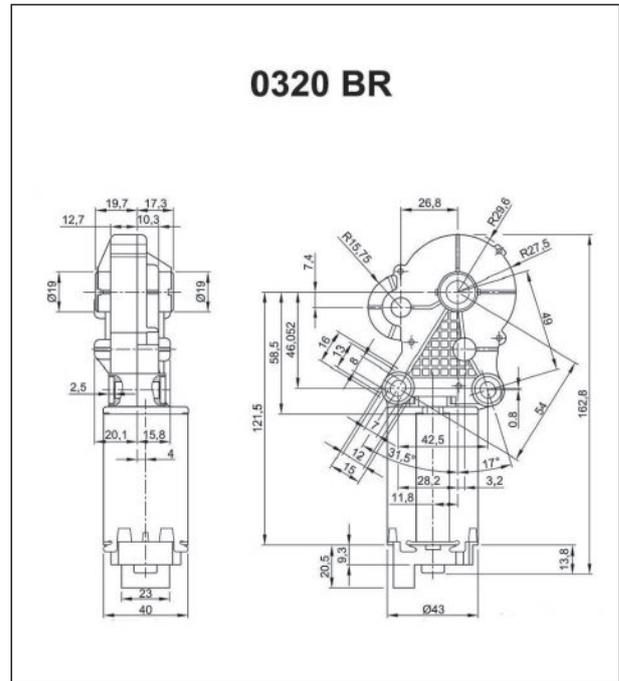
I Steckergehäuse 5-polig TYCO C-208-15621 (Z)  
II Gegenstecker TYCO 1379217-3 + TYCO 1379218-2

# Baureihe GMPD

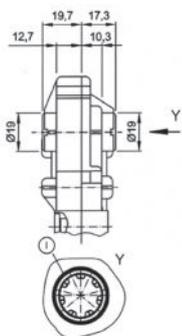
## Motortyp 406188

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	10
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	25
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	19,50
Getriebeübersetzung			210:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 1110
	4Lamellen	R	mOhm 630
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			630
Ausgangskanäle			1
Bemerkung			Kunststoff-Getriebegehäuse
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,440

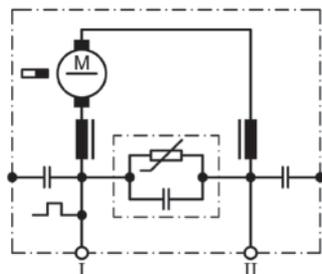


### Abtriebswelle W224



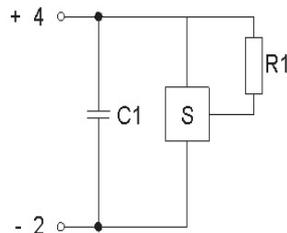
I KRC Profil 316928 AEIZ 01 durchgehend

### Schaltbild S93

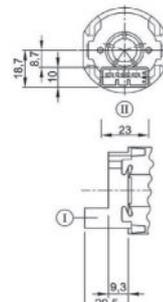


I Stecker 1  
II Stecker 5

### Hallgeber S140



### Anschluss K220



I Steckergehäuse 5-polig  
TYCO C-208-15621 (Z)  
II Gegenstecker  
TYCO 13792-17-3  
+ TYCO 1379218-2

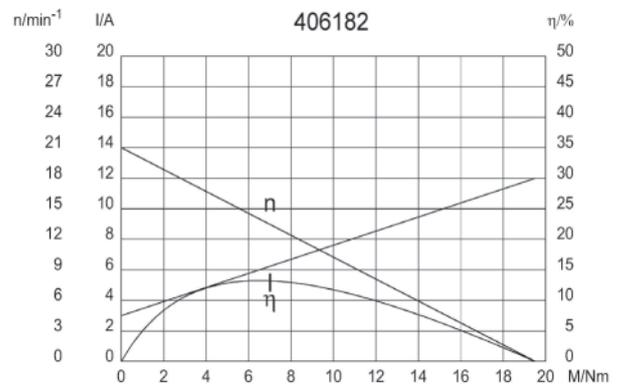
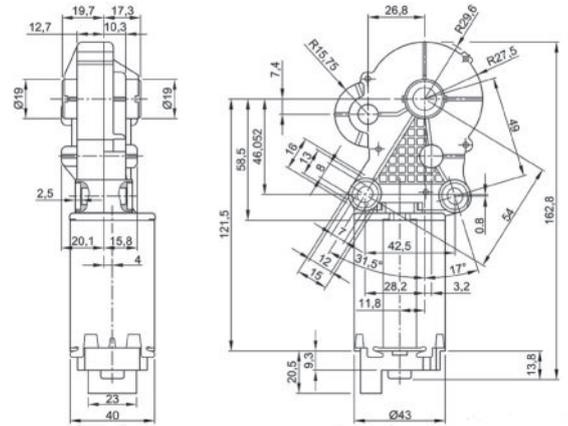
# Baureihe GMPD

## Motortyp 406182

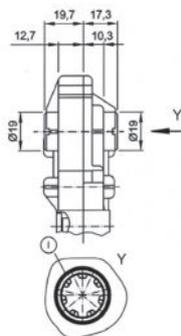
### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	23
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	19,50
Getriebeübersetzung			210:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			210
Ausgangskanäle			1
Bemerkung			Kunststoff-Getriebegehäuse
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,44

### 0320 BR

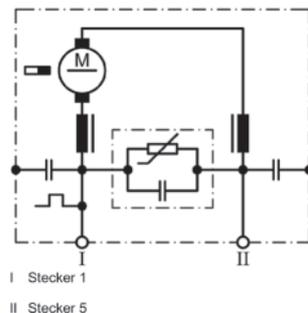


### Abtriebswelle W224

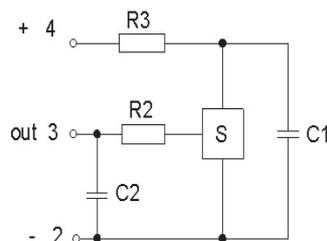


I KRC Profil 316928 AEIZ 01 durchgehend

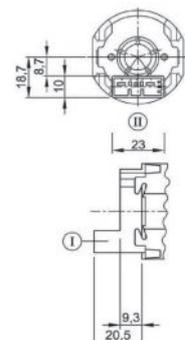
### Schaltbild S93



### Hallgeber S405031



### Anschluss K220



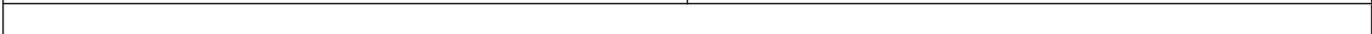
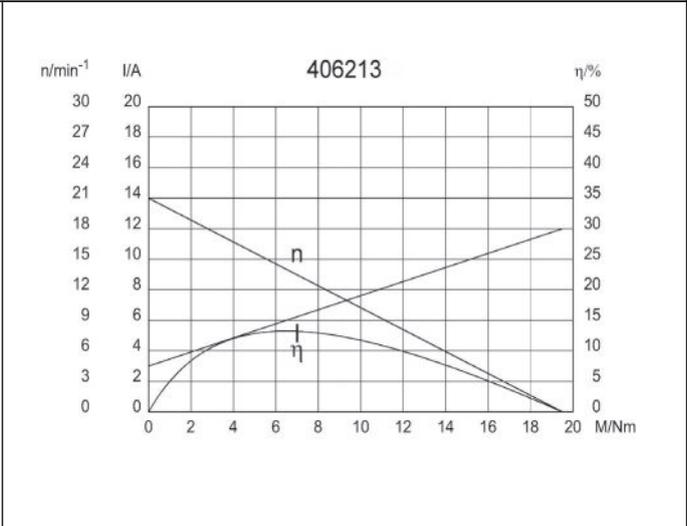
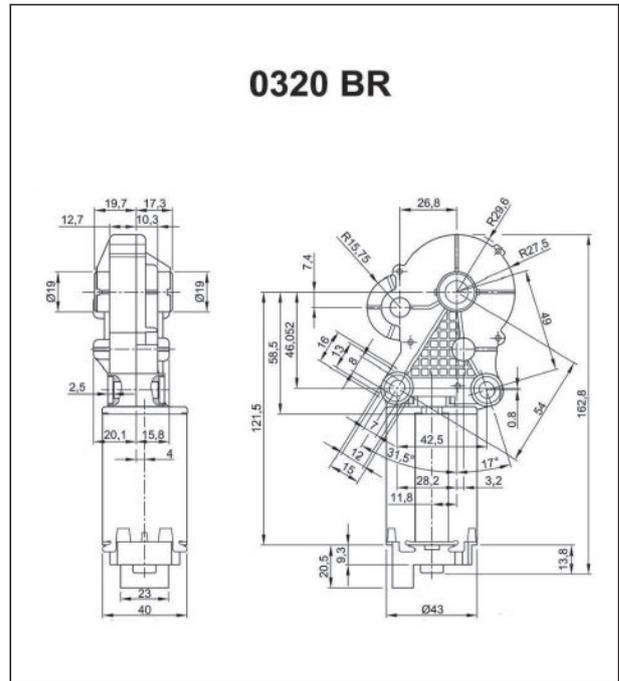
I Steckergehäuse 5-polig TYCO C-208-15621 (Z)  
II Gegenstecker TYCO 1379217-3  
+ TYCO 1379218-2

# Baureihe GMPD

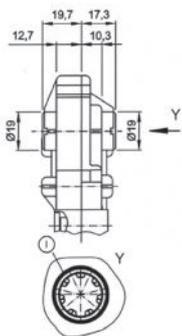
## Motortyp 406213

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	21
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	19,50
Getriebeübersetzung			210:1
Ankerwiderstand	2Lamellen R	mOhm	1110
	4Lamellen R	mOhm	630
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			210
Ausgangskanäle			1
Bemerkung		Kunststoff-Getriebegehäuse	
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,44

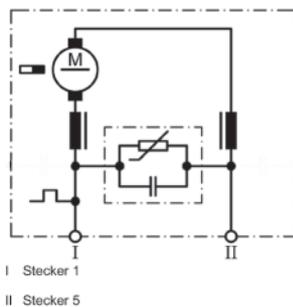


### Abtriebswelle W224

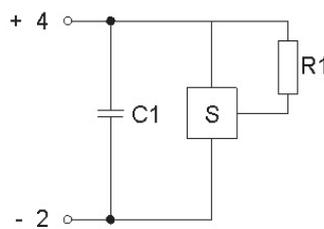


I KRC Profil 316928 AEIZ 01 durchgehend

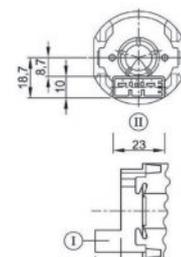
### Schaltbild S406213



### Hallgeber S140



### Anschluss K220



I Steckergehäuse 5-polig TYCO C-208-15621 (Z)  
II Gegenstecker TYCO 1379217-3  
+ TYCO 1379218-2

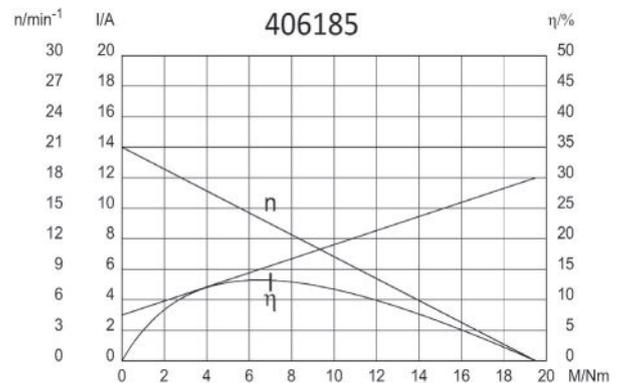
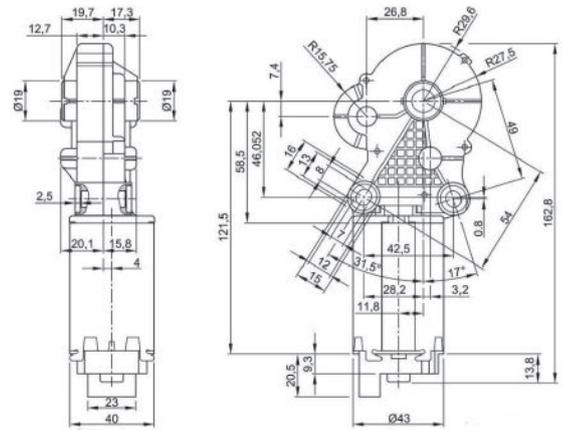
# Baureihe GMPD

## Motortyp 406185

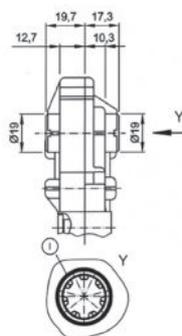
### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	21
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	19,50
Getriebeübersetzung			210:1
Ankerwiderstand	2Lamellen R	mOhm	1110
	4Lamellen R	mOhm	630
Zahnradwerkstoff		Kunststoff	
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			210
Ausgangskanäle			1
Bemerkung		Kunststoff-Getriebegehäuse	
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,440

### 0320 BR

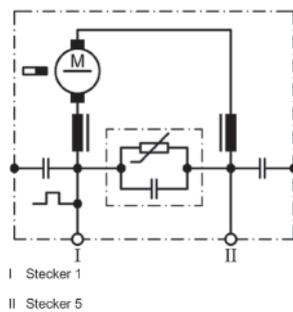


#### Abtriebswelle W224



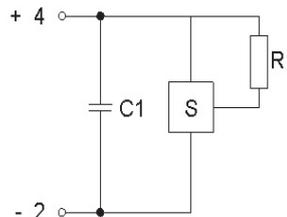
I KRC Profil 316928 AEIZ 01 durchgehend

#### Schaltbild S93

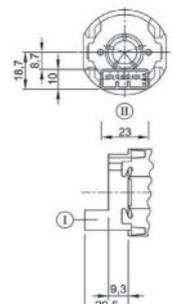


I Stecker 1  
II Stecker 5

#### Hallgeber S140



#### Anschluss K220



I Steckergehäuse 5-polig TYCO C-208-15621 (Z)  
II Gegenstecker TYCO 1379217-3  
• TYCO 1379218-2

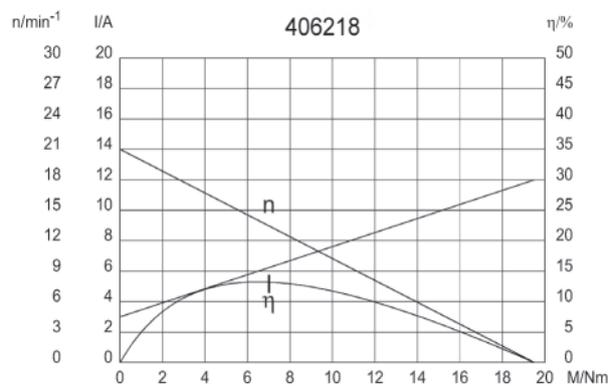
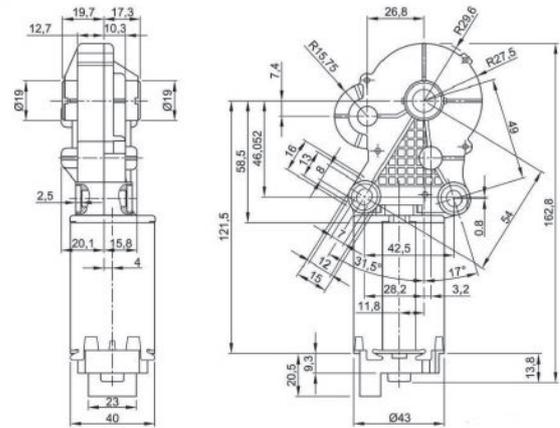
# Baureihe GMPD

## Motortyp 406218

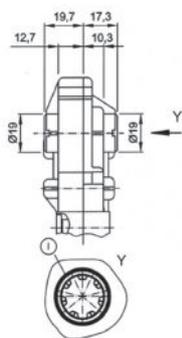
### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	22
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	19,50
Getriebeübersetzung			210:1
Ankerwiderstand	2Lamellen R	mOhm	1110
	4Lamellen R	mOhm	630
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		Kunststoff-Getriebegehäuse	
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,440

### 0320 BR

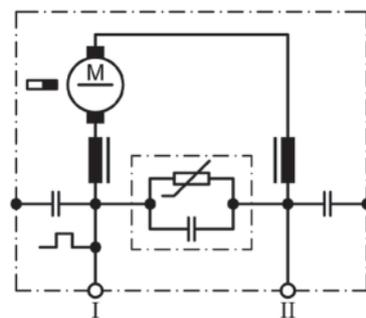


### Abtriebswelle W224



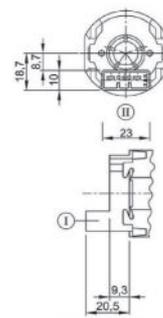
I KRC Profil 316928 AEIZ 01 durchgehend

### Schaltbild S93



I Stecker 1  
II Stecker 5

### Anschluss K220

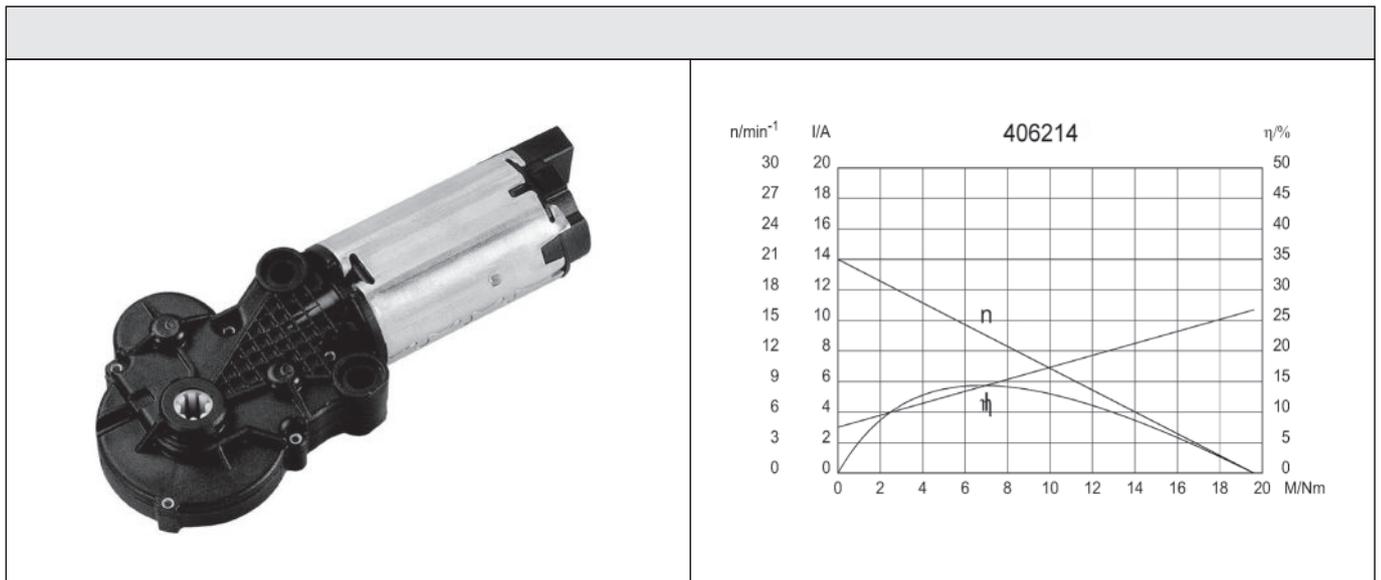
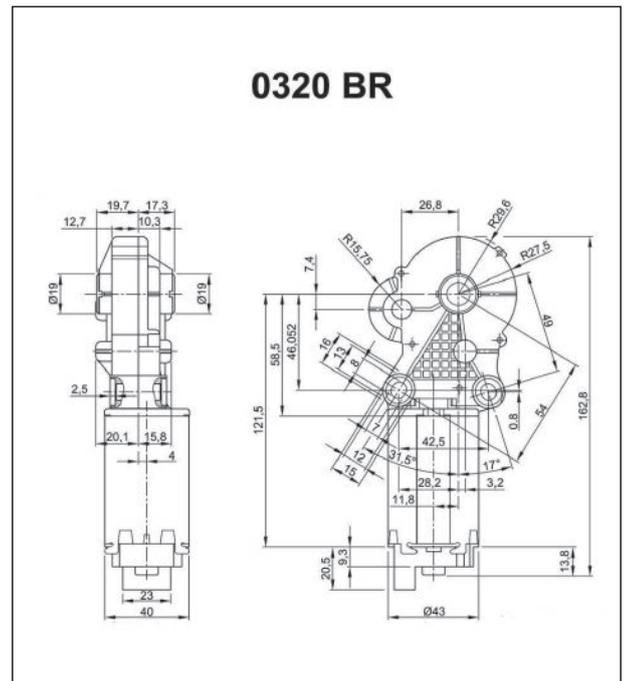


I Steckergehäuse 5-polig TYCO C-208-15621 (Z)  
II Gegenstecker TYCO 1379217-3  
+ TYCO 1379218-2

# Baureihe GMPD

## Motortyp 406214

Technische Daten			
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	21
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	3,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	19,50
Getriebeübersetzung			210:1
Ankerwiderstand	2Lamellen R	mOhm	1110
	4Lamellen R	mOhm	630
Zahnradwerkstoff		Kunststoff	
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			210
Ausgangskanäle			1
Bemerkung		Kunststoff-Getriebegehäuse	
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,44



**Abtriebswelle W270**

I Profil durchgehend

**Schaltbild S93**

I Stecker 1  
II Stecker 5

**Hallgeber S140**

**Anschluss K220**

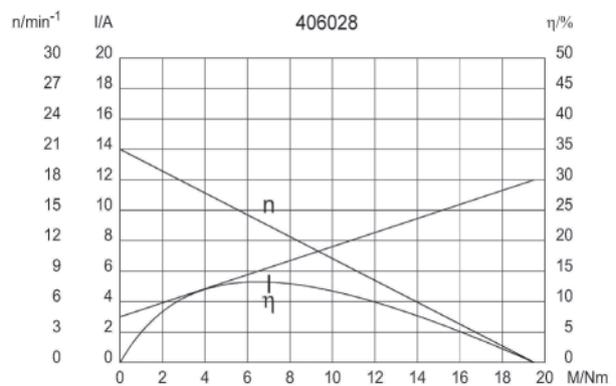
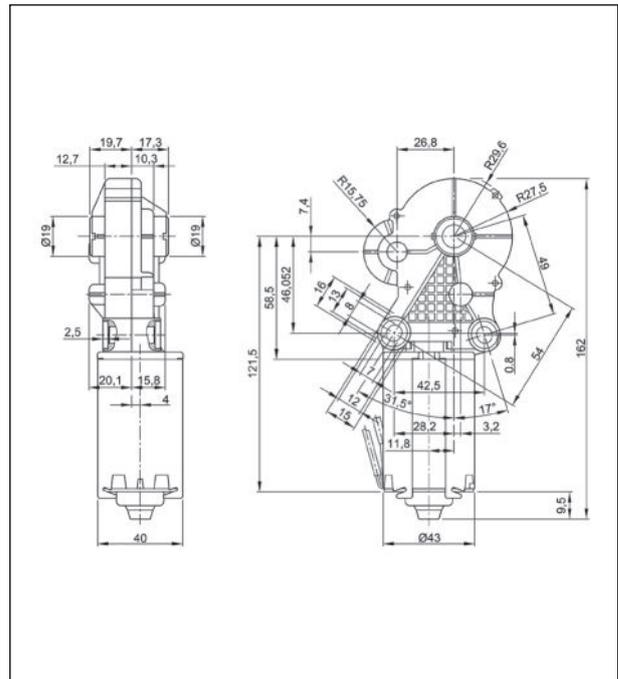
I Steckergehäuse 5-polig  
TYCO C-208-15621 (Z)  
II Gegenstecker  
TYCO 1379217-3  
+ TYCO 1379218-2

# Baureihe GMPD

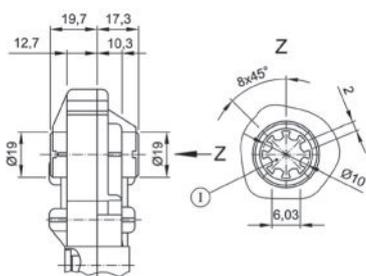
## Motortyp 406028

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	22
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer	%		10
Ein	[min]		
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	18,00
Getriebeübersetzung			210:1
Ankerwiderstand	2Lamellen R	mOhm	
	4Lamellen R	mOhm	
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		Kunststoff-Getriebegehäuse	
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,440

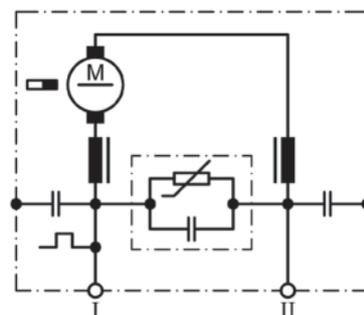


### Abtriebswelle W270



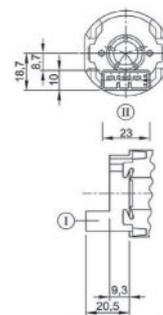
I Profil durchgehend

### Schaltbild S93



I Stecker 1  
II Stecker 5

### Anschluss K220



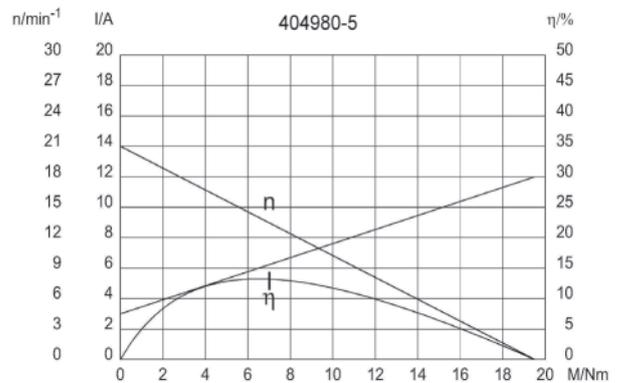
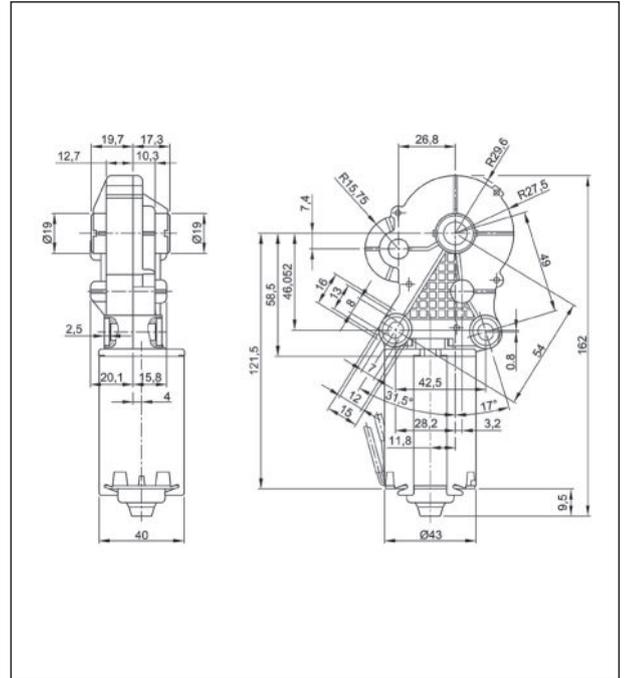
I Steckergehäuse 5-polig  
TYCO C-208-15621 (Z)  
II Gegenstecker  
TYCO 1379217-3  
+ TYCO 1379218-2

# Baureihe GMPD

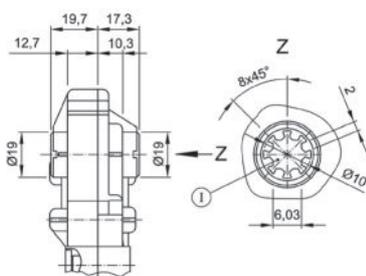
## Motortyp 404980-5

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	22
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	18,00
Getriebeübersetzung			210:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			Kunststoff-Getriebegehäuse
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,440

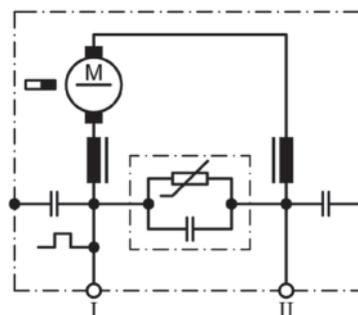


### Abtriebswelle W270



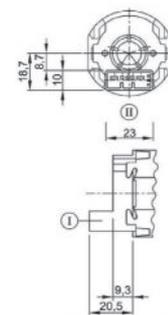
I Profil durchgehend

### Schaltbild S93



I Stecker 1  
II Stecker 5

### Anschluss K220



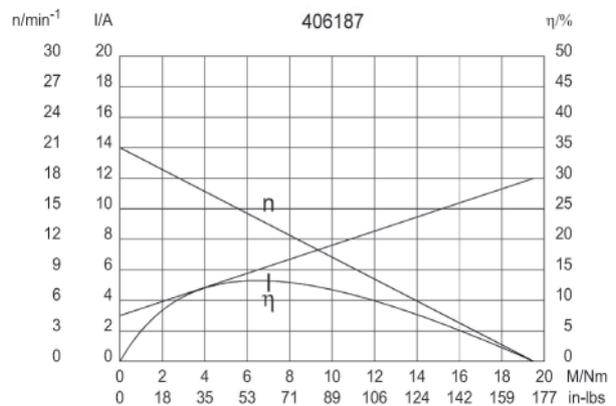
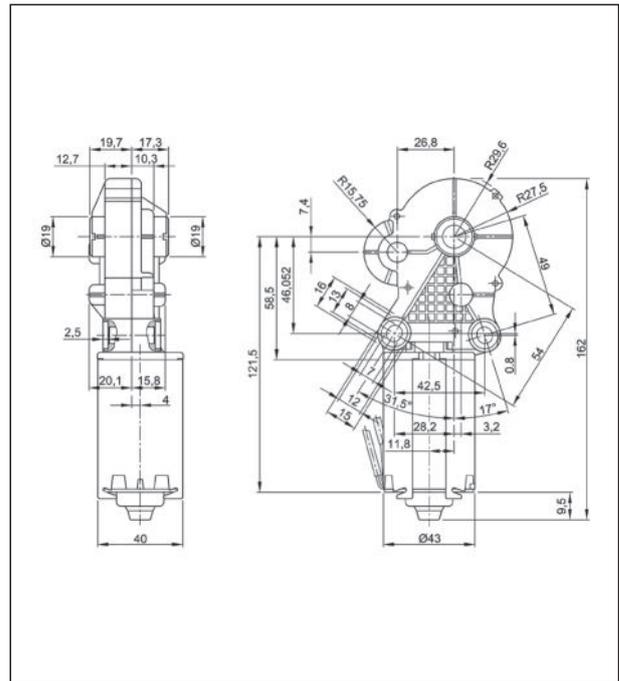
I Steckergehäuse 5-polig  
TYCO C-208-15621 (Z)  
II Gegenstecker  
TYCO 1379217-3  
+ TYCO 1379218-2

# Baureihe GMPD

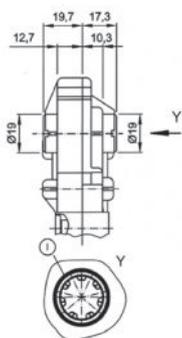
## Motortyp 406187

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	21
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	19,50
Getriebeübersetzung			210:1
Ankerwiderstand	2Lamellen R	mOhm	
	4Lamellen R	mOhm	
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			210
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			Kunststoff-Getriebegehäuse
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,440

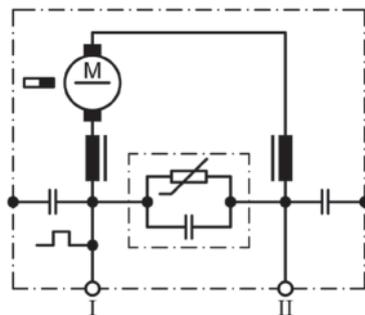


### Abtriebswelle W224



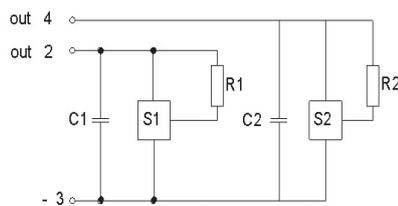
I KRC Profil 316928 AEIZ 01 durchgehend

### Schaltbild S93

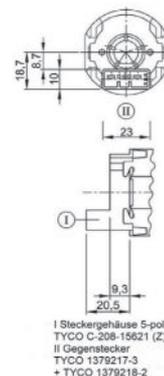


I Stecker 1  
II Stecker 5

### Anschluß S405061



### Anschluß K220



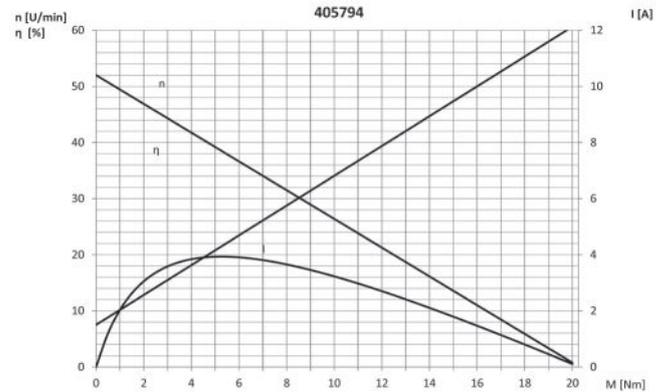
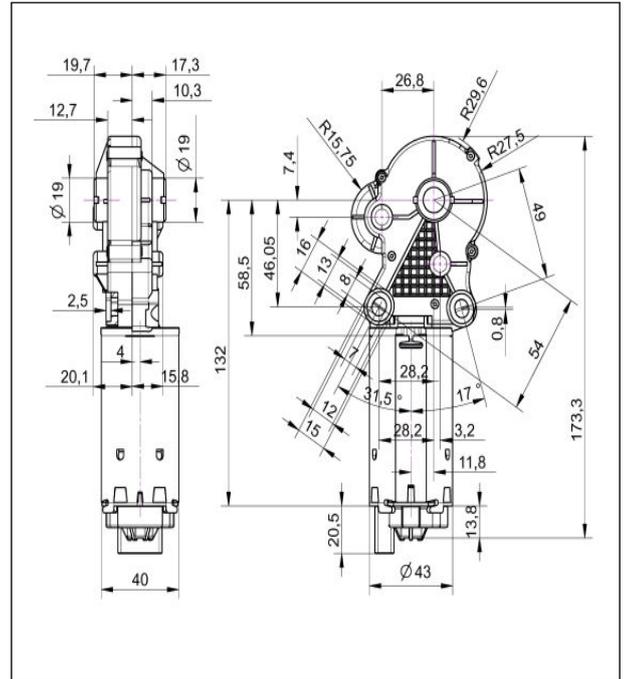
I Steckergehäuse 5-polig TYCO C-208-15621 (Z)  
II Gegenstecker TYCO 1379217-3 + TYCO 1379218-2

# Baureihe GMPD

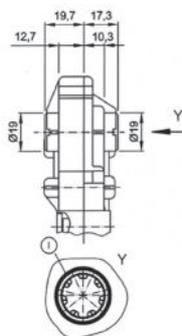
## Motortyp 405794

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	52
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	20,00
Getriebeübersetzung			86,625:
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			geringes Rückdrehmoment
Schutzart			30
Gewicht		[kg]	0,44

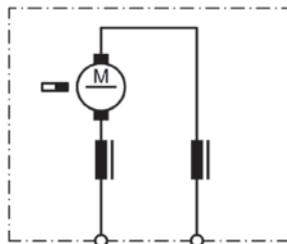


#### Abtriebswelle W224

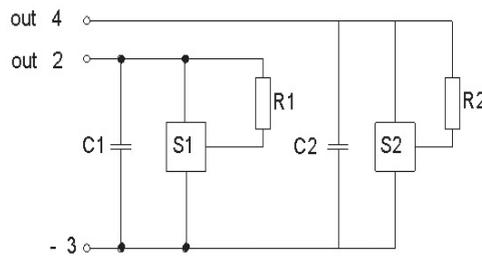


I KRC Profil 316928 AEIZ 01 durchgehend

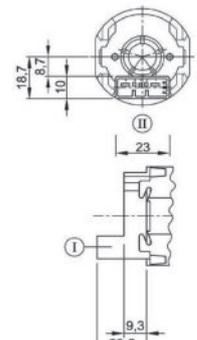
#### Schaltbild S27



#### Hallgeber S405061



#### Anschluss K220



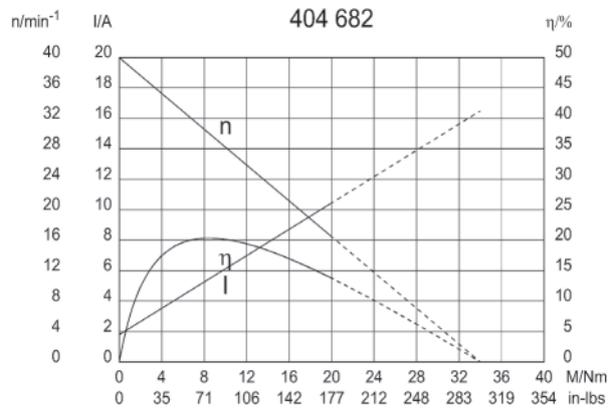
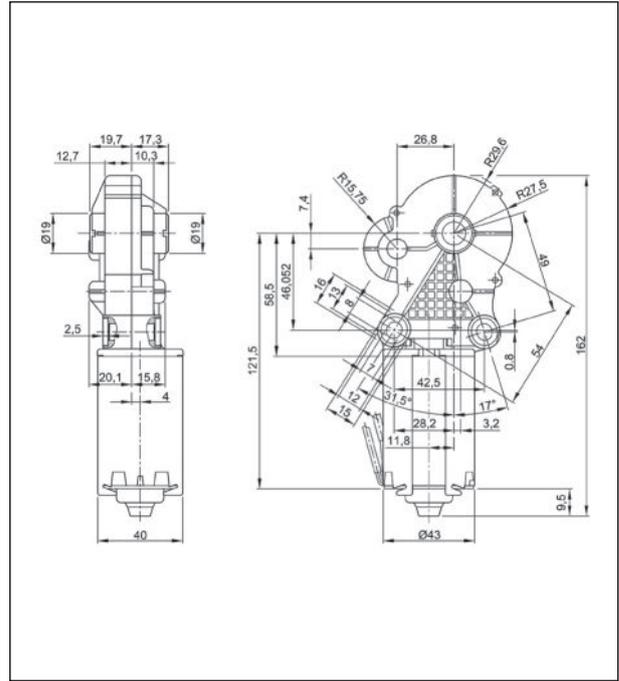
I Steckergehäuse 5-polig TYCO C-208-15621 (Z)  
II Gegenstecker TYCO 1379217-3  
+ TYCO 1379218-2

# Baureihe GMPD

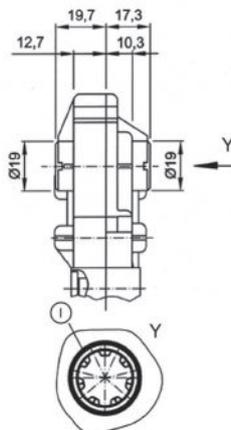
## Motortyp 404682

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	40
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	19,50
Getriebeübersetzung			210:1
Ankerwiderstand	2Lamellen R	mOhm	1110
	4Lamellen R	mOhm	630
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		Kunststoff-Getriebegehäuse	
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,440

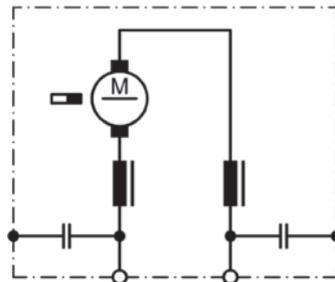


Abtriebswelle W224

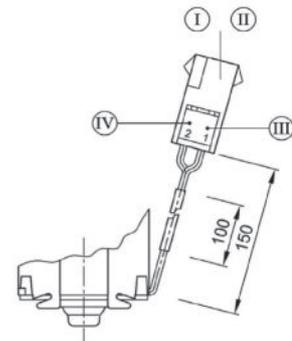


I KRC Profil 316928 AEIZ 01 durchgehend

Schaltbild S30



Anschluss K206



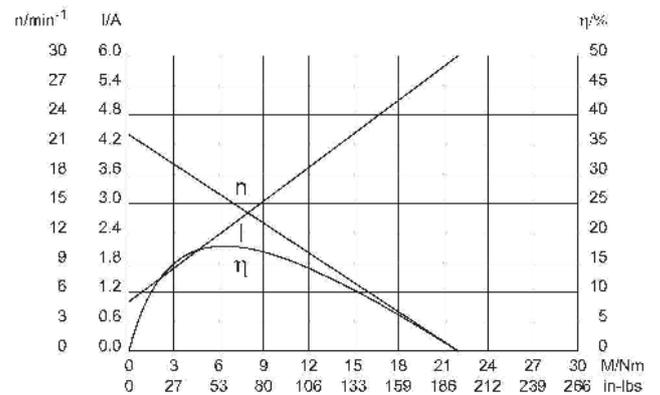
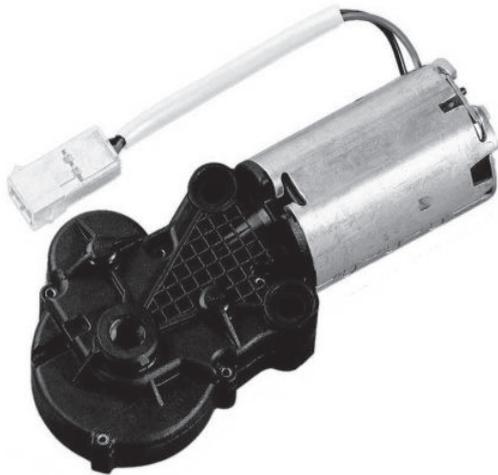
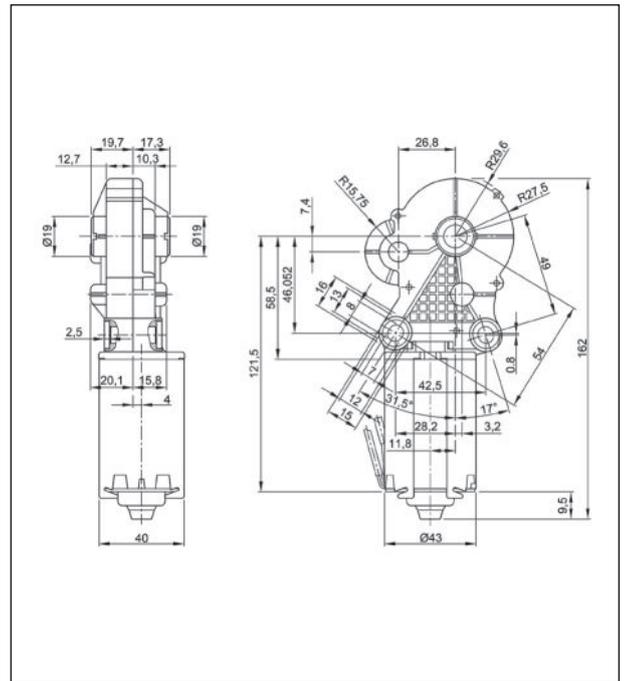
I Steckergehäuse AMP 365057-3  
Gegenstecker AMP 365058-3  
II Kontakte AMP 928781-5  
Gegenkontakte AMP 927768-1  
III Stecker 1, schwarz  
IV Stecker 2, blau

# Baureihe GMPD

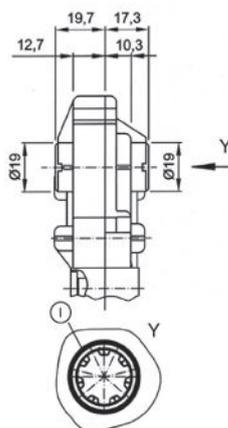
## Motortyp 404764

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	22
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	22,00
Getriebeübersetzung			210:1
Ankerwiderstand	2Lamellen R	mOhm	5430
	4Lamellen R	mOhm	2980
Zahnradwerkstoff		Kunststoff	
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		Kunststoff-Getriebegehäuse	
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0.440

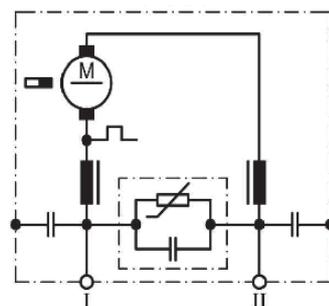


### Abtriebswelle W224



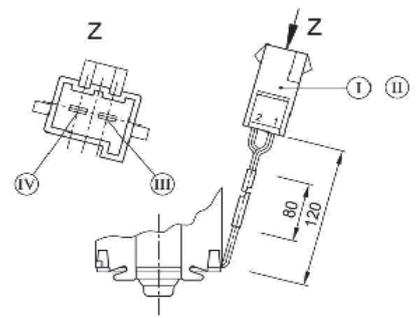
I KRC Profil 316928 AEIZ 01 durchgehend

### Schaltbild S103



- I Stecker 1, schwarz
- II Stecker 2, blau

### Anschluss K227



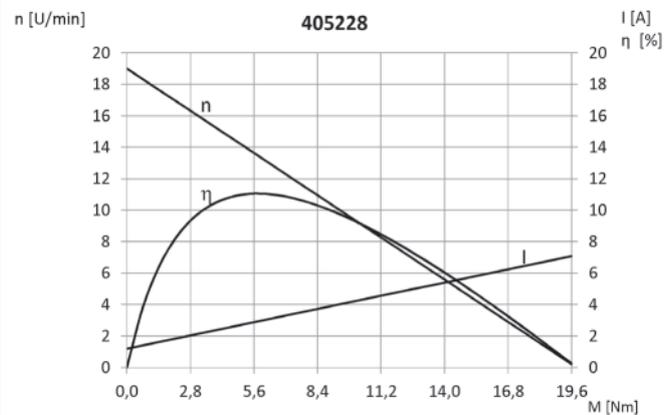
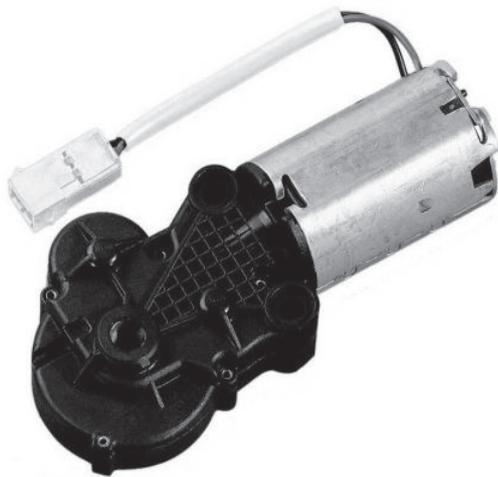
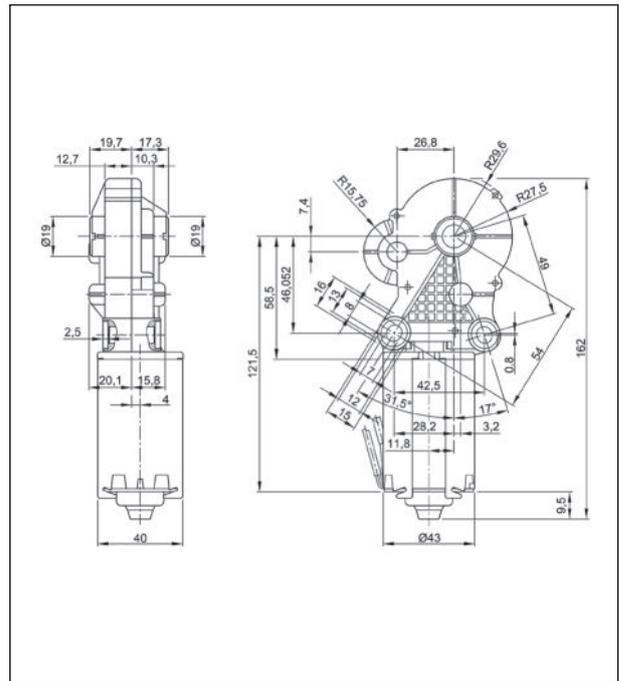
- I Stecker AMP 365057-1
- Gegenstecker AMP 365058-1
- II Kontakte AMP 928761-5
- Gegenkontakte AMP 927768-1
- III Stecker 1, schwarz
- IV Stecker 2, blau

# Baureihe GMPD

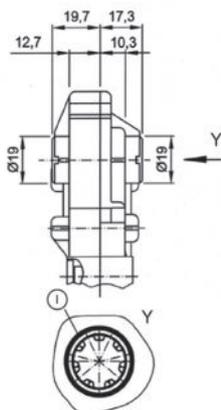
## Motortyp 405228

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	19
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	21,00
Getriebeübersetzung			246,75
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			Kunststoff-Getriebegehäuse
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,440

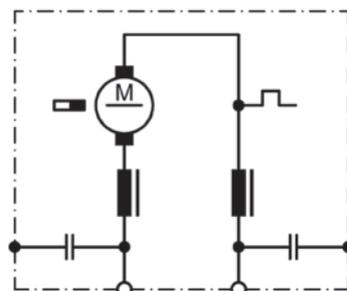


Abtriebswelle W224

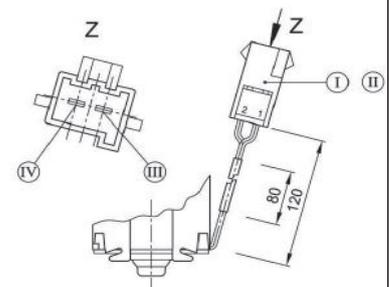


I KRC Profil 316928 AEIZ 01 durchgehend

Schaltbild S74



Anschluss K227



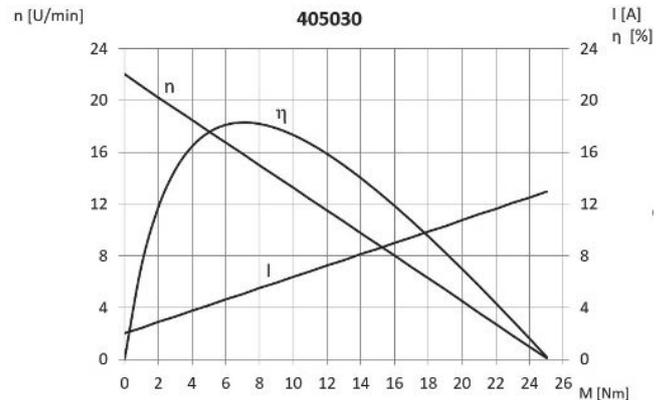
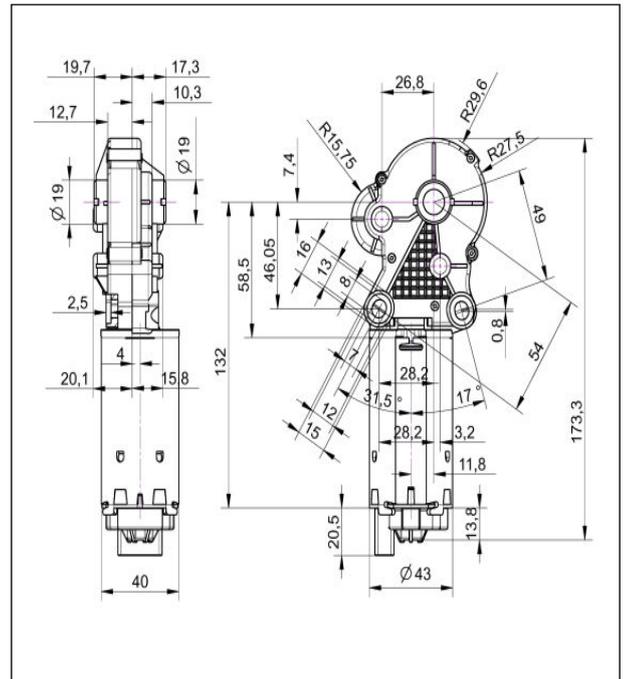
- I Stecker AMP 365057-1  
Gegenstecker AMP 365058-1
- II Kontakte AMP 928781-5  
Gegenkontakte AMP 927768-1
- III Stecker 1, schwarz
- IV Stecker 2, blau

# Baureihe GMPD

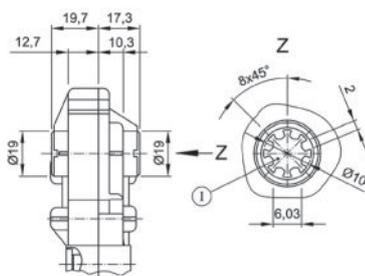
## Motortyp 405030

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	22
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	20,00
Getriebeübersetzung			157,5:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			157
Ausgangskanäle			1
Bemerkung			geringes Rückdrehmoment
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,440

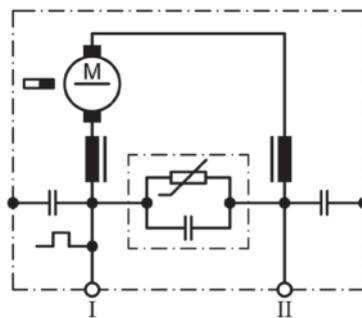


#### Abtriebswelle W270



I Profil durchgehend

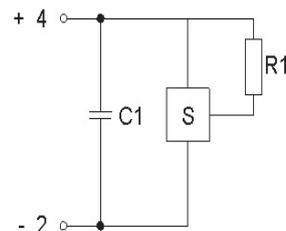
#### Schaltbild S93



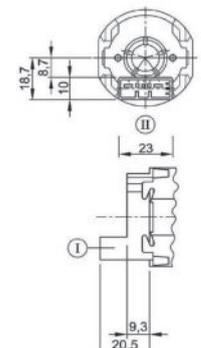
I Stecker 1

II Stecker 5

#### Hallgeber S140



#### Anschluss K220



I Steckergehäuse 5-polig  
TYCO C-208-15621 (Z)  
II Gegenstecker  
TYCO 1379217-3  
+ TYCO 1379218-2

# Baureihe DCK31

## Motoren mit Schneckenradgetriebe

### Technische Beschreibung

Motorgehäuse:	tiefgezogen, korrosionsgeschützt
Magnetfeld:	Permanentmagnet
Lagerung Anker, A-Seite:	Kugellager
Lagerung Anker, B-Seite:	Kalottenlager
Getriebe:	Schneckenrad
Getriebegehäuse:	Zinkdruckguß
Getrieberad:	Kunststoff, optional Bronze
Getriebschmierung:	Fett, Dauerschmierung
Schnittstelle mechanisch:	Abtriebswelle
Schnittstelle elektrisch:	Stecker
IST-Wert Geber:	optional
Thermoschutz:	optional
Entstörung:	optional

### Verwendung

#### Industrie:

- Torantriebe
- Linearantriebe
- Antrieb für Zentralschmieranlagen
- Medizintechnik
- Haustechnik
- Allgemeiner Maschinenbau
- Landwirtschaftstechnik
- Laborgeräte
- Verkehrs- und Kommunikationstechnik
- Foto/Optik
- Sitz- und Möbelverstellung

#### Kraftfahrzeug:

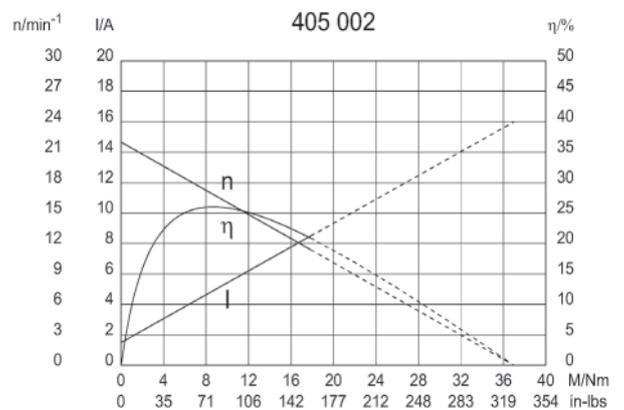
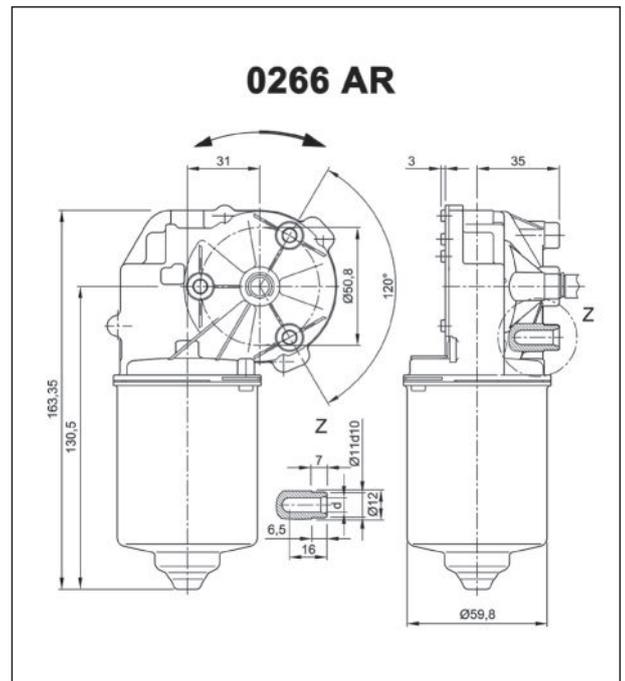
- Heckklappe
- Schiebetür
- Sitzverstellung

# Baureihe DCK31

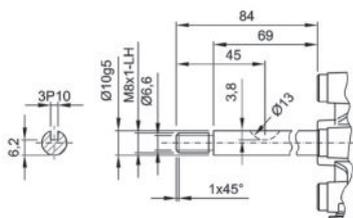
## Motortyp 405002

### Technische Daten

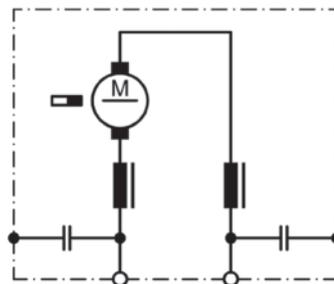
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	20
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	37,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung	d=für gewindeförmige Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,210



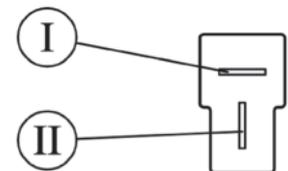
### Abtriebswelle W120



### Schaltbild S30



### Anschluss K320



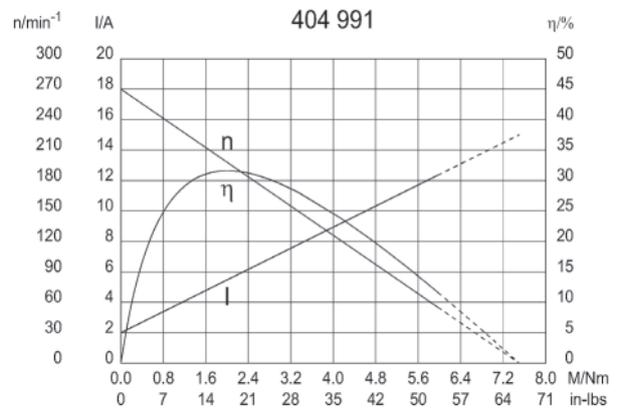
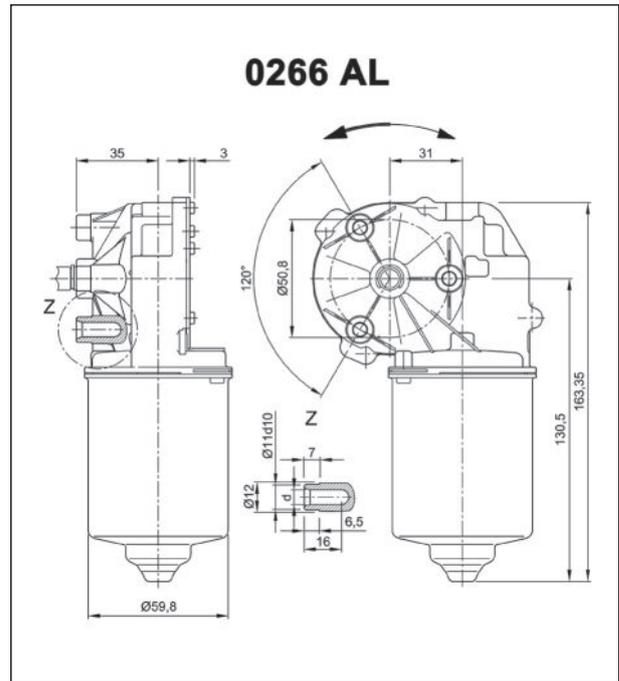
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

# Baureihe DCK31

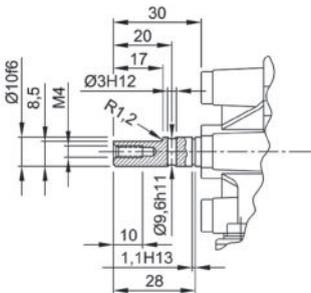
## Motortyp 404991

### Technische Daten

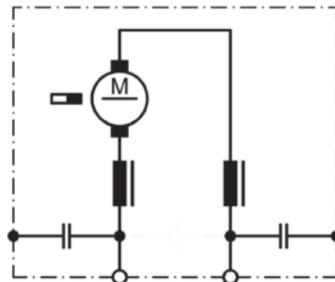
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	270
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	1,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	7,50
Getriebeübersetzung			41:4
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			10.25
Ausgangskanäle			1
Bemerkung	d=für gewindeformende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,25



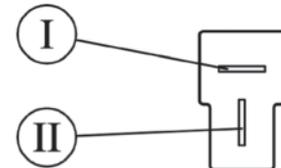
### Abtriebswelle W40



### Schaltbild S30

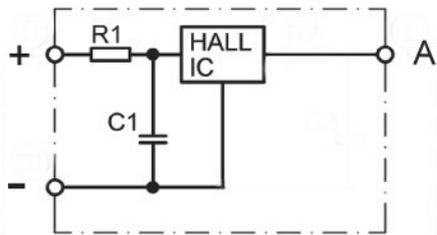


### Anschluss K320



- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

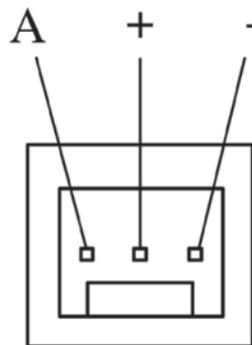
### Hallgeber S-ESS



Richtwerte Pull-Up Widerstand

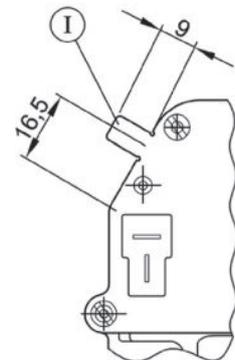
5 k $\Omega$  / 24 V  
2 k $\Omega$  / 12 V  
1 k $\Omega$  / 5 V

### Anschluß K325



Gegenstecker: Panduit CE100 F22-03

### Anschluß K312



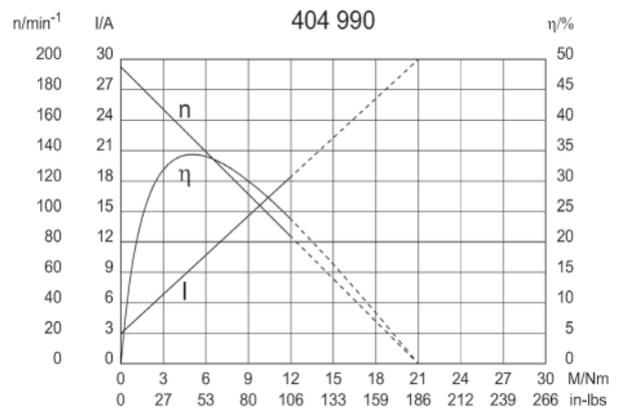
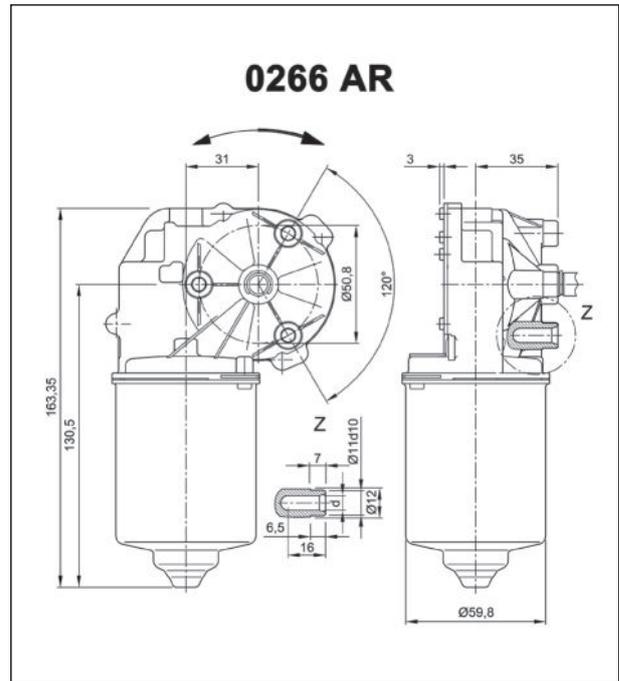
Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

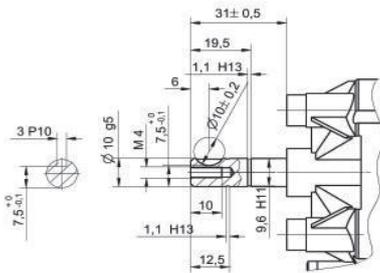
## Motortyp 404990

### Technische Daten

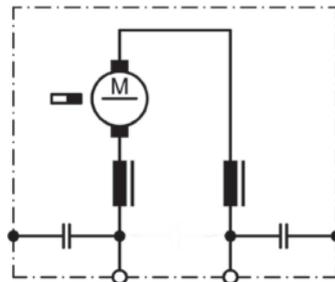
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	195
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	3,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	21,00
Getriebeübersetzung			53:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			79.5
Ausgangskanäle			1
Bemerkung	d=für gewindeformende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,210



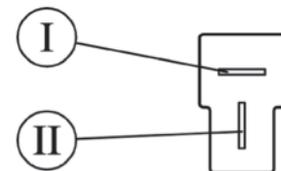
### Abtriebswelle W328



### Schaltbild S30

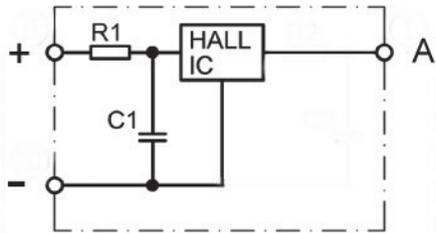


### Anschluss K320



- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

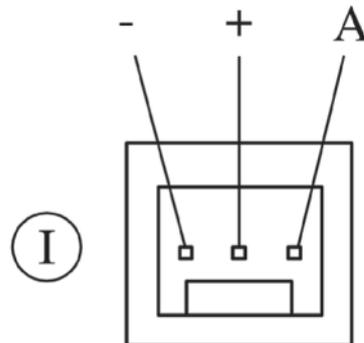
### Hallgeber S-ESS



Richtwerte Pull-Up Widerstand

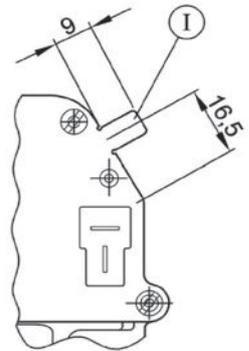
- 5 k $\Omega$  / 24 V
- 2 k $\Omega$  / 12 V
- 1 k $\Omega$  / 5 V

### Anschluß K326



ieigenstecker: Panduit CE100 F22 - 03

### Anschluß K321



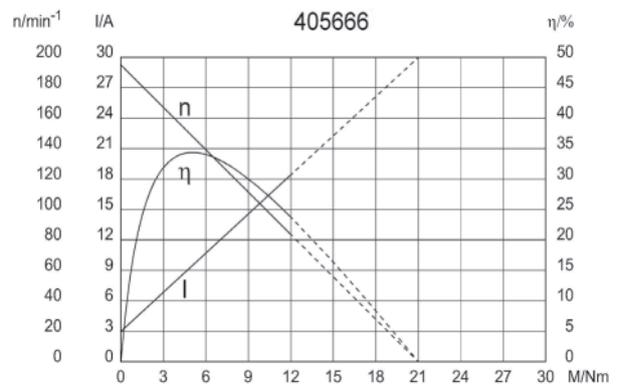
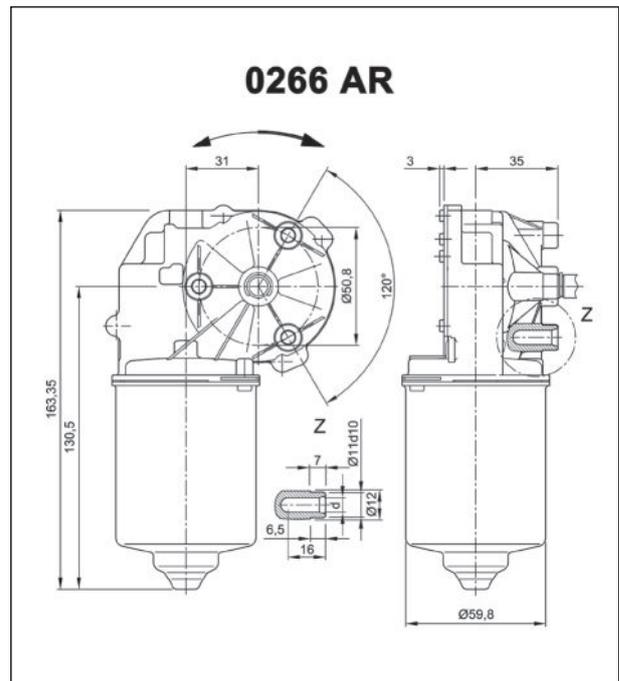
I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

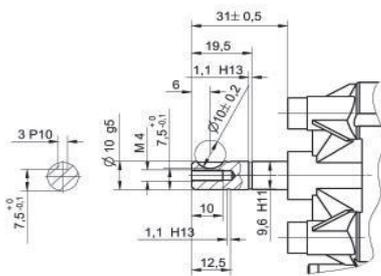
## Motortyp 405666

### Technische Daten

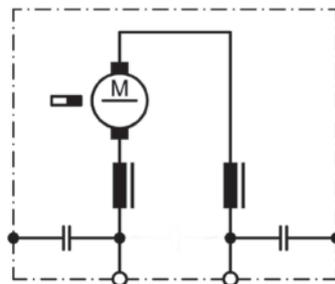
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	195
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	3,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	21,00
Getriebeübersetzung			53:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			79.5
Ausgangskanäle			2
Bemerkung	d= für gewindeformende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1.210



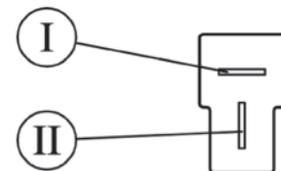
### Abtriebswelle W328



### Schaltbild S30

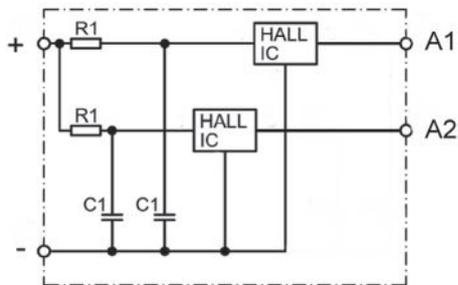


### Anschluss K320



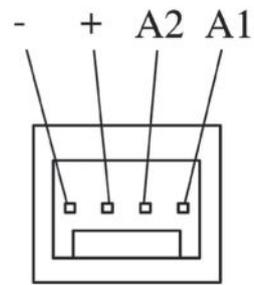
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

### Hallgeber S-ESD



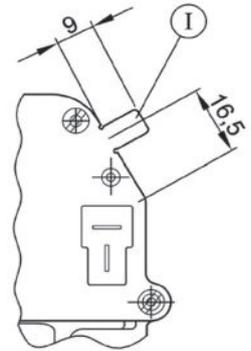
Richtwerte Pull-Up Widerstand  
5 k $\Omega$  / 24 V  
2 k $\Omega$  / 12 V  
1 k $\Omega$  / 5 V

### Anschluß K323



Gegenstecker: Panduit CE100 F22-04

### Anschluß K321



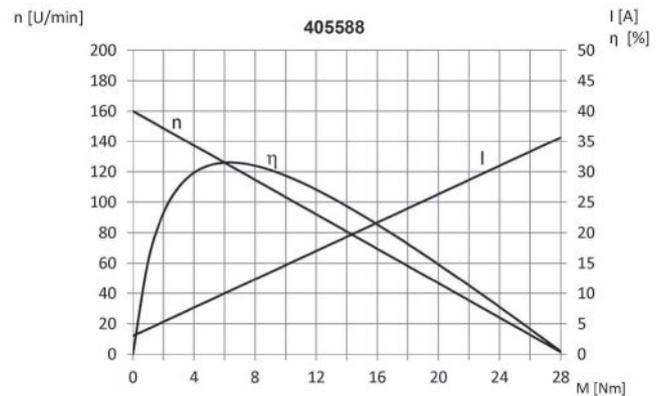
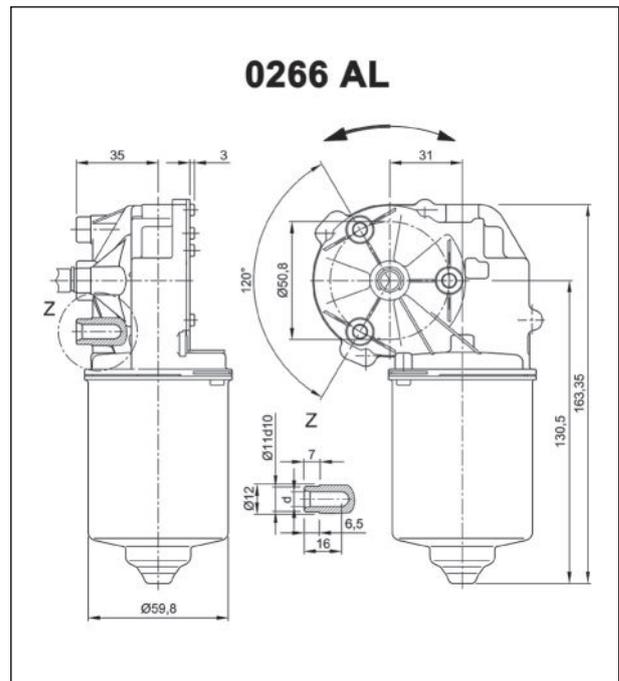
I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

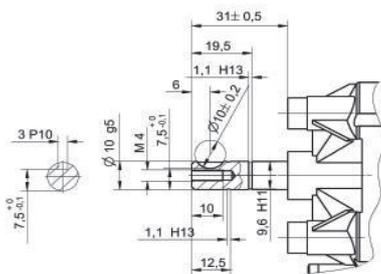
## Motortyp 405588

### Technische Daten

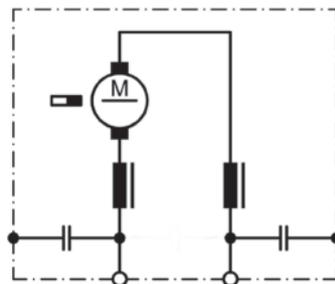
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	160
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	28,00
Getriebeübersetzung			53:2
Ankerwiderstand	2Lamellen R	mOhm	
	4Lamellen R	mOhm	
Zahnradwerkstoff		Kunststoff	
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			26.5
Ausgangskanäle			2
Bemerkung	d=für gewindeformende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			30
Gewicht		[kg]	1,2



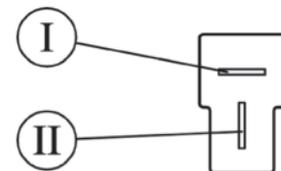
### Abtriebswelle W328



### Schaltbild S30

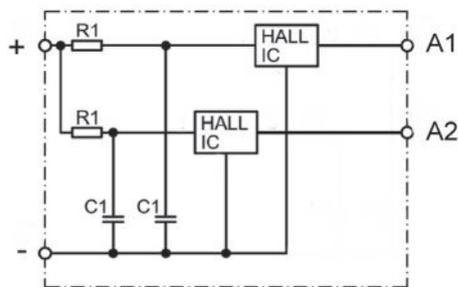


### Anschluss K320



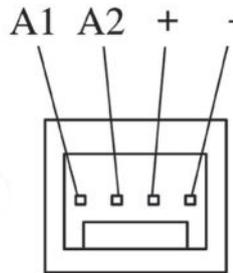
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

### Hallgeber S-ESD



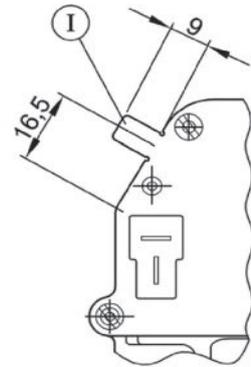
Richtwerte Pull-Up Widerstand  
5 k $\Omega$  / 24 V  
2 k $\Omega$  / 12 V  
1 k $\Omega$  / 5 V

### Anschluß K324



Gegenstecker: Panduit CF100 F22-04

### Anschluß K312



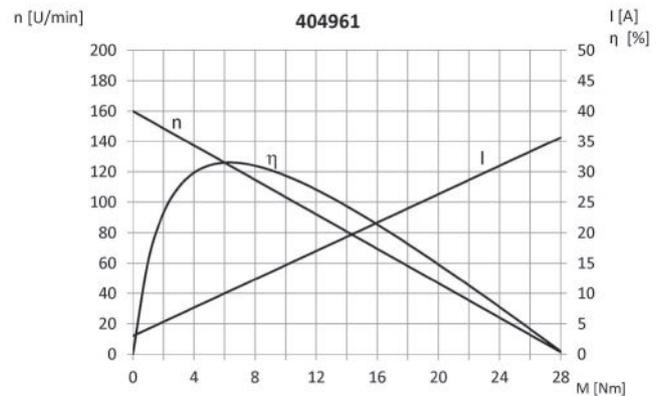
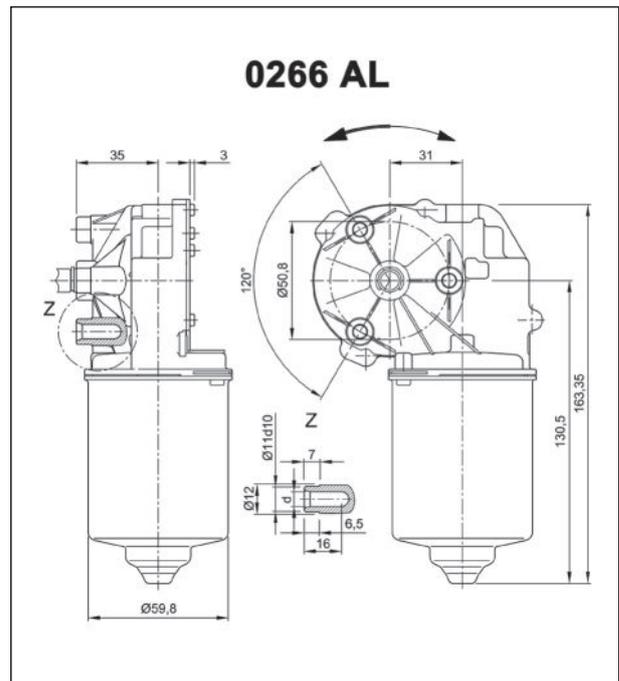
Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

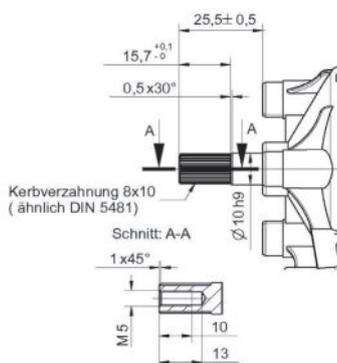
## Motortyp 404961

### Technische Daten

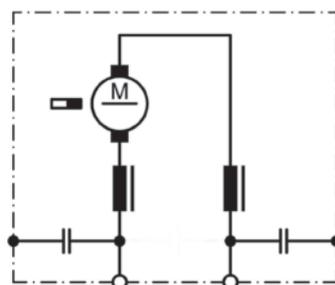
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	160
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	16,00
Getriebeübersetzung			53:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			26.5
Ausgangskanäle			2
Bemerkung	d=für gewindeförmende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,210



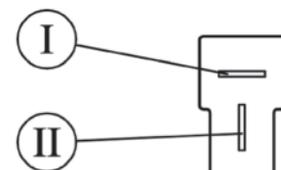
### Abtriebswelle W404961



### Schaltbild S30



### Anschluss K320

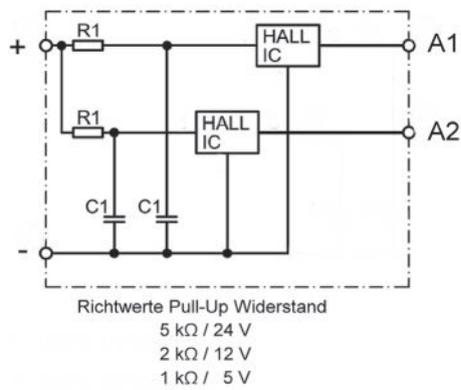


- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

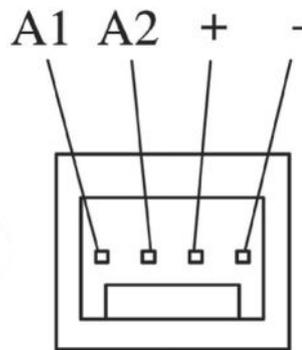
# Baureihe DCK31

Motortyp 404961

Hallgeber S-ESD

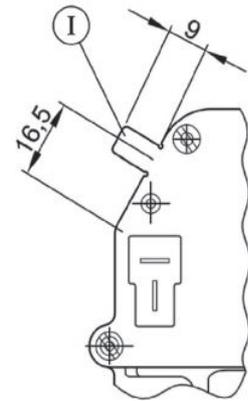


Anschluß K324



Gegenstecker: Panduit CF100 F22-04

Anschluß K312



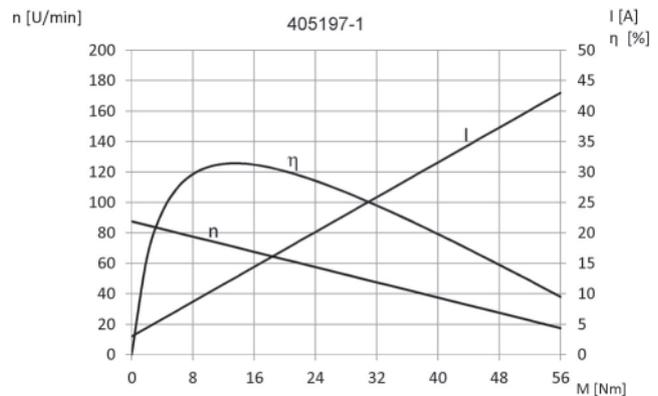
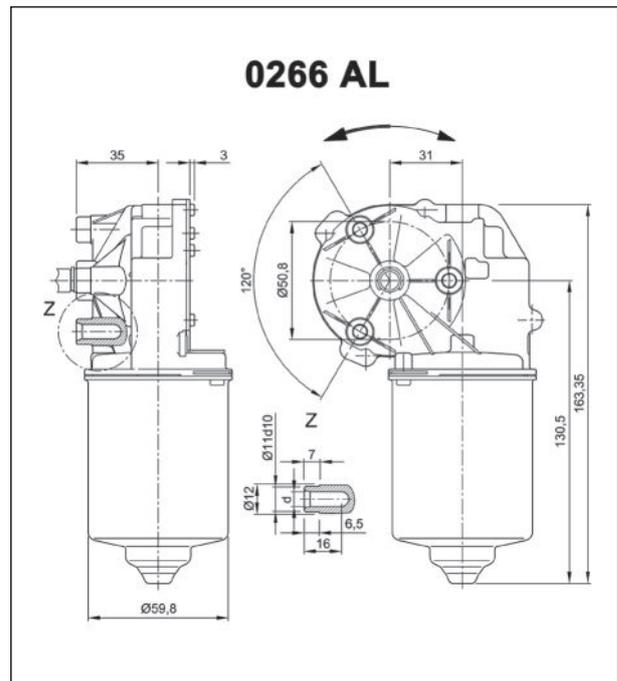
Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

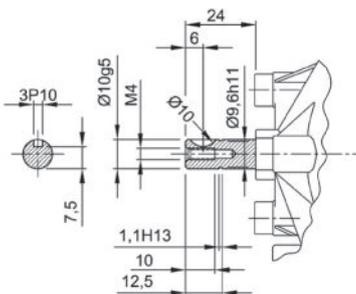
## Motortyp 405197-1

### Technische Daten

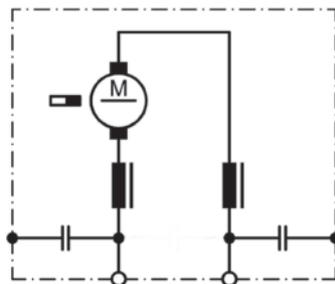
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	90
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	20,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			69
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			d=M6x10
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,21



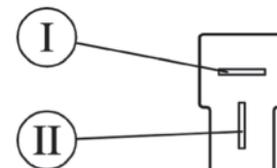
Abtriebswelle W304



Schaltbild S30



Anschluss K320

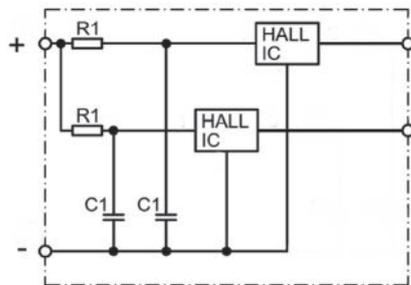


- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

# Baureihe DCK31

Motortyp 405197-1

Hallgeber S-ESD



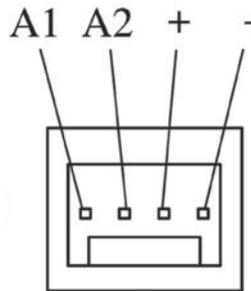
Richtwerte Pull-Up Widerstand

5 k $\Omega$  / 24 V

2 k $\Omega$  / 12 V

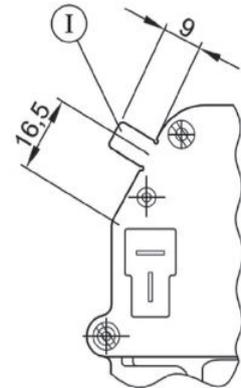
1 k $\Omega$  / 5 V

Anschluß K324



Gegenstecker: Panduit CF100 F22-04

Anschluß K312



Masseanschluß

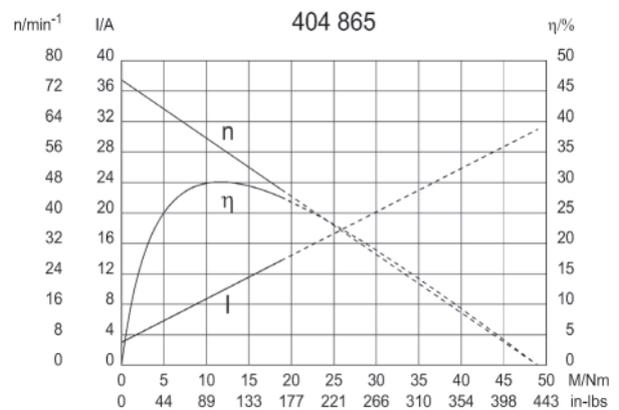
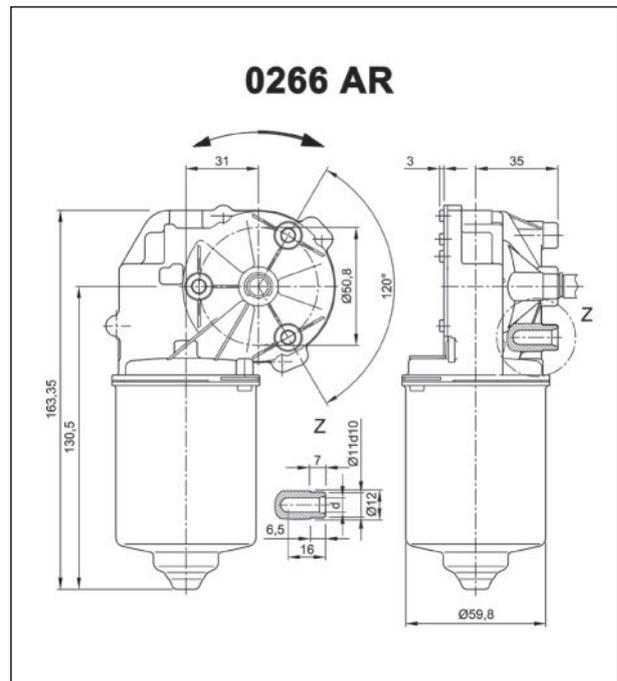
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

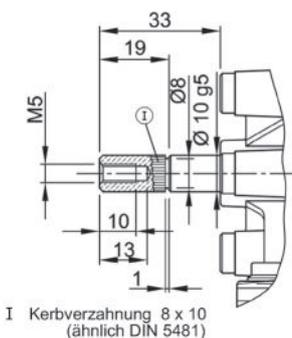
## Motortyp 404865

### Technische Daten

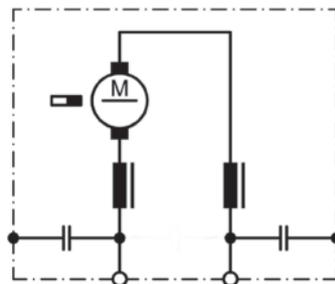
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	75
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	49,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			69
Ausgangskanäle			2
Bemerkung	d=für gewindeformende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,210



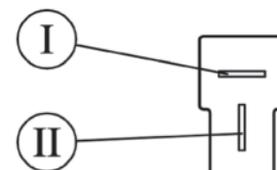
### Abtriebswelle W326



### Schaltbild S30

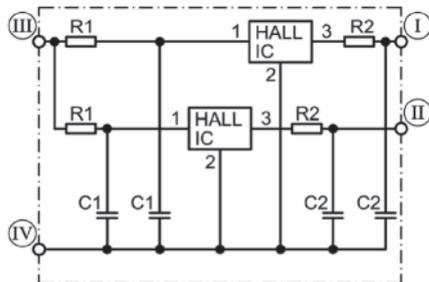


### Anschluss K320



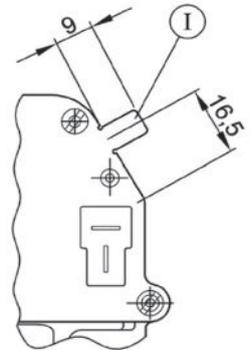
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

### Hallgeber S141



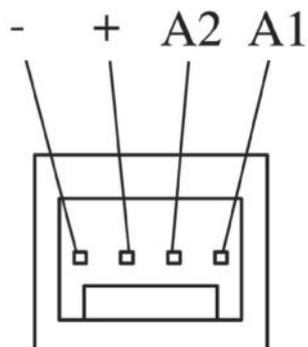
- I Hall-IC A1, Stecker 3
- II Hall-IC A2, Stecker 4
- III Hall-IC +, Stecker 5
- IV Hall-IC -, Stecker 6

### Anschluß K321



- I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

### Anschluß K323



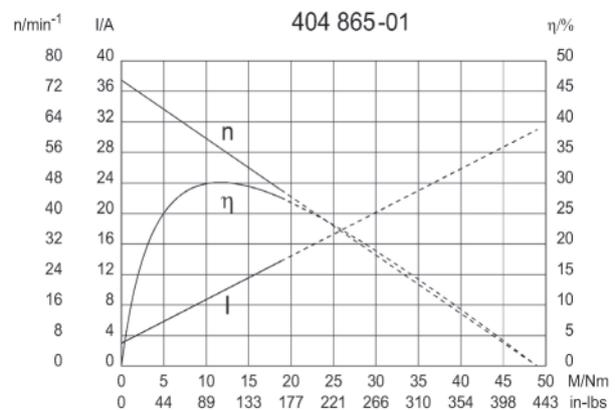
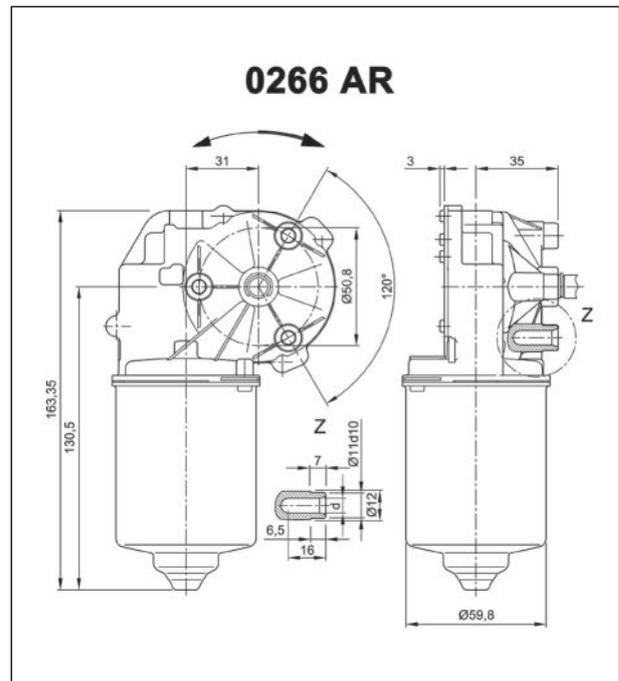
Gegenstecker: Panduit CE100 F22-04

# Baureihe DCK31

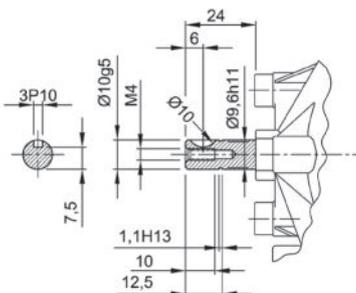
## Motortyp 404865-01

### Technische Daten

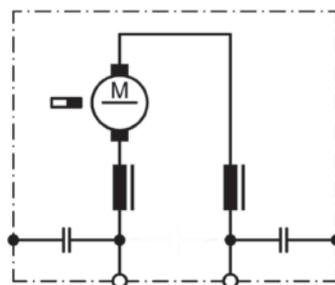
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	75
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	49,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			69
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			d=M6x10
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,21



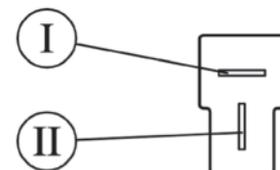
### Abtriebswelle W304



### Schaltbild S30

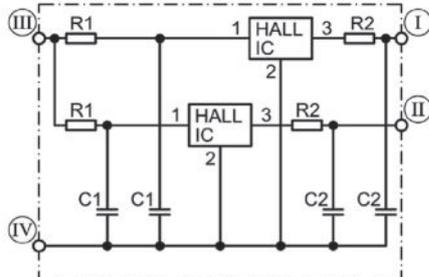


### Anschluss K320



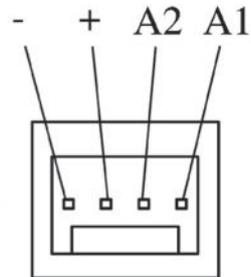
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

Hallgeber S141



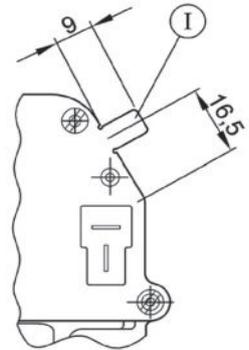
- I Hall-IC A1, Stecker 3
- II Hall-IC A2, Stecker 4
- III Hall-IC +, Stecker 5
- IV Hall-IC -, Stecker 6

Anschluß K323



Gegenstecker: Panduit CE100 F22-04

Anschluß K321



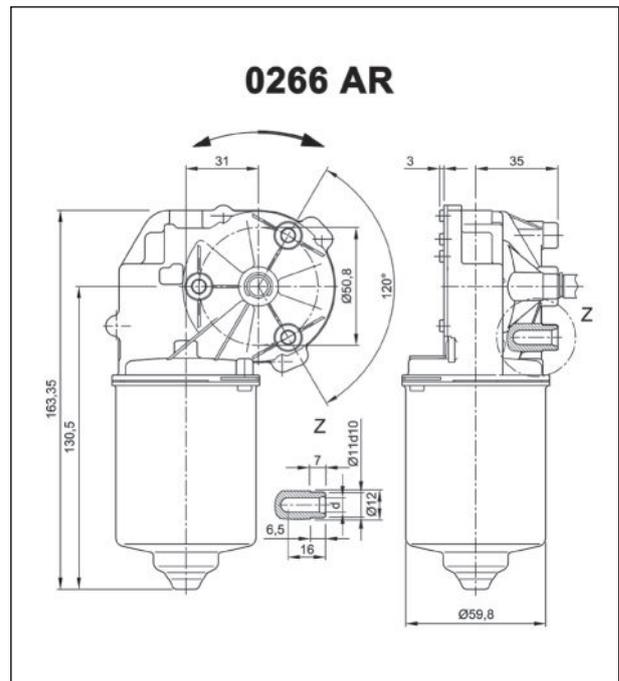
- I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

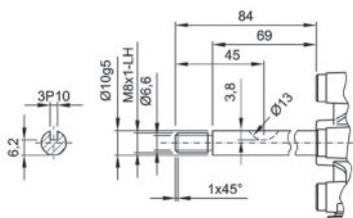
## Motortyp 405613

### Technische Daten

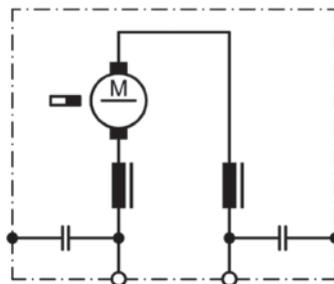
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	66
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	50,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung	d= für gewindeformende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1.210



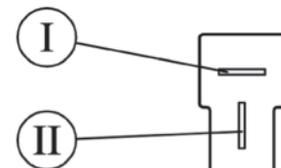
### Abtriebswelle W120



### Schaltbild S30



### Anschluss K320



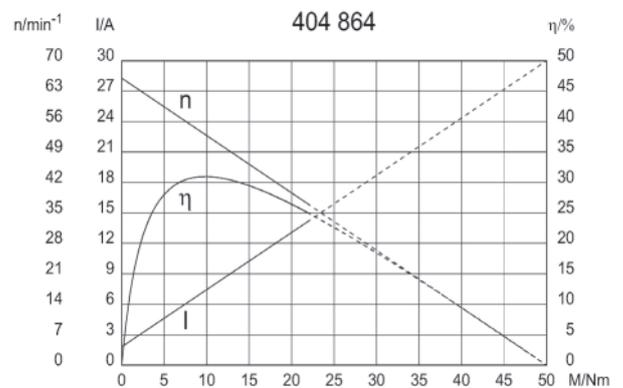
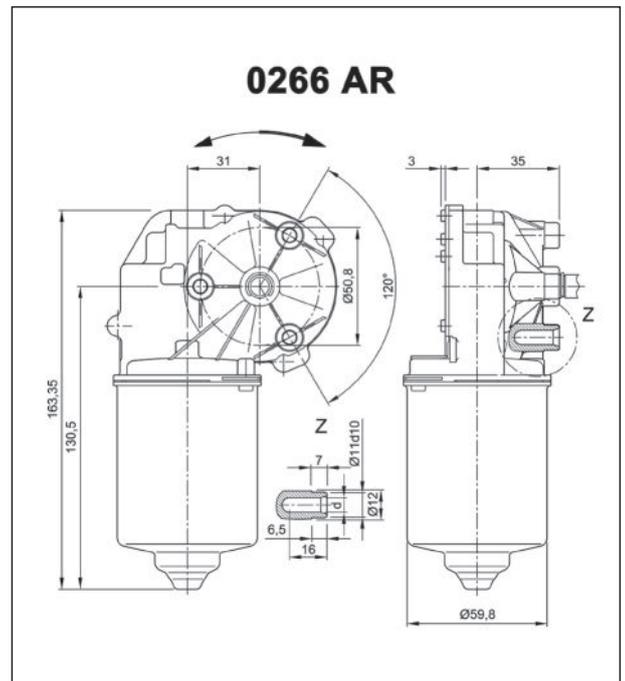
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

# Baureihe DCK31

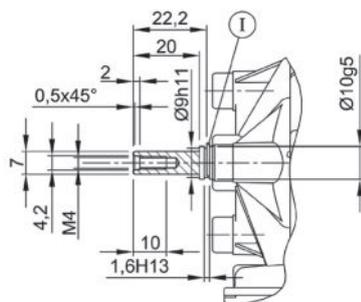
## Motortyp 404864

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	66
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	50,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung	d=für gewindeförmende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,210

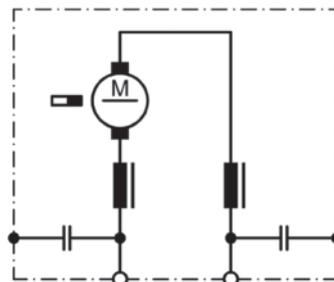


### Abtriebswelle W289

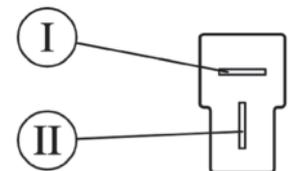


I Sicherungsring DIN 471

### Schaltbild S30



### Anschluss K320



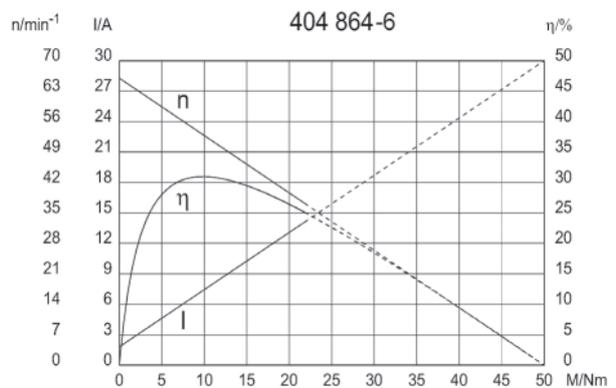
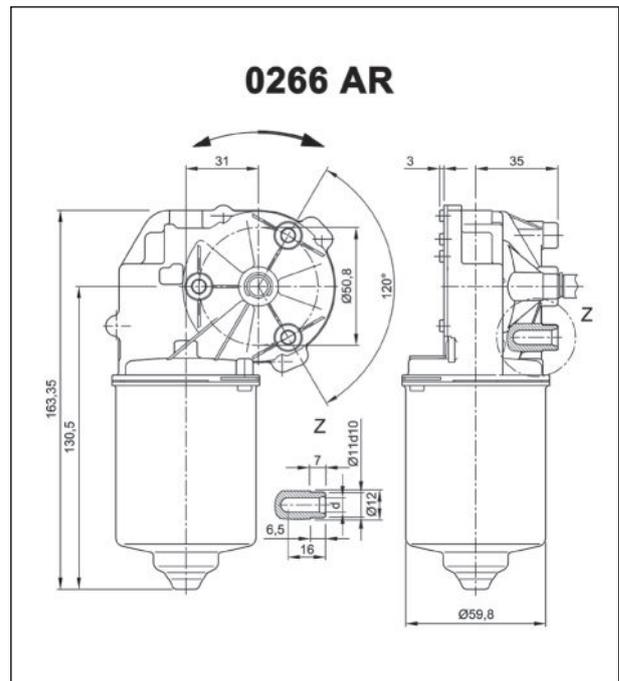
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

# Baureihe DCK31

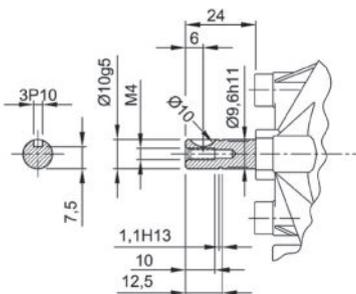
## Motortyp 404864-6

### Technische Daten

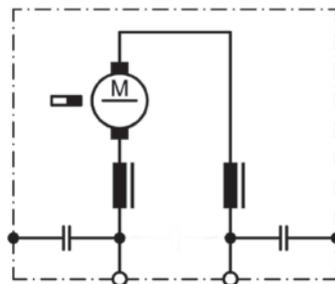
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	66
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	50,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			d=M6x10
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,21



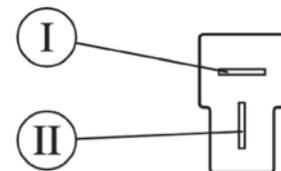
Abtriebswelle W304



Schaltbild S30



Anschluss K320



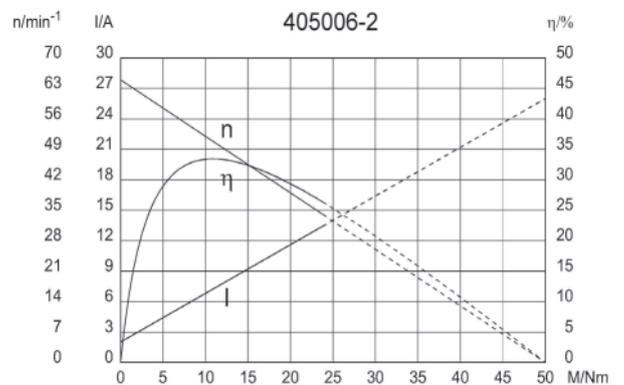
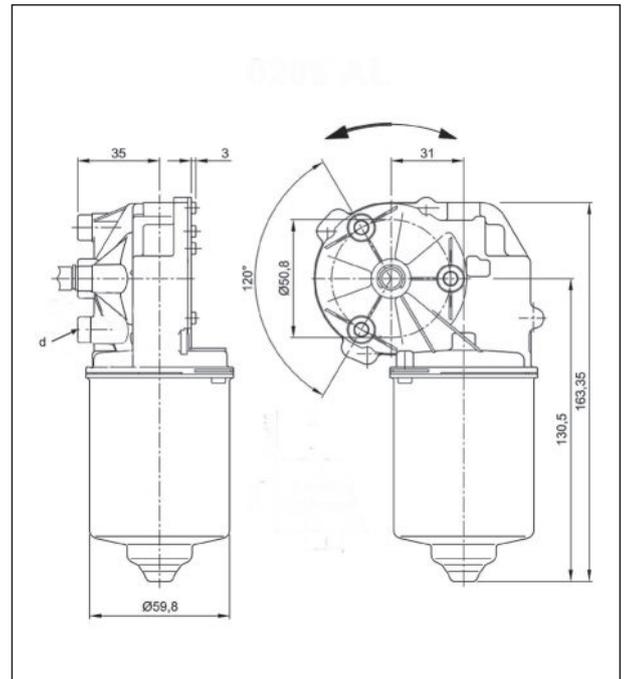
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

# Baureihe DCK31

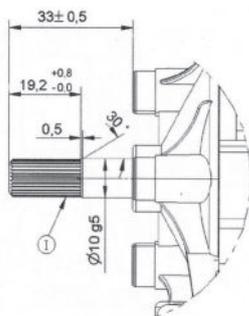
## Motortyp 405006-2

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	65
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	50,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			69
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			d=M6x10
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1.210

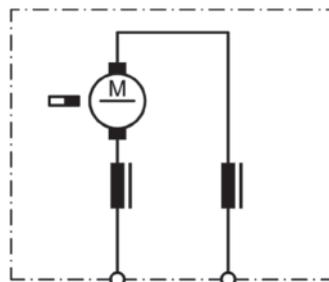


### Abtriebswelle W330

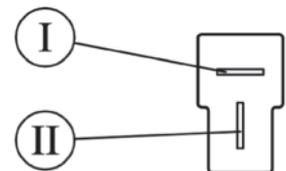


I Kerbverzahnung 8x10  
(ähnlich DIN 5481)

### Schaltbild S27



### Anschluss K320



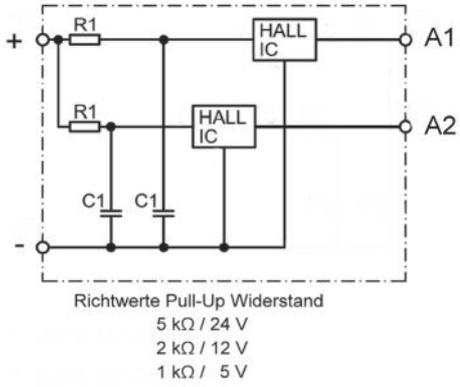
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603



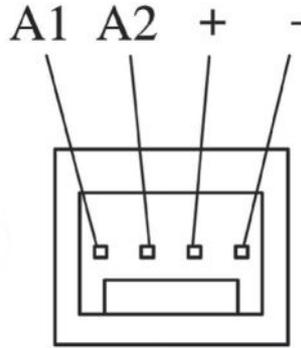
# Baureihe DCK31

## Motortyp 405006-2

### Hallgeber S-ESD

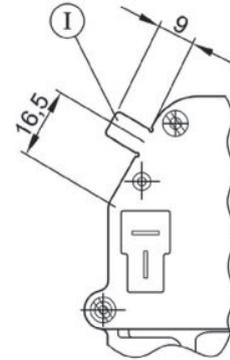


### Anschluß K324



Gegenstecker: Panduit CF100 F22-04

### Anschluß K312



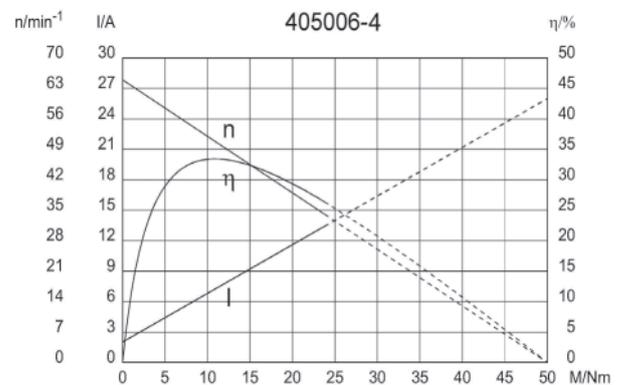
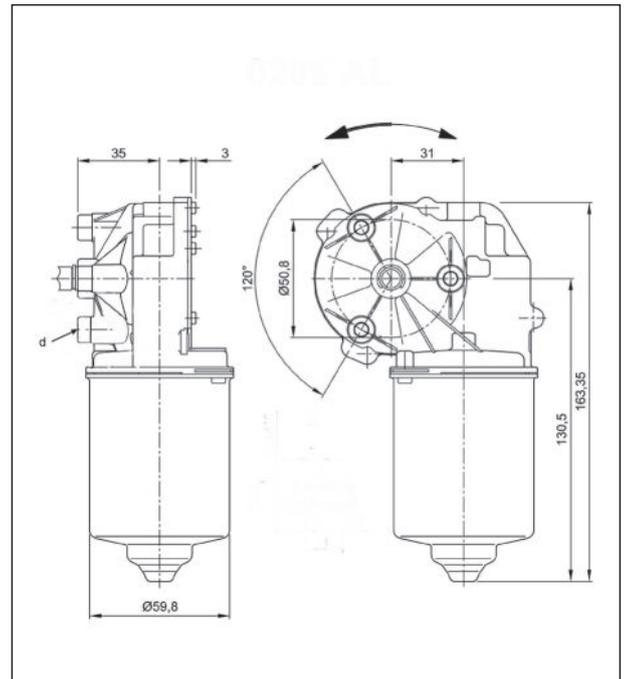
Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

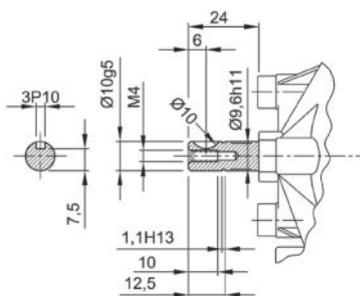
## Motortyp 405006-4

### Technische Daten

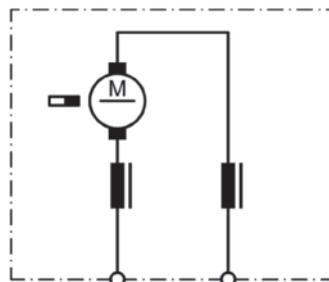
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	65
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	50,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			69
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			d=M6x10
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,21



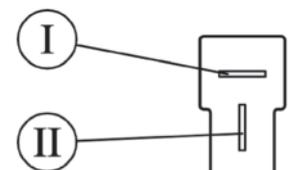
Abtriebswelle W304



Schaltbild S27



Anschluss K320



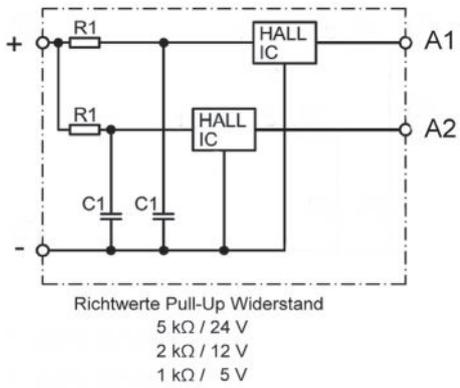
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603



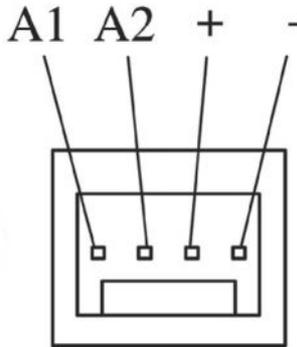
# Baureihe DCK31

## Motortyp 405006-4

Hallgeber S-ESD

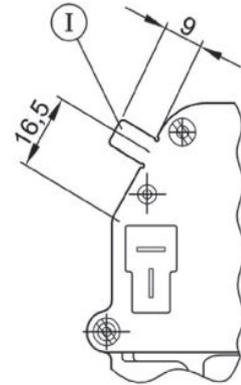


Anschluß K324



Gegenstecker: Panduit CF100 F22-04

Anschluß K312



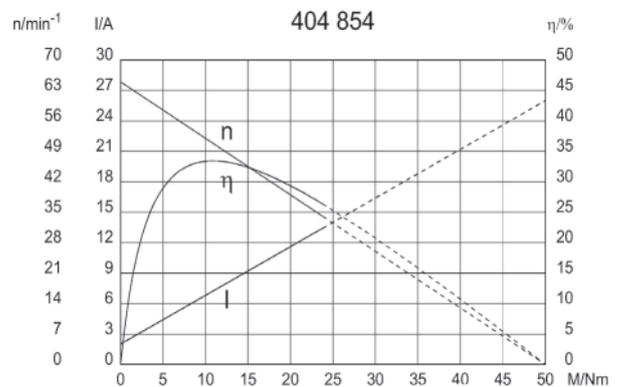
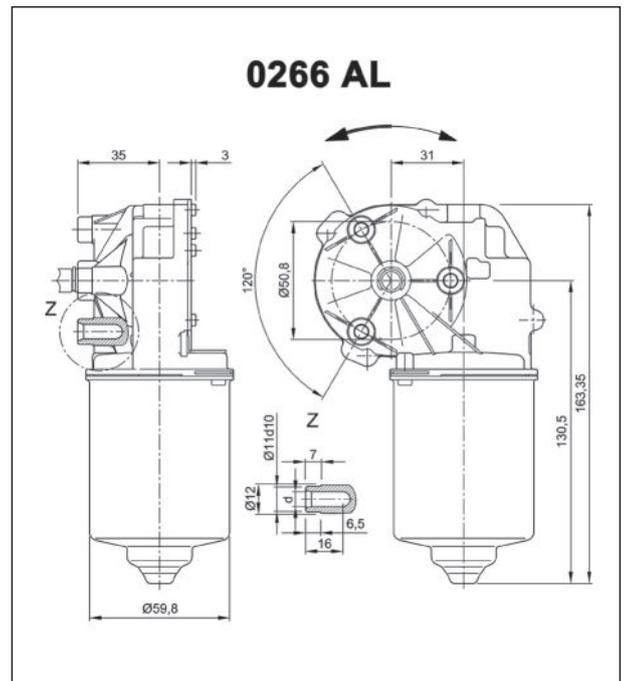
Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

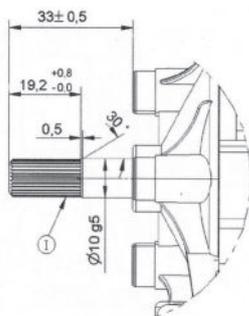
## Motortyp 404854

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	65
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	50,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			69
Ausgangskanäle			1
Bemerkung	d=für gewindeförmende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,210

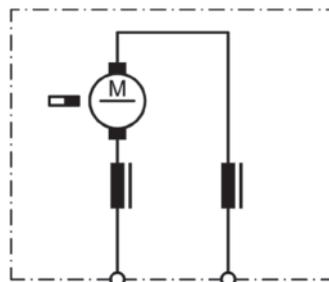


### Abtriebswelle W330

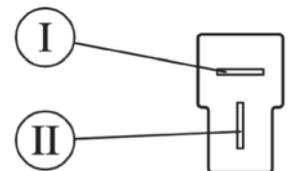


I Kerbverzahnung 8x10  
(ähnlich DIN 5481)

### Schaltbild S27



### Anschluss K320



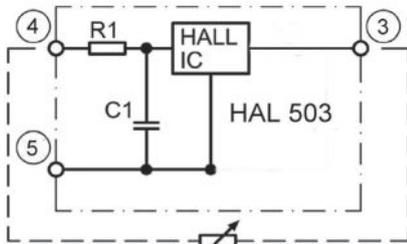
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603



# Baureihe DCK31

## Motortyp 404854

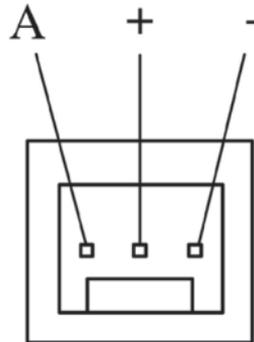
Hallgeber S150



$$R = \begin{cases} 5 \text{ k}\Omega / 24 \text{ V} \\ 2 \text{ k}\Omega / 12 \text{ V} \\ 1 \text{ k}\Omega / 5 \text{ V} \end{cases}$$

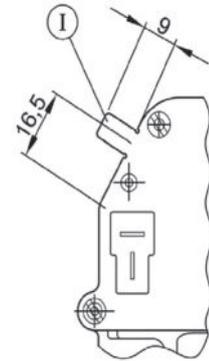
- 3 Stecker = A
- 4 Stecker = +
- 5 Stecker = -

Anschluß K325



Gegenstecker: Panduit CE100 F22-03

Anschluß K312



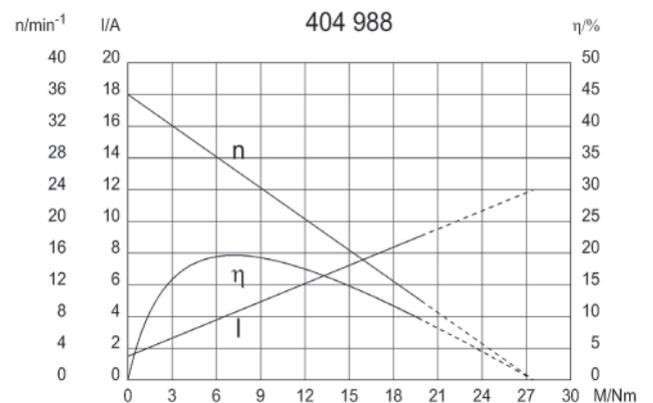
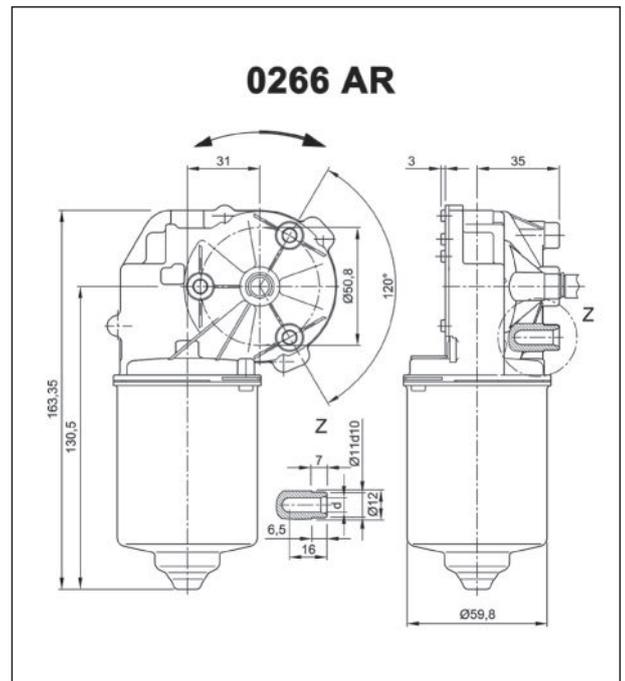
Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

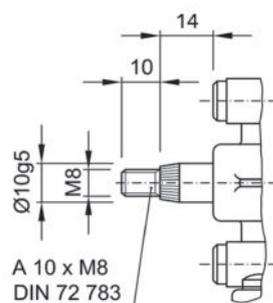
## Motortyp 404988

### Technische Daten

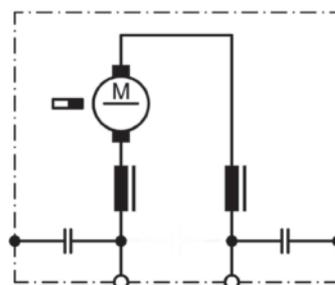
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	36
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	27,50
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			207
Ausgangskanäle			1
Bemerkung	d=für gewindeformende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,210



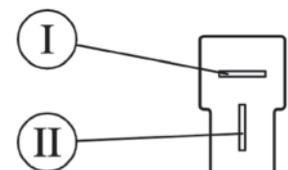
### Abtriebswelle W205



### Schaltbild S30



### Anschluss K320



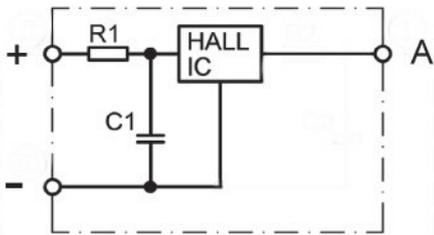
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603



# Baureihe DCK31

## Motortyp 404988

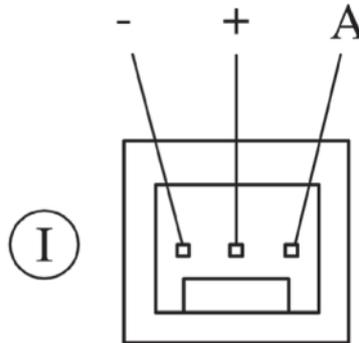
Hallgeber S-ESS



Richtwerte Pull-Up Widerstand

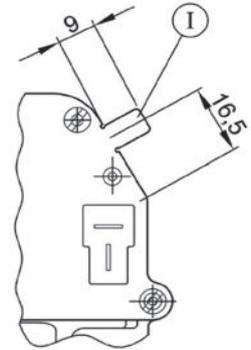
5 k $\Omega$  / 24 V  
2 k $\Omega$  / 12 V  
1 k $\Omega$  / 5 V

Anschluß K326



I Gegenstecker: Panduit CE100 F22 - 03

Anschluß K321

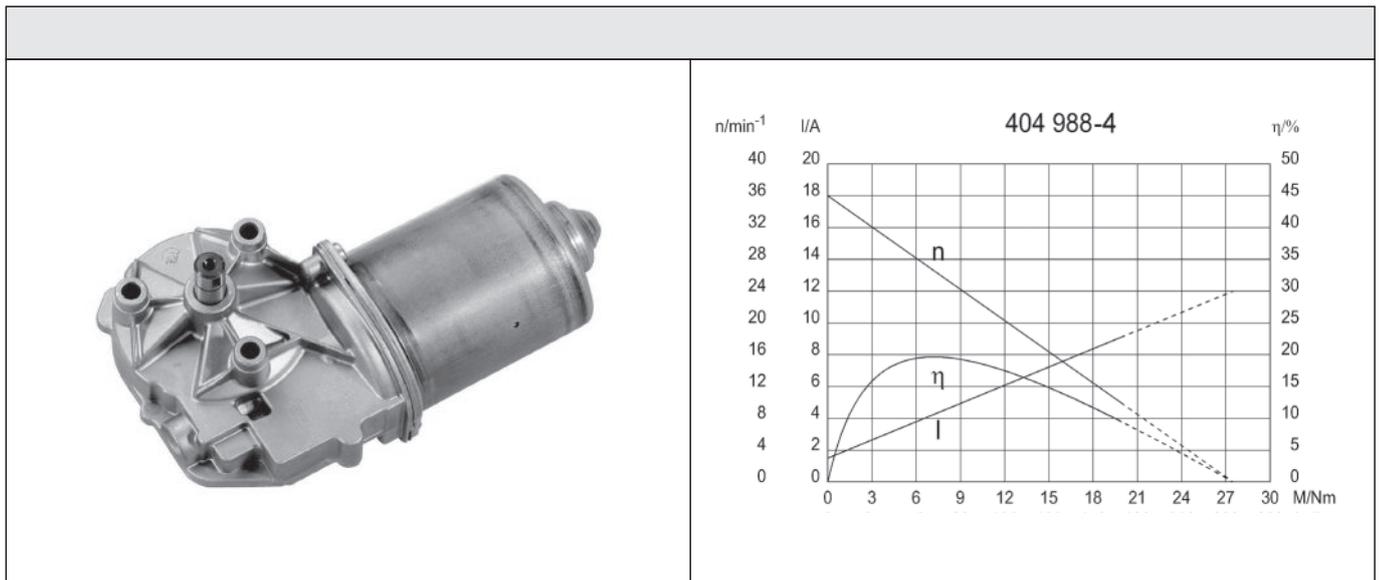
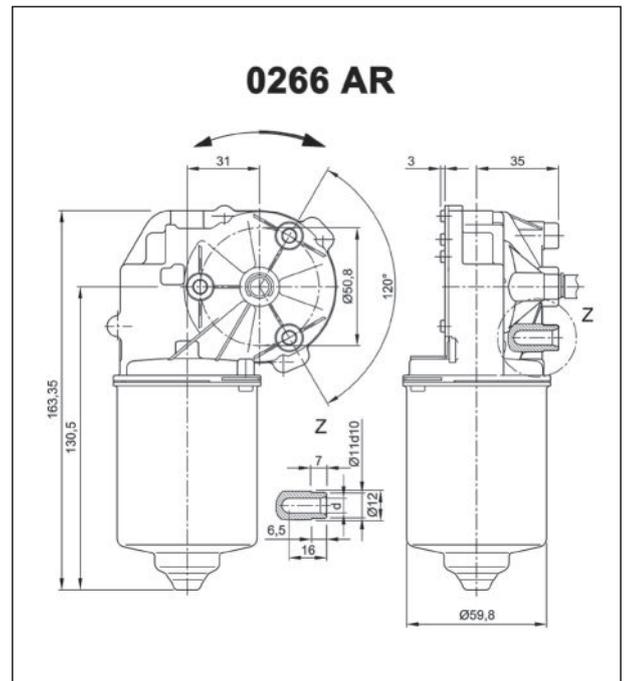


I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

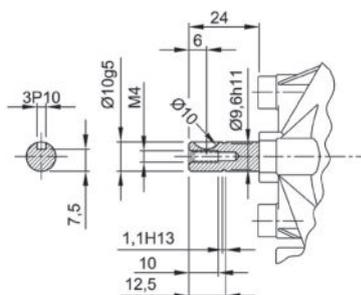
# Baureihe DCK31

## Motortyp 404988-4

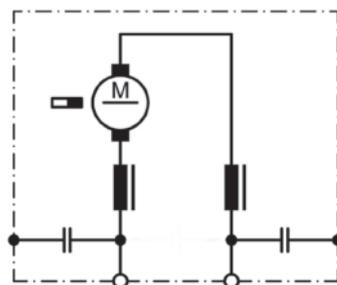
Technische Daten			
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	36
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	27,50
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			207
Ausgangskanäle			1
Bemerkung			d=M6x10
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,21



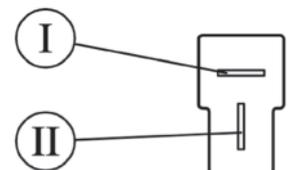
Abtriebswelle W304



Schaltbild S30



Anschluss K320

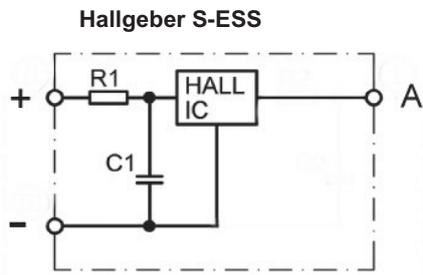


- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603



# Baureihe DCK31

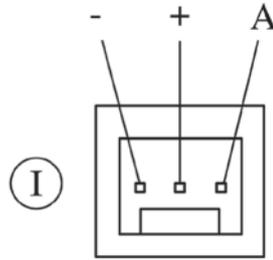
## Motortyp 404988-4



Richtwerte Pull-Up Widerstand

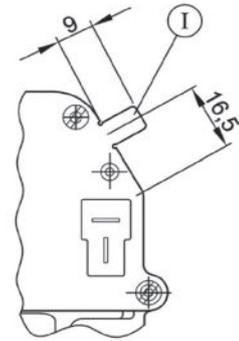
5 k $\Omega$  / 24 V  
2 k $\Omega$  / 12 V  
1 k $\Omega$  / 5 V

**Anschluß K326**



I Gegenstecker: Panduit CE100 F22 - 03

**Anschluß K321**



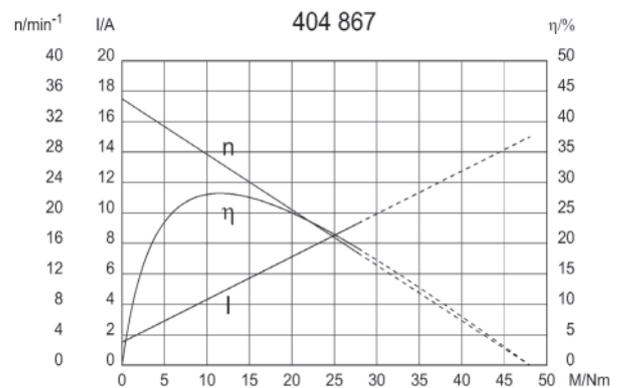
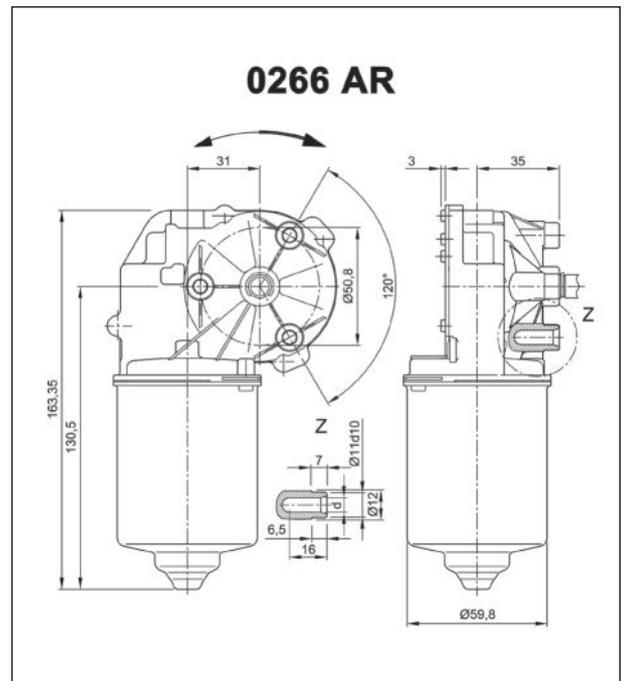
I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

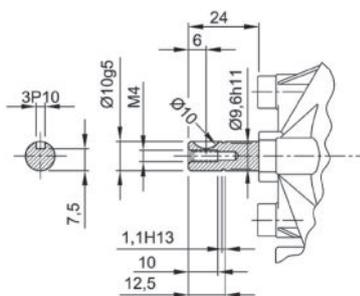
## Motortyp 404867

### Technische Daten

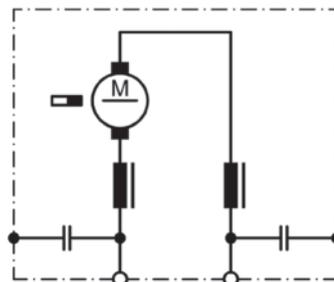
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	35
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	6,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	48,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung	d=für gewindeformende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,210



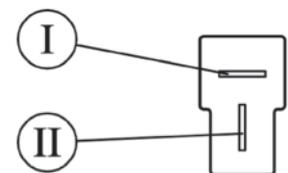
### Abtriebswelle W304



### Schaltbild S30



### Anschluss K320



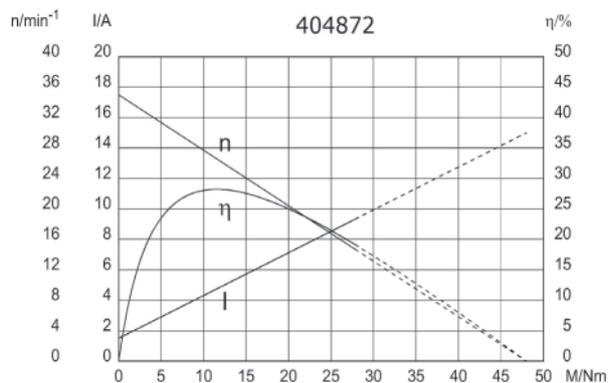
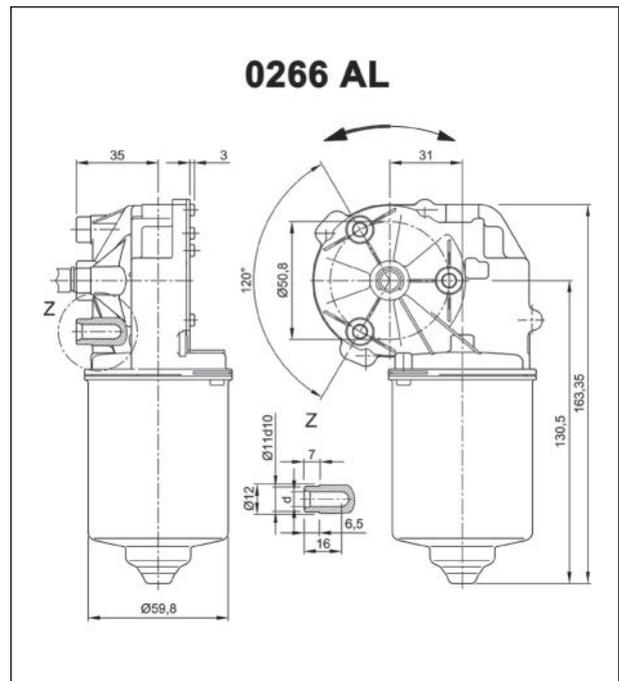
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

# Baureihe DCK31

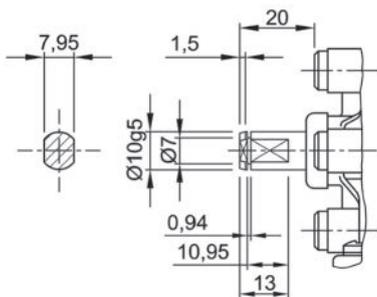
## Motortyp 404872

### Technische Daten

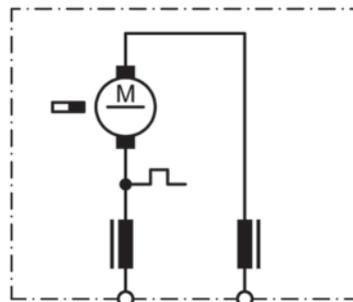
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	35
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	48,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung	d=für gewindeformende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,210



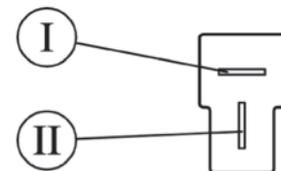
Abtriebswelle W252



Schaltbild S25



Anschluss K320



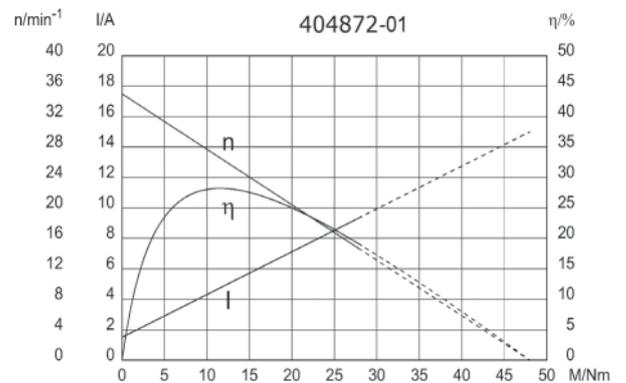
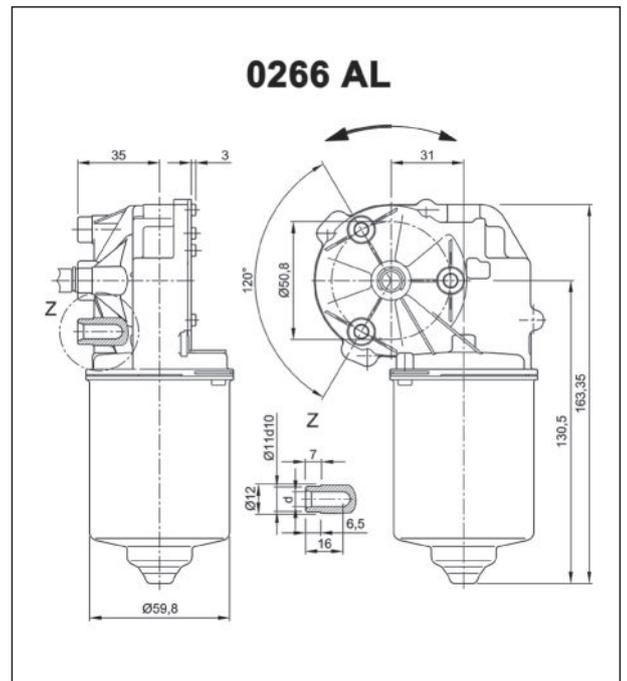
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

# Baureihe DCK31

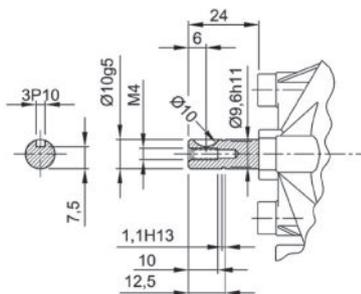
## Motortyp 404872-01

### Technische Daten

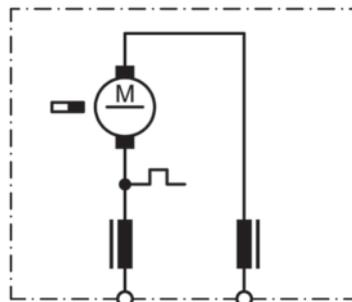
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	35
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	48,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung	d=für gewindeförmige Schrauben M4 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,21



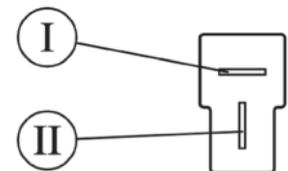
Abtriebswelle W304



Schaltbild S25



Anschluss K320



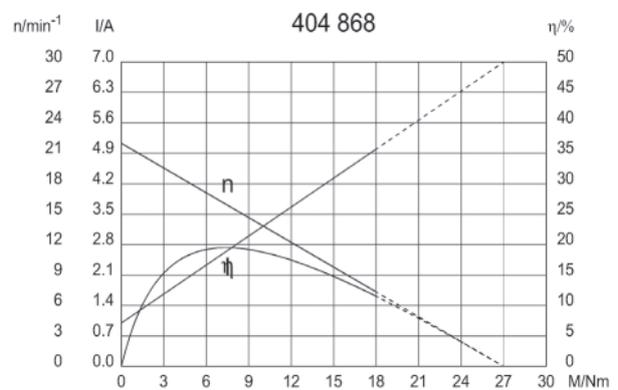
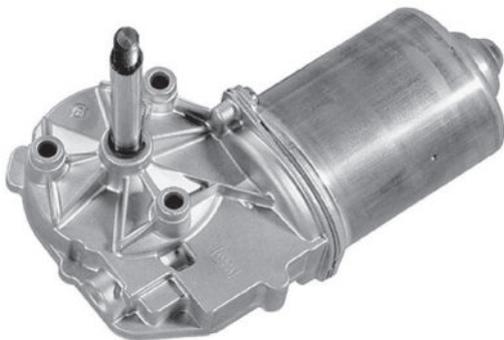
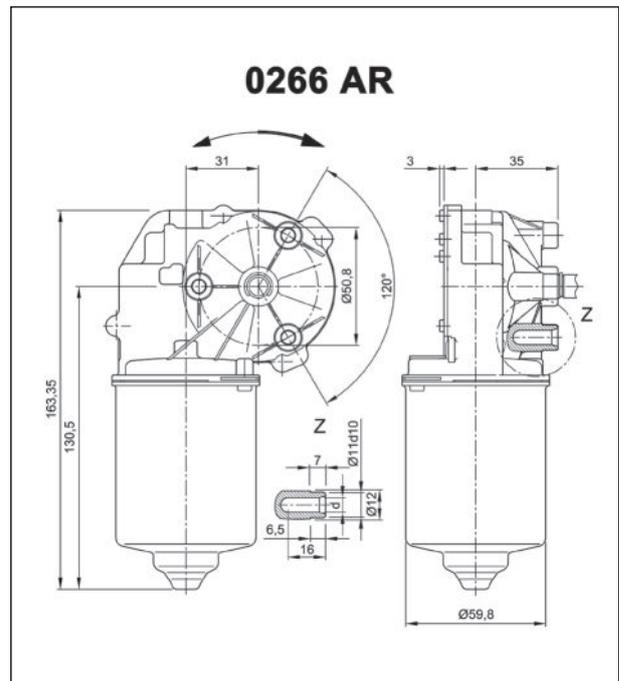
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

# Baureihe DCK31

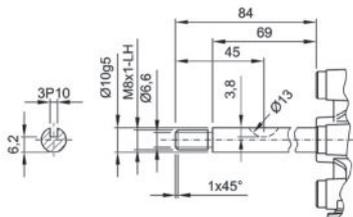
## Motortyp 404868

### Technische Daten

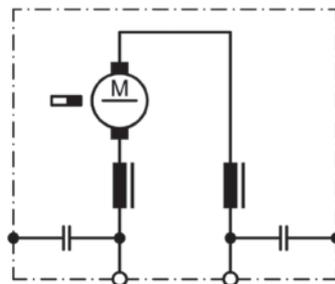
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	22
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	27,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung	d=für gewindeformende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,210



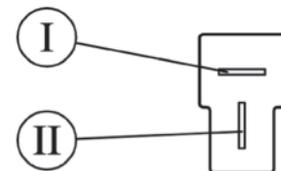
### Abtriebswelle W120



### Schaltbild S30



### Anschluss K320



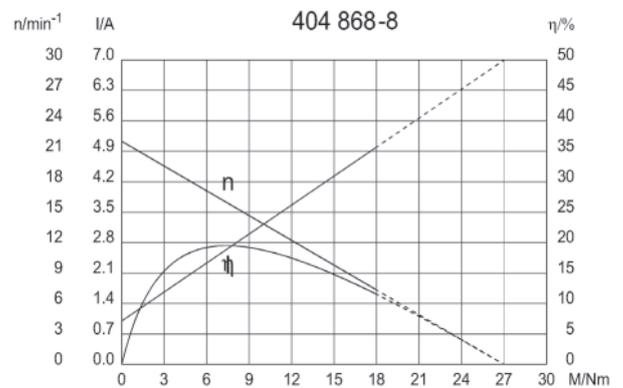
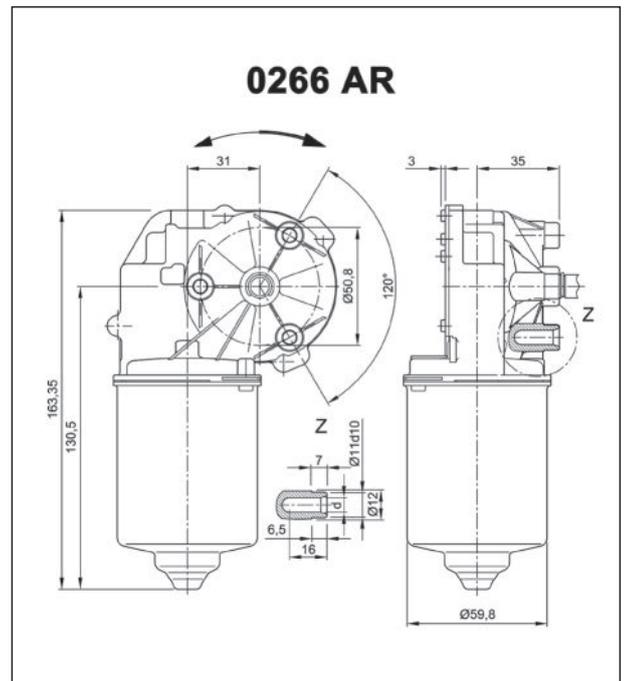
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

# Baureihe DCK31

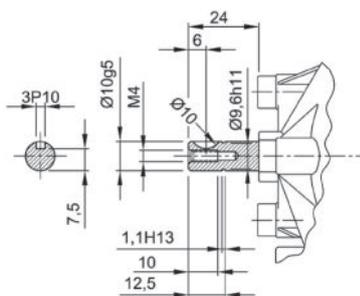
## Motortyp 404868-8

### Technische Daten

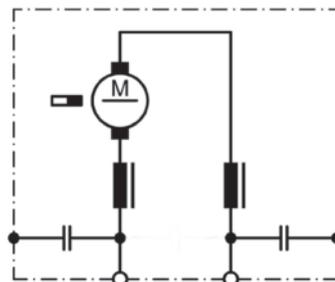
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	22
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	27,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			d=M6x10
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,21



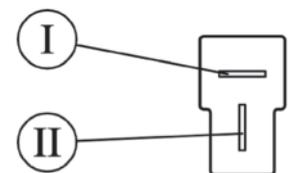
### Abtriebswelle W304



### Schaltbild S30



### Anschluss K320



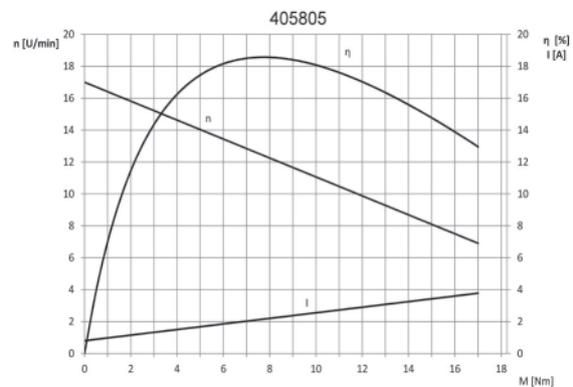
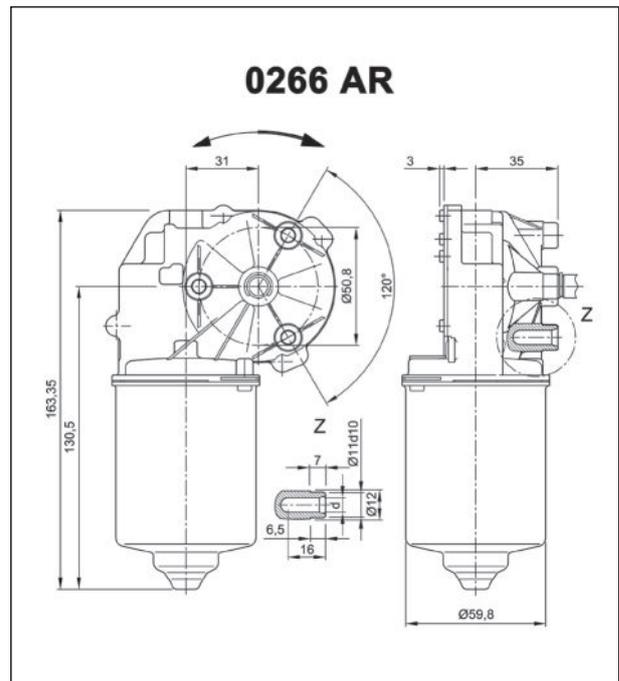
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

# Baureihe DCK31

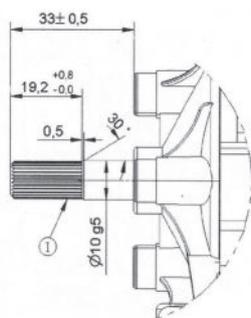
## Motortyp 405805

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	17
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	24,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			207
Ausgangskanäle			2
Bemerkung	d= für gewindeformende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2

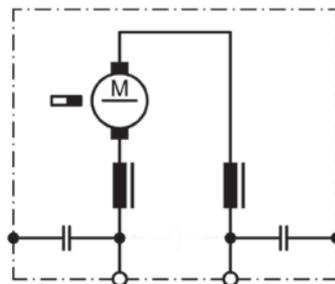


### Abtriebswelle W330

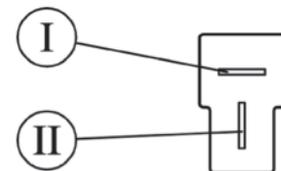


I Kerbverzahnung 8x10  
(ähnlich DIN 5481)

### Schaltbild S30

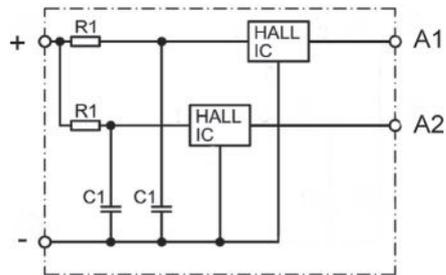


### Anschluss K320



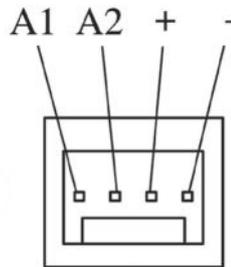
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

### Hallgeber S-ESD



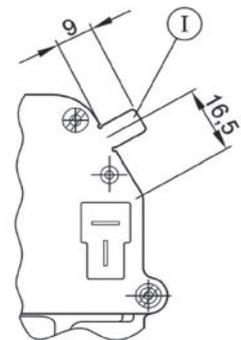
Richtwerte Pull-Up Widerstand  
5 k $\Omega$  / 24 V  
2 k $\Omega$  / 12 V  
1 k $\Omega$  / 5 V

### Anschluß K324



Gegenstecker: Panduit CF100 F22-04

### Anschluß K321



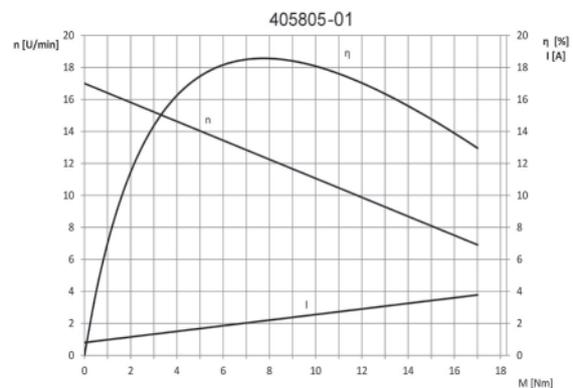
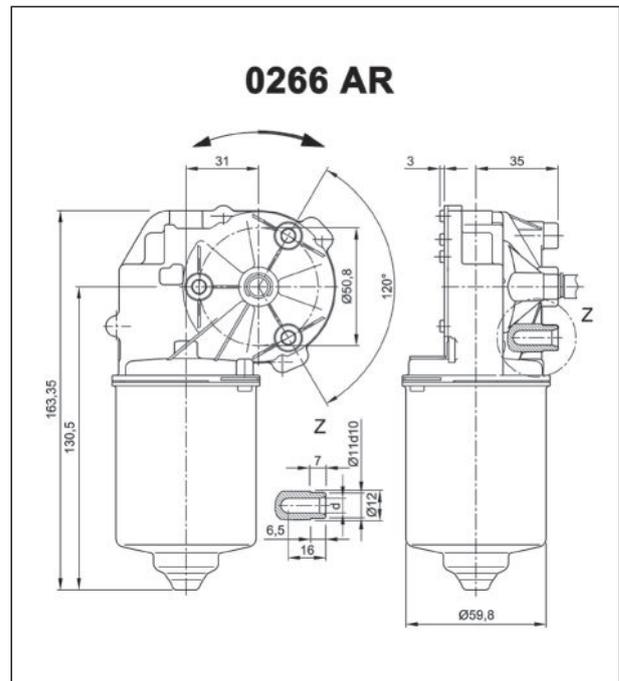
I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

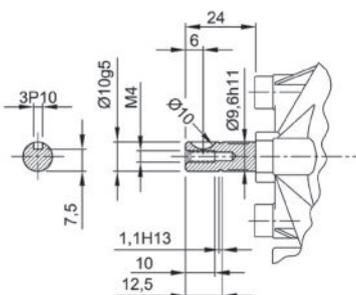
## Motortyp 405805-01

### Technische Daten

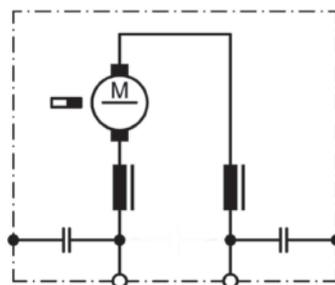
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	17
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	24,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			207
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			d=M6x10
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,21



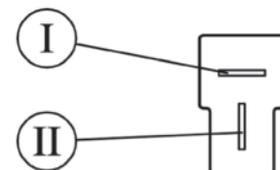
Abtriebswelle W304



Schaltbild S30

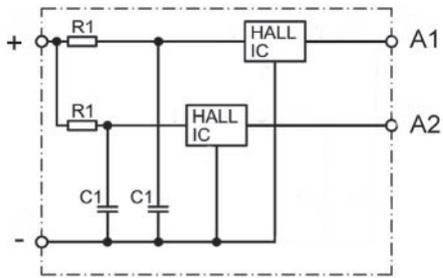


Anschluss K320



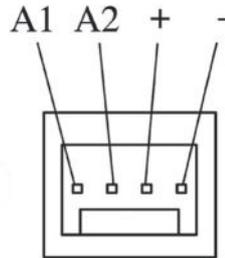
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

### Hallgeber S-ESD



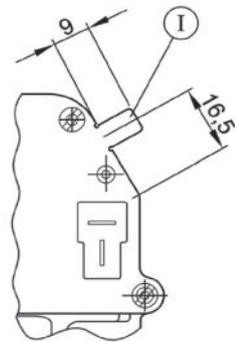
Richtwerte Pull-Up Widerstand  
5 k $\Omega$  / 24 V  
2 k $\Omega$  / 12 V  
1 k $\Omega$  / 5 V

### Anschluß K324



Gegenstecker: Panduit CF100 F.

### Anschluß K321



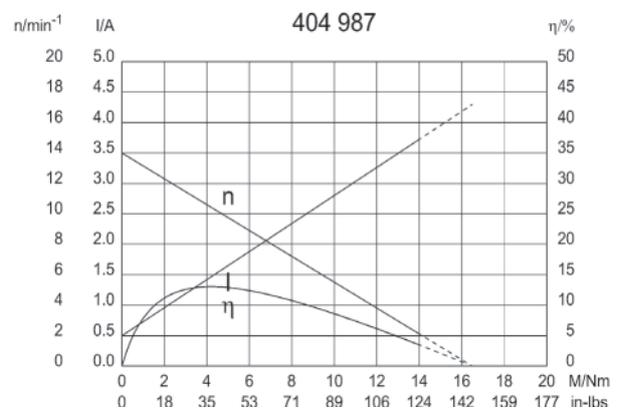
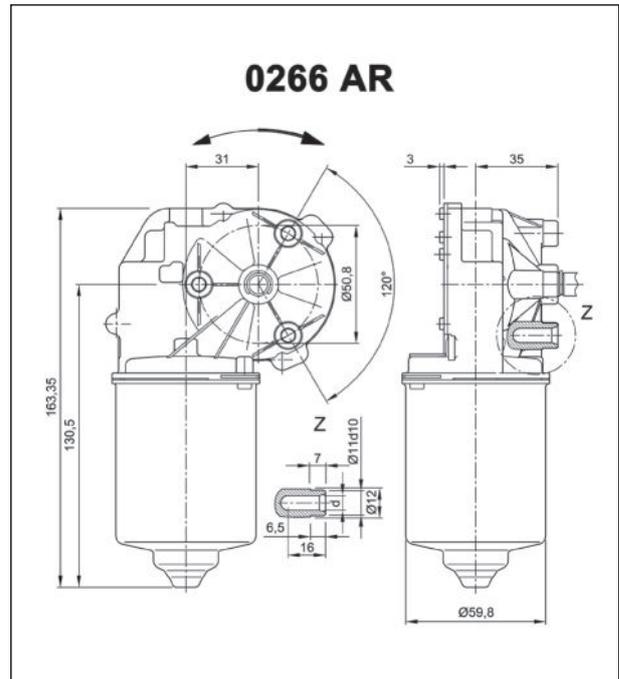
I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

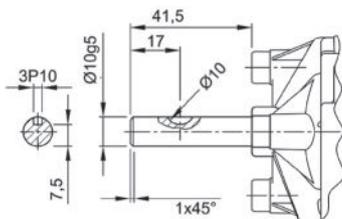
## Motortyp 404987

### Technische Daten

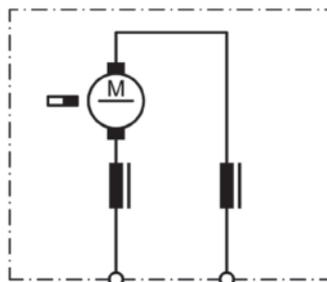
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	14
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	3,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	16,50
Getriebeübersetzung			78:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Bronze
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			234
Ausgangskanäle			1
Bemerkung	d=für gewindeförmende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,210



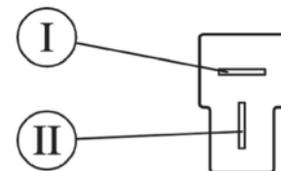
### Abtriebswelle W327



### Schaltbild S27

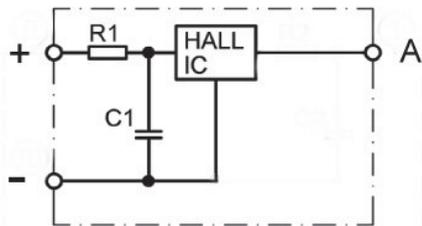


### Anschluss K320



- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

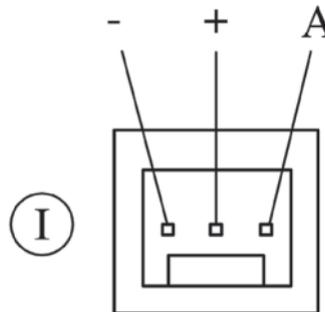
### Hallgeber S-ESS



Richtwerte Pull-Up Widerstand

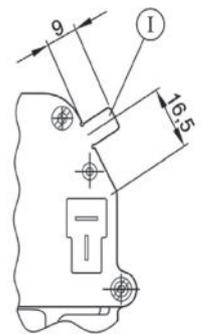
- 5 k $\Omega$  / 24 V
- 2 k $\Omega$  / 12 V
- 1 k $\Omega$  / 5 V

### Anschluß K326



I Gegenstecker: Panduit CE100 F22 - 03

### Anschluss K321



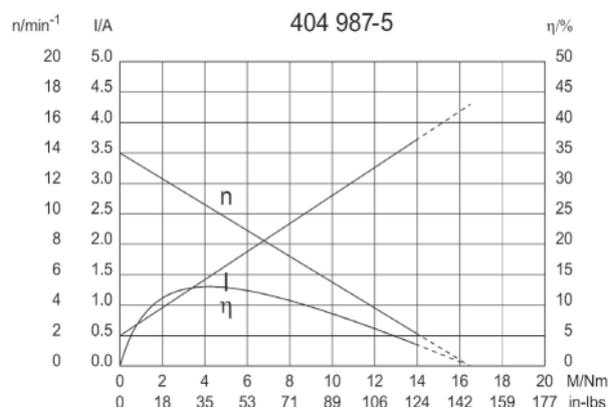
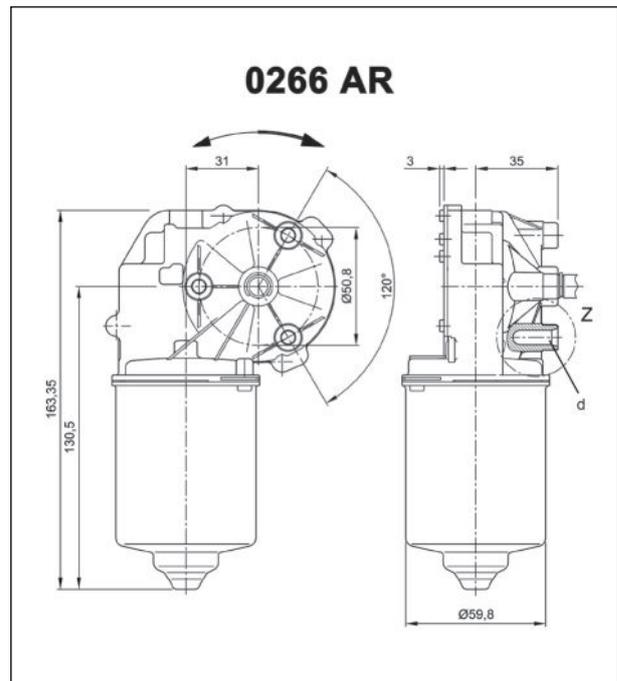
I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK31

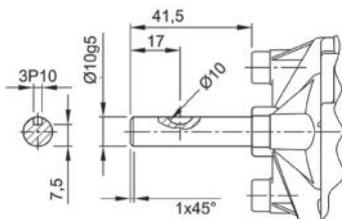
## Motortyp 404987-5

### Technische Daten

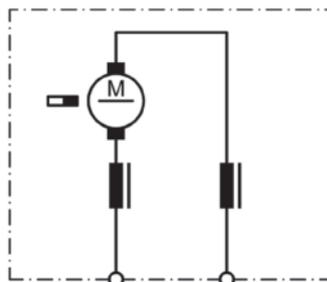
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	14
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	3,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	16,50
Getriebeübersetzung			78:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Bronze
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			234
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			d=M6
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,21



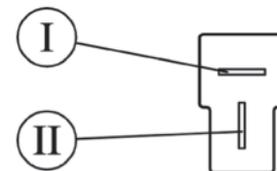
### Abtriebswelle W327



### Schaltbild S27

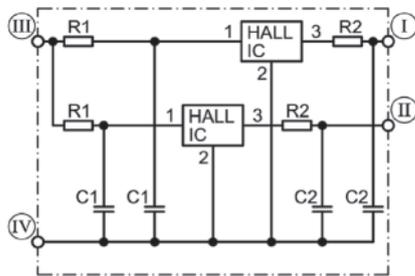


### Anschluss K320



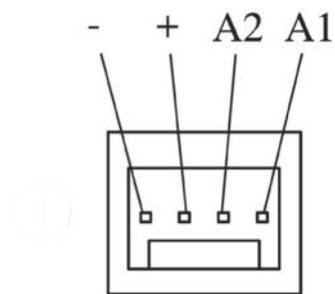
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

### Hallgeber S141



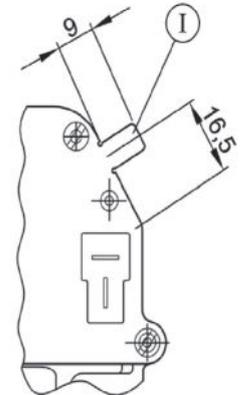
- I Hall-IC A1, Stecker 3
- II Hall-IC A2, Stecker 4
- III Hall-IC +, Stecker 5
- IV Hall-IC -, Stecker 6

### Anschluß K323



Gegenstecker: Panduit CE100 F22-04

### Anschluß K321



- I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe SWMK

## Motoren mit Schneckenradgetriebe

### Technische Beschreibung

Motorgehäuse:	rolliert, korrosionsgeschützt
Magnetfeld:	Permanentmagnet
Lagerung Anker, A-Seite:	Kugellager
Lagerung Anker, B-Seite:	Kalottenlager
Getriebe:	Schneckenrad
Getriebegehäuse:	Aluminiumdruckguß
Getrieberad:	Kunststoff
Getriebschmierung:	Fett, Dauerschmierung
Schnittstelle mechanisch:	Abtriebswelle
Schnittstelle elektrisch:	Litzen mit Stecker oder Litzen verzinkt
IST-Wert Geber:	optional
Thermoschutz:	optional
Entstörung:	optional

### Verwendung

Industrie:

- Linearantriebe
- Allgemeiner Maschinenbau
- Automaten
- Landwirtschaftstechnik
- Büromaschinen
- Laborgeräte
- Medizintechnik
- Verkehrs- und Kommunikationstechnik
- Foto/Optik

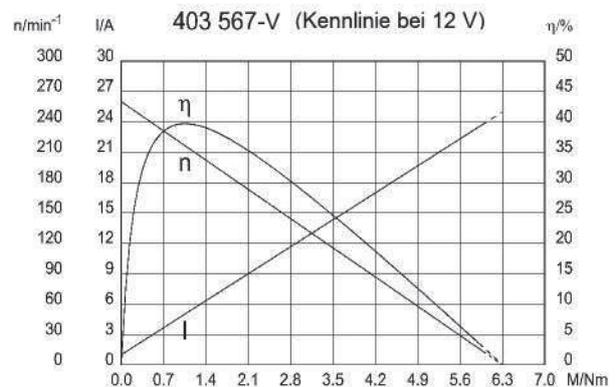
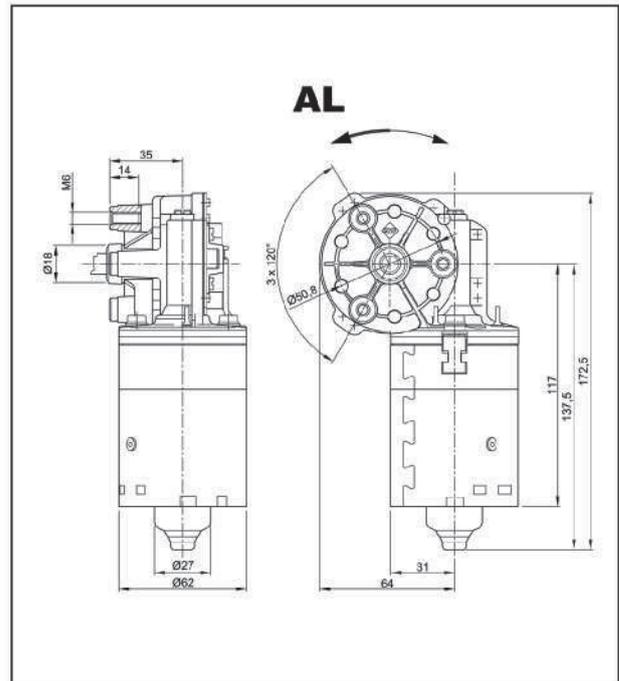


# Baureihe SWMK

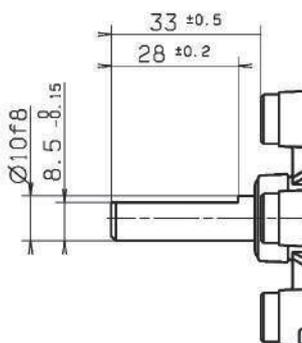
## Motortyp 403567-V

### Technische Daten

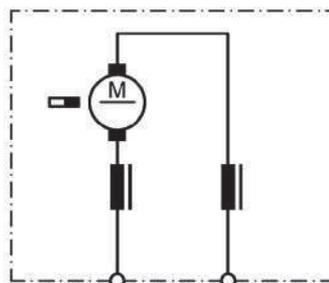
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12/24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	260/520
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	1,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	6,50
Getriebeübersetzung			41:4
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 400
	4Lamellen	R	mOhm 350
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,20



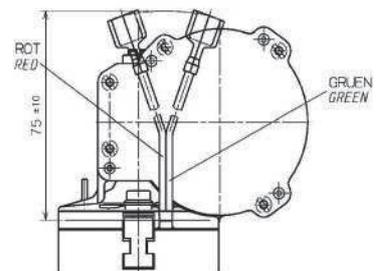
Abtriebswelle W159



Schaltbild S27



Anschluss K402857



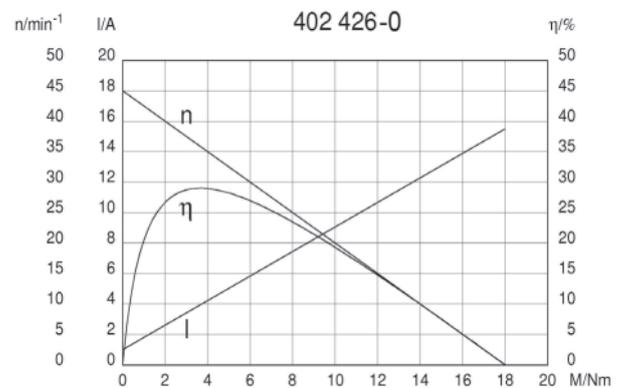
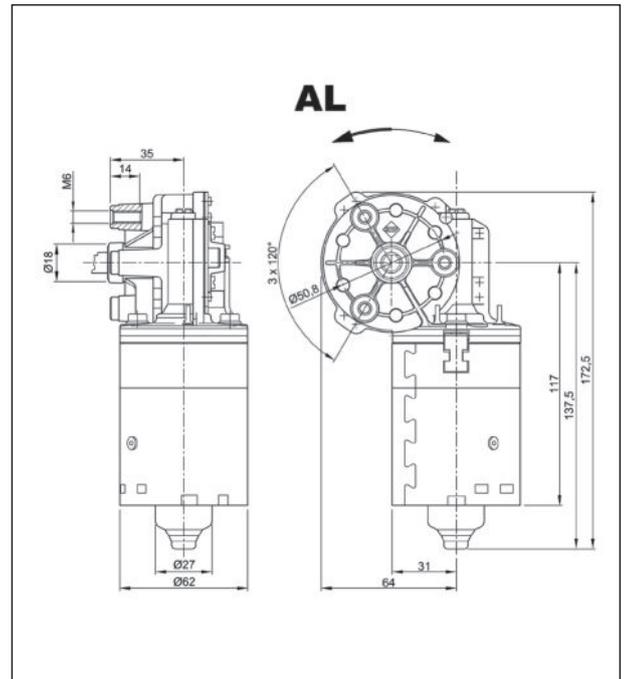
Flachsteckenden 6,3x0,6 DIN 46 244  
Gehäuse FLST Amp. Nr. 2-521055-2

# Baureihe SWMK

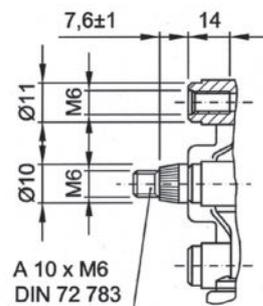
## Motortyp 402426-0

### Technische Daten

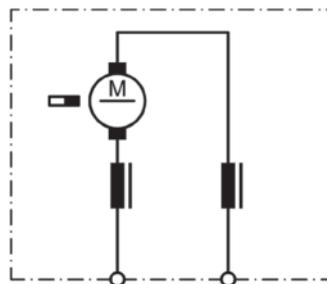
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	45
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	3,50
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	18,00
Getriebeübersetzung			55:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 650
	4Lamellen	R	mOhm 560
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



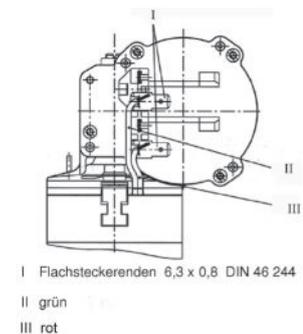
Abtriebswelle W41



Schaltbild S27



Anschluss K42

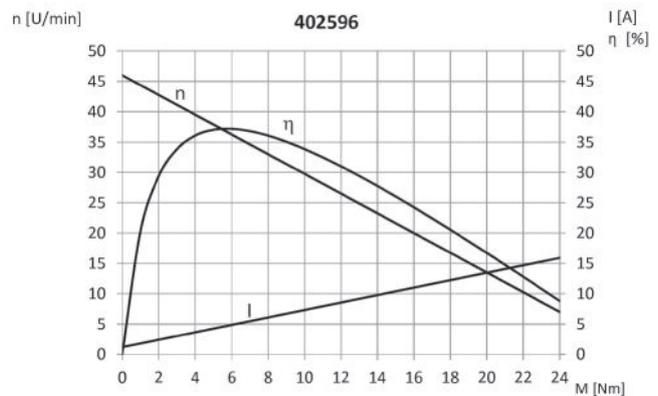
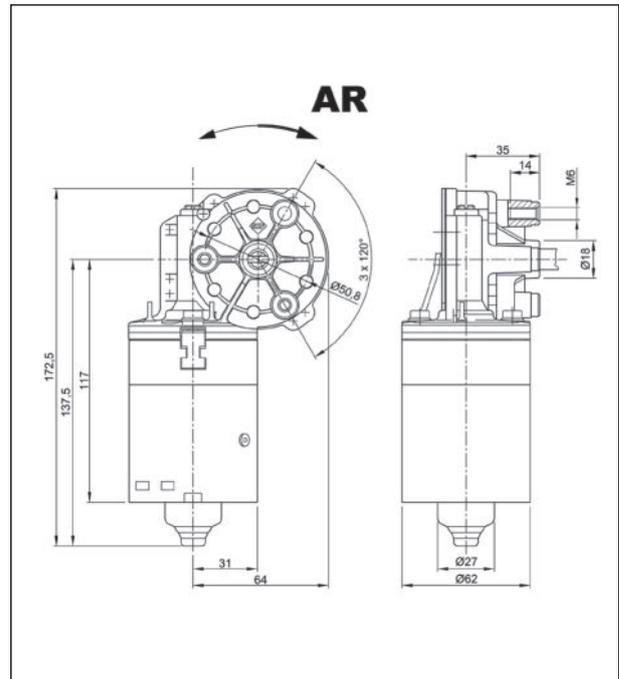


# Baureihe SWMK

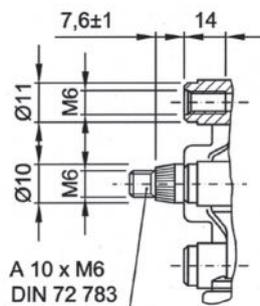
## Motortyp 402596

### Technische Daten

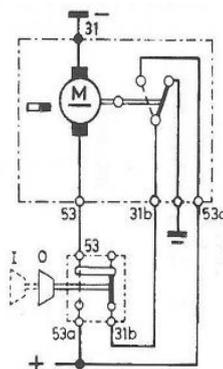
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	45
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	26,00
Getriebeübersetzung			55:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 600
	4Lamellen	R	mOhm 520
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



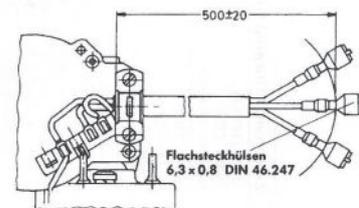
Abtriebswelle W41



Schaltbild S12



Anschluss K45



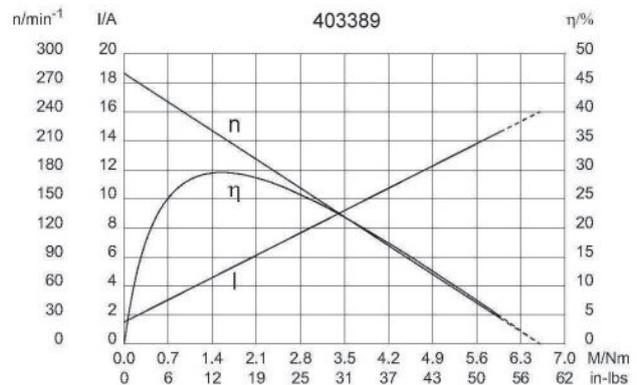
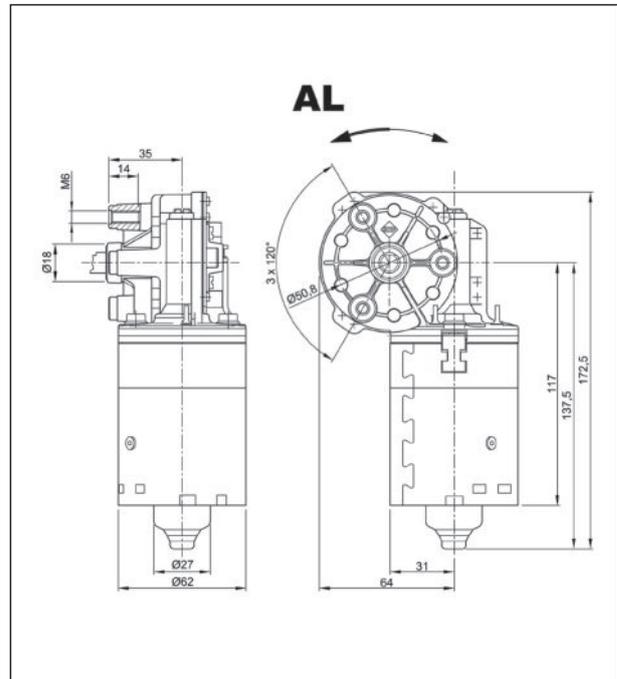


# Baureihe SWMK

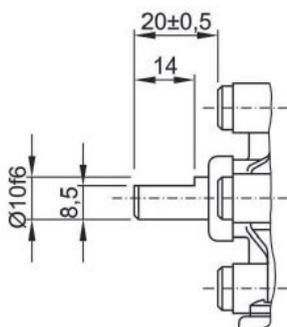
## Motortyp 403389-0

### Technische Daten

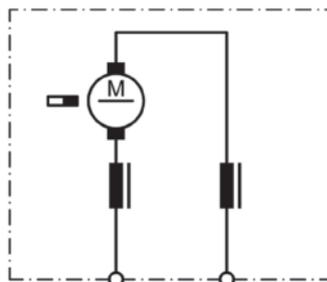
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	280
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	1,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	6,60
Getriebeübersetzung			41:4
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 1600
	4Lamellen	R	mOhm 1400
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



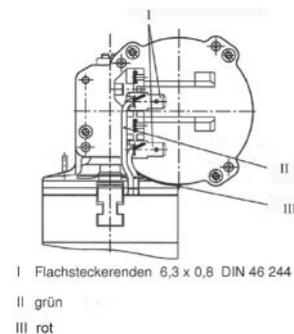
Abtriebswelle W43



Schaltbild S27



Anschluss K42



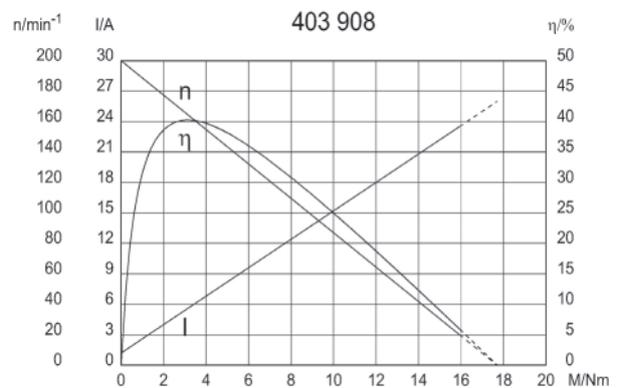
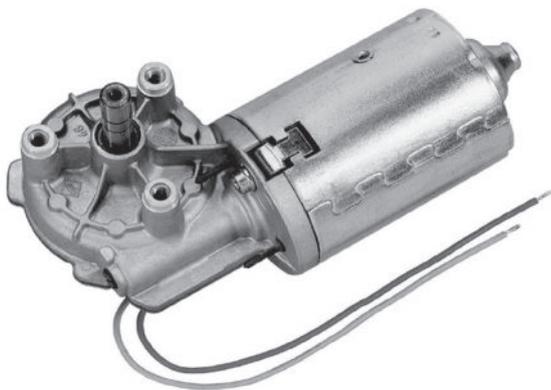
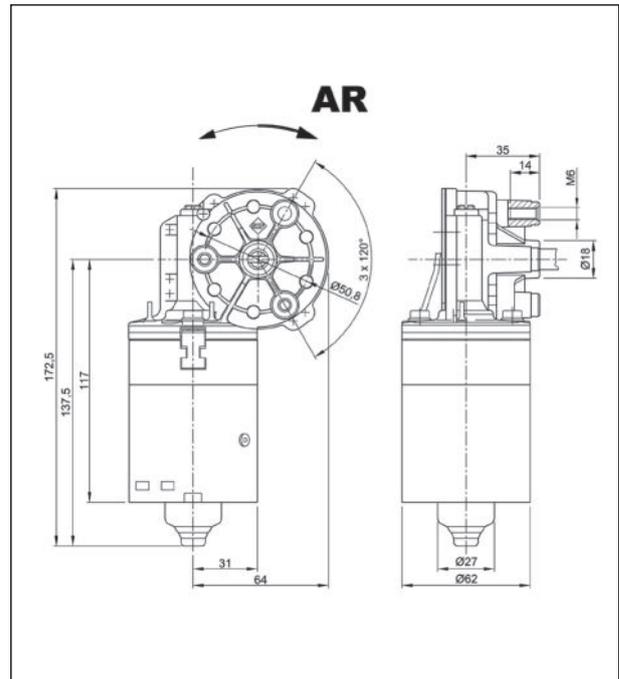


# Baureihe SWMK

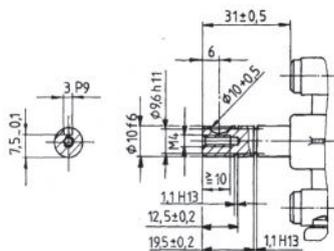
## Motortyp 403908

### Technische Daten

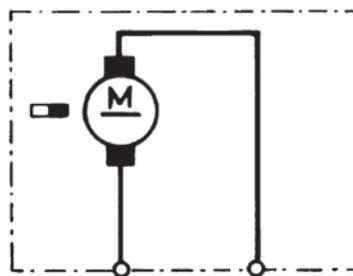
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	200
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	1,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	17,70
Getriebeübersetzung			53:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 850
	4Lamellen	R	mOhm 720
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			ohne Kappe
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,20



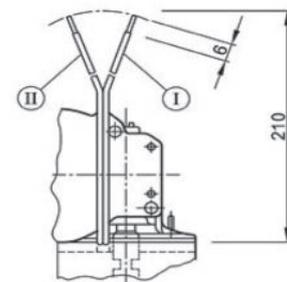
Abtriebswelle W66



Schaltbild S28



Anschluss K178

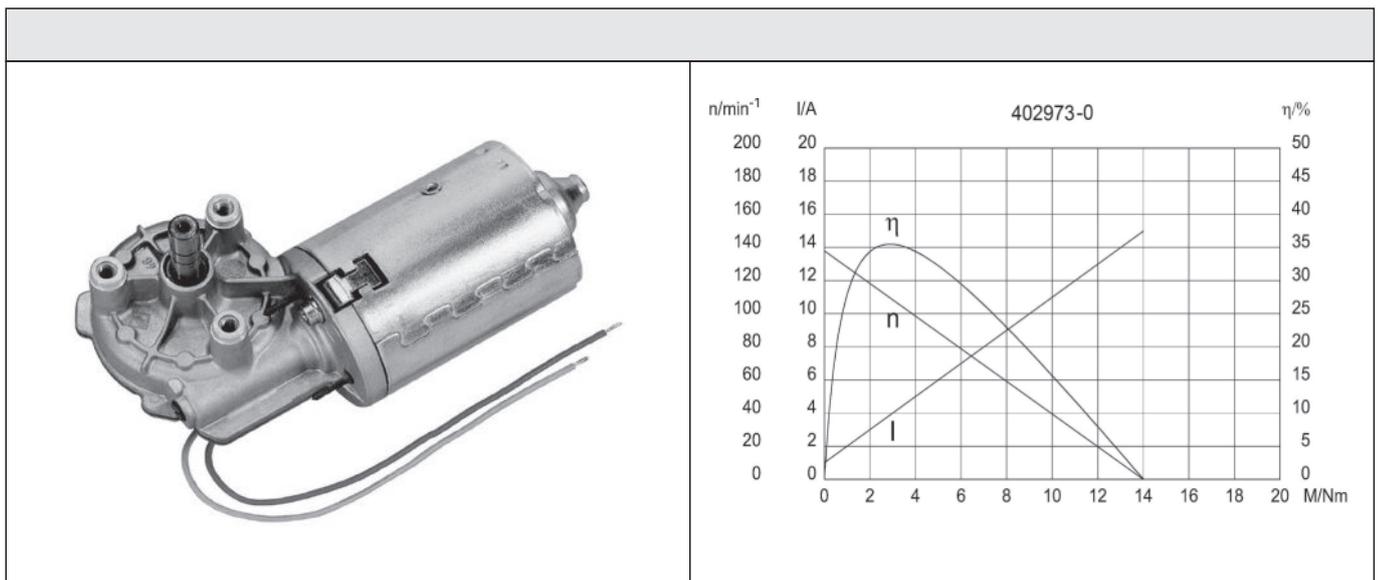
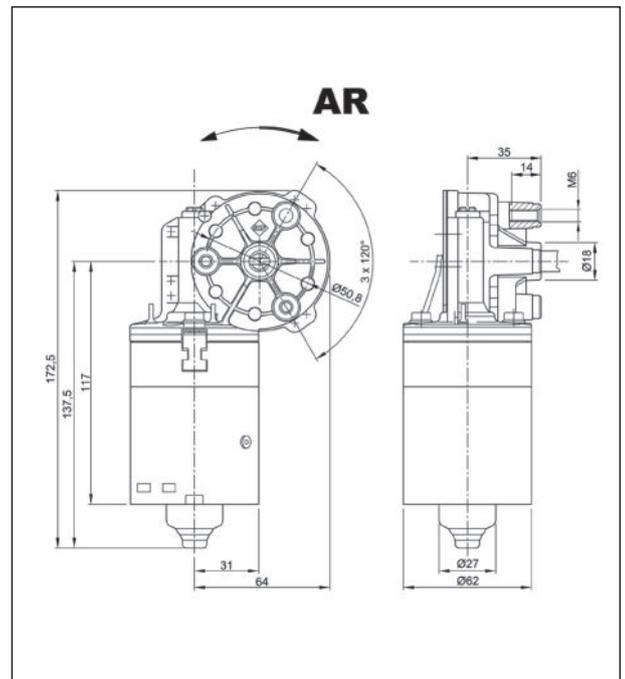


I rot  
II grün

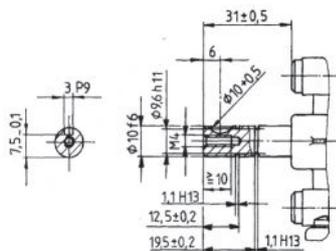
# Baureihe SWMK

## Motortyp 402973-0

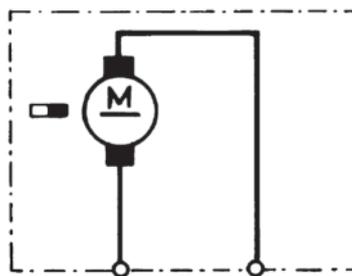
Technische Daten			
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	140
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	1,50
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	16,00
Getriebeübersetzung			53:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 1300
	4Lamellen	R	mOhm 1150
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		B-Lager und Abtriebslager	Bronzelager
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



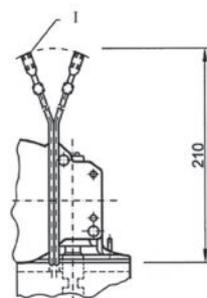
Abtriebswelle W66



Schaltbild S28



Anschluss K191



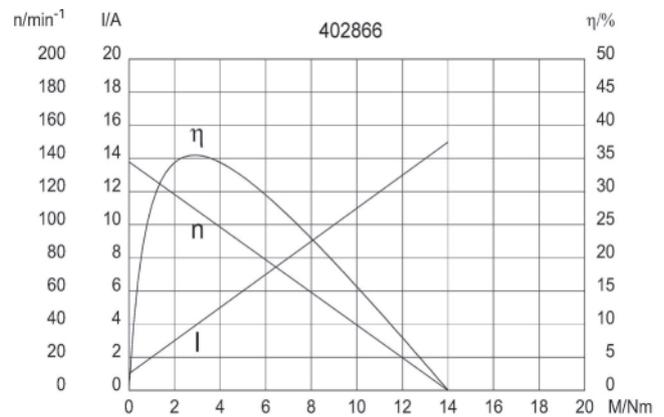
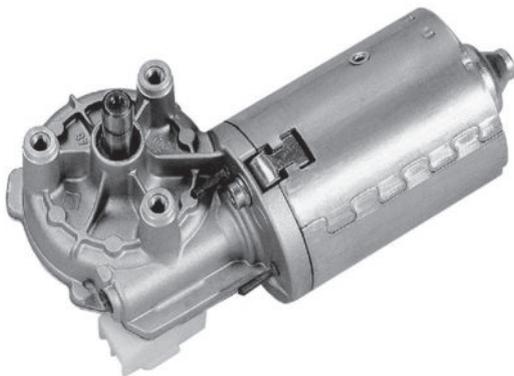
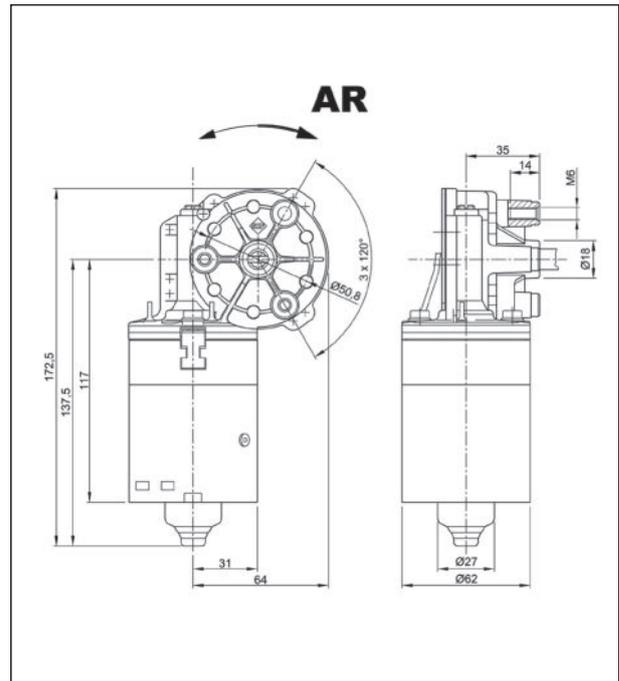
I Flachsteckhülsen 2,8 x 0,8 DIN 46 247

# Baureihe SWMK

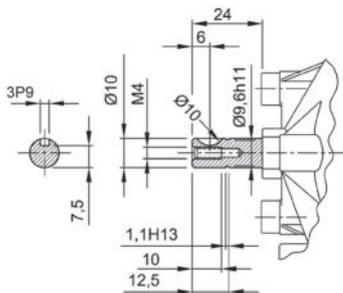
## Motortyp 402866

### Technische Daten

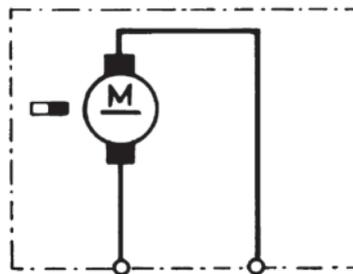
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	140
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	1,50
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	16,00
Getriebeübersetzung			53:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 1350
	4Lamellen	R	mOhm 1150
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



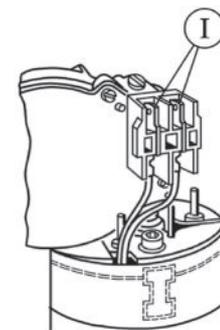
Abtriebswelle W36



Schaltbild S28



Anschluss K134



I Flachsteckerenden 4,8x0,8 DIN 46244

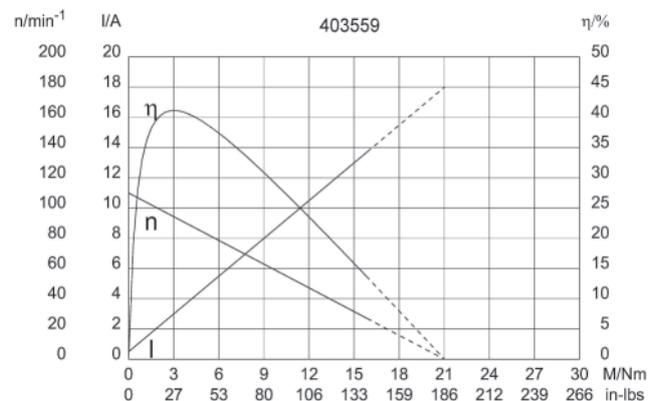
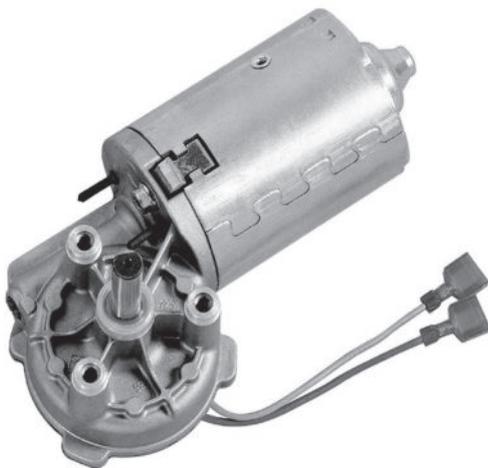
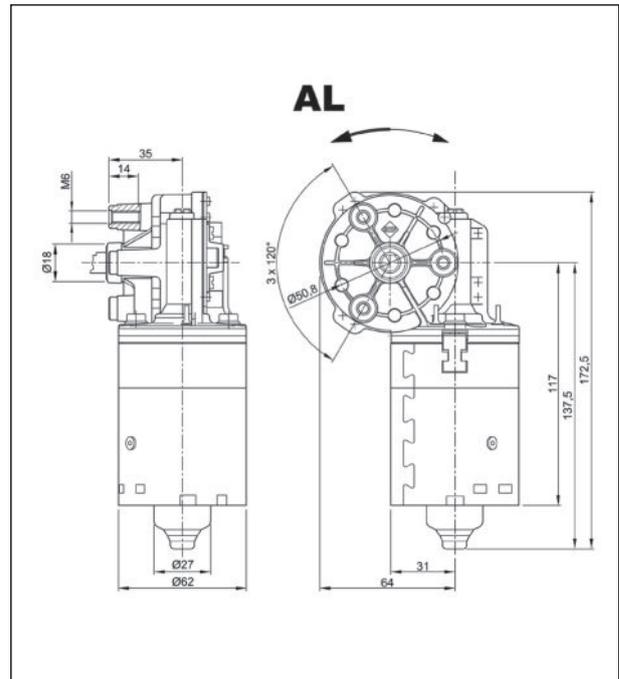


# Baureihe SWMK

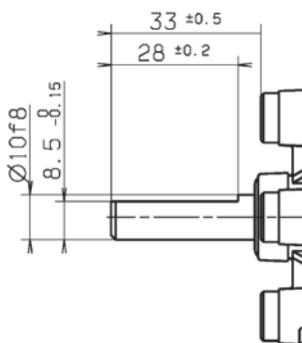
## Motortyp 403559

### Technische Daten

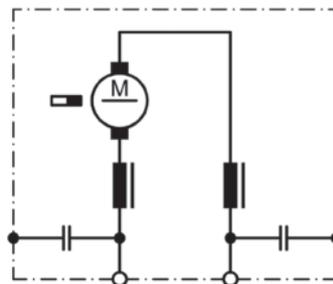
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	110
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltzeit		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	21,00
Getriebeübersetzung			53:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 1100
	4Lamellen	R	mOhm 980
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



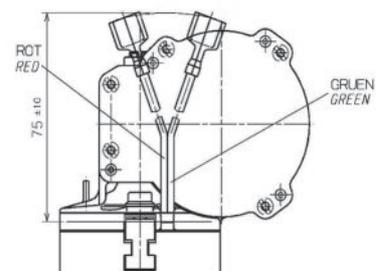
Abtriebswelle W159



Schaltbild S30



Anschluss K402857



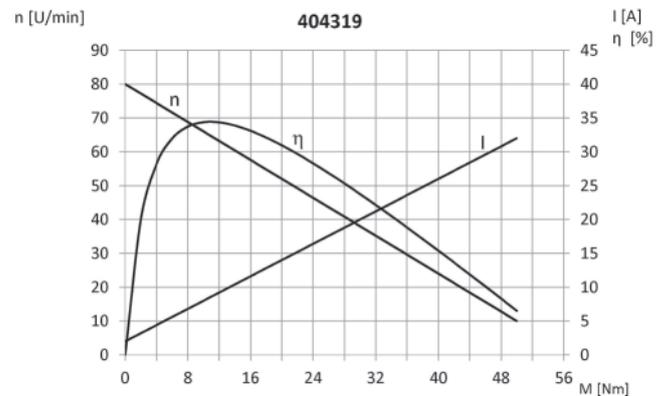
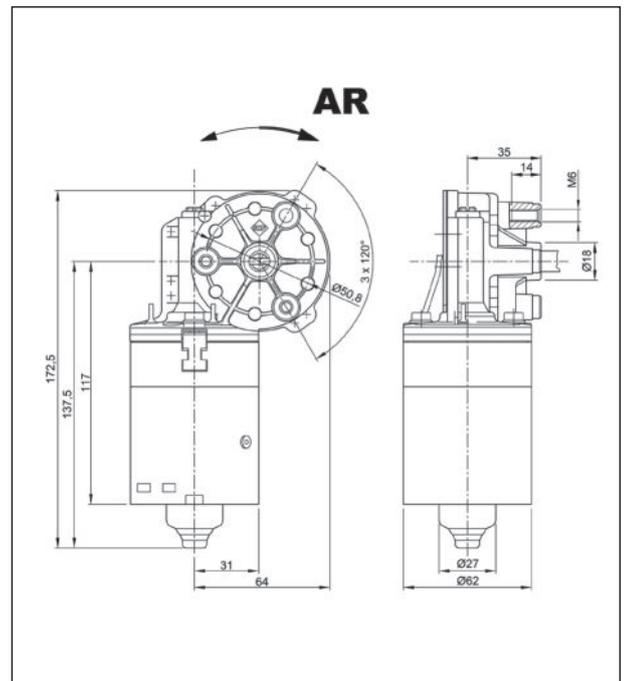
Flachsteckenden 6,3x0,8 DIN 46 244  
Gehäuse FLST Amp. Nr. 2-521055-2

# Baureihe SWMK

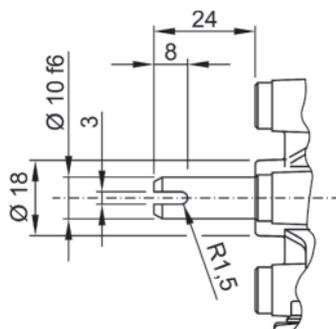
## Motortyp 404319

### Technische Daten

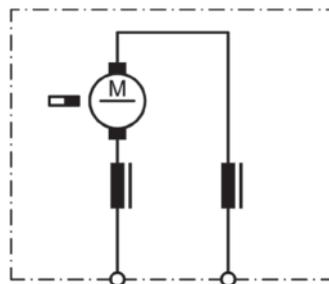
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	70
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	3,30
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	30,00
Getriebeübersetzung			55:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 420
	4Lamellen	R	mOhm 350
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			
Gewicht		[kg]	1,2



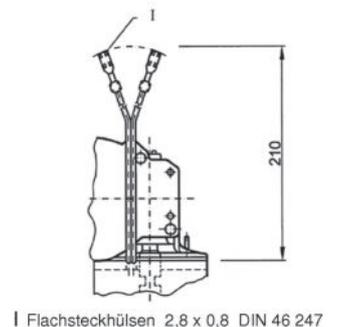
Abtriebswelle W199



Schaltbild S27



Anschluss K191

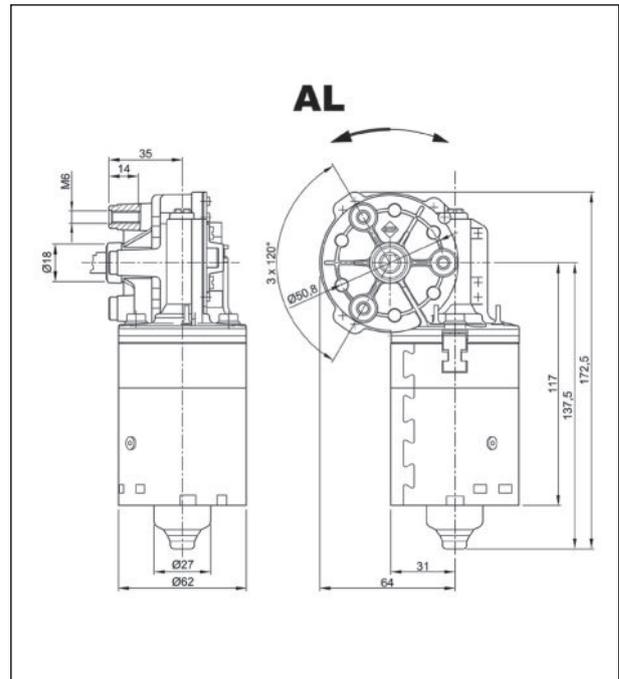


# Baureihe SWMK

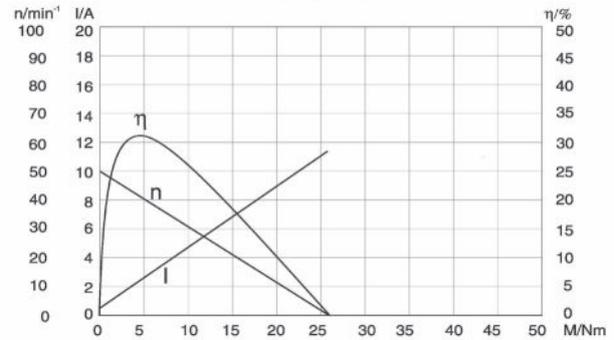
## Motortyp 402887-0

### Technische Daten

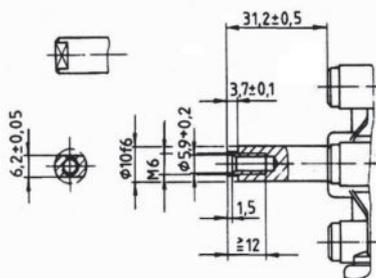
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	50
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,50
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	26,00
Getriebeübersetzung			55:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 1700
	4Lamellen	R	mOhm 1520
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



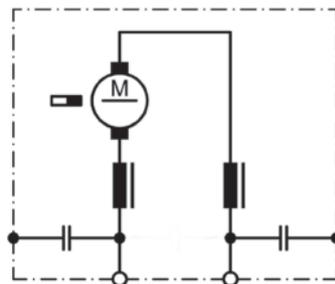
402 887-0



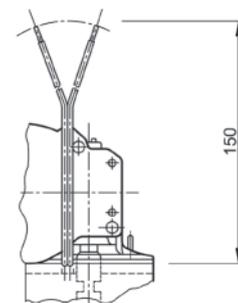
Abtriebswelle W69



Schaltbild S30



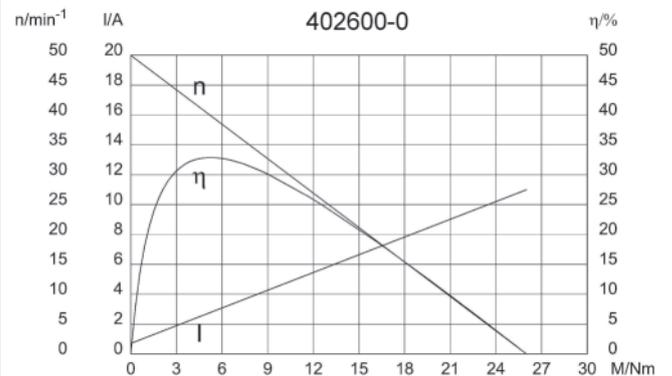
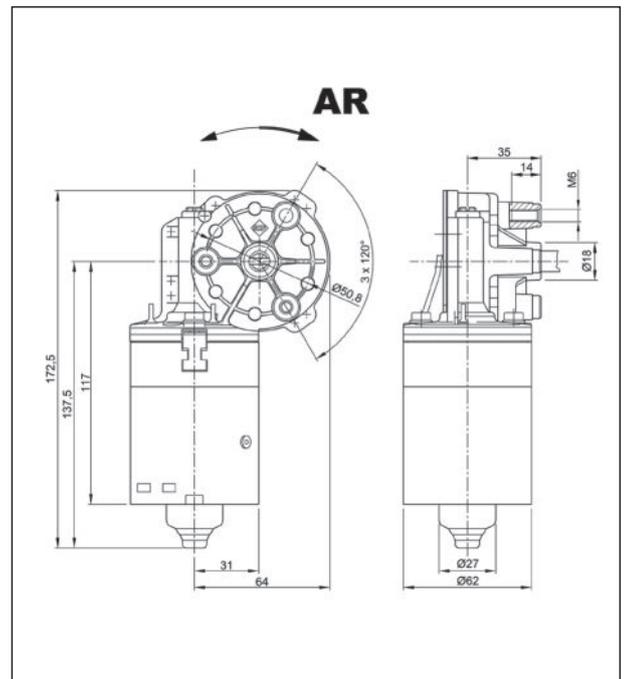
Anschluss K59



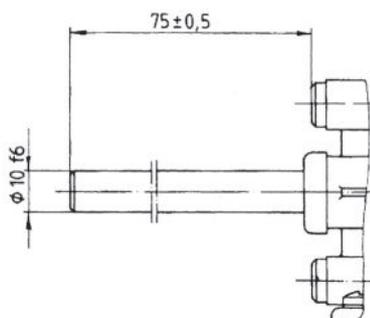
# Baureihe SWMK

## Motortyp 402600-0

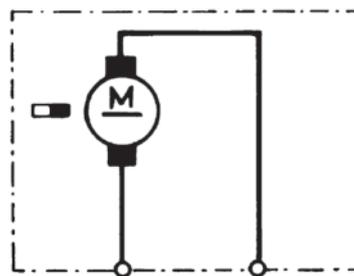
Technische Daten			
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	50
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	26,00
Getriebeübersetzung			55:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 2200
	4Lamellen	R	mOhm 2000
Zahnradwerkstoff			Hartgewebe
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



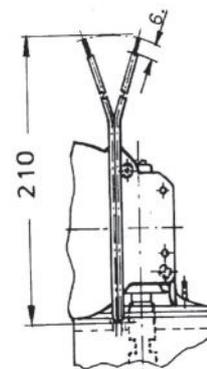
Abtriebswelle W46



Schaltbild S28



Anschluss K186

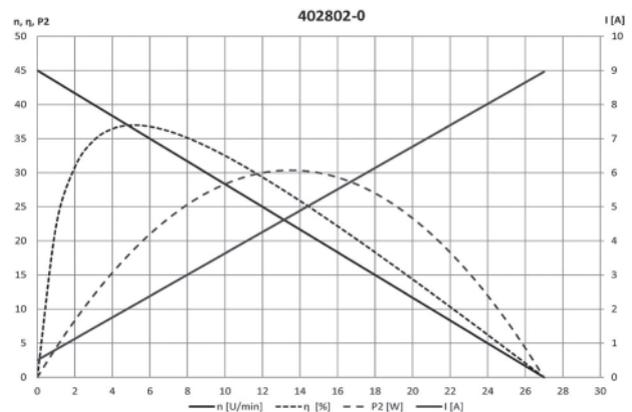
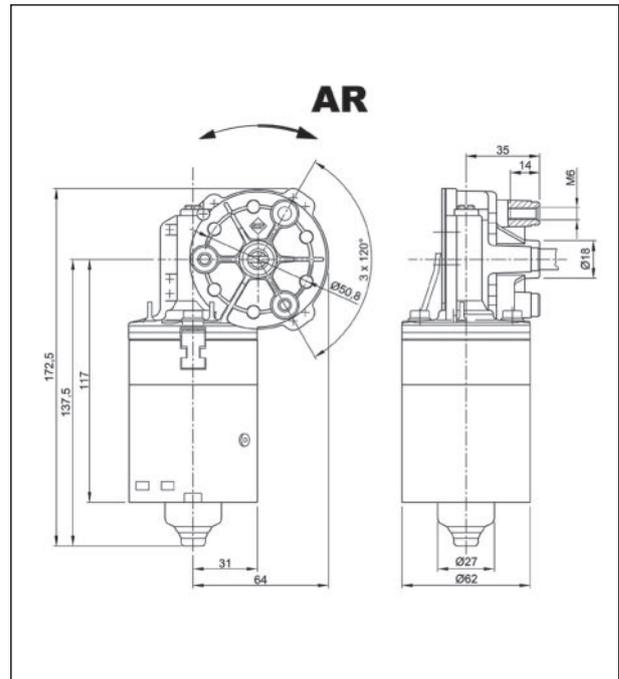


# Baureihe SWMK

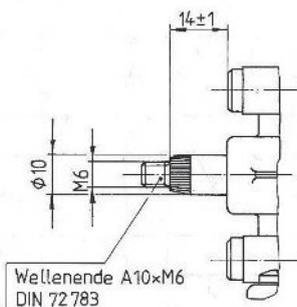
## Motortyp 402802-0

### Technische Daten

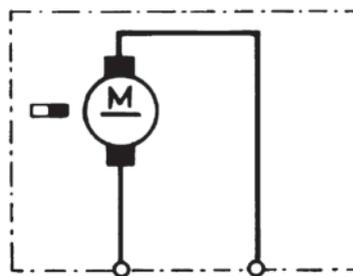
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	50
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	26,00
Getriebeübersetzung			55:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 2200
	4Lamellen	R	mOhm 2000
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			
Gewicht		[kg]	1,2



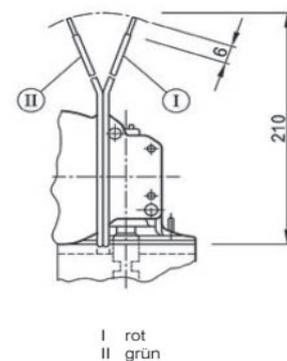
Abtriebswelle W63



Schaltbild S28



Anschluss K178

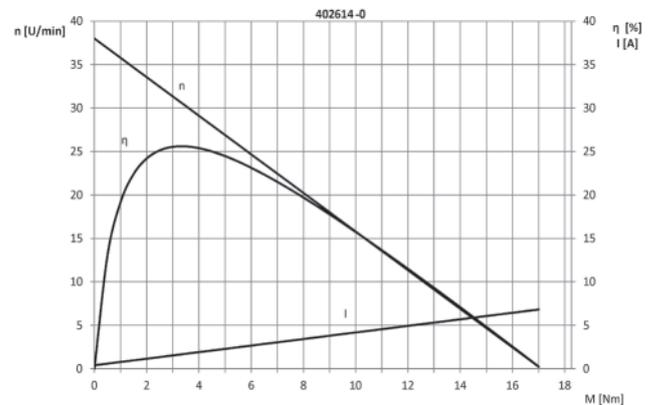
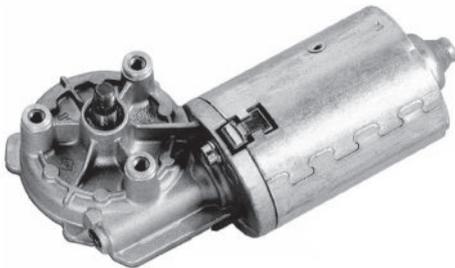
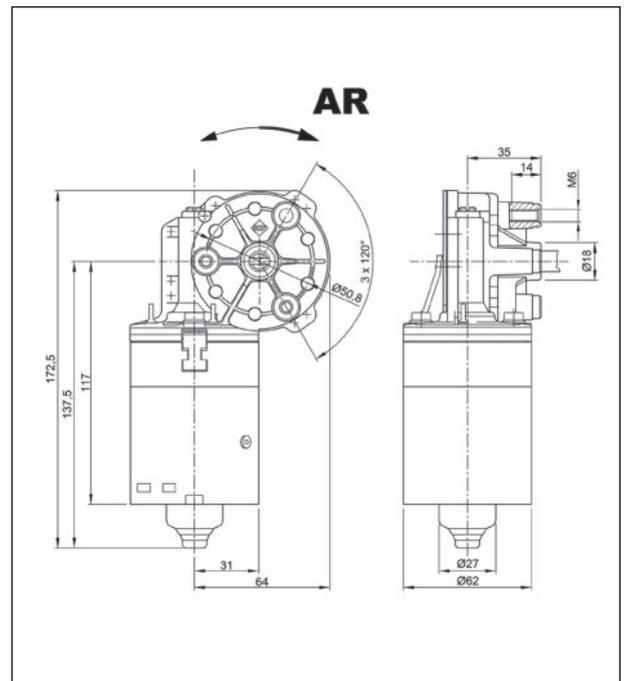


# Baureihe SWMK

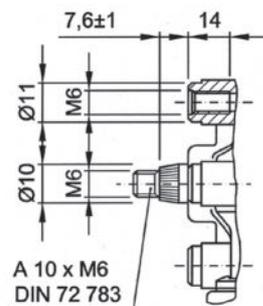
## Motortyp 402614-0

### Technische Daten

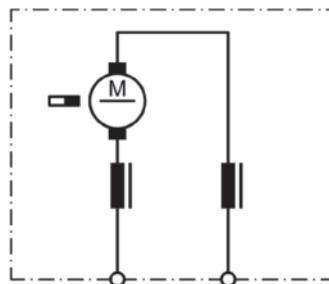
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	38
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	3,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	16,00
Getriebeübersetzung			55:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 3400
	4Lamellen	R	mOhm 300
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			
Gewicht		[kg]	1,2



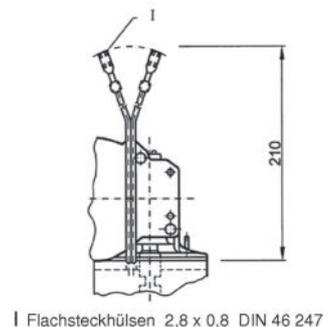
Abtriebswelle W41



Schaltbild S27



Anschluss K191

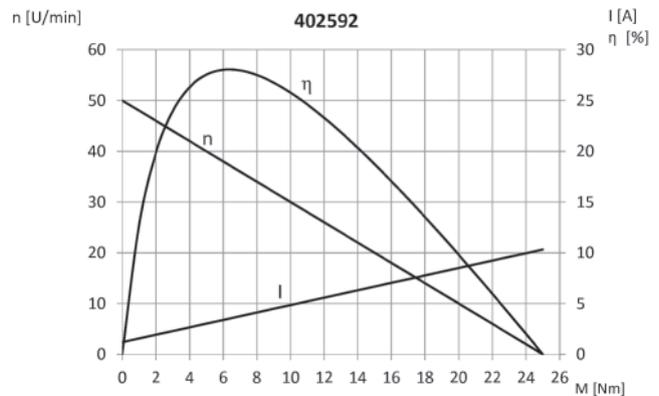
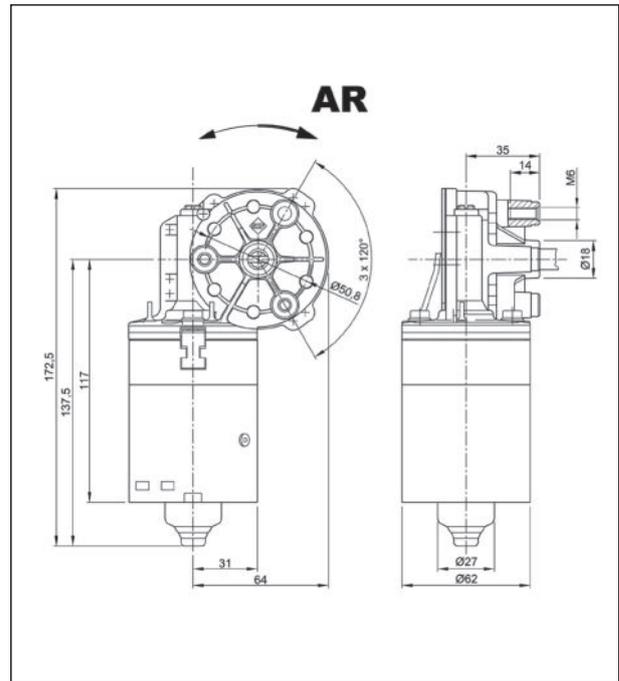


# Baureihe SWMK

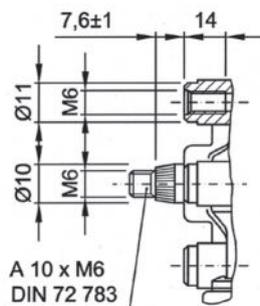
## Motortyp 402592

### Technische Daten

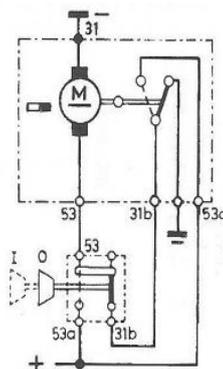
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	50
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	26,00
Getriebeübersetzung			55:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 2200
	4Lamellen	R	mOhm 2200
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			360° Abschaltung
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



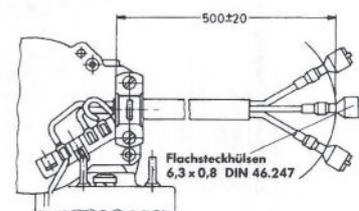
Abtriebswelle W41



Schaltbild S12



Anschluss K45

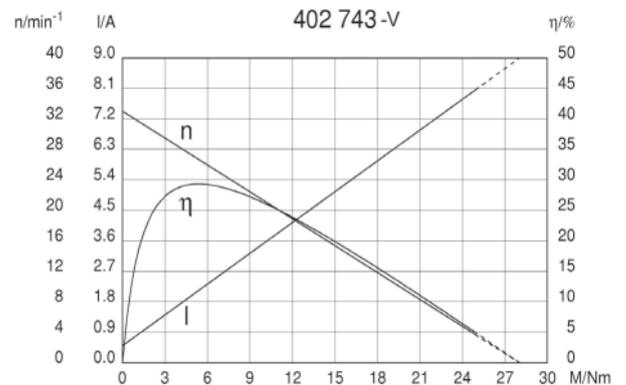
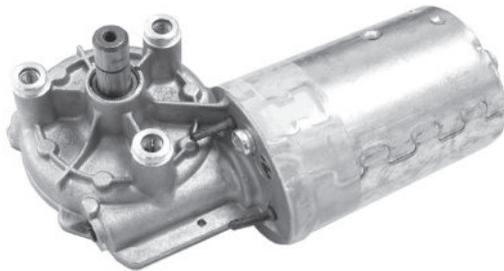
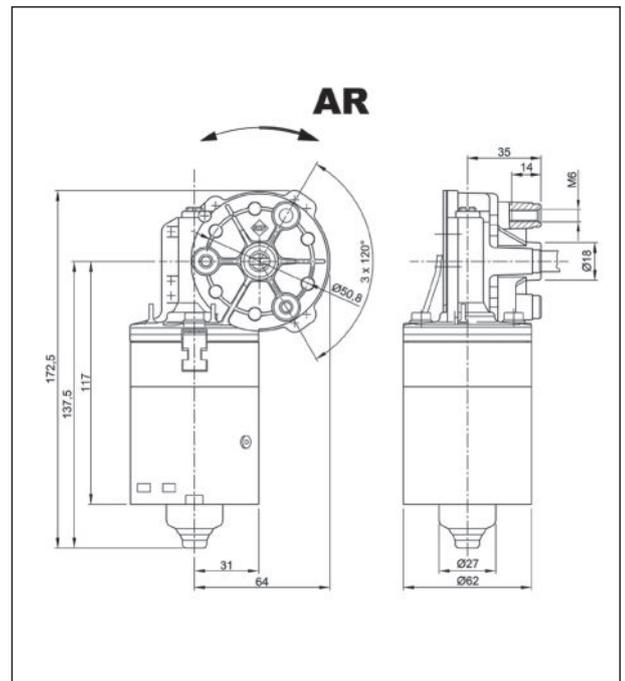


# Baureihe SWMK

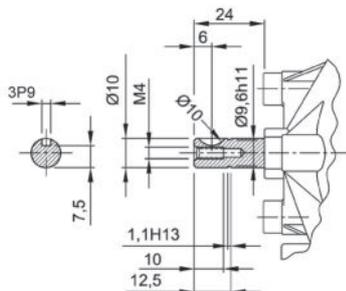
## Motortyp 402743-V

### Technische Daten

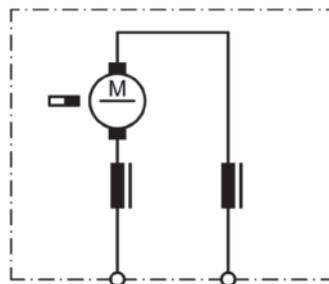
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	33
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	26,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 2200
	4Lamellen	R	mOhm 2000
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		B-Lager und Abtriebslager Bronzelager	
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



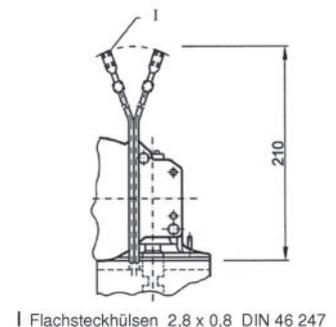
Abtriebswelle W36



Schaltbild S27



Anschluss K191

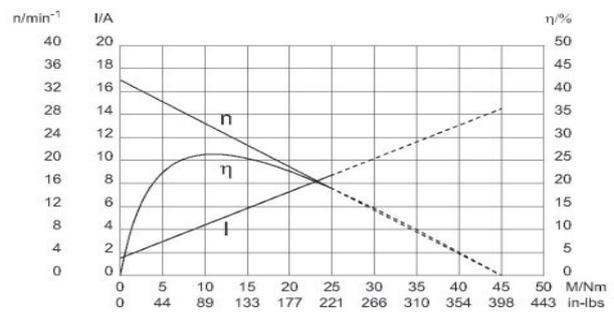
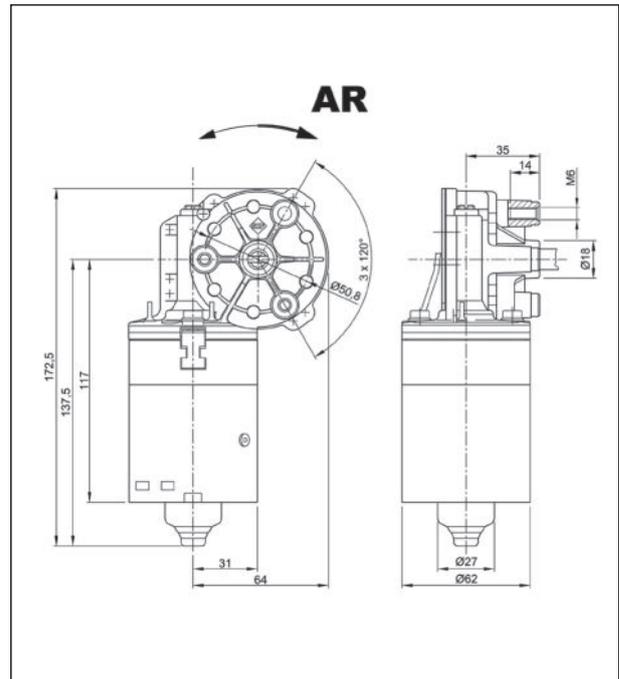


# Baureihe SWMK

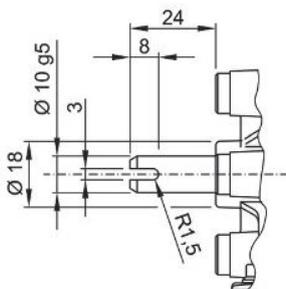
## Motortyp 403855

### Technische Daten

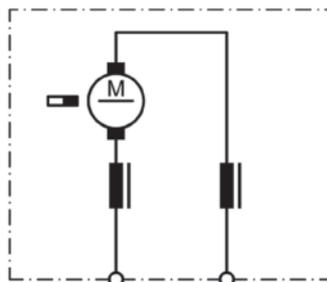
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	35
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	5,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	26,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 1520
	4Lamellen	R	mOhm 1350
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			
Gewicht		[kg]	1,2



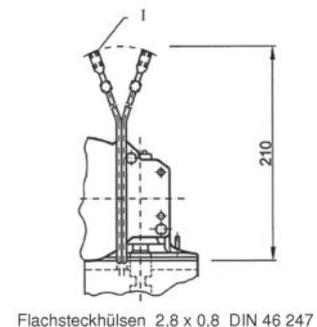
Abtriebswelle W309



Schaltbild S27



Anschluss K191

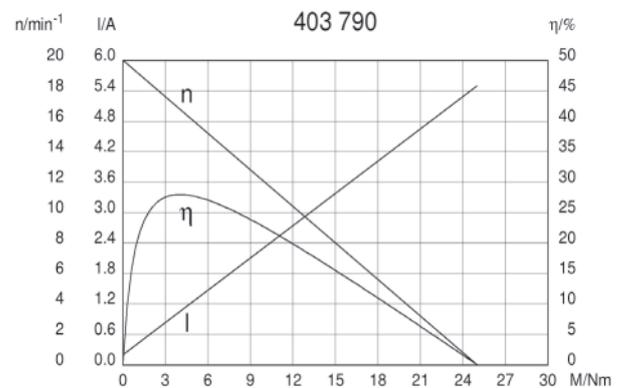
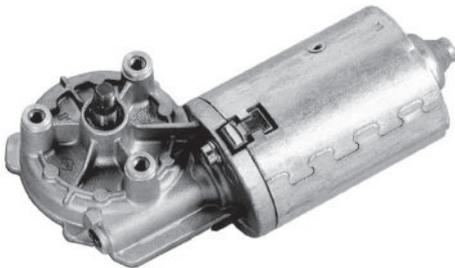
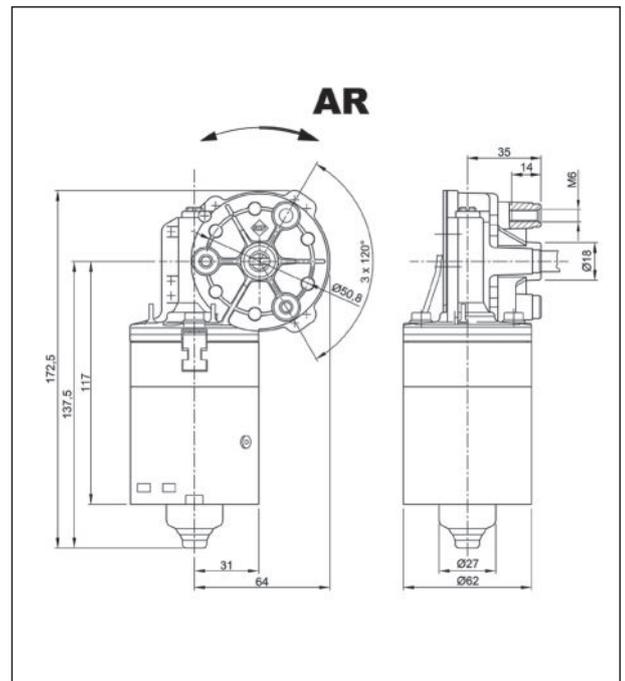


# Baureihe SWMK

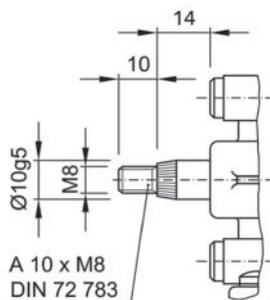
## Motortyp 403790

### Technische Daten

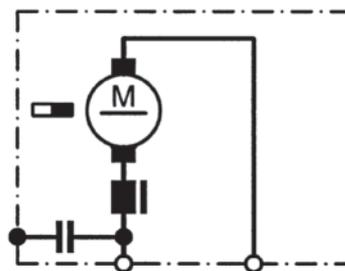
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	20
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	6,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	25,00
Getriebeübersetzung			69:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 3800
	4Lamellen	R	mOhm 3400
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



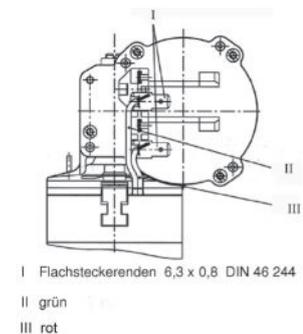
Abtriebswelle W205



Schaltbild S75



Anschluss K42

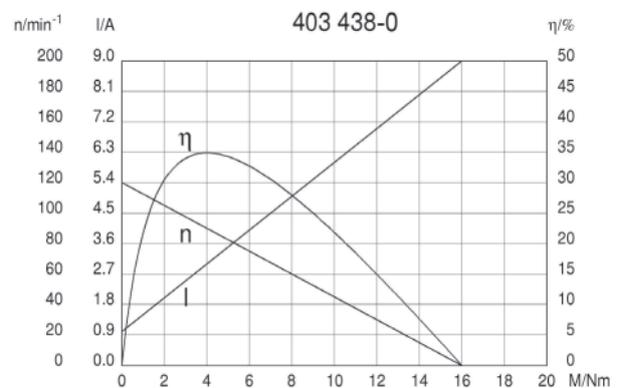
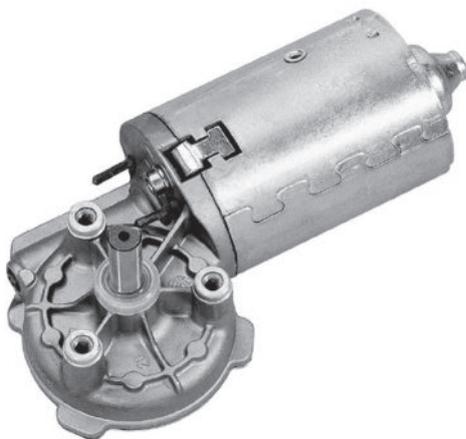
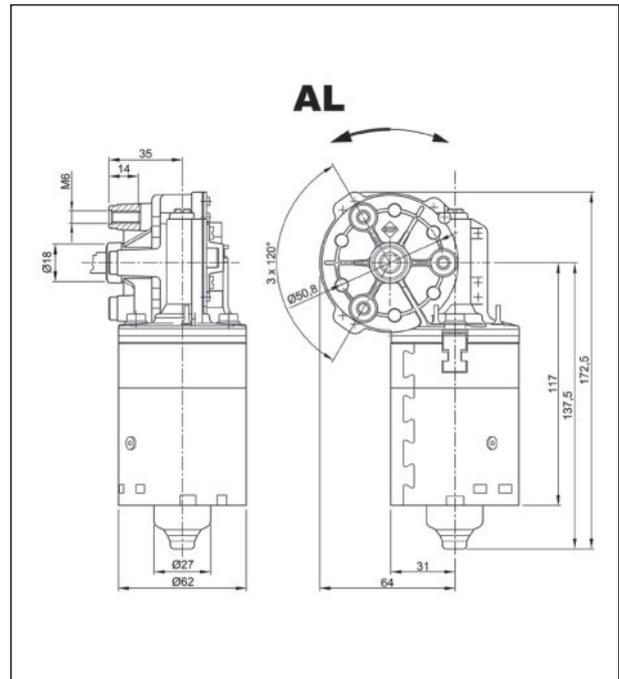


# Baureihe SWMK

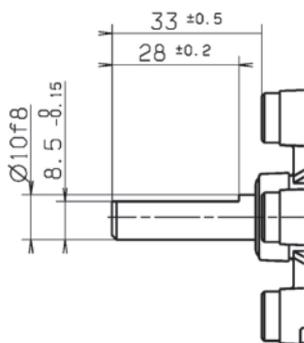
## Motortyp 403438-0

### Technische Daten

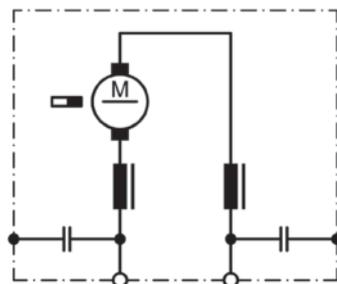
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	36
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	120
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	16,00
Getriebeübersetzung			53:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 3400
	4Lamellen	R	mOhm 3000
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



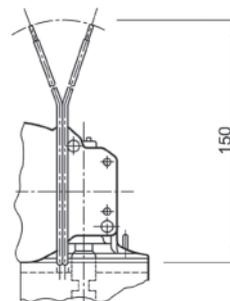
Abtriebswelle W159



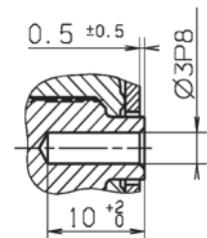
Schaltbild S30



Anschluss K59



Wellenabgang W189

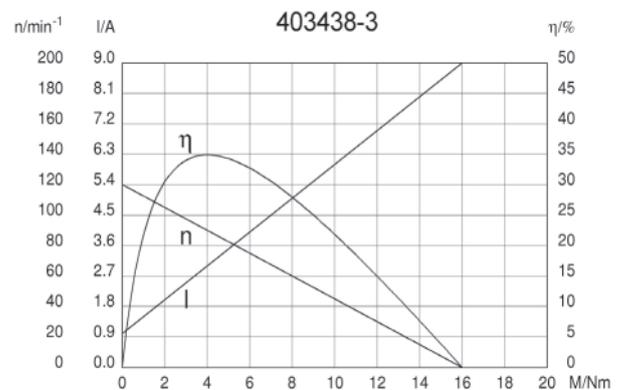
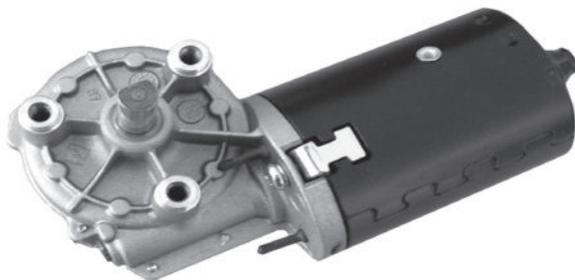
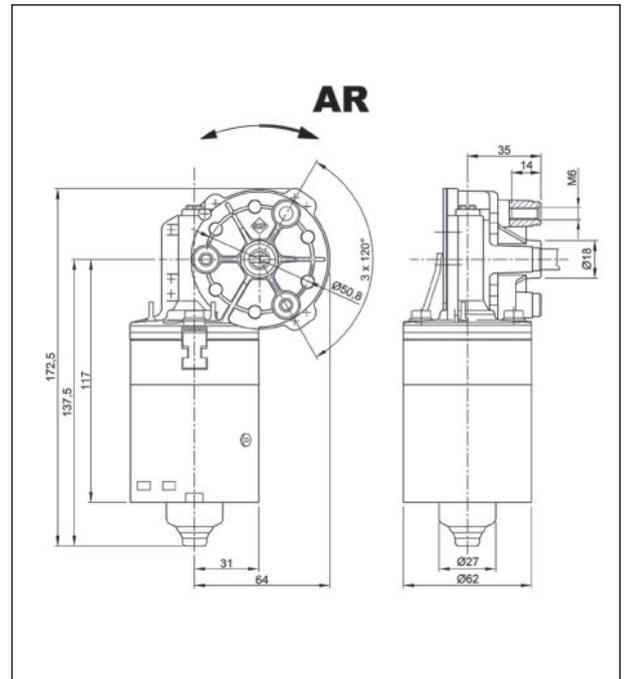


# Baureihe SWMK

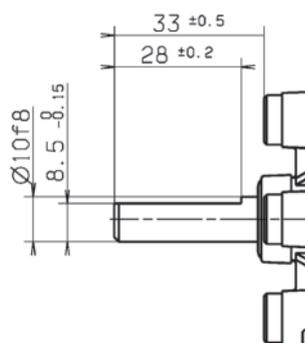
## Motortyp 403438-3

### Technische Daten

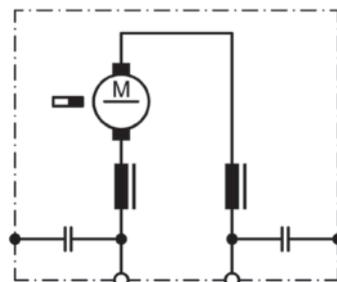
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	36
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	120
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	16,00
Getriebeübersetzung			53:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



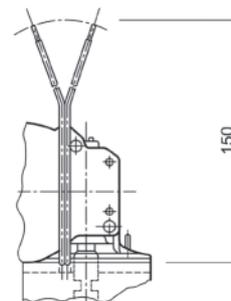
Abtriebswelle W159



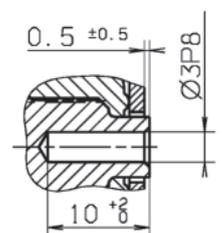
Schaltbild S30



Anschluss K59



Anschluß W189

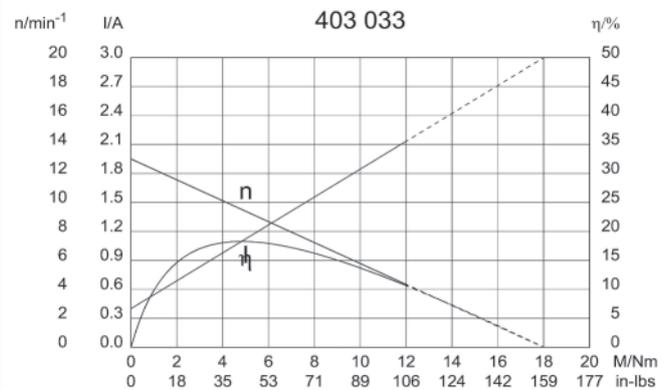
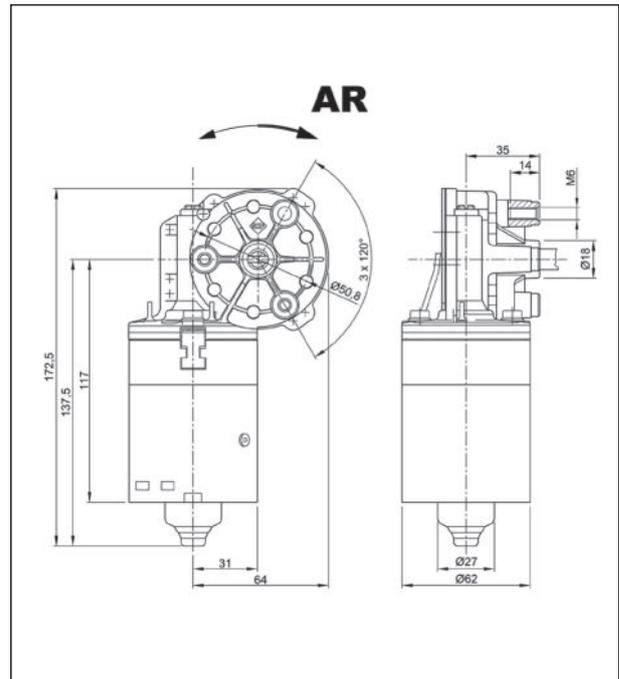


# Baureihe SWMK

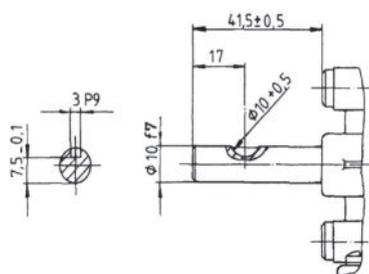
## Motortyp 403033

### Technische Daten

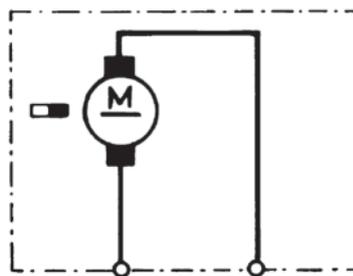
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	13
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	3,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	15,00
Getriebeübersetzung			78:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 5000
	4Lamellen	R	mOhm 4400
Zahnradwerkstoff			BRZ
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,2



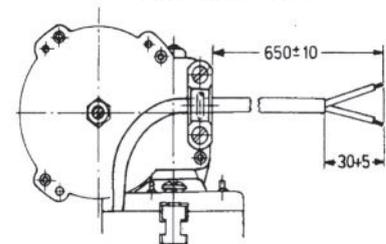
Abtriebswelle W114



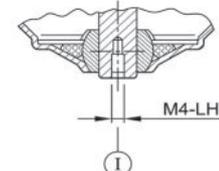
Schaltbild S28



Anschluss K53



Wellenabgang W138



I Linksgewinde

### Technische Beschreibung

Motorgehäuse:	tiefgezogen, korrosionsgeschützt
Magnetfeld:	Permanentmagnet
Lagerung Anker, A-Seite:	Kugellager
Lagerung Anker, B-Seite:	Kalottenlager
Getriebe:	Schneckenrad
Getriebegehäuse:	Zinkdruckguß
Getrieberad:	Kunststoff
Getriebschmierung:	Fett, Dauerschmierung
Schnittstelle mechanisch:	Abtriebswelle
Schnittstelle elektrisch:	Stecker
IST-Wert Geber:	optional
Thermoschutz:	optional
Entstörung:	optional

### Verwendung

Industrie:

Torantriebe

Garagentoröffner

Antrieb für Zentralschmieranlagen

Kraftfahrzeug:

Heckklappe

Betätigung Kofferraumdeckel

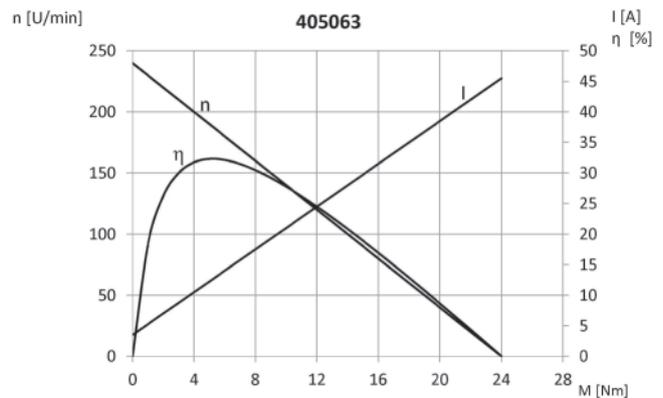
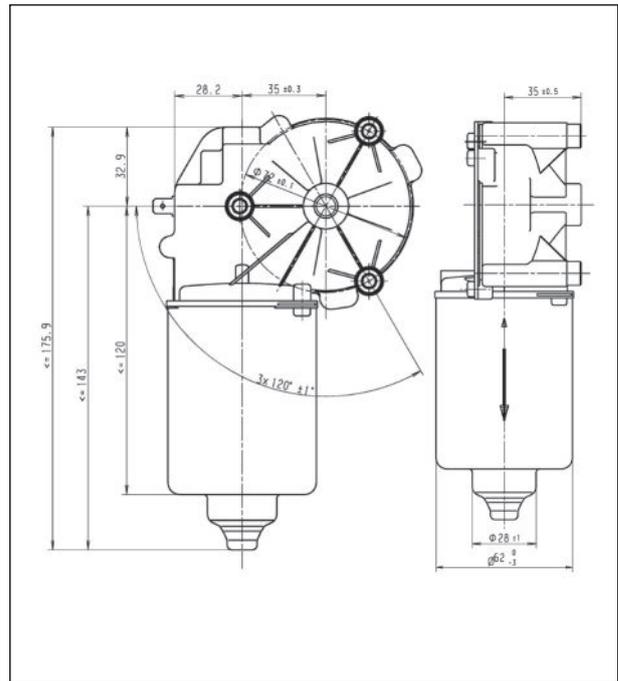
Schiebetür

# Baureihe DCK35

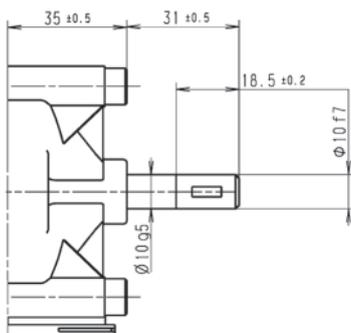
## Motortyp 405063

### Technische Daten

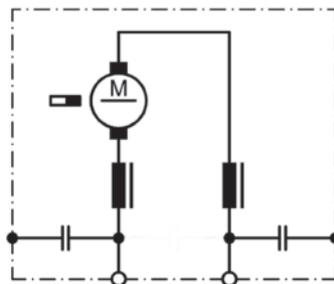
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	260
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	3,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	14,00
Getriebeübersetzung			70:4
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			52.5
Ausgangskanäle			2
Bemerkung	d=für gewindeförmende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,25



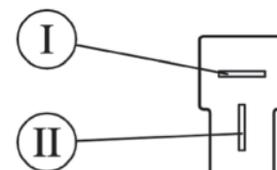
Abtriebswelle W405063



Schaltbild S30

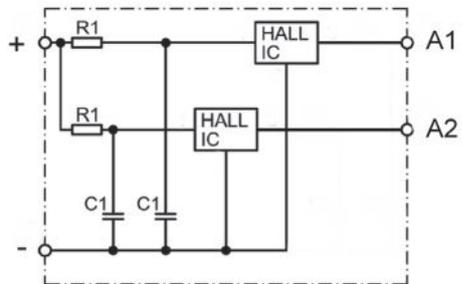


Anschluss K320



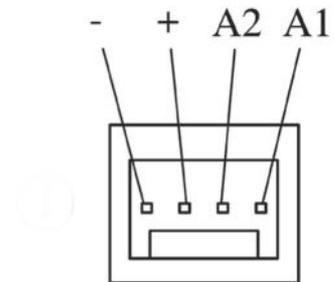
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

### Hallgeber S-ESD



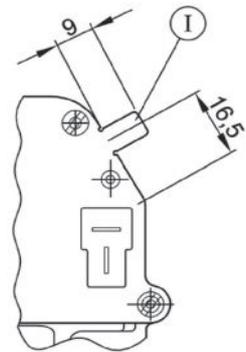
Richtwerte Pull-Up Widerstand  
5 k $\Omega$  / 24 V  
2 k $\Omega$  / 12 V  
1 k $\Omega$  / 5 V

### Anschluß K323



Gegenstecker: Panduit CE100 F22-04

### Anschluß K321



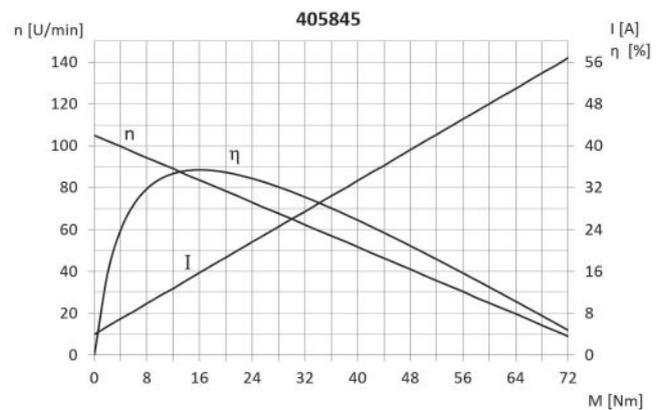
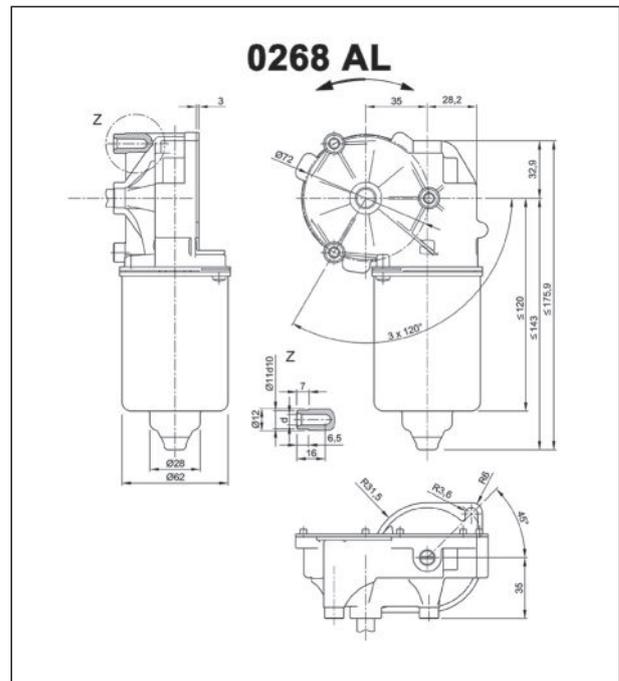
I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK35

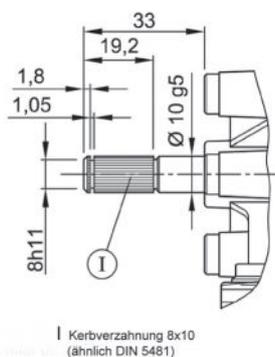
## Motortyp 405845

### Technische Daten

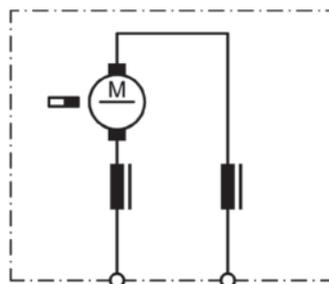
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	105
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	
Getriebeübersetzung			63:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			63
Ausgangskanäle			2
Bemerkung	d=für gewindeformwnde Schrauben M4 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1.25



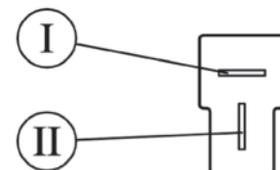
### Abtriebswelle W321



### Schaltbild S27

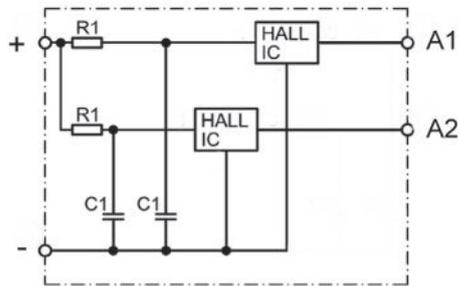


### Anschluss K320



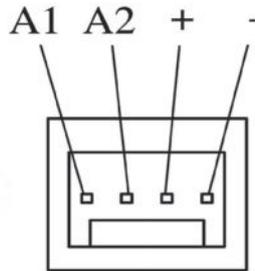
- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

### Hallgeber S-ESD



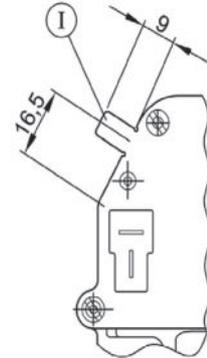
Richtwerte Pull-Up Widerstand  
5 k $\Omega$  / 24 V  
2 k $\Omega$  / 12 V  
1 k $\Omega$  / 5 V

### Anschluß K324



Gegenstecker: Panduit CF100 F22-04

### Anschluß K312



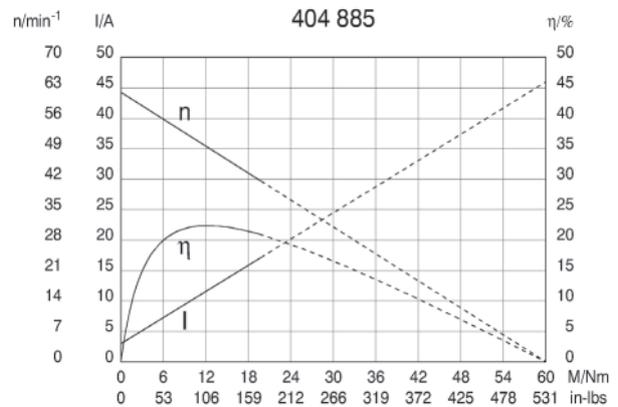
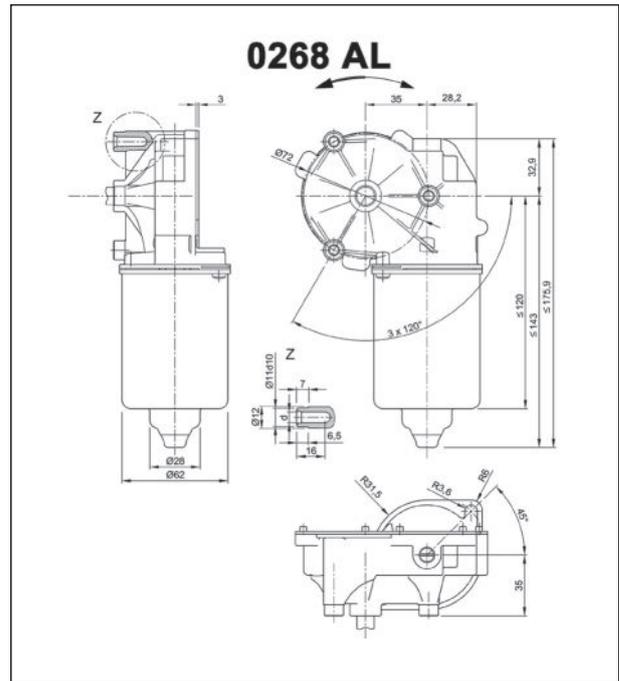
Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK35

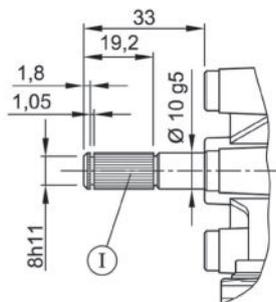
## Motortyp 404885

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	62
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	8,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	20,00
Getriebeübersetzung			63:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			63
Ausgangskanäle			2
Bemerkung	d=für gewindeförmende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,25

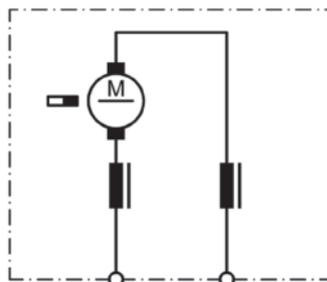


Abtriebswelle W321

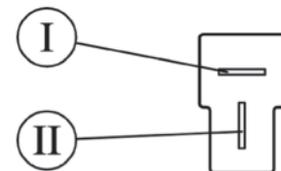


I Kerbverzahnung 8x10  
(ähnlich DIN 5481)

Schaltbild S27

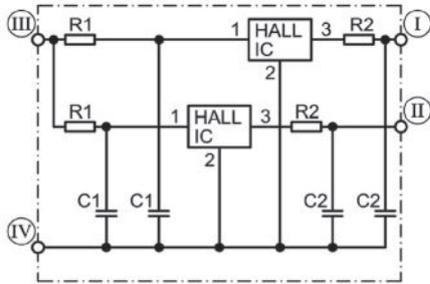


Anschluss K320



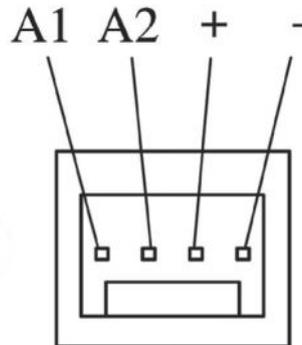
I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244  
II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

### Hallgeber S141



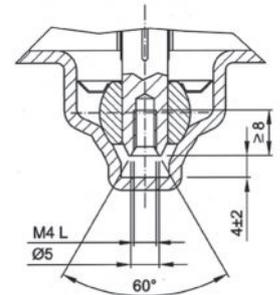
- I Hall-IC A1, Stecker 3
- II Hall-IC A2, Stecker 4
- III Hall-IC +, Stecker 5
- IV Hall-IC -, Stecker 6

### Anschluß K324



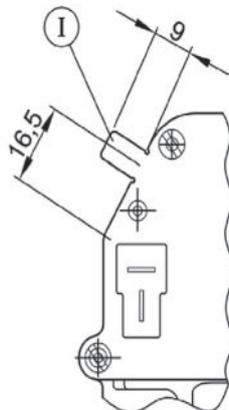
Gegenstecker: Panduit CF100 F22-04

### Wellenabgang W197



Linksgewinde

### Anschluß K312



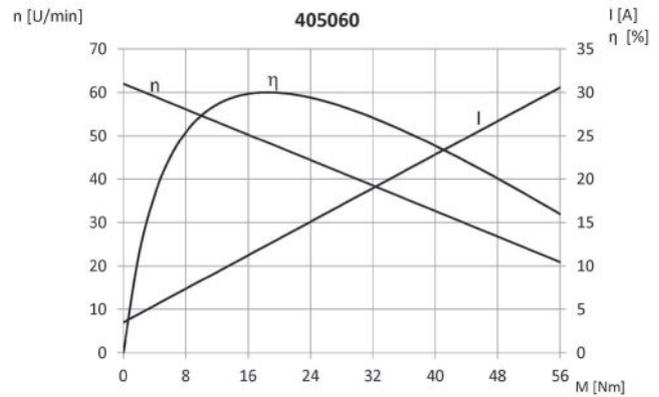
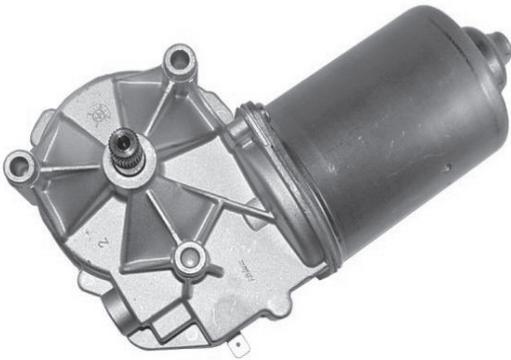
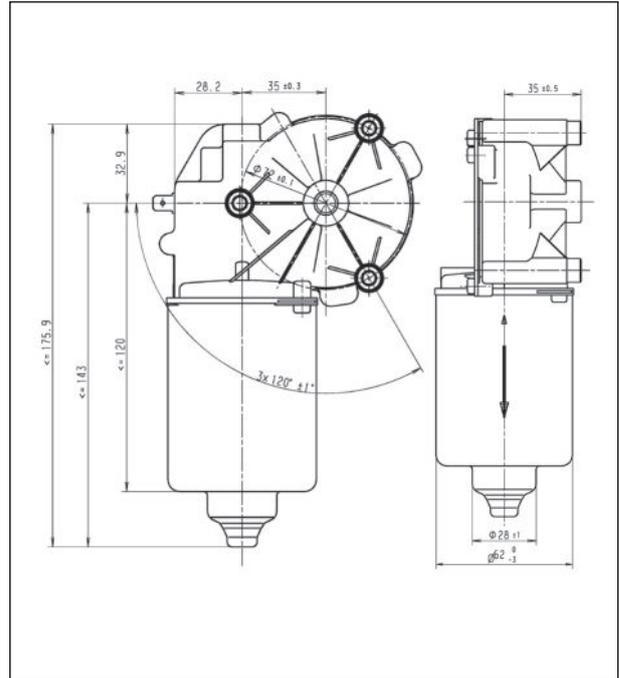
Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe DCK35

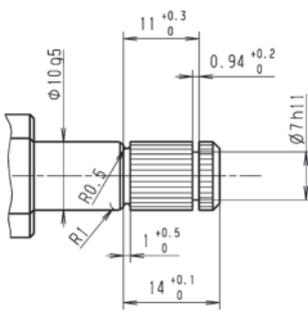
## Motortyp 405060

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	62
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	6,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	20,00
Getriebeübersetzung			91:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Stanyl
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			91
Ausgangskanäle			2
Bemerkung	d=für gewindeformende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,25

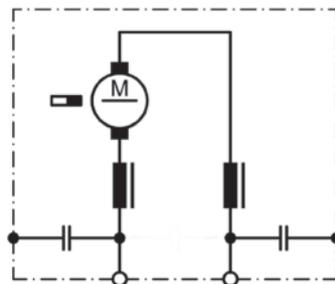


### Abtriebswelle W405060

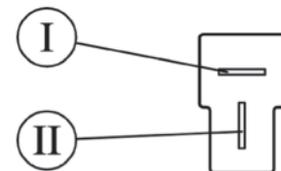


Länge der Abtriebswelle=28  
Kerbverzahnung 8 x 10  
(ähnlich DIN 5481)

### Schaltbild S30

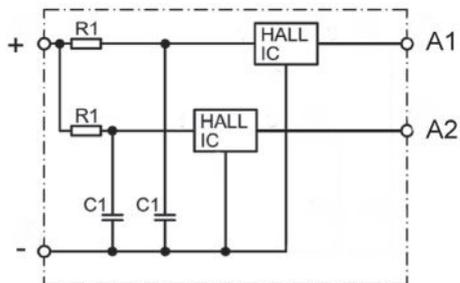


### Anschluss K320



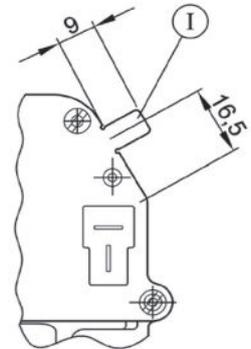
I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244  
II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

### Hallgeber S-ESD



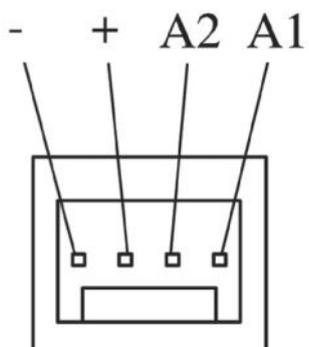
Richtwerte Pull-Up Widerstand  
5 k $\Omega$  / 24 V  
2 k $\Omega$  / 12 V  
1 k $\Omega$  / 5 V

### Anschluß K321



I Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

### Anschluß K323



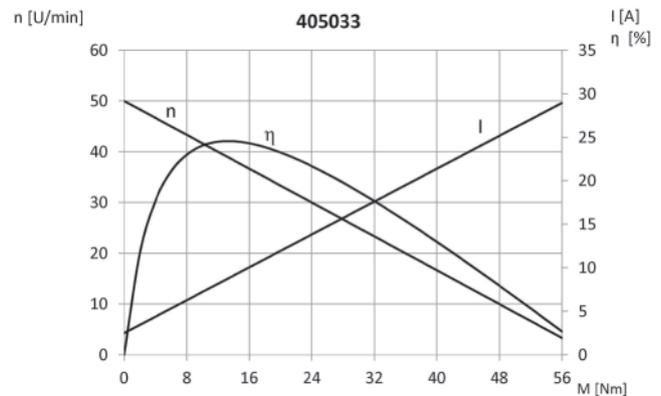
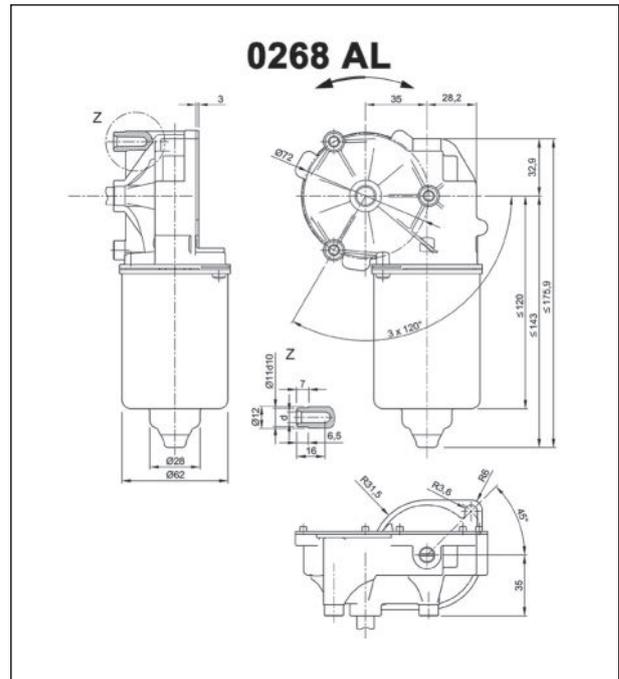
Gegenstecker: Panduit CE100 F22-04

# Baureihe DCK35

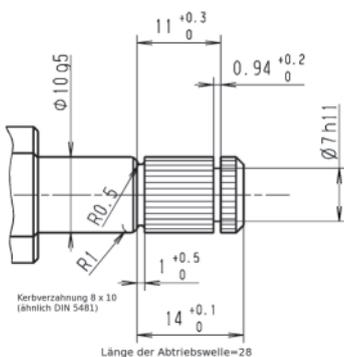
## Motortyp 405033

### Technische Daten

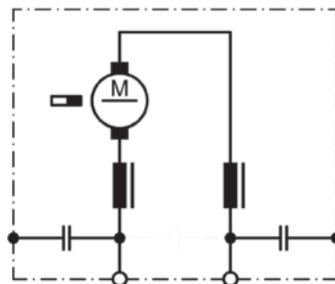
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	50
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	8,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	20,00
Getriebeübersetzung			91:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			91
Ausgangskanäle			1
Bemerkung	d=für gewindeförmende Schraube M6 DIN 7500		
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1,25



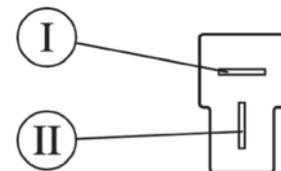
Abtriebswelle W405033



Schaltbild S30



Anschluss K320

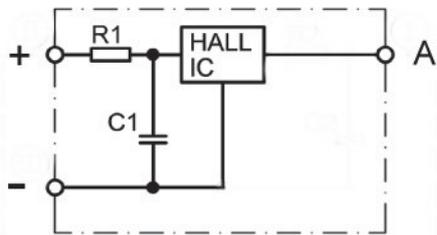


- I Flachstecker 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: Tyco 180907  
mit Hülse AMP 925603

# Baureihe DCK35

Motortyp 405033

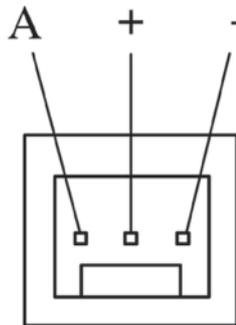
Hallgeber S-ESS



Richtwerte Pull-Up Widerstand

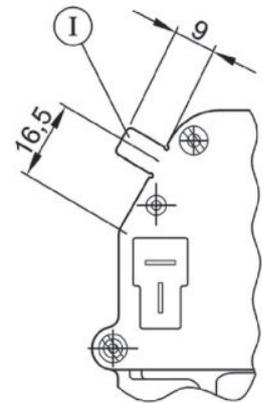
5 k $\Omega$  / 24 V  
2 k $\Omega$  / 12 V  
1 k $\Omega$  / 5 V

Anschluß K325



Gegenstecker: Panduit CE100 F22-03

Anschluß K312



Masseanschluß  
Flachstecker 6,3 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe SW2K

## Motoren mit Schneckenradgetriebe

### Technische Beschreibung

Motorgehäuse: tiefgezogen, korrosionsgeschützt

Magnetfeld: Permanentmagnet

Lagerung Anker, A-Seite: Kugellager, optional Gleitlager

Lagerung Anker, B-Seite: Kalottenlager

Getriebe: Schneckenrad

Getriebegehäuse: Aluminiumdruckguß

Getrieberad: Kunststoff

Getriebeschmierung: Fett, Dauerschmierung

Schnittstelle mechanisch: Abtriebswelle

Schnittstelle elektrisch: Stecker

IST-Wert Geber: optional

Thermoschutz: optional

Entstörung: optional

### Verwendung

Industrie:

Linearantriebe

Allgemeiner Maschinenbau

Automaten

Landwirtschaftstechnik

Büromaschinen

Laborgeräte

Medizintechnik

Verkehrs- und Kommunikationstechnik

Foto/Optik





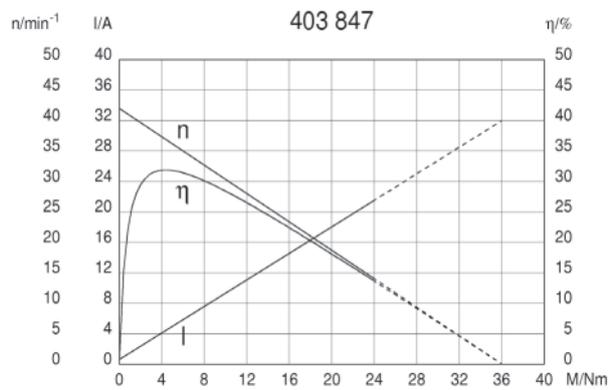
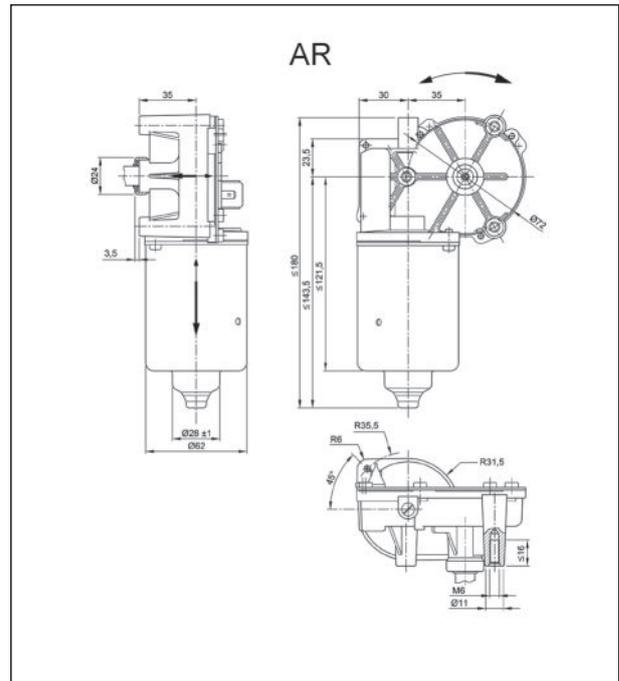


# Baureihe SW2K

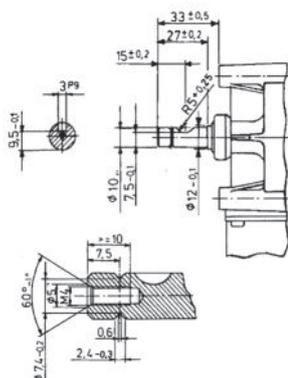
## Motortyp 403847

### Technische Daten

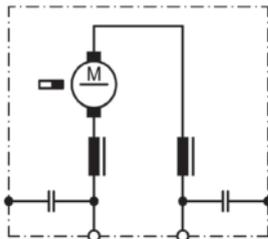
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	40
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	5,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	20,00
Getriebeübersetzung			78:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 325
	4Lamellen	R	mOhm 265
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			Kugellager
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	1,20



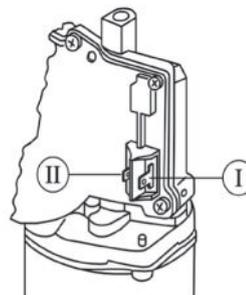
Abtriebswelle W192



Schaltbild S30



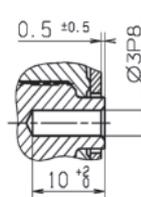
Anschluss K144



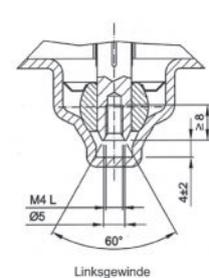
I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244

II Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244

Wellenabgang W189



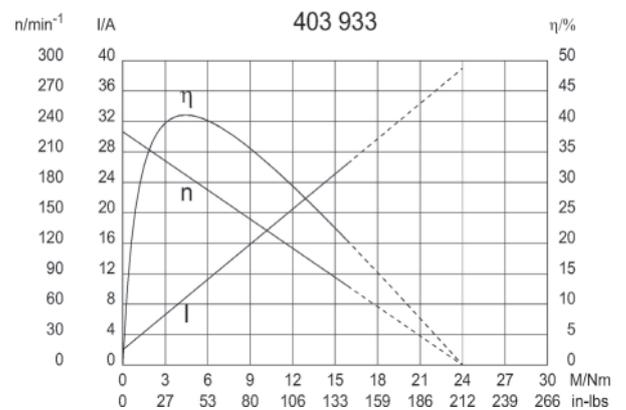
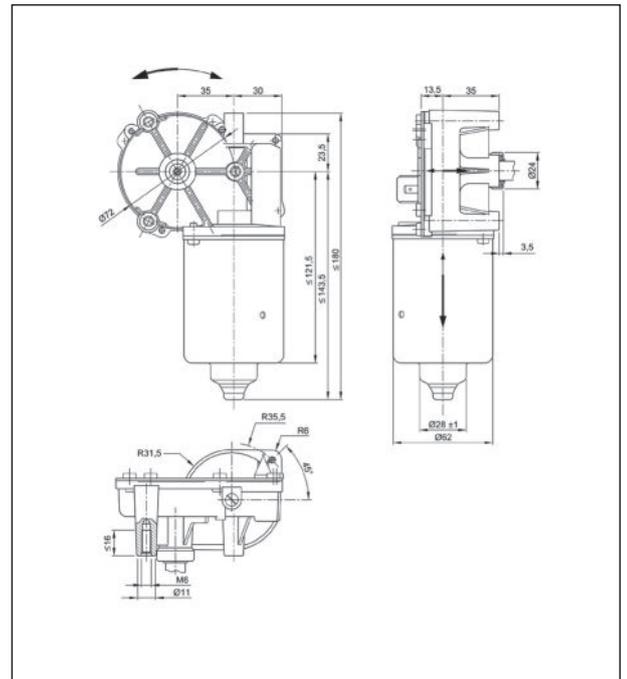
Wellenabgang W197



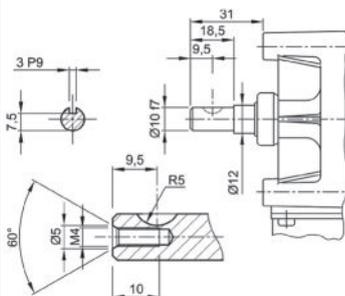
# Baureihe SW2K

## Motortyp 403933

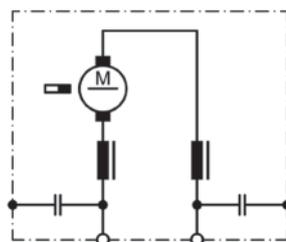
Technische Daten			
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	230
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	24,00
Getriebeübersetzung			70:4
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 520
	4Lamellen	R	mOhm 430
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			Kugellager
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	1,20



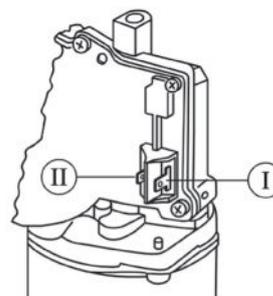
Abtriebswelle W191



Schaltbild S30



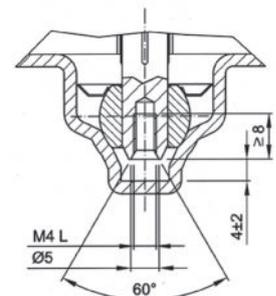
Anschluss K144



I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244

II Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244

Wellenabgang W197



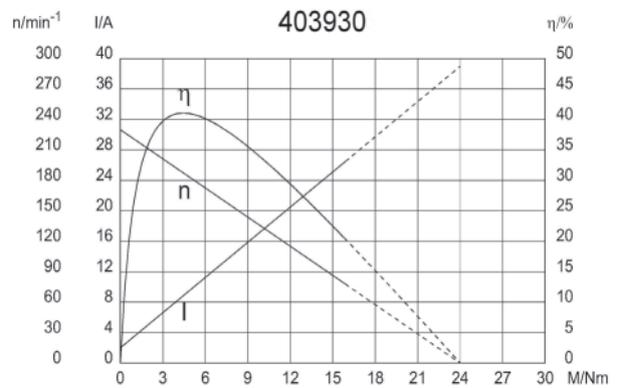
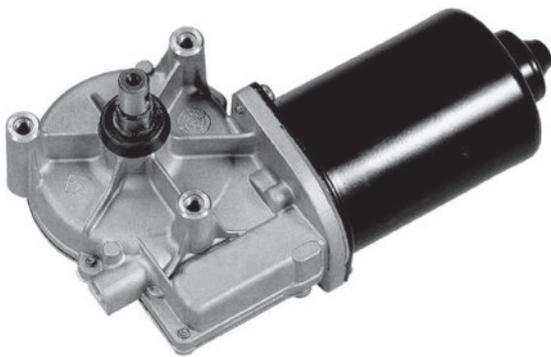
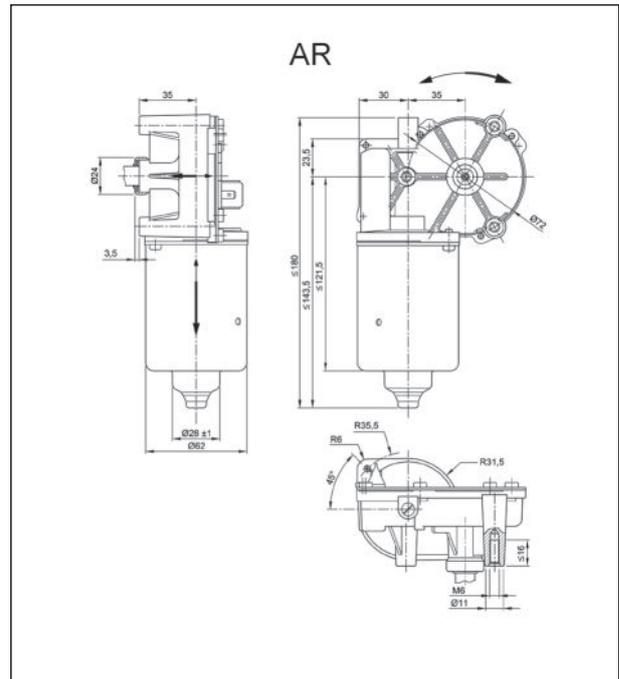
Linksgewinde

# Baureihe SW2K

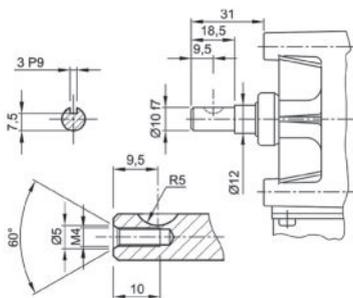
## Motortyp 403930

### Technische Daten

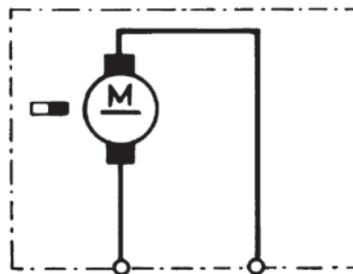
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	230
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	24,00
Getriebeübersetzung			70:4
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 520
	4Lamellen	R	mOhm 430
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			Kugellager
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	1,20



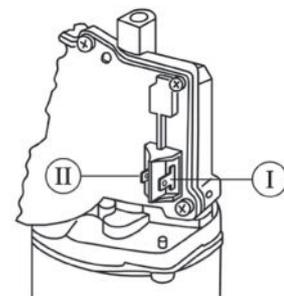
Abtriebswelle W191



Schaltbild S28



Anschluss K144



- I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244

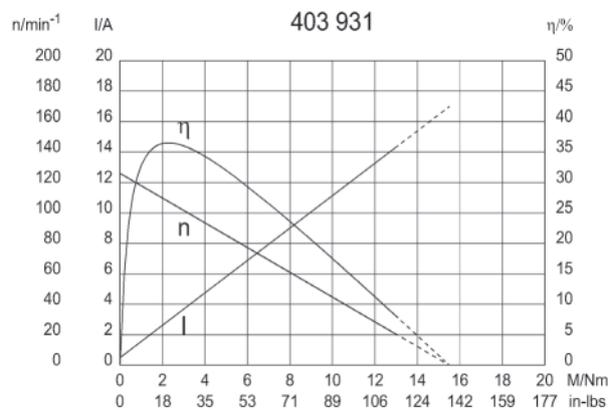
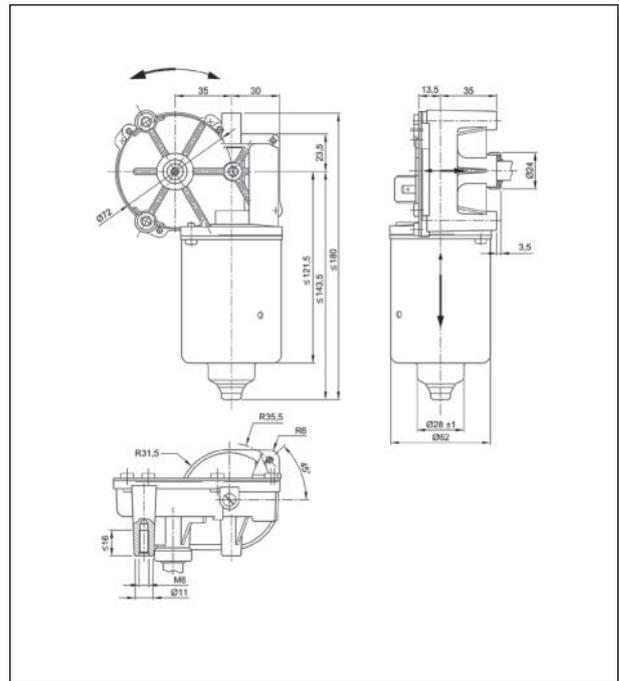


# Baureihe SW2K

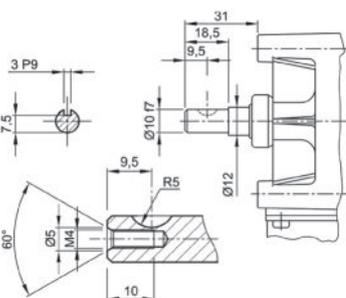
## Motortyp 403931

### Technische Daten

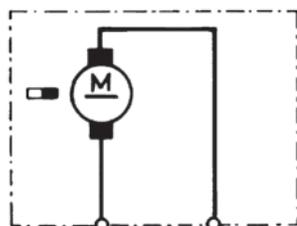
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	126
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	14,00
Getriebeübersetzung			70:4
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 2100
	4Lamellen	R	mOhm 1700
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	1,20



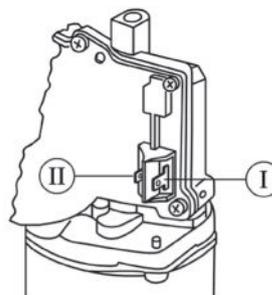
Abtriebswelle W191



Schaltbild S28

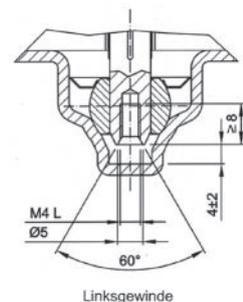


Anschluss K144



- I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244

Wellenabgang W197

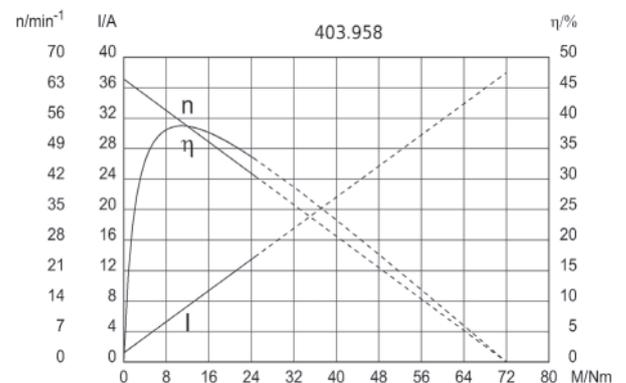
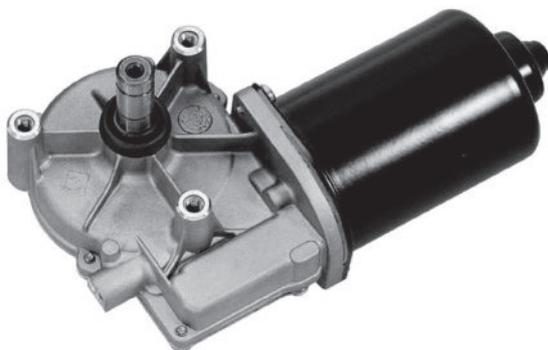
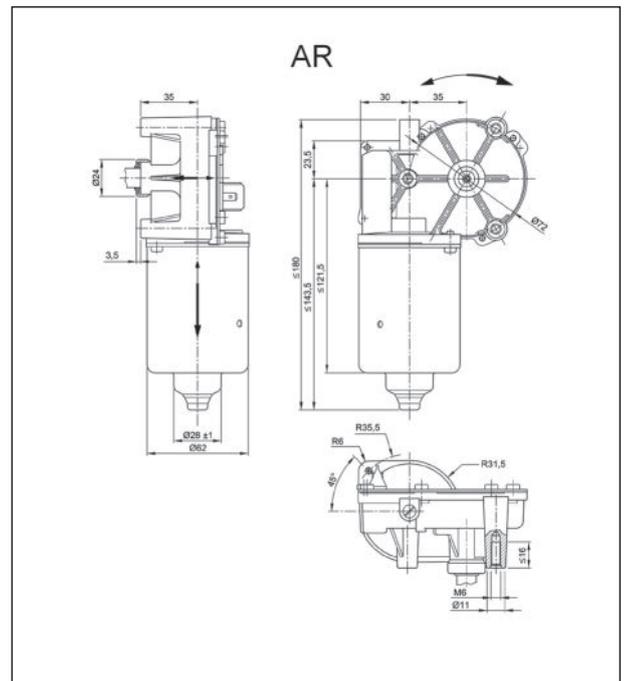


# Baureihe SW2K

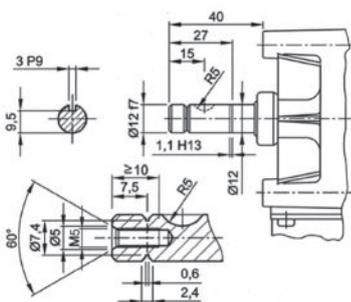
## Motortyp 403958

### Technische Daten

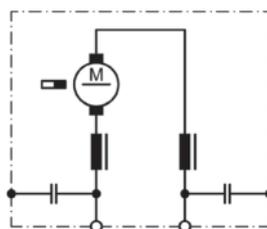
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	67
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	5,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	25,00
Getriebeübersetzung			63:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 950
	4Lamellen	R	mOhm 730
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	1,20



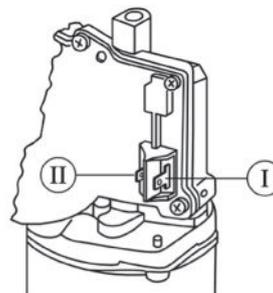
Abtriebswelle W193



Schaltbild S30

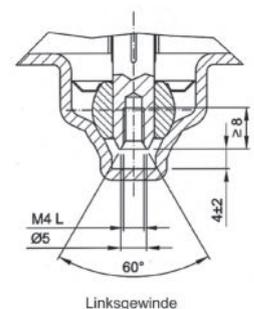


Anschluss K144



- I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244

Wellenabgang W197



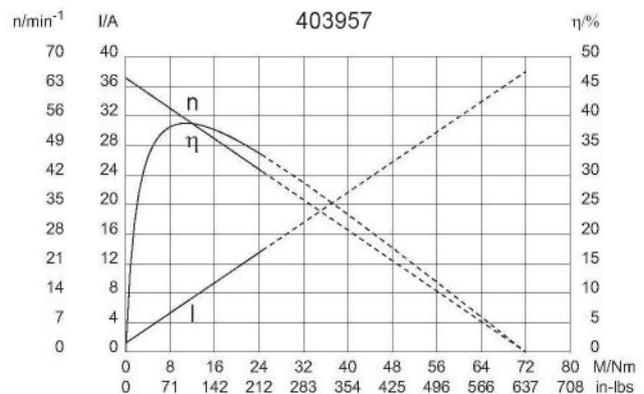
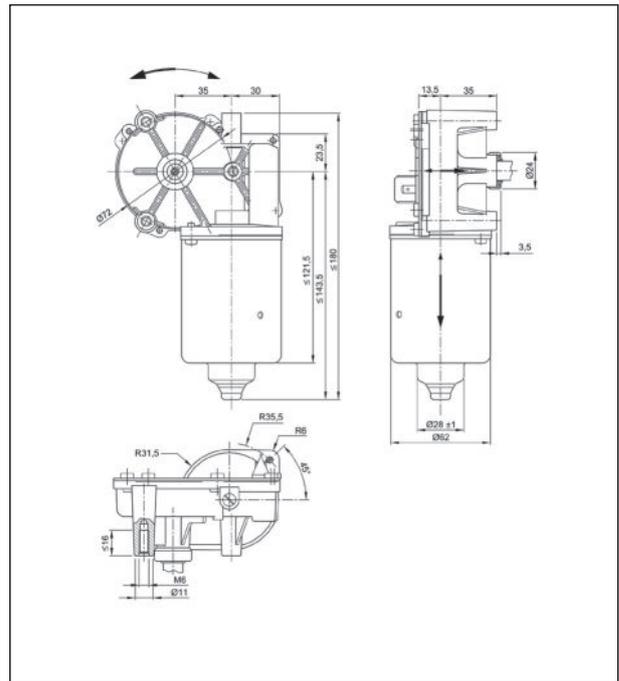
Linksgewinde

# Baureihe SW2K

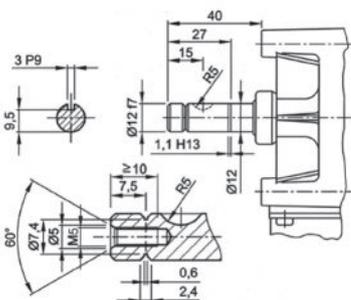
## Motortyp 403957

### Technische Daten

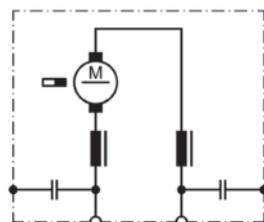
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	67
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	5,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	25,00
Getriebeübersetzung			63:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 950
	4Lamellen	R	mOhm 730
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	1,20



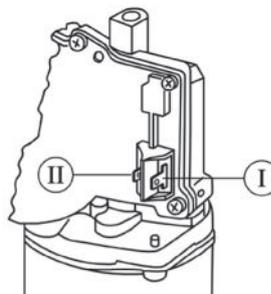
Abtriebswelle W193



Schaltbild S30

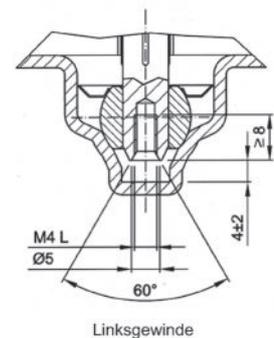


Anschluss K144



- I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244  
 II Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244

Wellenabgang W197



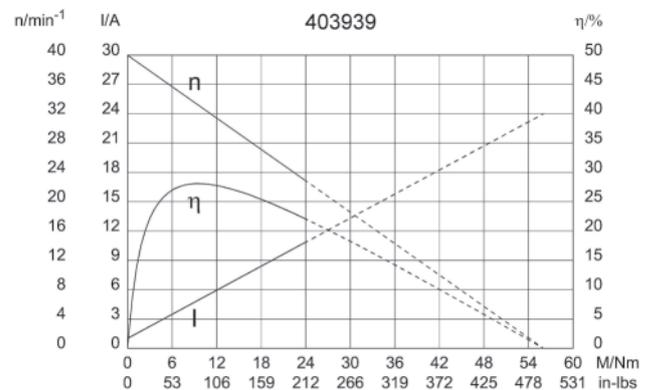
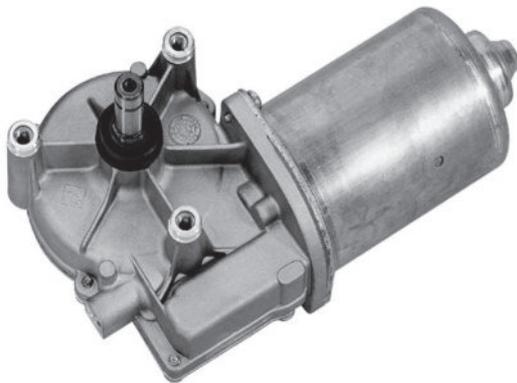
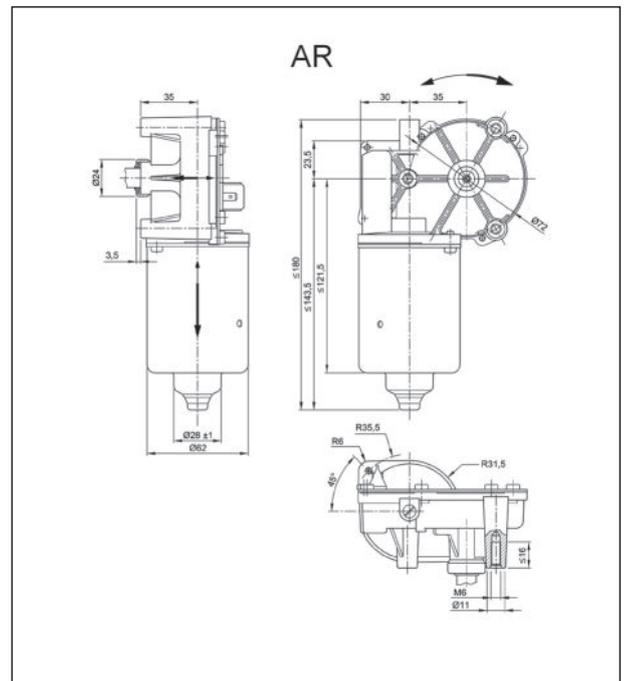
Linksgewinde

# Baureihe SW2K

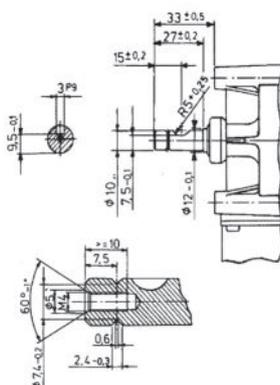
## Motortyp 403939

### Technische Daten

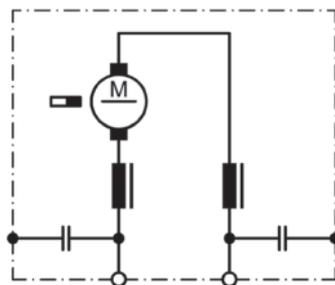
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	40
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	5,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	25,00
Getriebeübersetzung			78:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 925
	4Lamellen	R	mOhm 760
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	1,20



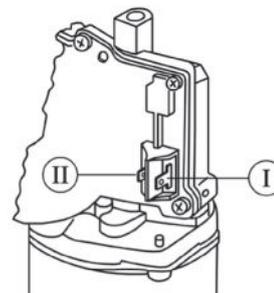
Abtriebswelle W192



Schaltbild S30

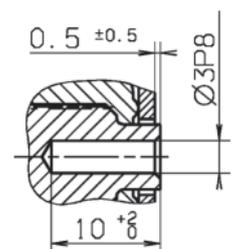


Anschluss K144



- I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244

Wellenabgang W189





### Technische Beschreibung

Motorgehäuse:	tiefgezogen, korrosionsgeschützt
Magnetfeld:	Permanentmagnet
Lagerung Anker, A-Seite:	Kugellager
Lagerung Anker, B-Seite:	Kalottenlager
Getriebe:	Schneckenrad
Getriebegehäuse:	Aluminiumdruckguß
Getrieberad:	Kunststoff
Getriebschmierung:	Fett, Dauerschmierung
Schnittstelle mechanisch:	Abtriebswelle
Schnittstelle elektrisch:	Stecker
IST-Wert Geber:	optional
Thermoschutz:	optional
Entstörung:	optional

### Verwendung

Industrie:

Torantriebe

Linearantriebe

Möbelverstellung

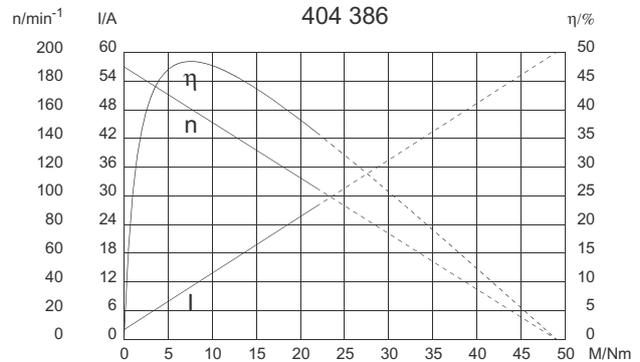
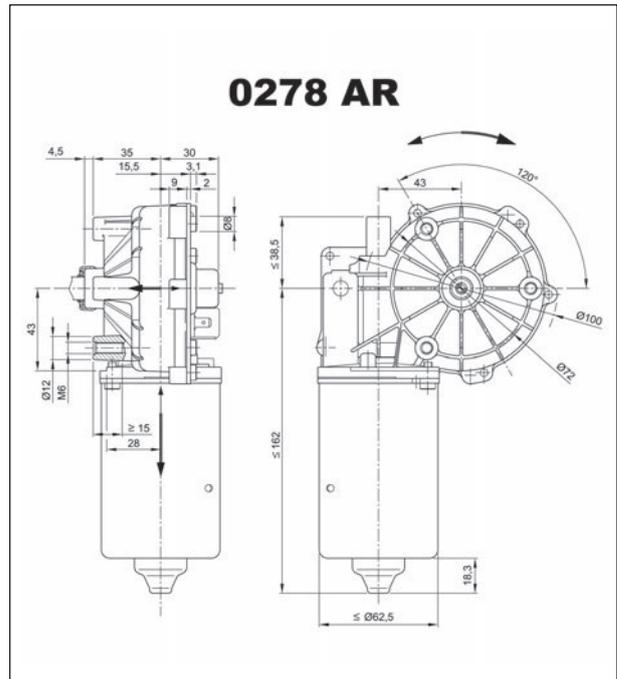
Haustechnik

# Baureihe SW2L

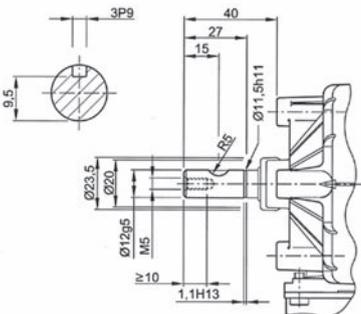
## Motortyp 404386

### Technische Daten

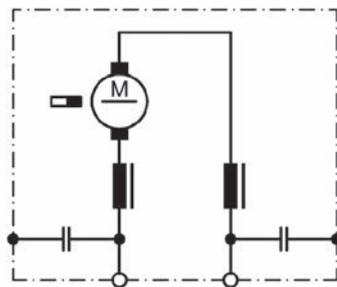
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	190
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	49,00
Getriebeübersetzung			103:4
Ankerwiderstand	2Lamellen R	[mΩ]	210
	4Lamellen R	[mΩ]	155
Zahnradwerkstoff		Kunststoff	
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP 40
Gewicht		[kg]	1,7



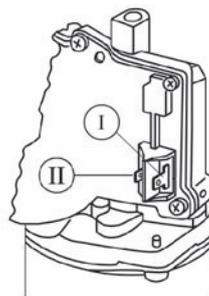
### Abtriebswelle W231 W 231



### Schaltbild S30

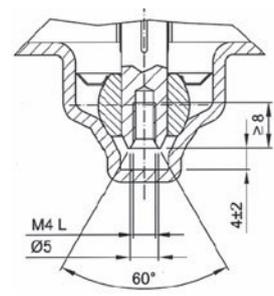


### Anschluss K144



- I Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46244
- II Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46244

### Wellenabgang W197



Linksgewinde

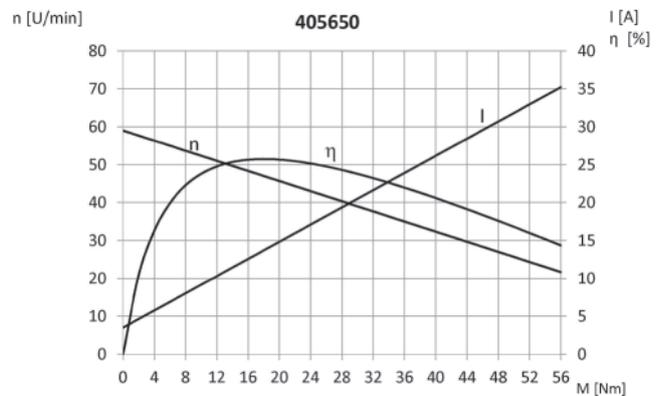
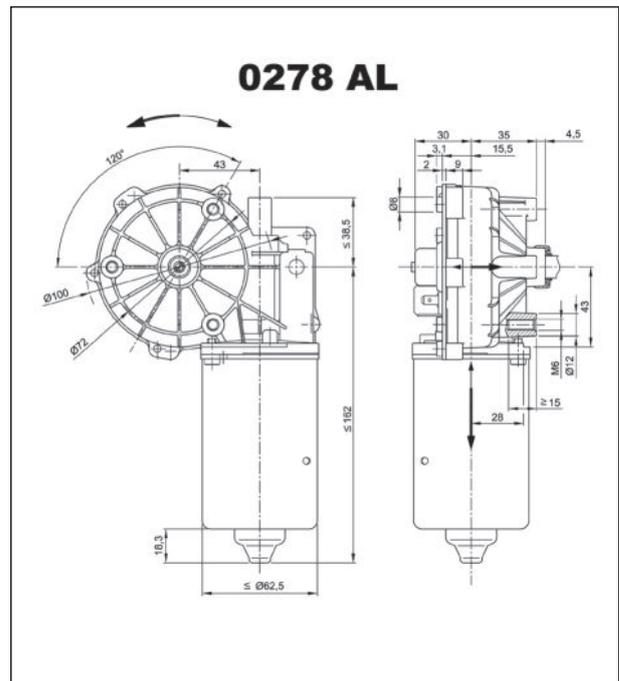


# Baureihe SW2L

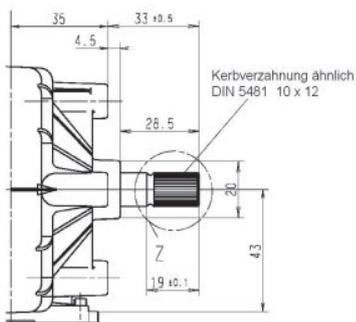
## Motortyp 405650

### Technische Daten

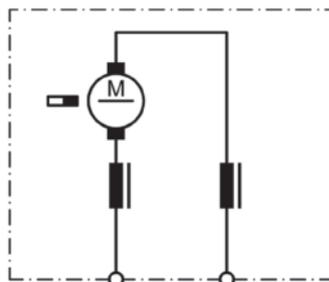
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	56
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	22,00
Getriebeübersetzung			74:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			148
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			
Schutzart			IP30
Gewicht		[kg]	1.7



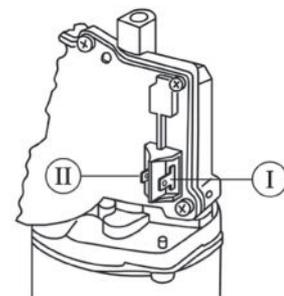
### Abtriebswelle W405650



### Schaltbild S27

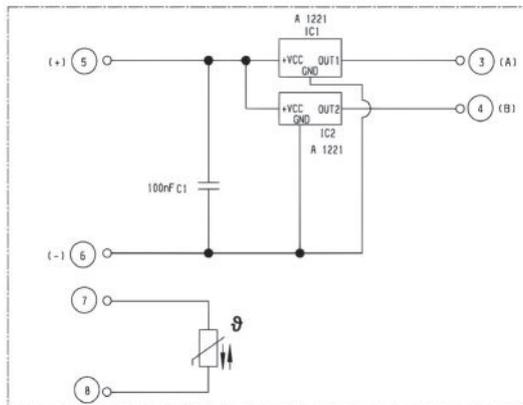


### Anschluss K144

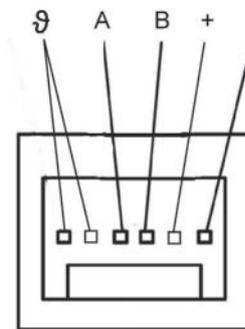


- I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244

### Hallgeber S405650



### Anschluß K405650



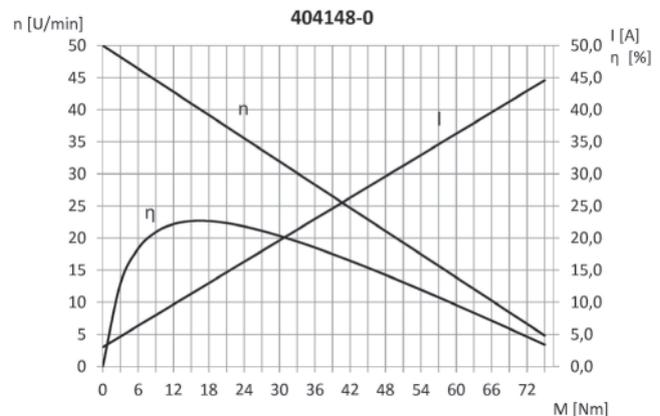
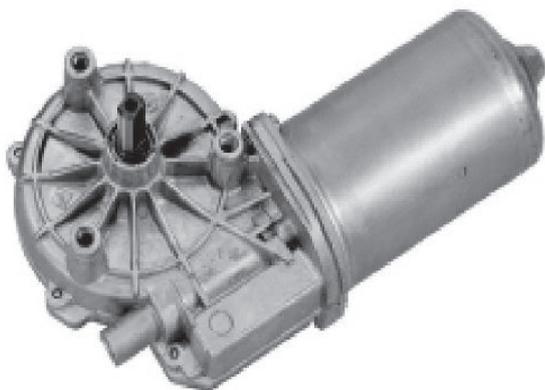
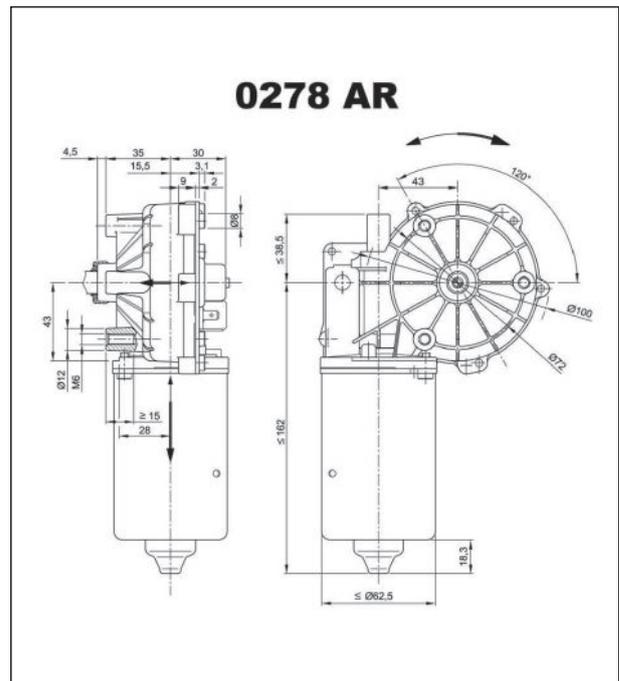
Gegenstecker: Panduit CF100 F22-06

# Baureihe SW2L

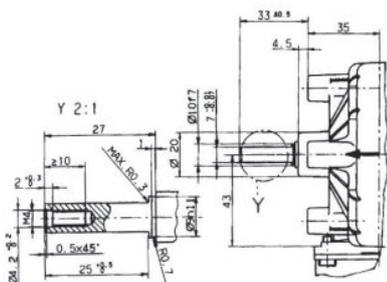
## Motortyp 404148-0

### Technische Daten

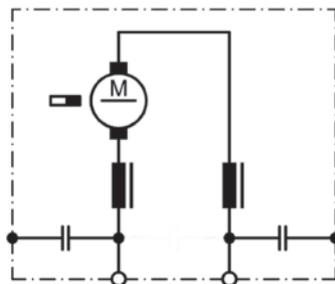
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24/18
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	50/38
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	5,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	83/50
Getriebeübersetzung			74:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 560
	4Lamellen	R	mOhm 480
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	1,7



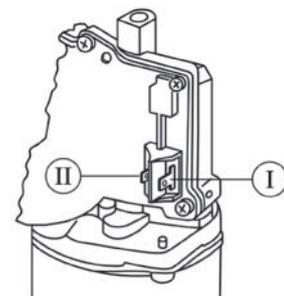
Abtriebswelle W149



Schaltbild S30



Anschluss K144



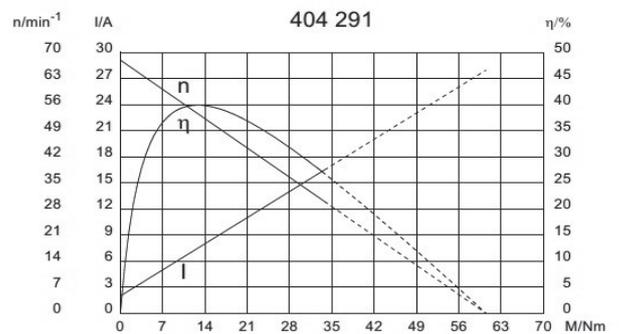
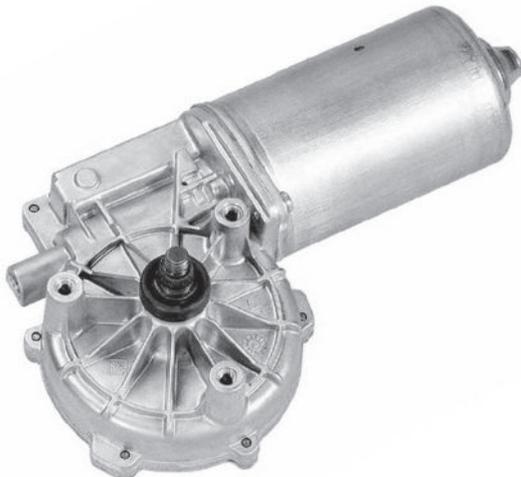
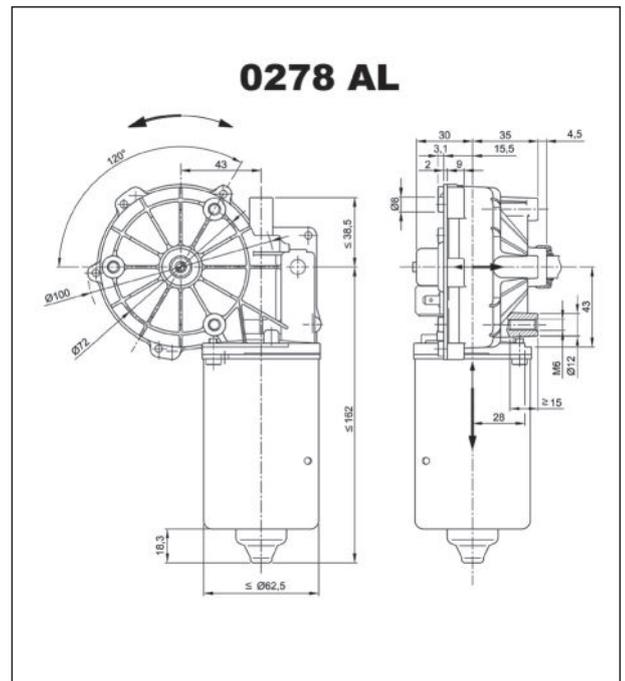
- I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe SW2L

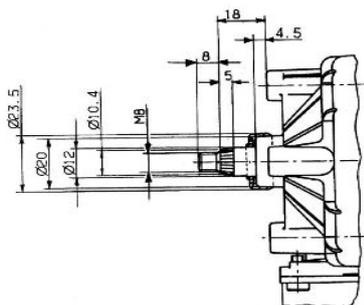
## Motortyp 404291

### Technische Daten

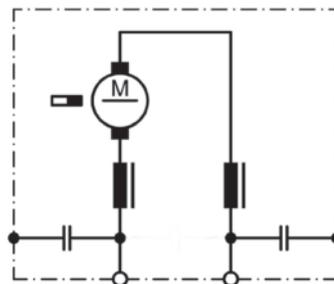
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24	
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	68	
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	5,00	
Einschaltdauer		%		
Ein		[min]		
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	60,00	
Getriebeübersetzung			110:2	
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm	850
	4Lamellen	R	mOhm	650
Zahnradwerkstoff			Kunststoff	
Hall IC				
Impulse/Umdrehung Antriebswelle				
Ausgangskanäle				
Bemerkung				
Schutzart			IP40	
Gewicht		[kg]	1,70	



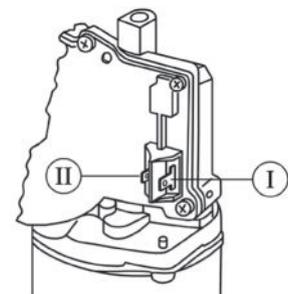
Abtriebswelle W217



Schaltbild S30



Anschluss K144



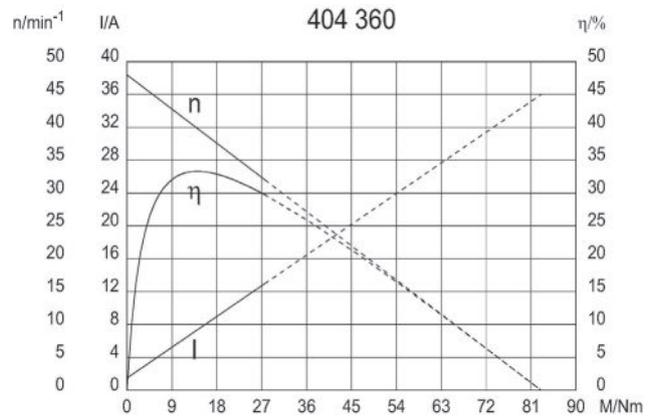
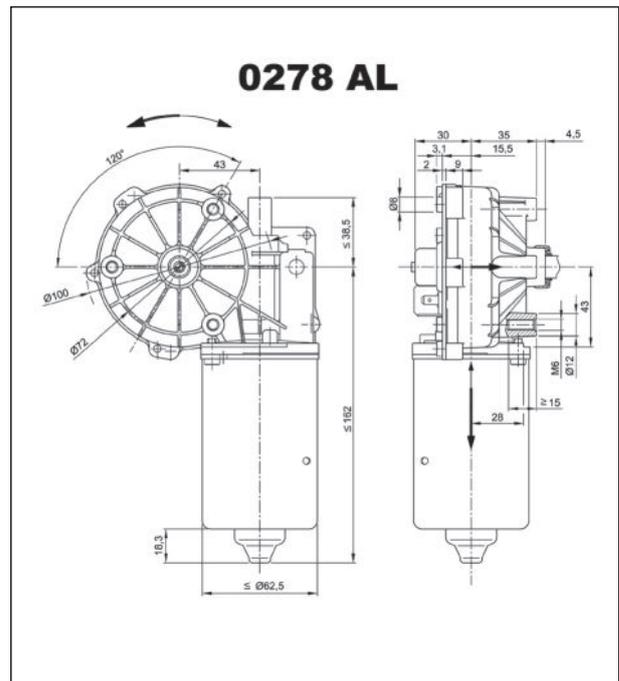
- I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244

# Baureihe SW2L

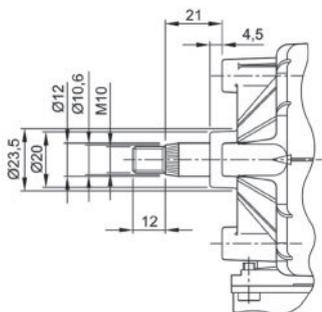
## Motortyp 404360

### Technische Daten

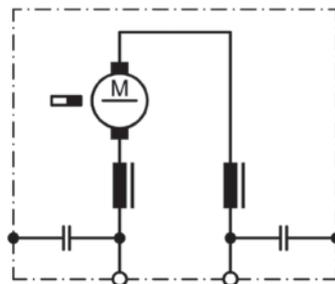
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	48
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	8,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	83,00
Getriebeübersetzung			74:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 670
	4Lamellen	R	mOhm 525
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	1,70



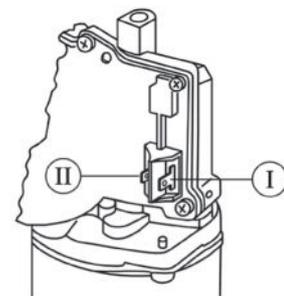
Abtriebswelle W209



Schaltbild S30



Anschluss K144



- I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden 4,8 x 0,8 DIN 46 244

### Technische Beschreibung

Motorgehäuse:	rolliert, korrosionsgeschützt
Magnetfeld:	Permanentmagnet
Lagerung Anker, A-Seite:	Kugellager
Lagerung Anker, B-Seite:	Kalottenlager
Getriebe:	Schneckenrad
Getriebegehäuse:	Zinkdruckguß
Getrieberad:	Kunststoff oder Hartgewebe oder Bronze
Getriebschmierung:	Fett, Dauerschmierung
Schnittstelle mechanisch:	Abtriebswelle
Schnittstelle elektrisch:	Stecker oder Litzen mit Stecker oder Litzen verzinkt
IST-Wert Geber:	—
Thermoschutz:	optional
Entstörung:	optional

### Verwendung

Industrie:

- Allgemeiner Maschinenbau
- Automaten
- Landwirtschaftstechnik
- Büromaschinen
- Laborgeräte
- Medizintechnik
- Foto/Optik
- Reinigungsgeräte
- Druckmaschinen

# Baureihe SWMV

## Motortyp 405700

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	68
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	8,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	42,00
Getriebeübersetzung			46:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Hartgewebe
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			d=M6x16
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	2,9

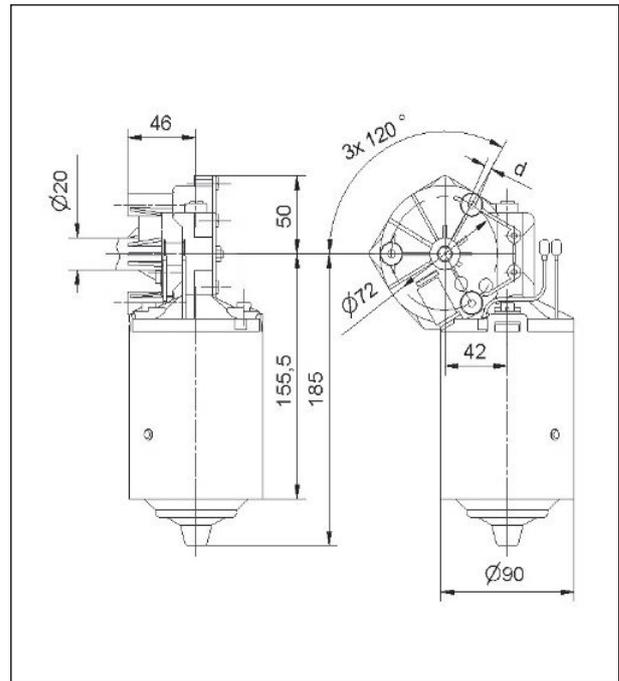
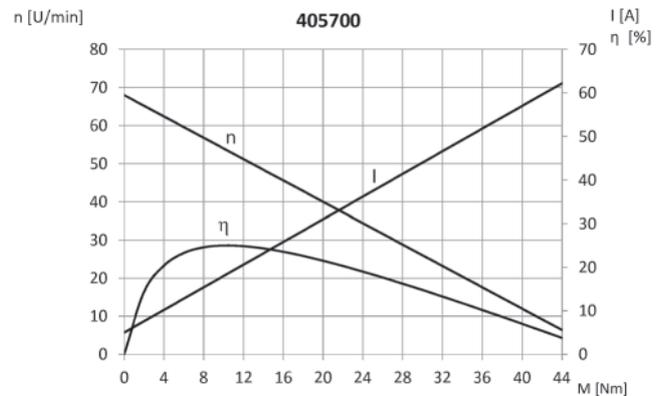
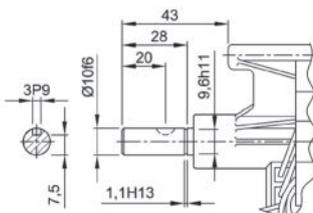


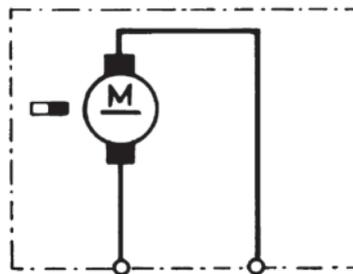
Abb.ähnlich



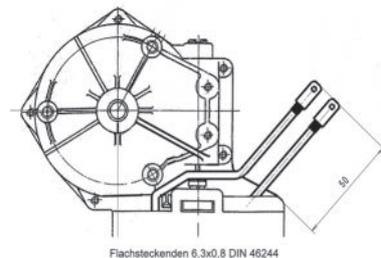
### Abtriebswelle W278



### Schaltbild S28

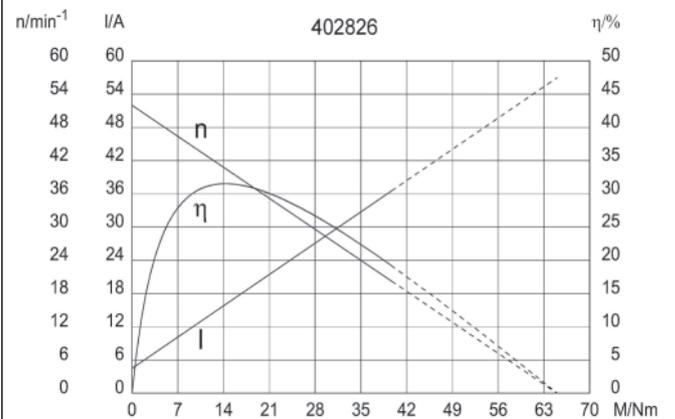
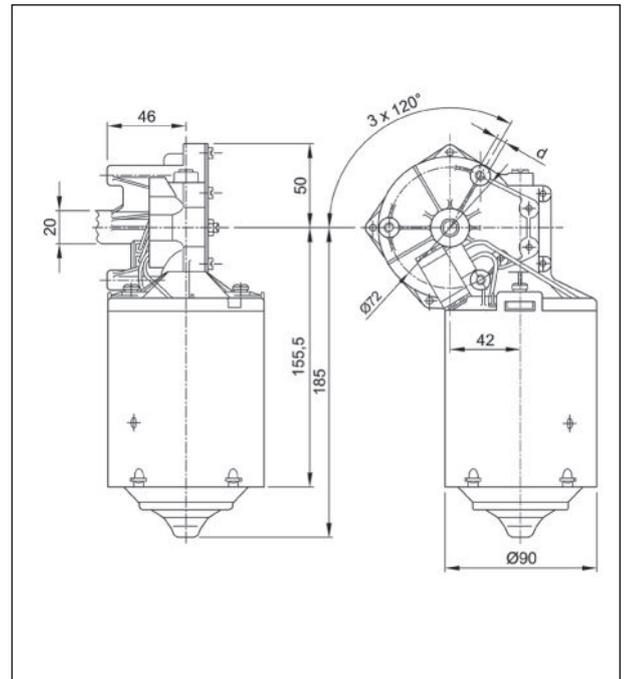


### Anschluss K405700

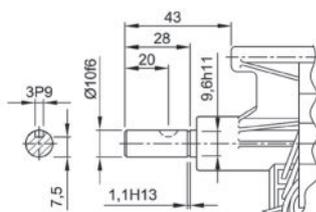


### Technische Daten

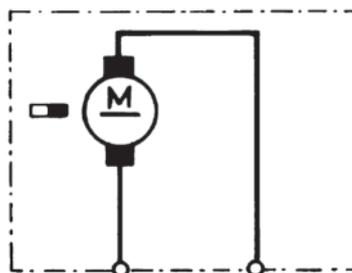
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	50
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	5,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	70,00
Getriebeübersetzung			59:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 220
	4Lamellen	R	mOhm 170
Zahnradwerkstoff			Hartgewebe
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			d=M6x16
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	2,90



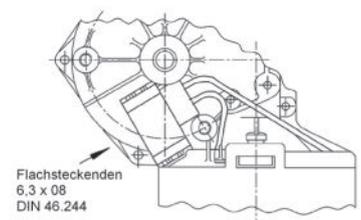
Abtriebswelle W278



Schaltbild S28



Anschluss K75

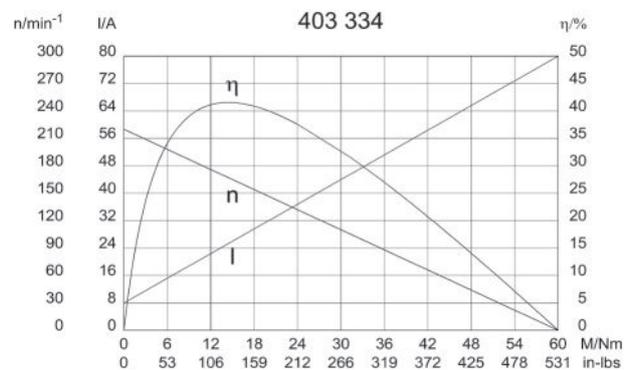
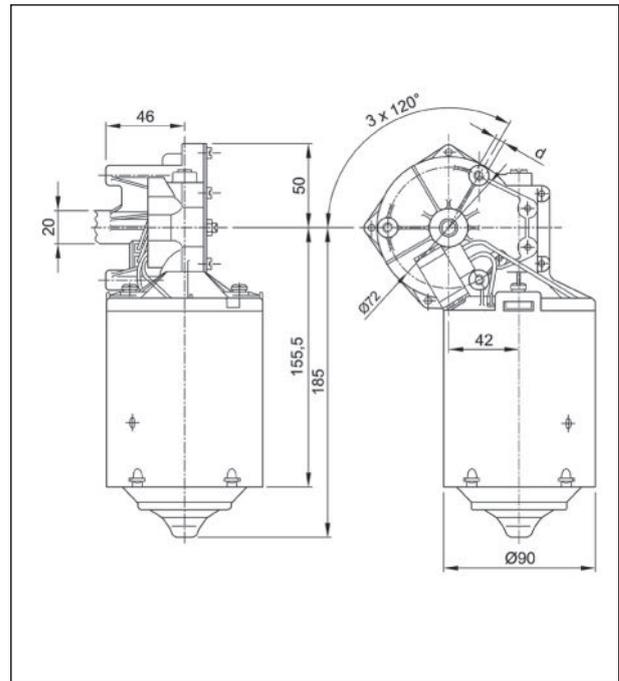


# Baureihe SWMV

## Motortyp 403334

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	220
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	3,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	50,00
Getriebeübersetzung			44:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 250
	4Lamellen	R	mOhm 200
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	2,90

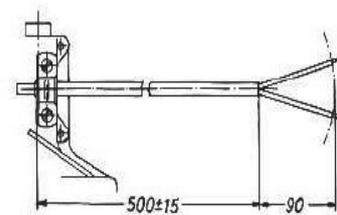
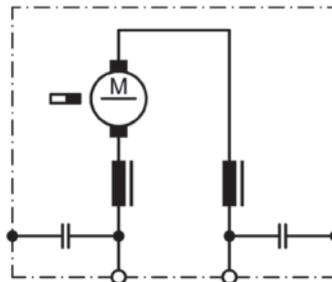
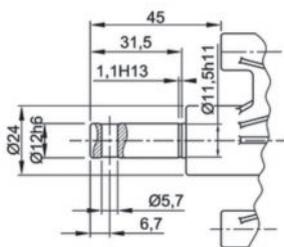


Abtriebswelle W70

Schaltbild S30

Anschluss K77

W 070

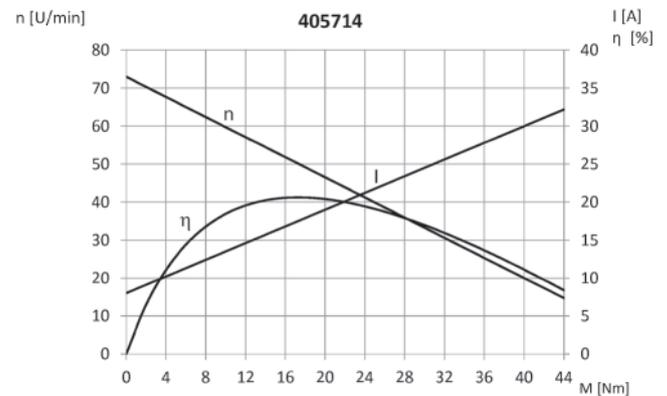
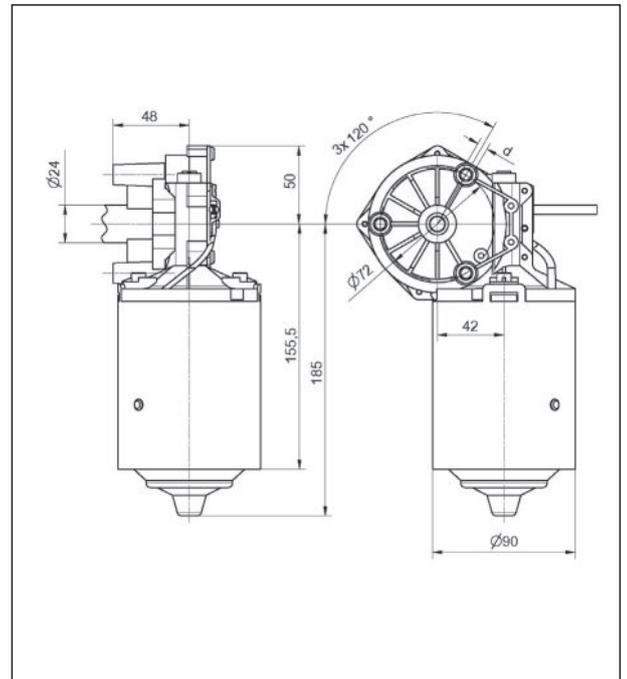


# Baureihe SWMV

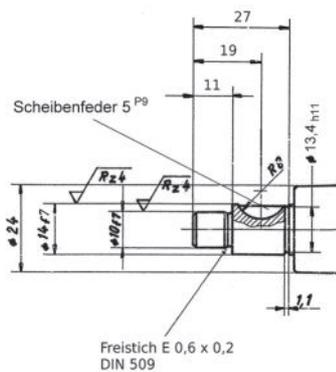
## Motortyp 405714

### Technische Daten

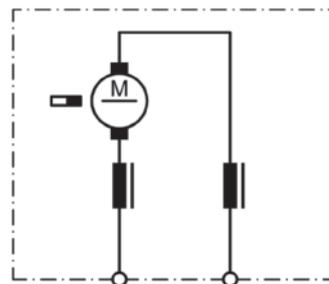
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	72
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	10,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	56,00
Getriebeübersetzung			59:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Hartgewebe
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	2,9



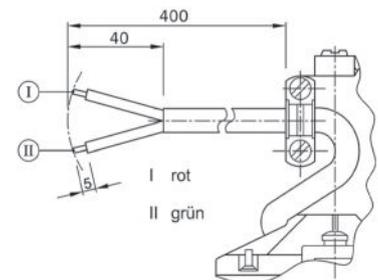
Abtriebswelle W61



Schaltbild S27



Anschluss K132

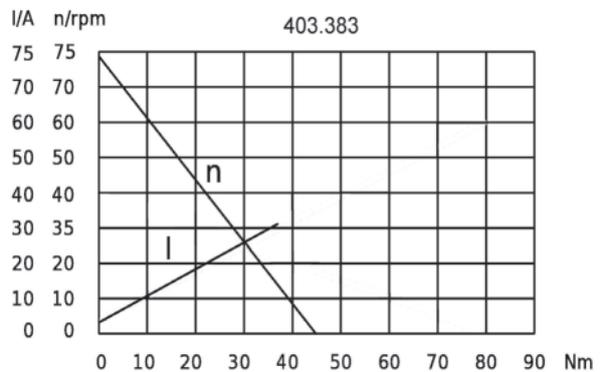
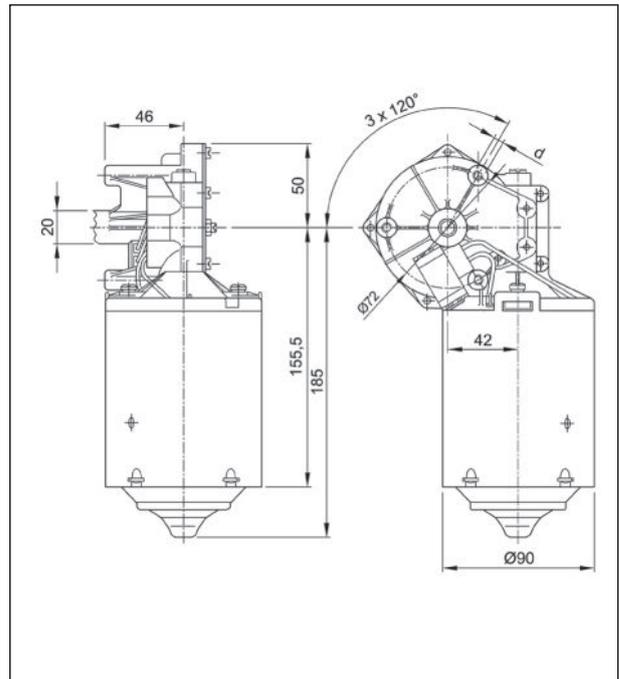


# Baureihe SWMV

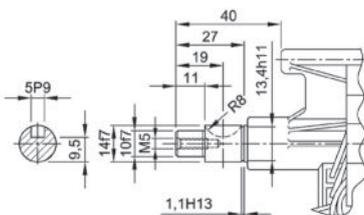
## Motortyp 403383

### Technische Daten

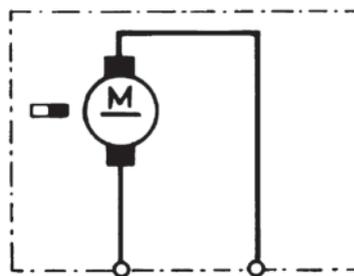
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	70
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	5,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	50,00
Getriebeübersetzung			46:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 500
	4Lamellen	R	mOhm 400
Zahnradwerkstoff			BRZ
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung	Typ 403382 ist mit Steckhülsegehäuse 903915-1 lose beigelegt		
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	2,90



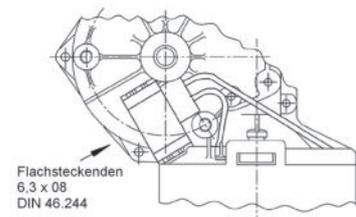
Abtriebswelle W177



Schaltbild S28



Anschluss K75

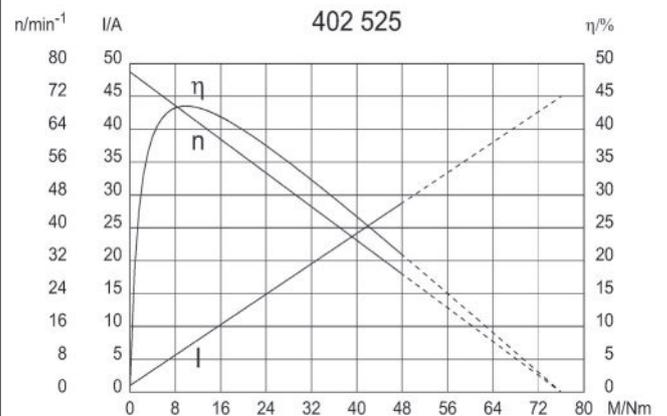
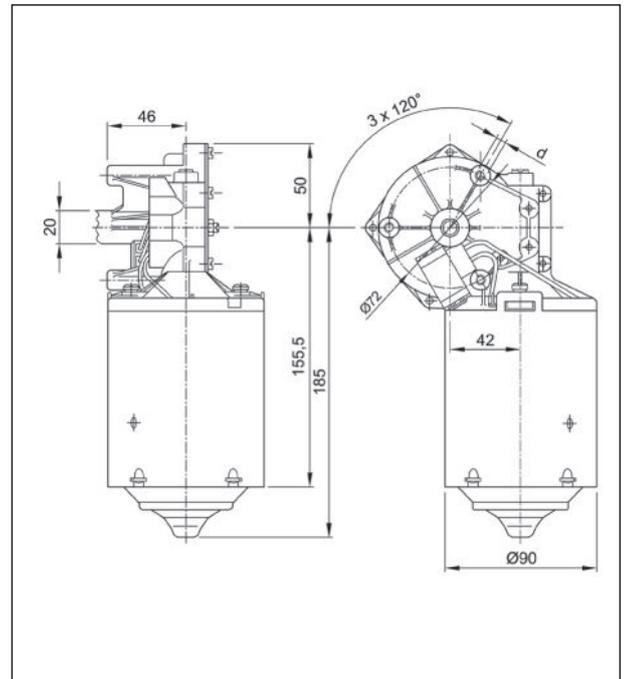


# Baureihe SWMV

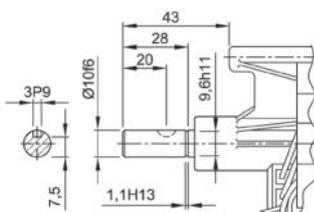
## Motortyp 402525

### Technische Daten

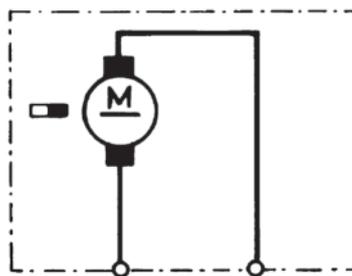
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	78
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	8,00
Einschaltzeit		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	70,00
Getriebeübersetzung			46:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 500
	4Lamellen	R	mOhm 400
Zahnradwerkstoff			Hartgewebe
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			d= M6 x 16
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	2,90



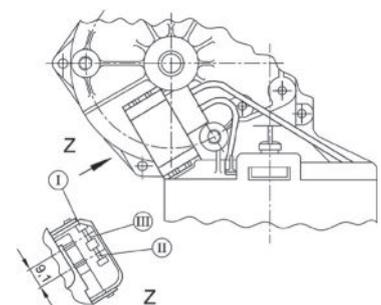
Abtriebswelle W278



Schaltbild S28



Anschluss K242



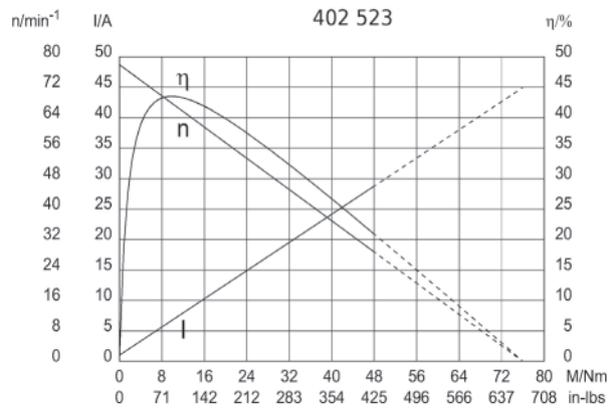
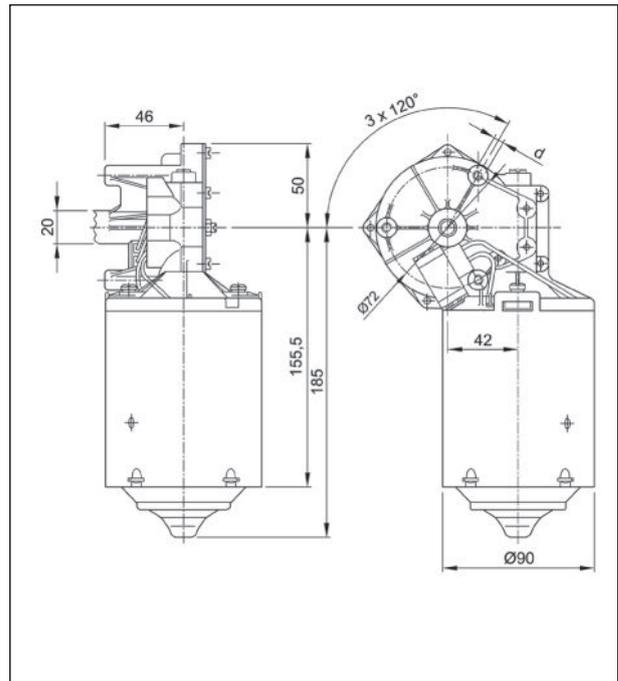
- I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8 DIN 46 244
- II Stecker 53

# Baureihe SWMV

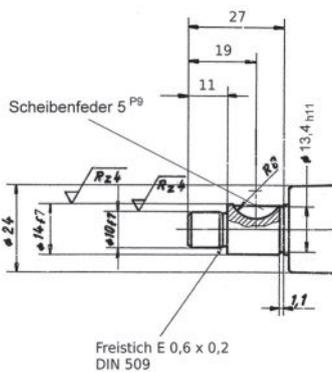
## Motortyp 402523

### Technische Daten

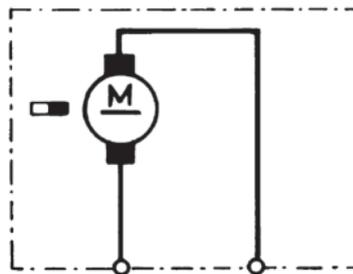
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	67
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	6,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	70,00
Getriebeübersetzung			46:1
Ankerwiderstand	2Lamellen R	mOhm	500
	4Lamellen R	mOhm	400
Zahnradwerkstoff			Hartgewebe
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		$d = M8 \times 23 \text{ mm}$	
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	2,90



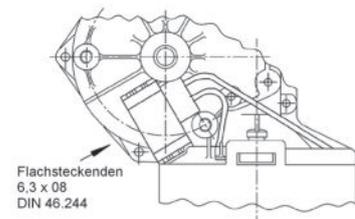
Abtriebswelle W61



Schaltbild S28



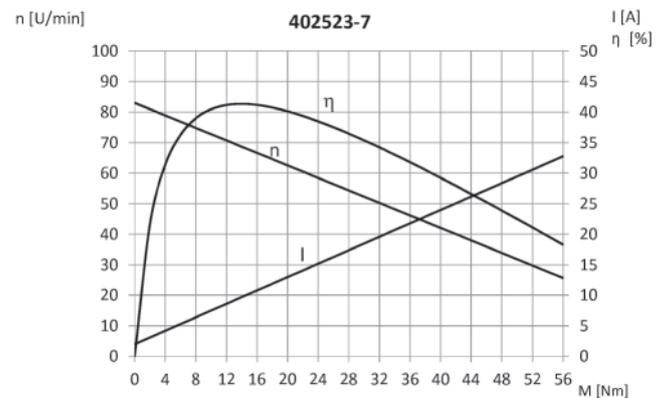
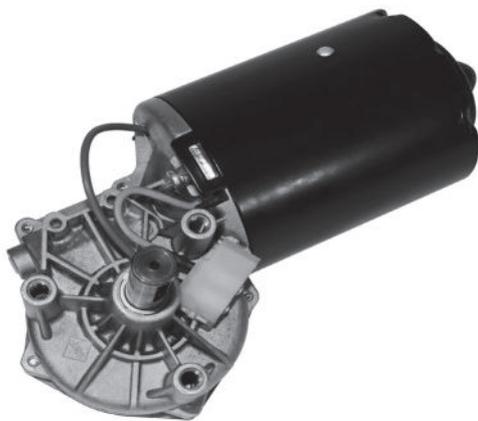
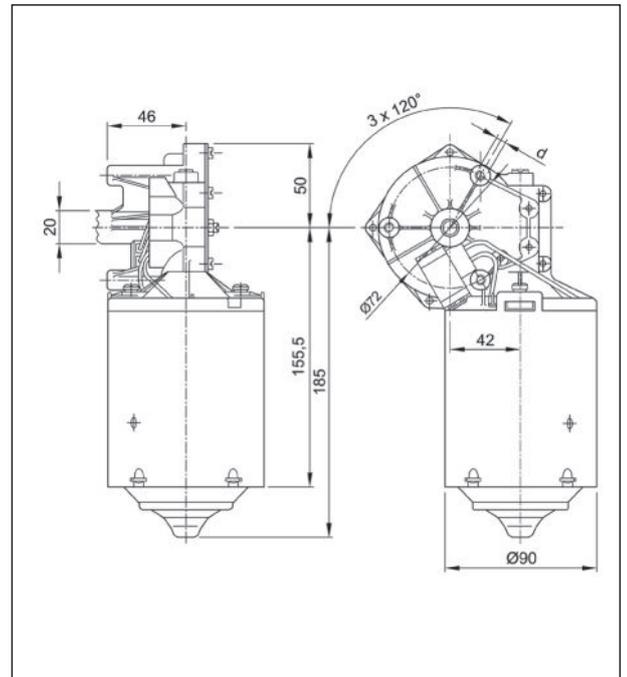
Anschluss K75



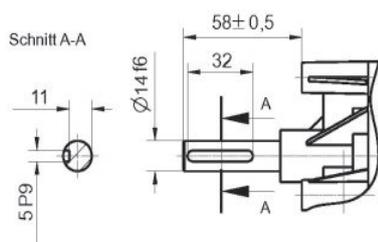
# Baureihe SWMV

## Motortyp 402523-7

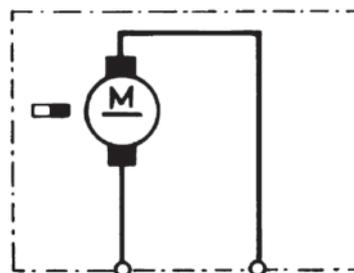
Technische Daten			
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	80
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	8,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	70,00
Getriebeübersetzung			46:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Hartgewebe
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			d=M8x23 mm
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	2,9



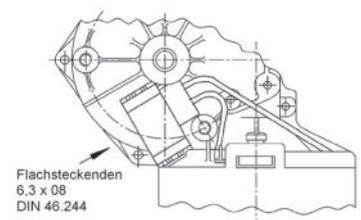
Abtriebswelle W402523-7



Schaltbild S28



Anschluss K75

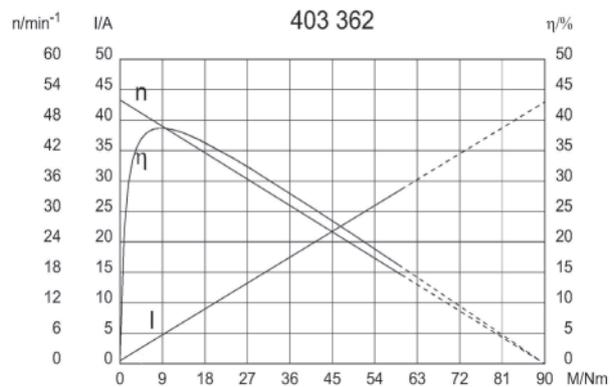
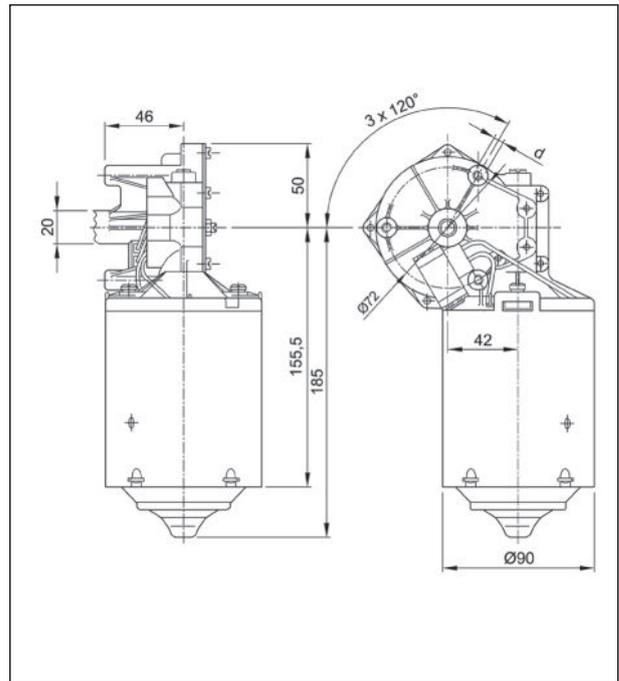


# Baureihe SWMV

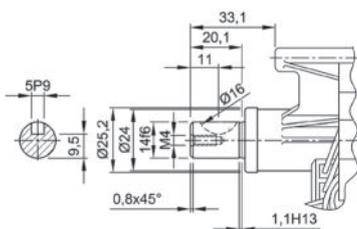
## Motortyp 403362

### Technische Daten

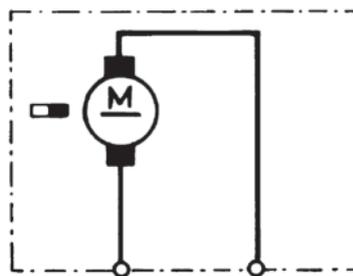
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	52
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	5,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	70,00
Getriebeübersetzung			59:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Hartgewebe
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung		d=M8 x 23 mm	
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	2,90



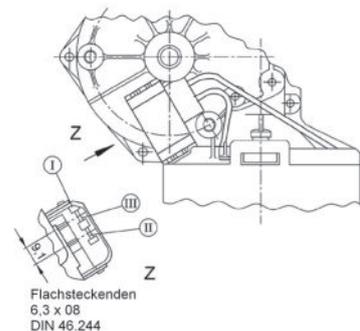
Abtriebswelle W126



Schaltbild S28



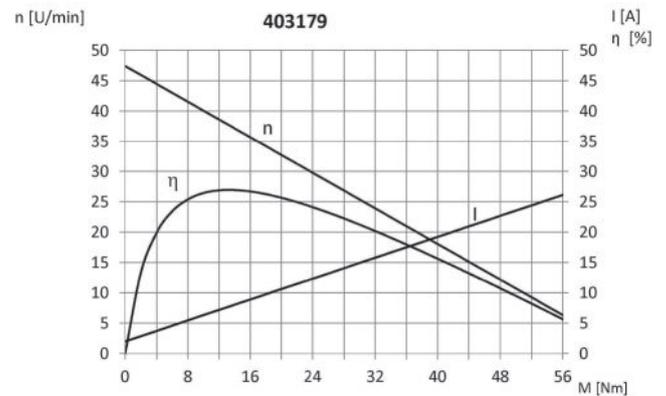
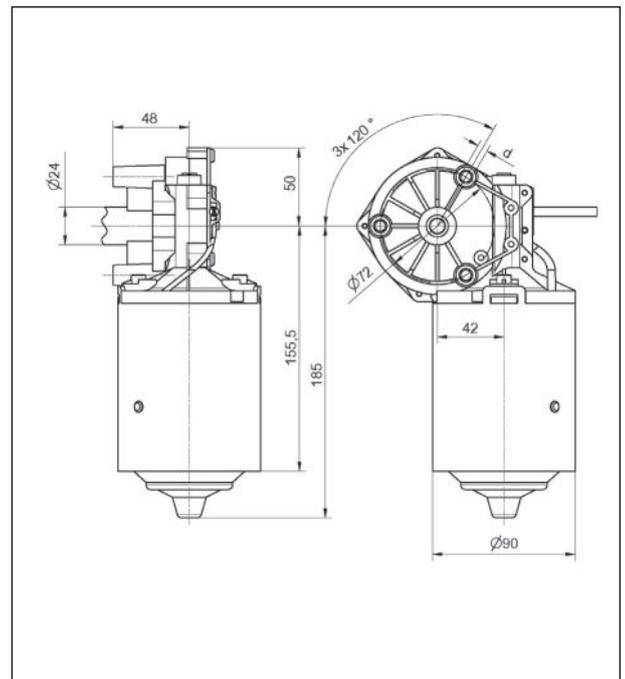
Anschluss K243



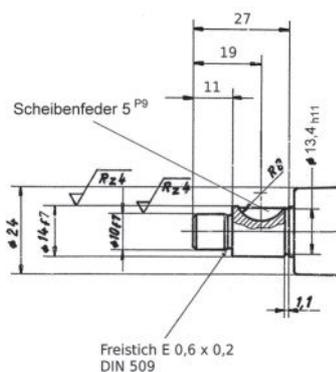
# Baureihe SWMV

## Motortyp 403179

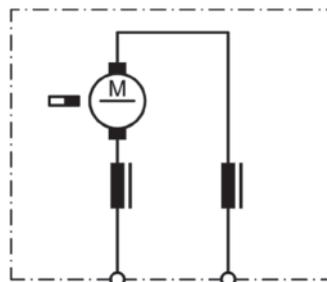
Technische Daten			
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	47
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	8,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	70,00
Getriebeübersetzung			59:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 800
	4Lamellen	R	mOhm 600
Zahnradwerkstoff			Hartgewebe
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			d = M8 x 23 mm
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	2,90



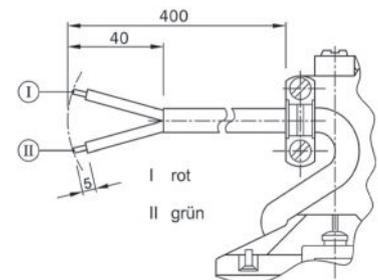
Abtriebswelle W61



Schaltbild S27



Anschluss K132



# Baureihe SWMG

## Motoren mit Schneckenradgetriebe

### Technische Beschreibung

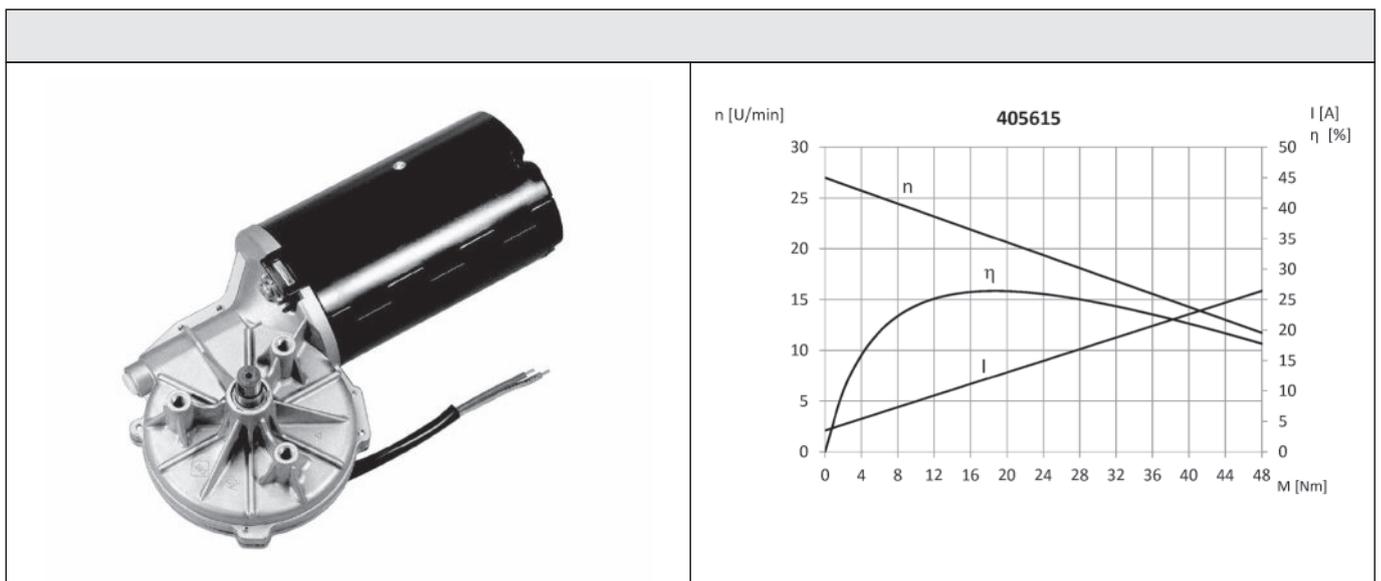
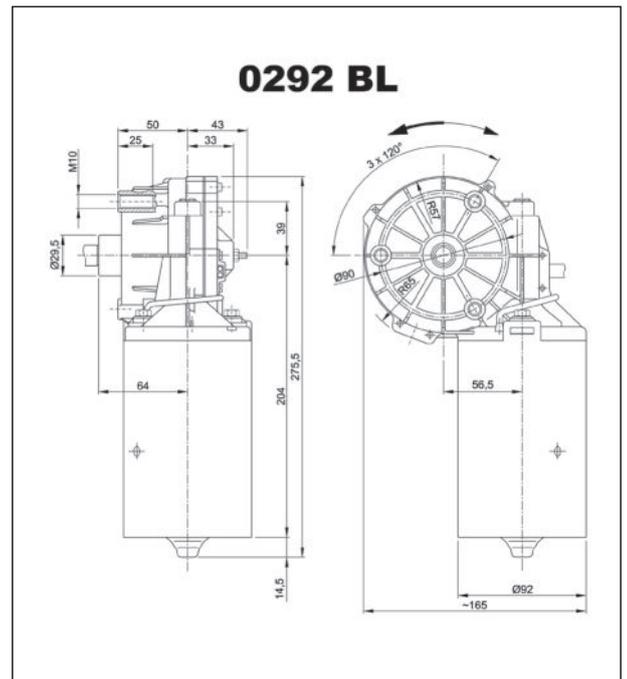
Motorgehäuse:	rolliert, korrosionsgeschützt
Magnetfeld:	Permanentmagnet
Lagerung Anker, A-Seite:	Kugellager
Lagerung Anker, B-Seite:	Kalottenlager
Getriebe:	Schneckenrad
Getriebegehäuse:	Zinkdruckguß
Getrieberad:	Kunststoff oder Hartgewebe
Getriebeschmierung:	Fett, Dauerschmierung
Schnittstelle mechanisch:	Abtriebswelle
Schnittstelle elektrisch:	Litzen mit Stecker oder Litzen verzinnt
IST-Wert Geber:	—
Thermoschutz:	optional
Entstörung:	optional

### Verwendung

Industrie:

- Fördertechnik
- Bautechnik
- Laborgeräte
- Büromaschinen
- Reinigungsgeräte

Technische Daten			
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12/24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	26/52
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	16,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	90,00
Getriebeübersetzung			50:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Hartgewebe
Hall IC			
	Impulse/Umdrehung Antriebswelle		
	Ausgangskanäle		
Bemerkung			
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	4,2

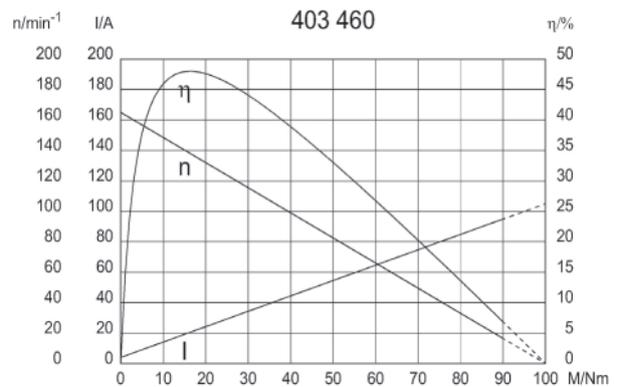
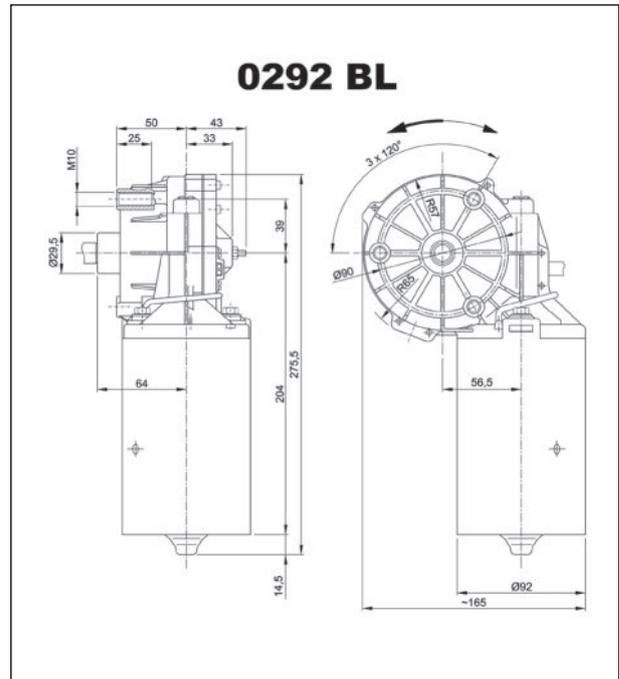


# Baureihe SWMG

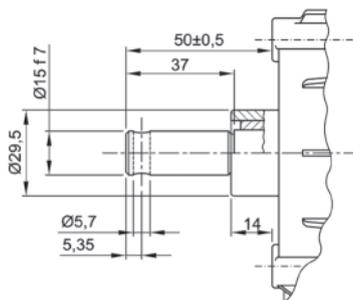
## Motortyp 403460

### Technische Daten

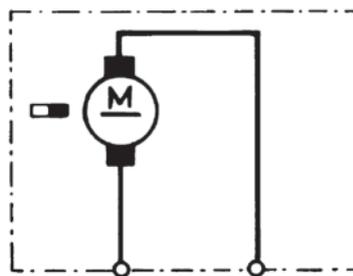
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	165
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	10,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	90,00
Getriebeübersetzung			43:3
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 240
	4Lamellen	R	mOhm 220
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	4,2



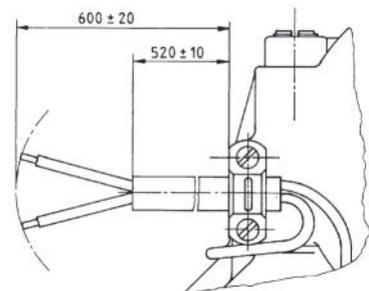
Abtriebswelle W167



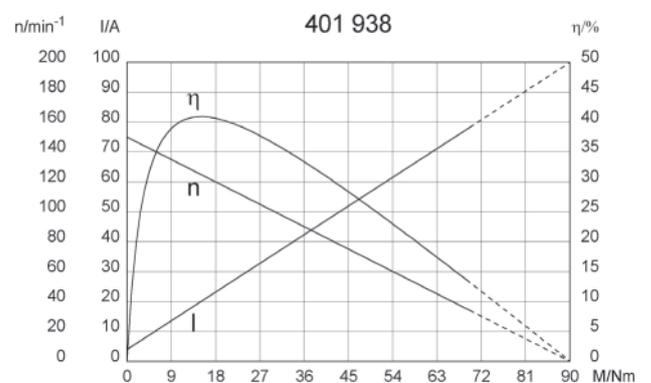
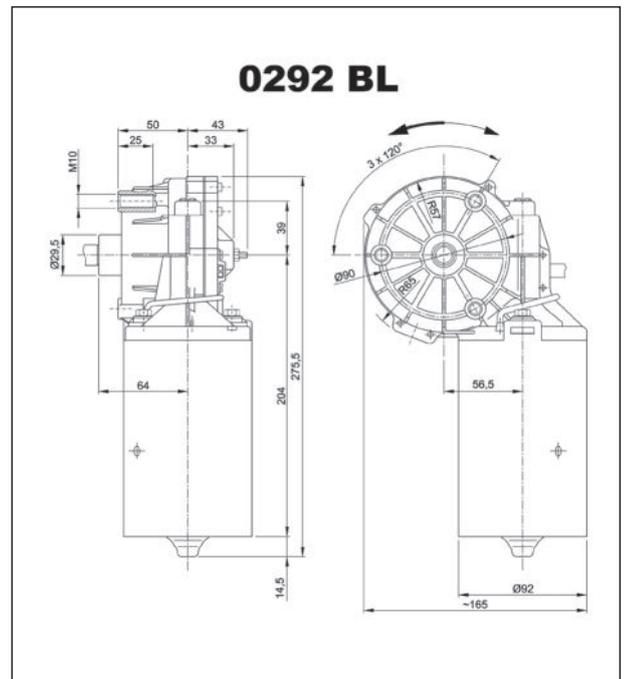
Schaltbild S28



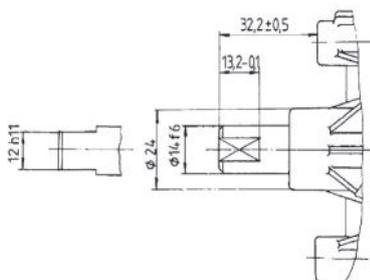
Anschluss K123



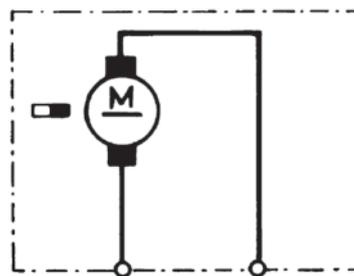
Technische Daten			
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	150
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	5,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	70,00
Getriebeübersetzung			47:2
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 220
	4Lamellen	R	mOhm 200
Zahnradwerkstoff			Hartgewebe
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	4,3



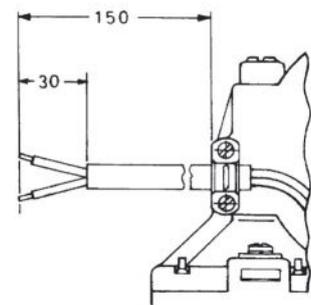
**Abtriebswelle W108**



**Schaltbild S28**



**Anschluss K83**

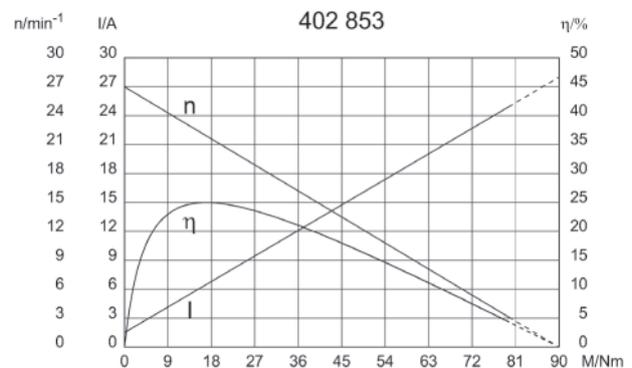
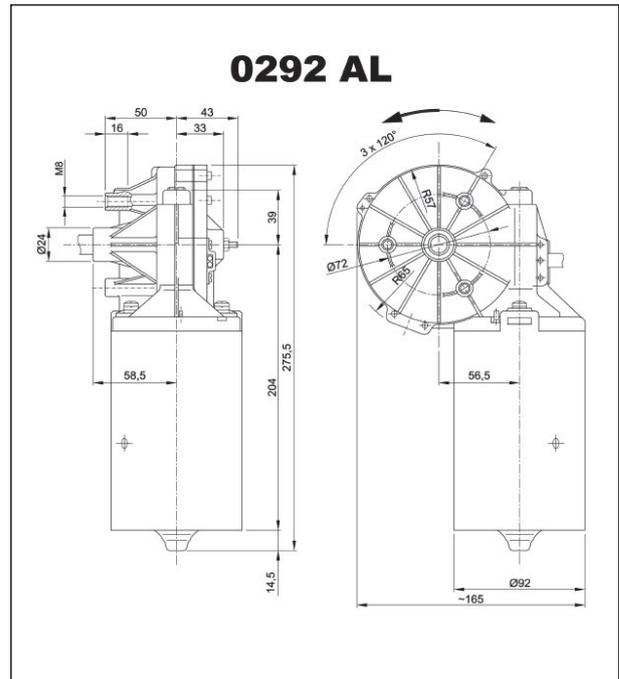


# Baureihe SWMG

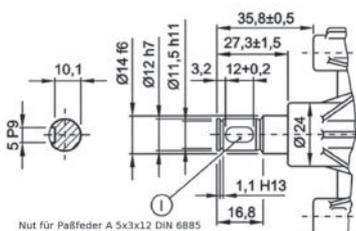
## Motortyp 402853

### Technische Daten

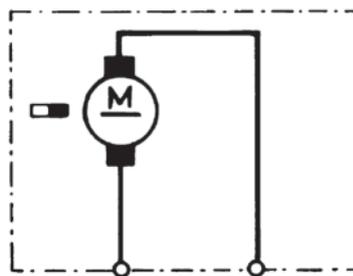
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	27
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	16,00
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	90,00
Getriebeübersetzung			50:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 900
	4Lamellen	R	mOhm 800
Zahnradwerkstoff			Hartgewebe
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	4,2



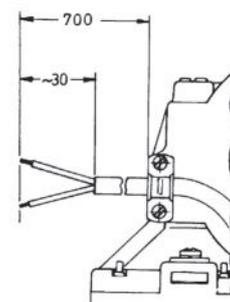
Abtriebswelle W110



Schaltbild S28



Anschluss K86



### Technische Beschreibung

Motorgehäuse:	rolliert, korrosionsgeschützt
Magnetfeld:	Permanentmagnet
Lagerung Anker, A-Seite:	Gleitlager
Lagerung Anker, B-Seite:	Kalottenlager
Getriebe:	Schneckenrad
Getriebegehäuse:	Zinkdruckguß
Getrieberad:	Kunststoff
Getriebschmierung:	Fett, Dauerschmierung
Schnittstelle mechanisch:	Abtriebswelle oder Hohlrad mit Innenprofil
Schnittstelle elektrisch:	Stecker oder Litzen mit Stecker oder Litzen verzinkt
IST-Wert Geber:	optional
Thermoschutz:	optional
Entstörung:	optional

### Verwendung

#### Industrie:

- Linearantriebe
- Haustechnik
- Sitz- und Möbelverstellung
- Allgemeiner Maschinenbau
- Automaten
- Landwirtschaftstechnik
- Büromaschinen
- Laborgeräte
- Medizintechnik
- Verkehrs- und Kommunikationstechnik
- Foto/Optik

#### Kraftfahrzeug:

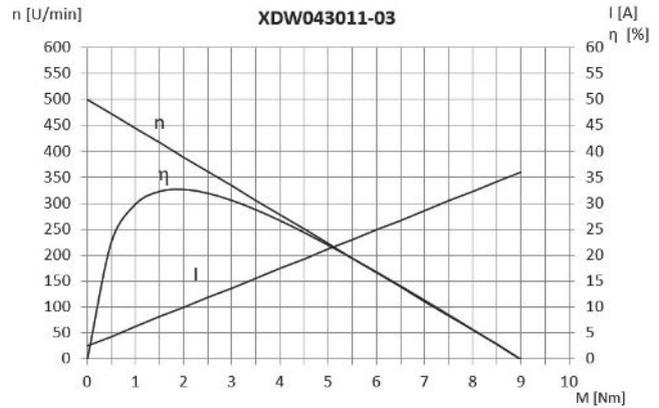
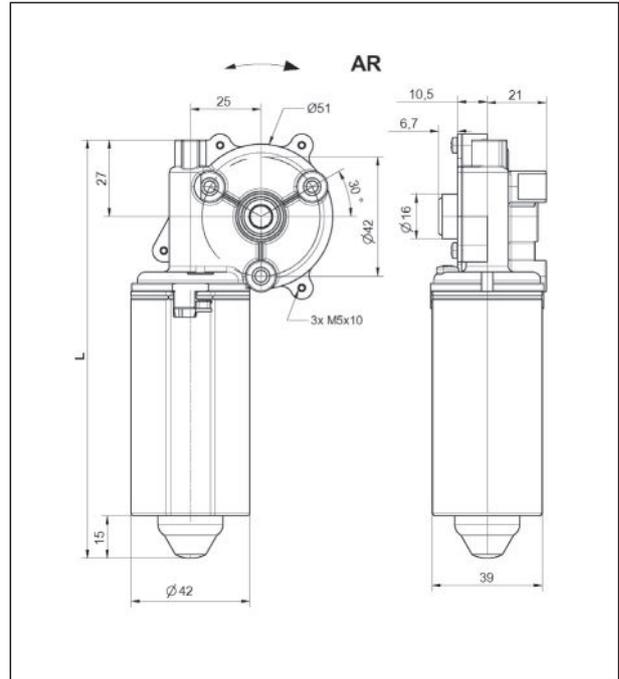
- Sitzhöhenverstellung

# Baureihe XDW043

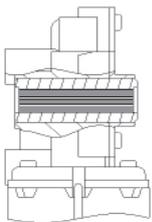
## Motortyp XDW043011-03

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	500
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	1,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	9,00
Getriebeübersetzung			
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff	Kunststoff		
Hall IC	X		
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
			2
Bemerkung	L=147		
Schutzart	IP20		
Gewicht	[kg]		0.6

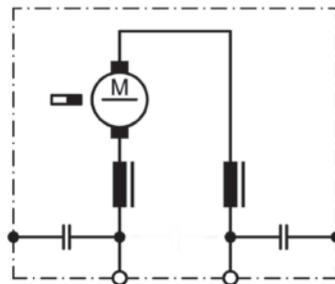


### Abtriebswelle KA14



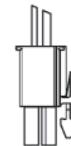
Kerbverzahnung 7x8 DIN 5481 durchgehend

### Schaltbild S30



### Anschluss KA13

YE RD + Motor  
BK BK - Motor  
BU OR

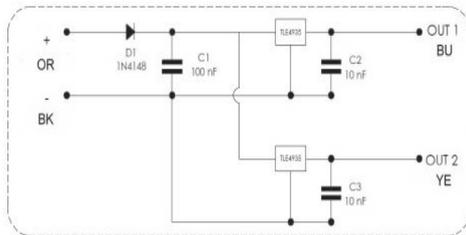


Stecker Molex Mini-Fit 5557-06R  
Motor-Kabel: AWG20 style 1569  
Hall-Kabel: AWG26 style 1569

# Baureihe XDW043

## Motortyp XDW043011-03

### Hallgeber KA15

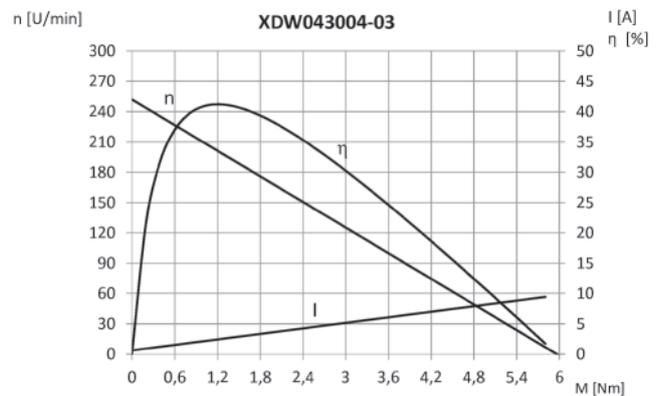
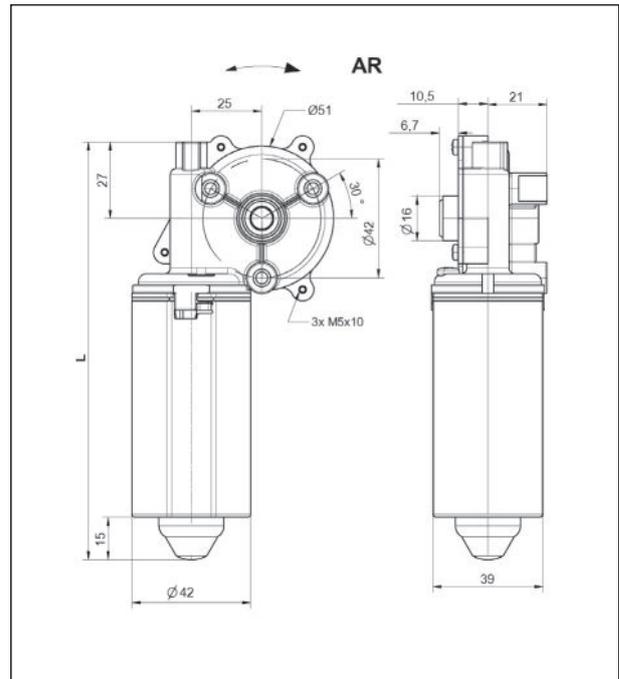


# Baureihe XDW043

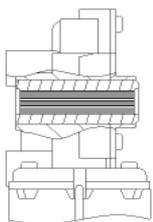
## Motortyp XDW043004-03

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	250
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	0,80
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	6,00
Getriebeübersetzung			59:3
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			98.3
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			L=147
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	0,6

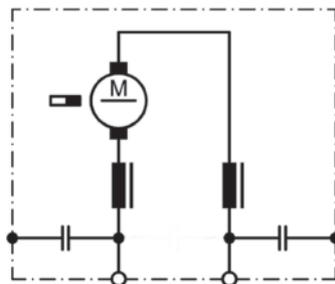


### Abtriebswelle KA14

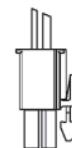
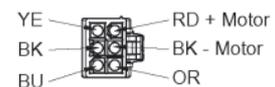


Kerbverzahnung 7x8 DIN 5481 durchgehend

### Schaltbild S30

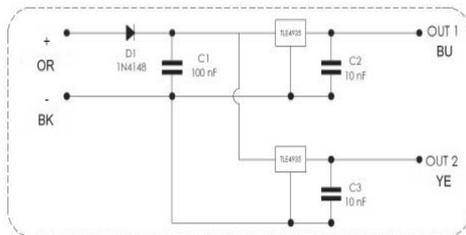


### Anschluss KA13



Stecker Molex Mini-Fit 5557-06R  
Motor-Kabel: AWG20 style 1569  
Hall-Kabel: AWG26 style 1569

### Hallgeber KA15

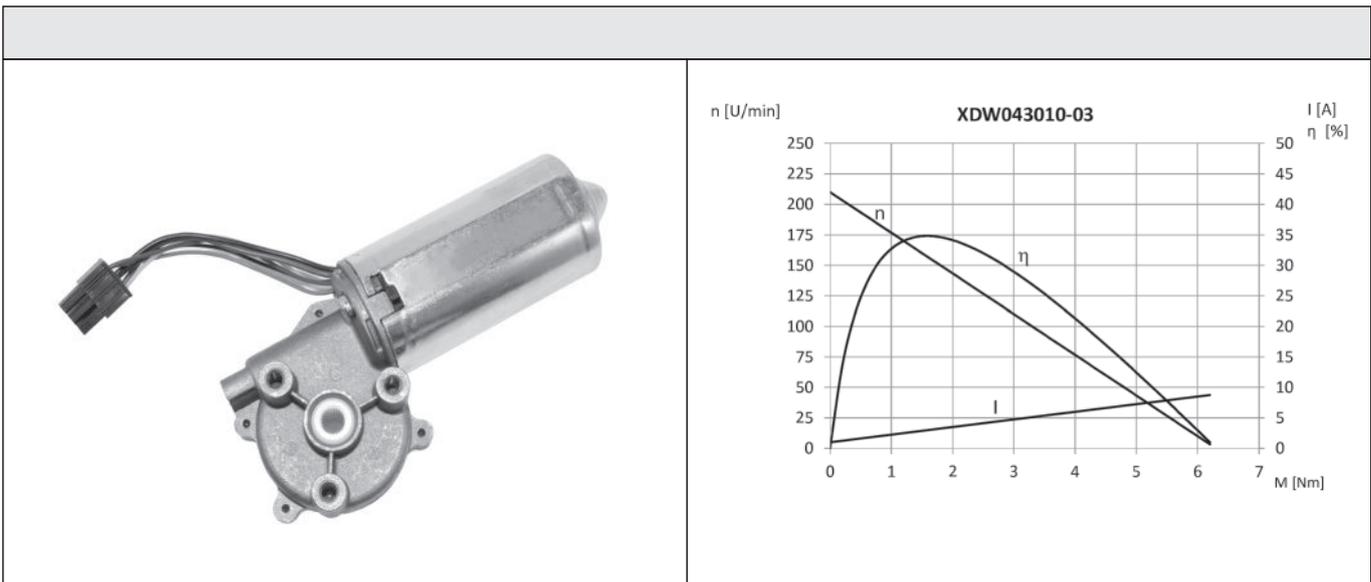
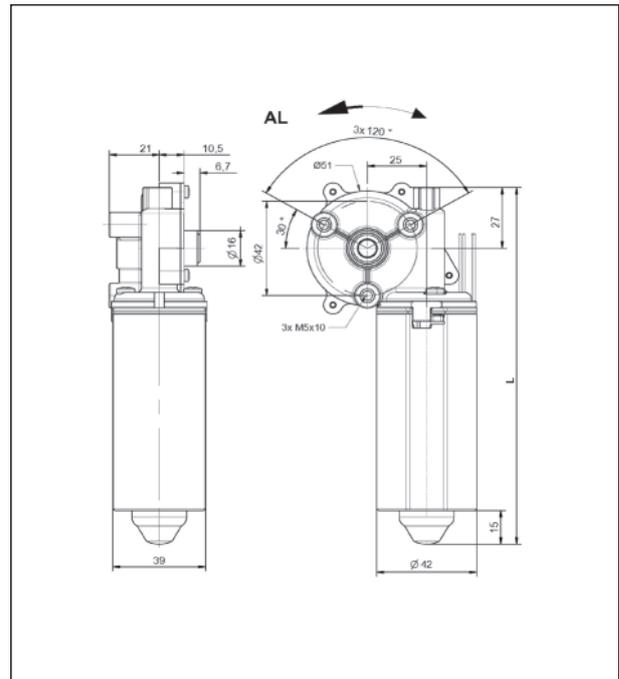


# Baureihe XDW043

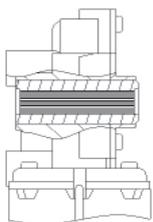
## Motortyp XDW043010-03

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	200
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	0,80
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	5,00
Getriebeübersetzung			59:3
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			98.3
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	0,6

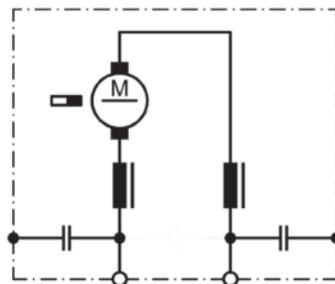


### Abtriebswelle KA14

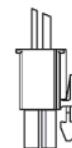
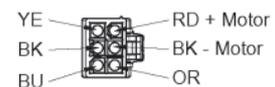


Kerbverzahnung 7x8 DIN 5481 durchgehend

### Schaltbild S30

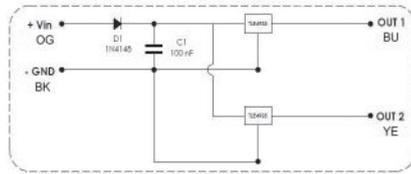


### Anschluss KA13



Stecker Molex Mini-Fit 5557-06R  
Motor-Kabel: AWG20 style 1569  
Hall-Kabel: AWG26 style 1569

### Anschluß KA21

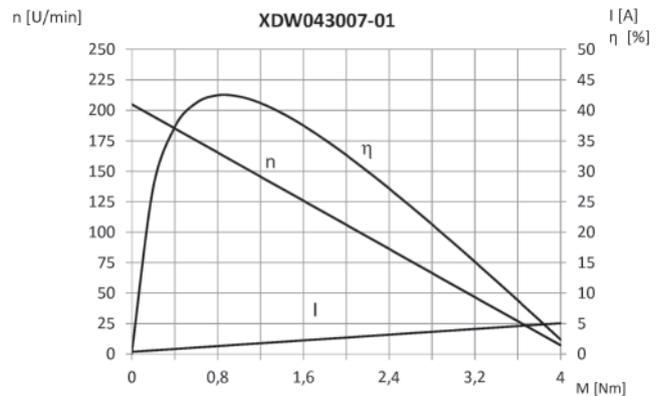
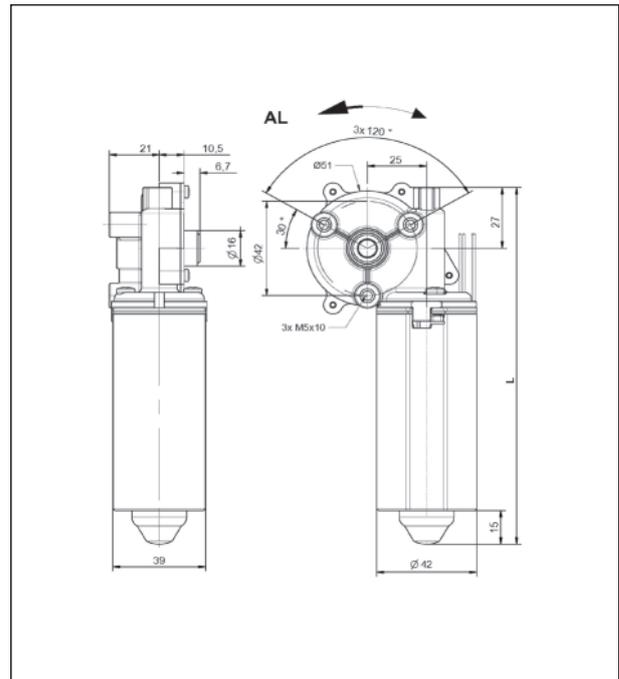


# Baureihe XDW043

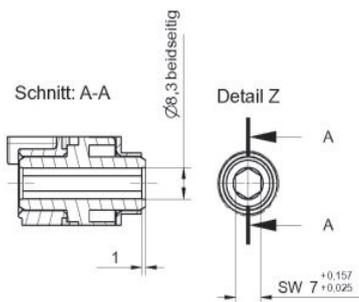
## Motortyp XDW043007-01

### Technische Daten

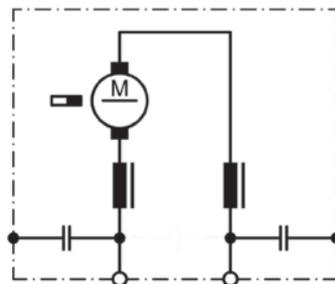
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	200
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	0,60
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	4,10
Getriebeübersetzung			56:4
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			L=147
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	0,6



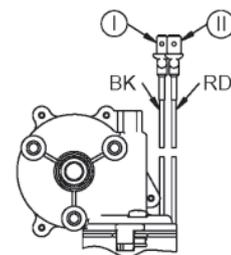
### Abtriebswelle KA17



### Schaltbild S30



### Anschluss KA12



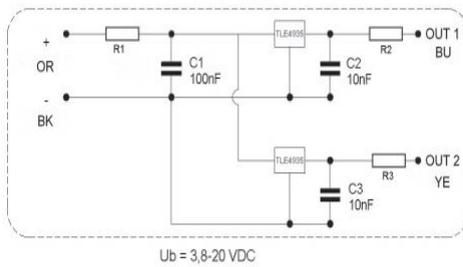
- I Flachsteckzunge 4,8x0,8
- II Flachsteckzunge 6,3x0,8



# Baureihe XDW043

## Motortyp XDW043007-03

### Hallgeber KA22

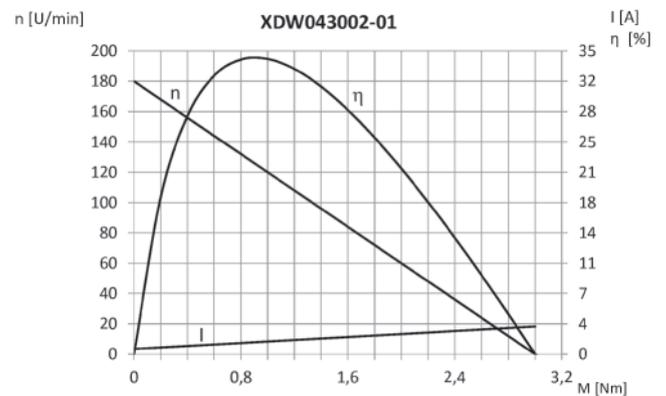
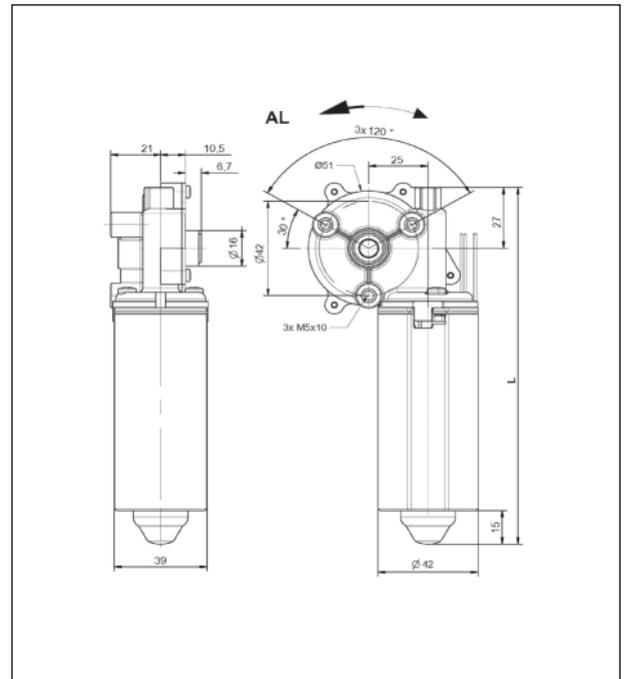


# Baureihe XDW043

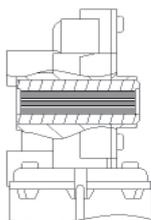
## Motortyp XDW043002-01

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	180
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	1,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	3,00
Getriebeübersetzung			62:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			L=158,5
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	0,71

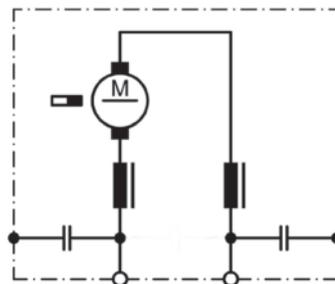


### Abtriebswelle KA14

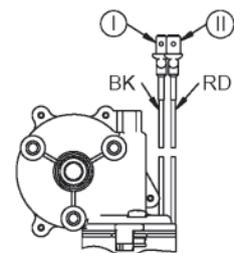


Kerbverzahnung 7x8 DIN 5481 durchgehend

### Schaltbild S30



### Anschluss KA12



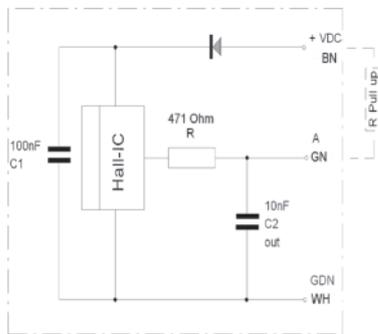
I Flachsteckzunge  
4,8x0,8  
II Flachsteckzunge  
6,3x0,8



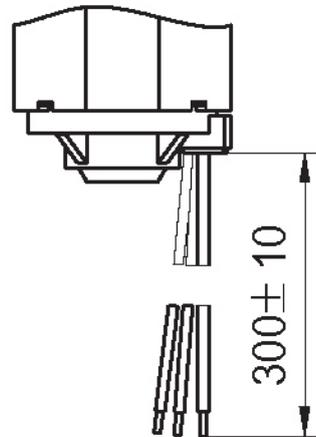
# Baureihe XDW043

Motortyp XDW043001-01

Hallgeber KA16



Anschluß KA11

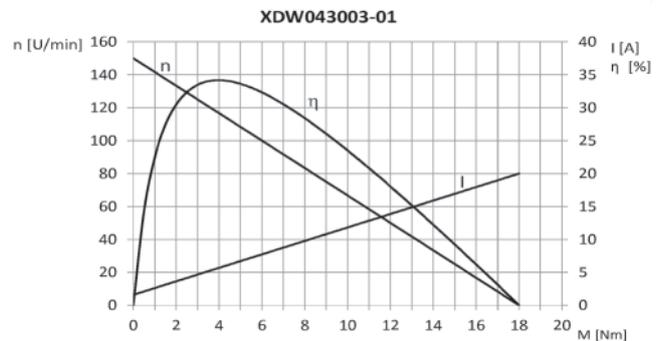
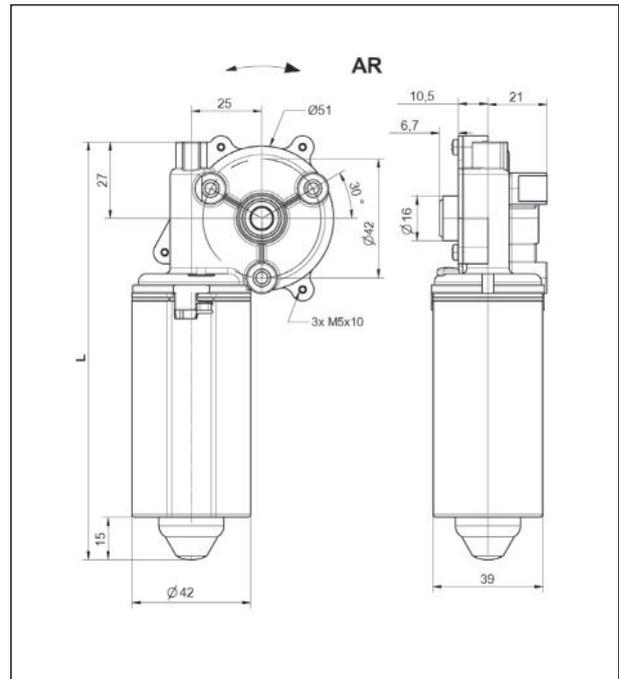


# Baureihe XDW043

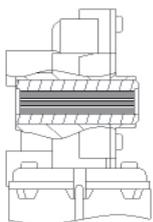
## Motortyp XDW043003-01

### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	150
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer		%	10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	14,00
Getriebeübersetzung			62:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			310
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			L=147
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	0,6

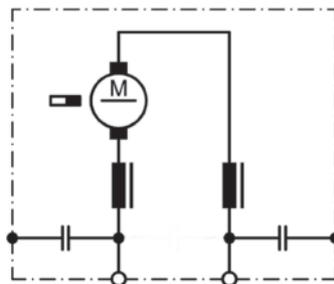


### Abtriebswelle KA14

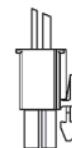
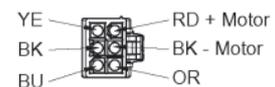


Kerbverzahnung 7x8 DIN 5481 durchgehend

### Schaltbild S30

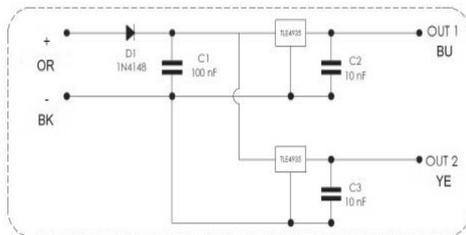


### Anschluss KA13



Stecker Molex Mini-Fit 5557-06R  
Motor-Kabel: AWG20 style 1569  
Hall-Kabel: AWG26 style 1569

### Hallgeber KA15

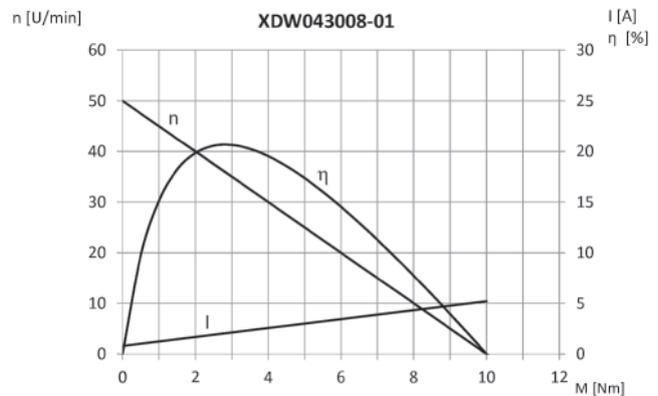
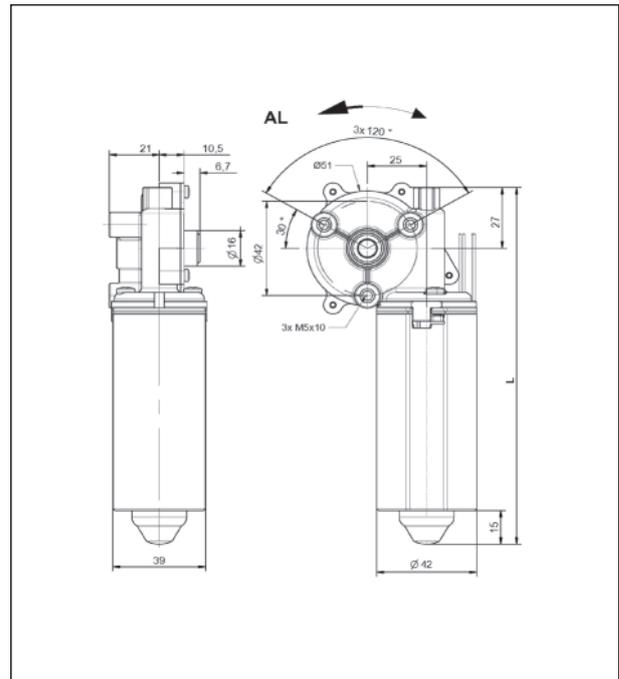


# Baureihe XDW043

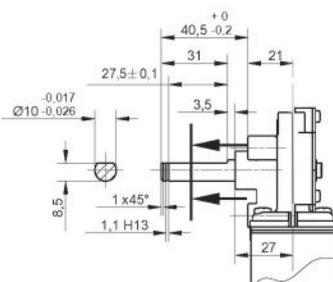
## Motortyp XDW043008-01

### Technische Daten

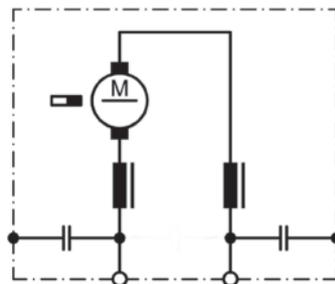
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	50
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	10,00
Getriebeübersetzung			62:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			L=147
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	0,6



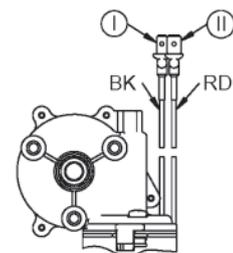
Abtriebswelle KA18



Schaltbild S30



Anschluss KA12



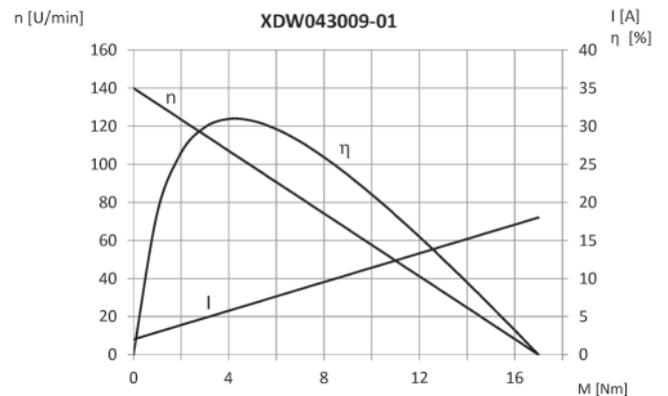
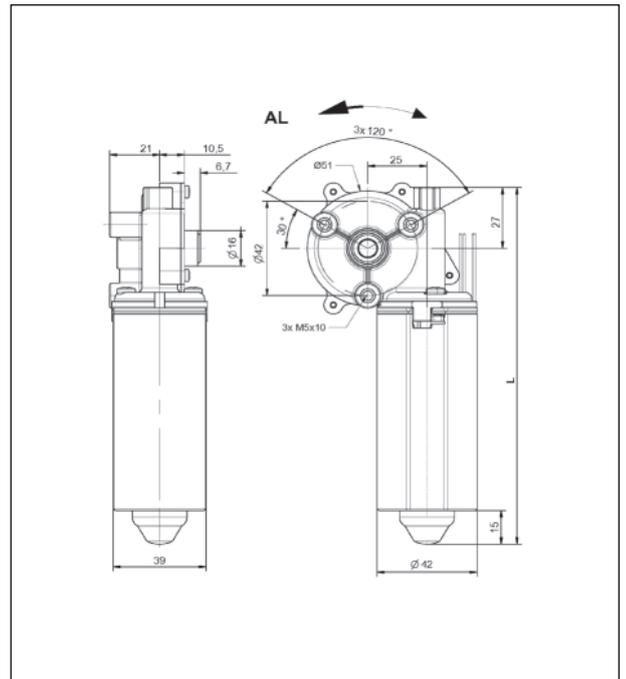
- I Flachsteckzunge 4,8x0,8
- II Flachsteckzunge 6,3x0,8

# Baureihe XDW043

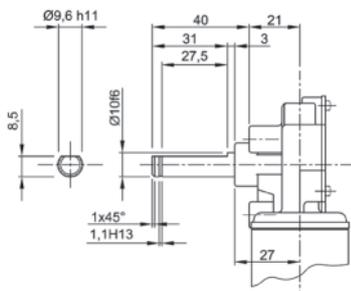
## Motortyp XDW043009-01

### Technische Daten

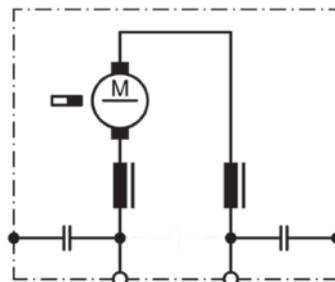
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	140
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	2,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	17,00
Getriebeübersetzung			62:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP20
Gewicht		[kg]	0,71



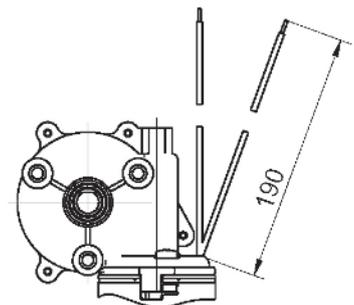
Abtriebswelle W147



Schaltbild S30



Anschluss KA10



# Baureihe GMAG

## Motoren mit Stirnradgetriebe

### Technische Beschreibung

Motorgehäuse:	verzinktes Stahlblech
Magnetfeld:	Permanentmagnet
Lagerung Anker, A-Seite:	Gleitlager
Lagerung Anker, B-Seite:	Gleitlager
Getriebe:	Stirnrad
Getriebegehäuse:	Kunststoff
Getrieberad:	Kunststoff
Getriebschmierung:	Fett, Dauerschmierung
Schnittstelle mechanisch:	Abtriebswelle
Schnittstelle elektrisch:	Litzen mit Flachsteckhülsen oder Litzen verzinkt
IST-Wert Geber:	optional
Thermoschutz:	—
Entstörung:	optional

### Verwendung

#### Industrie:

- Linearantriebe
- Allgemeiner Maschinenbau
- Medizintechnik

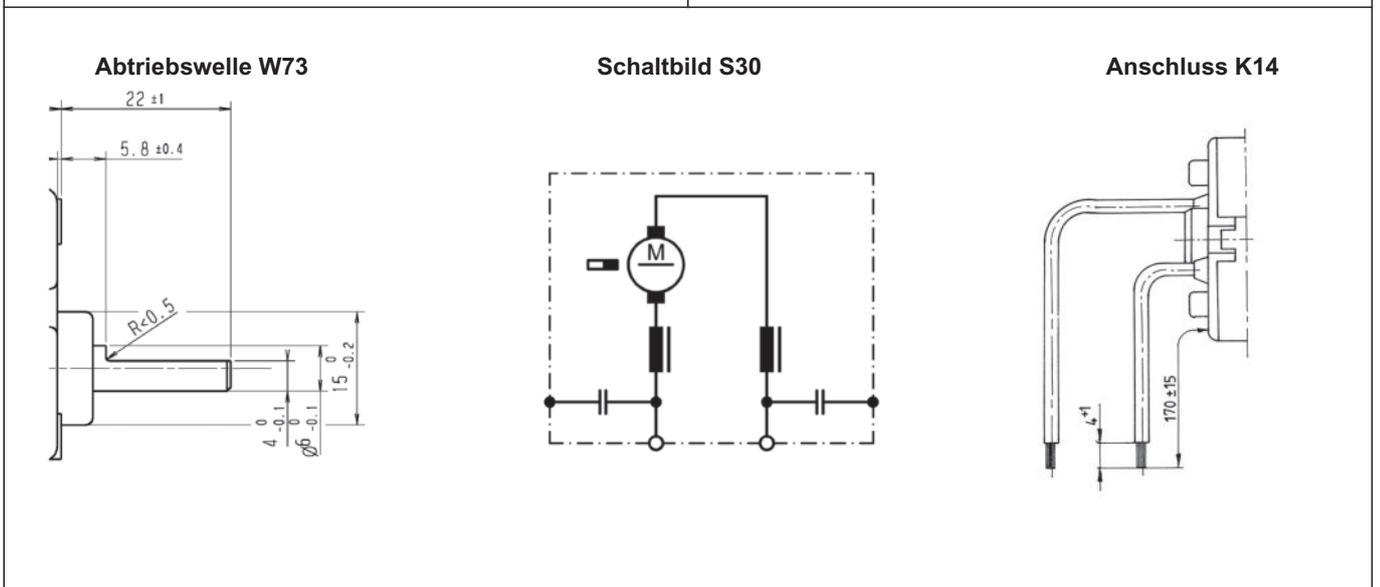
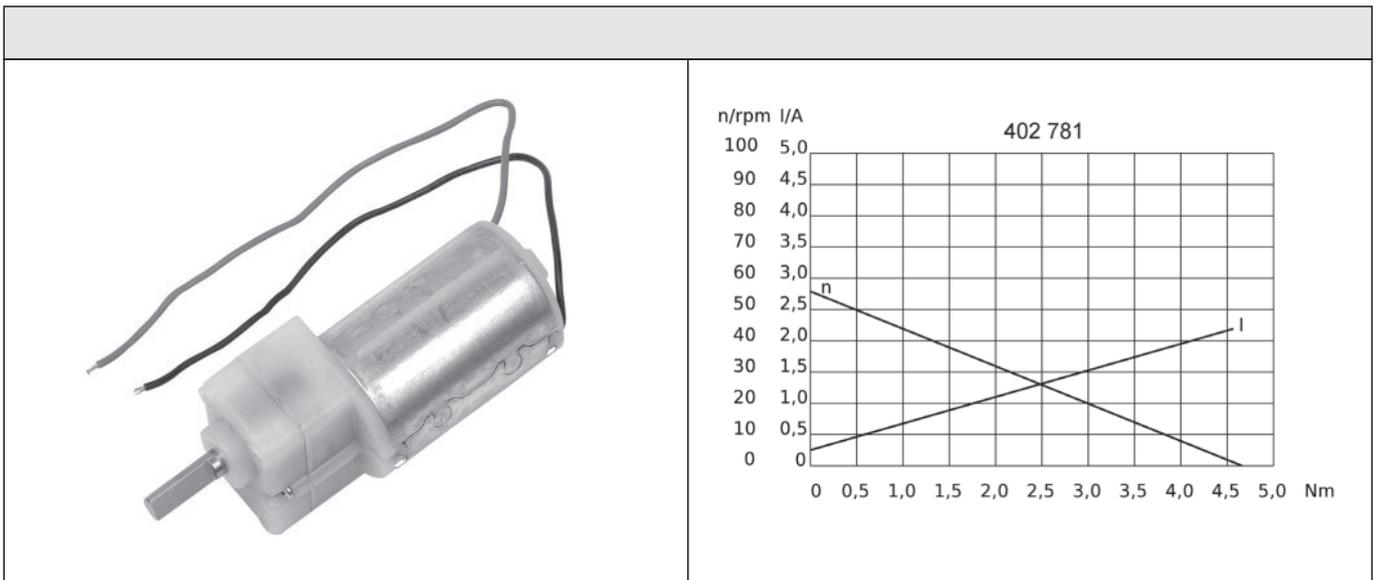
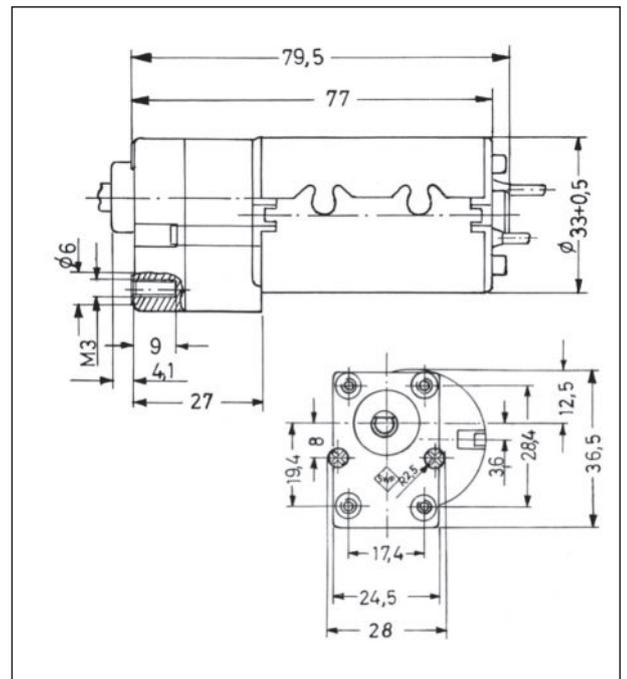
#### Kraftfahrzeug:

- Spoilerverstellung

# Baureihe GMAG

## Motortyp 402781

Technische Daten			
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	55
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	0,50
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	4,50
Getriebeübersetzung			109:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 13
	4Lamellen	R	mOhm 11
Zahnradwerkstoff			ST/BRZ
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,18

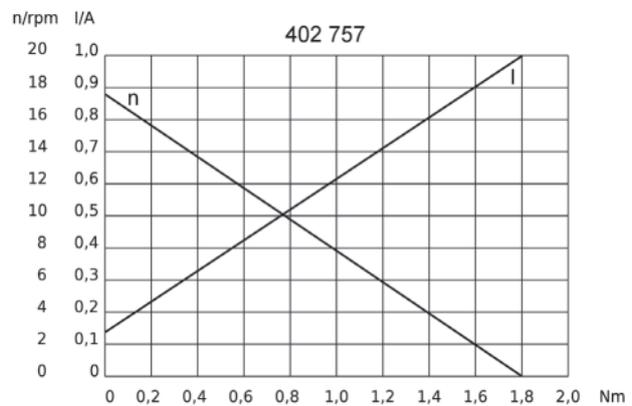
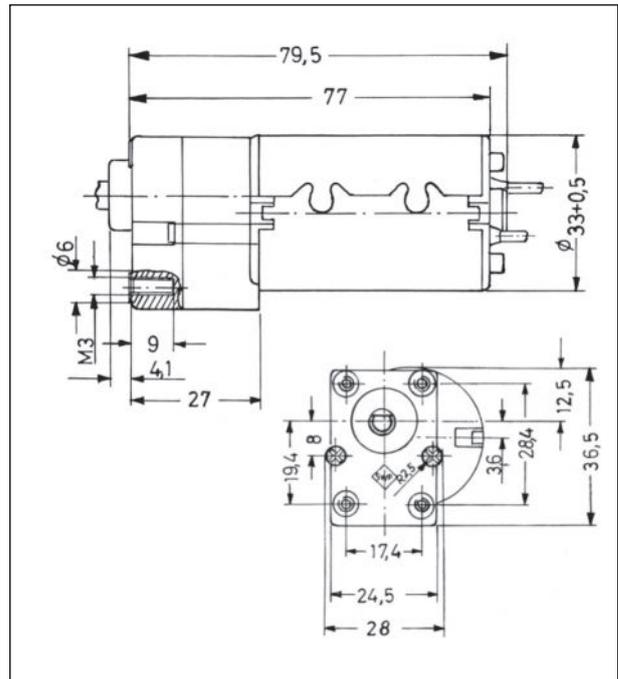


# Baureihe GMAG

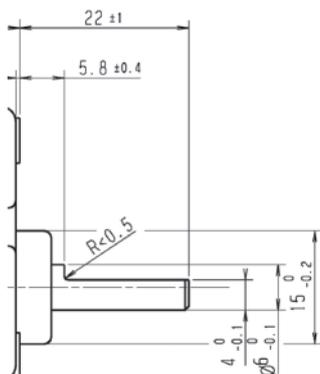
## Motortyp 402757

### Technische Daten

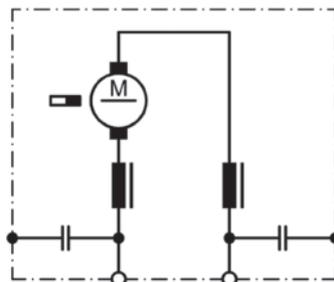
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	12
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	17
Nennmoment	$M_N$	[Nm]	0,24
Einschaltdauer		%	
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	1,80
Getriebeübersetzung			109:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm 12
	4Lamellen	R	mOhm 11
Zahnradwerkstoff			ST/BRZ
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP40
Gewicht		[kg]	0,18



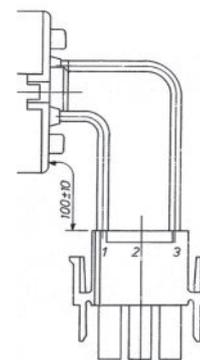
Abtriebswelle W73



Schaltbild S30



Anschluss K18



### Technische Beschreibung

Motorgehäuse:	rolliert, korrosionsgeschützt
Magnetfeld:	Permanentmagnet
Lagerung Anker, A-Seite:	Gleitlager
Lagerung Anker, B-Seite:	Kalottenlager
Getriebe:	Stirnrad
Getriebegehäuse:	Kunststoff
Getrieberad:	Kunststoff
Getriebschmierung:	Fett, Dauerschmierung
Schnittstelle mechanisch:	Abtriebswelle
Schnittstelle elektrisch:	Stecker oder Litzen mit Stecker
IST-Wert Geber:	optional
Thermoschutz:	optional
Entstörung:	optional

### Verwendung

Industrie:

Linearantriebe

Allgemeiner Maschinenbau

Medizintechnik

Kraftfahrzeug:

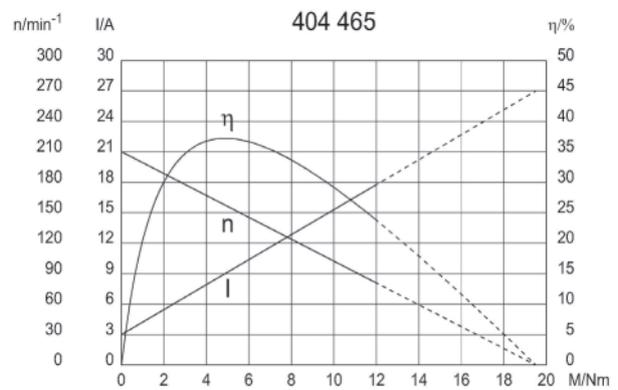
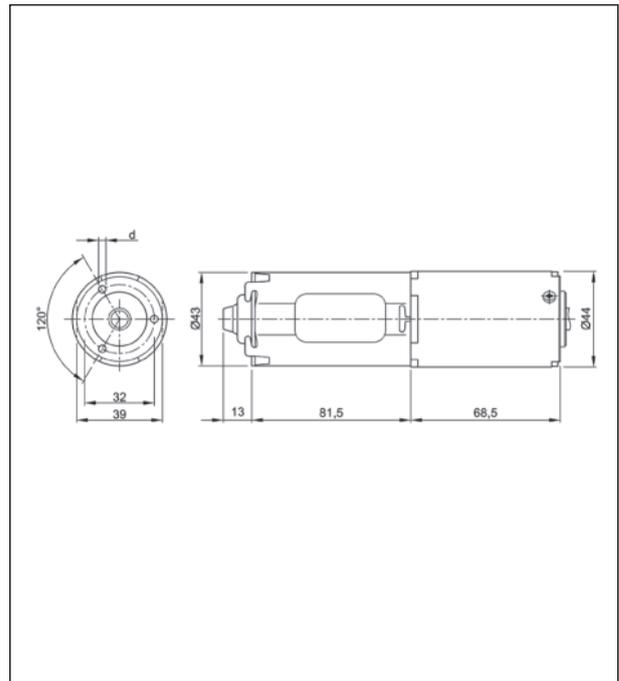
Spoilerverstellung

# Baureihe GMPI

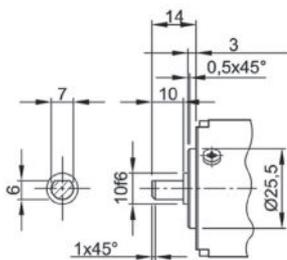
## Motortyp 404465

### Technische Daten

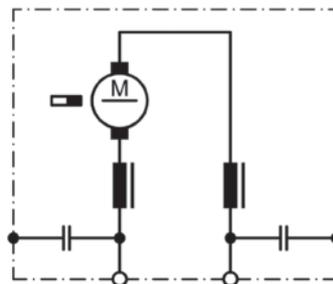
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	200
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer	%		10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	10,00
Getriebeübersetzung			39,7:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkung			
Schutzart			IP50
Gewicht		[kg]	0,650



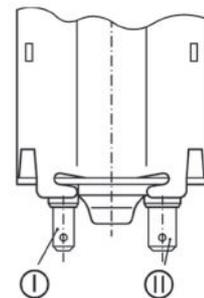
Abtriebswelle W268



Schaltbild S30

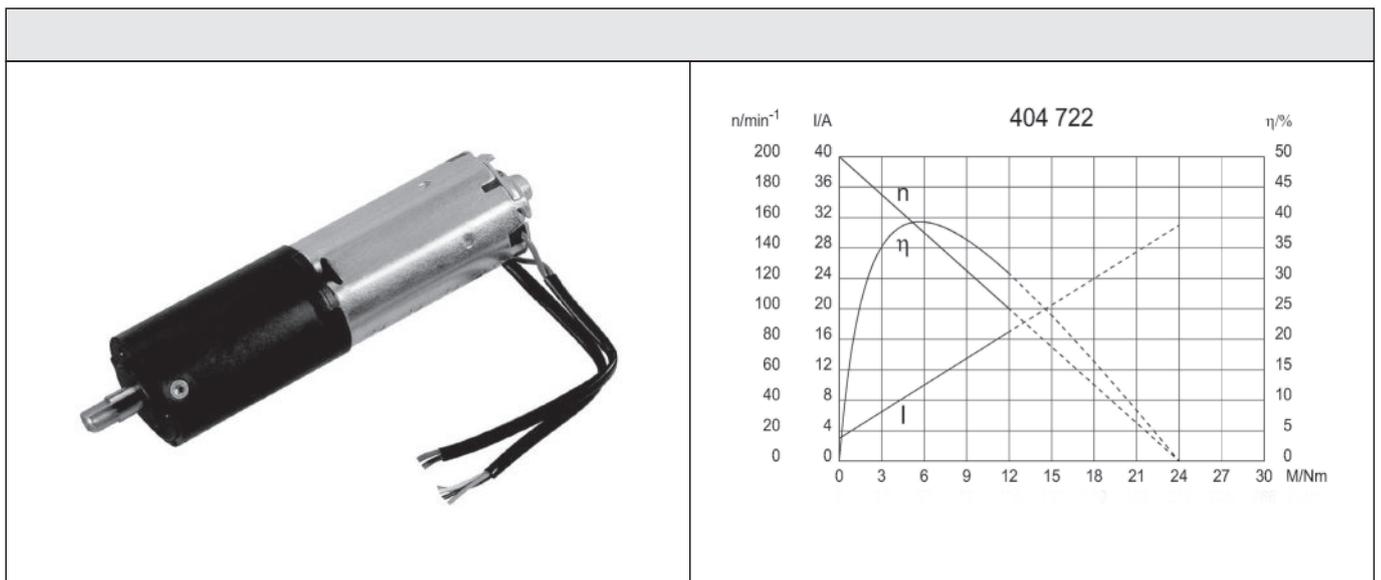
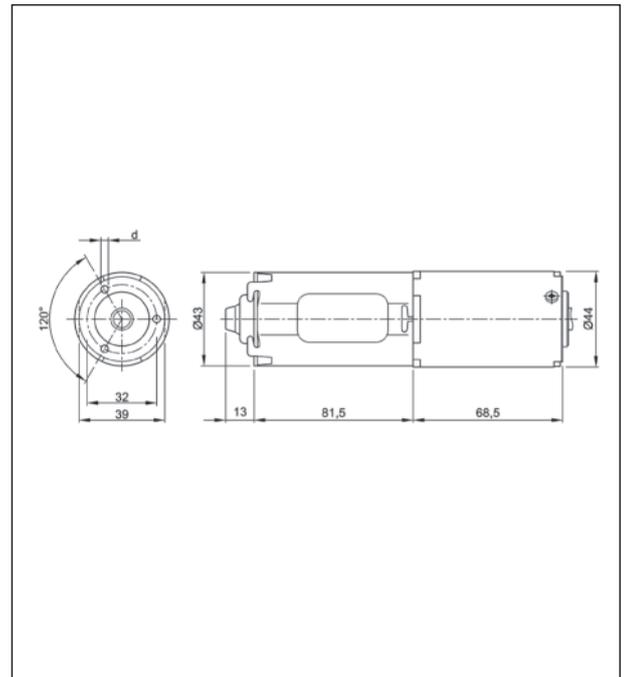


Anschluss K117

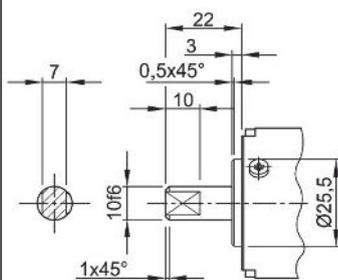


- I Flachsteckerenden  
4,8 x 0,8 DIN 46 244
- II Flachsteckerenden  
6,3 x 0,8 DIN 46 244

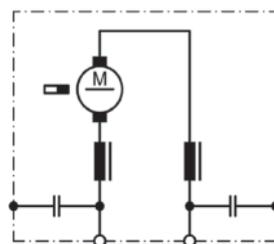
Technische Daten			
Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	200
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	10
Ein		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	12,00
Getriebeübersetzung			39,7:1
Ankerwiderstand	2Lamellen	R	mOhm
	4Lamellen	R	mOhm
Zahnradwerkstoff			Kunststoff
Hall IC			X
Impulse/Umdrehung Antriebswelle			39
Ausgangskanäle			2
Bemerkung			
Schutzart			IP50
Gewicht		[kg]	0,650



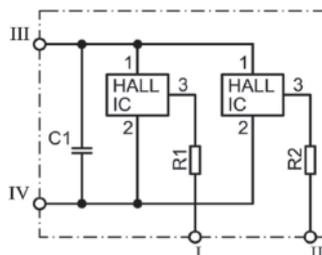
Abtriebswelle W249



Schaltbild S30

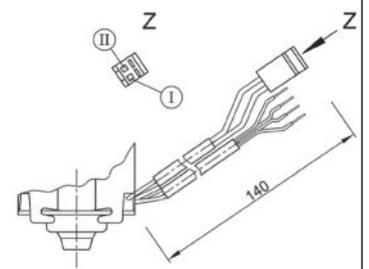


Hallgeber S109



- Terminal 1, OUT A1, grey
- II Terminal 2, OUT A2, black
- III Terminal 3, +, white
- IV Terminal 4, -, red

Anschluss K216



- I Terminal 1, motor, violet
- II Terminal 2, motor, blue

# Modifizierungen

## Kundenspezifische Lösungen



In unserer Fertigung werden kundenspezifische Änderungen an Motoren, wie:

- Wellenbearbeitungen
- Aufbau von Inkrementalgebern
- Bremsen
- Sondergetriebe und
- Steckverbindungen realisiert.

Diese Sonderfertigungen werden auch bei kleinsten Stückzahlen durchgeführt. Damit können komplette Systemlösungen nach Ihren Aufgabenstellungen projiziert und gefertigt werden.

Als weitere Serviceleistung führen wir Reparaturen, Umbauten sowie Überprüfungen an Motoren, Aktuatoren und Motorsteuerungen durch.

Zusatzelemente und Zubehör wie:

- Steckwellen für Hohlwellenmotoren
- Passfedern und Scheibenfedern
- Kupplungen
- Gegenstecker
- Kabelsätze

runden das Programm ab.

Bitte sprechen Sie unser Vertriebspersonal an!



# Index

## nach Motortyp geordnet

Typ	Bau- reihe	Volt	n min <sup>-1</sup>	Seite
401938	SWMG	24	150	J03
402426-0	SWMK	12	45	E03
402523	SWMV	24	67	I07
402523-7	SWMV	24	80	I08
402525	SWMV	24	78	I06
402592	SWMK	24	50	E18
402596	SWMK	12	45	E04
402600-0	SWMK	24	50	E15
402614-0	SWMK	24	38	E17
402743-V	SWMK	24	33	E19
402757	GMAG	12	17	L02
402781	GMAG	24	55	L01
402802-0	SWMK	24	50	E16
402826	SWMV	12	50	I02
402853	SWMG	24	27	J04
402857-0	SWMK	24	150	E11
402866	SWMK	24	140	E10
402887-0	SWMK	24	50	E14
402973-0	SWMK	24	140	E09
403033	SWMK	24	13	E24
403179	SWMV	24	47	I10
403194	SWMP	24	50	A11
403280	SWMP	24	52	A05
403280-07	SWMP	24	54	A06
403280-08	SWMP	24	54	A07
403281	SWMP	24	52	A08
403281-3	SWMP	24	52	A09
403290	SWMP	24	52	A10
403304	SWMP	24	110	A03
403304-13	SWMP	24	110	A04
403334	SWMV	24	220	I03
403362	SWMV	24	52	I09
403383	SWMV	24	70	I05
403389-0	SWMK	24	280	E06
403438-0	SWMK	36	120	E22
403438-3	SWMK	36	120	E23
403460	SWMG	24	165	J02
403474-V	SWMK	12	350	E01
403475-Valeo	SWMK	24	350	E05
403559	SWMK	24	110	E12
403567-V	SWMK	12/24	260/520	E02
403568-0	SWMK	24	280	E07
403712	SWMP	12	100	A01
403790	SWMK	24	20	E21
403847	SW2K	12	40	G04
403854	SW2K	24	40	G12
403855	SWMK	24	35	E20
403908	SWMK	24	200	E08
403929-0	SW2K	12	220	G01
403930	SW2K	24	230	G06
403931	SW2K	24	126	G08
403933	SW2K	24	230	G05
403939	SW2K	24	40	G11
403956	SW2K	12	67	G03
403957	SW2K	24	67	G10
403958	SW2K	24	67	G09

Typ	Bau- reihe	Volt	n min <sup>-1</sup>	Seite
404126	SWMP	12	50	A02
404127	SWMP	24	50	A12
404148-0	SW2L	24/18	50/38	H04
404156-4	GMPG	24	80	B08
404157	GMPG	24	540	B03
404166	GMPG	12	60	B01
404291	SW2L	24	68	H05
404304	GMPG	24	110	B05
404311	SW2K	12	250	G02
404312	SW2K	24	230	G07
404319	SWMK	24	70	E13
404360	SW2L	24	48	H06
404385	SW2L	24	190	H02
404386	SW2L	24	190	H01
404465	GMPI	24	200	M01
404603	GMPG	24	80	B07
404682	GMPD	22	40	C12
404722	GMPI	24	200	M02
404764	GMPD	24	22	C13
404774	GMPG	24	35	B09
404854	DCK31	24	65	D15
404864	DCK31	24	66	D11
404864-6	DCK31	24	66	D12
404865	DCK31	24	75	D08
404865-01	DCK31	24	75	D09
404867	DCK31	24	35	D18
404868	DCK31	24	22	D21
404868-8	DCK31	24	22	D22
404872	DCK31	24	35	D19
404872-01	DCK31	24	35	D20
404885	DCK35	24	62	F03
404961	DCK31	24	160	D06
404980	GMPD	12	40	C01
404980-5	GMPD	12	22	C09
404987	DCK31	24	14	D25
404987-5	DCK31	24	14	D26
404988	DCK31	24	36	D16
404988-4	DCK31	24	36	D17
404990	DCK31	24	195	D03
404991	DCK31	24	270	D02
405002	DCK31	12	20	D01
405006-2	DCK31	24	65	D13
405006-4	DCK31	24	65	D14
405030	GMPD	12	22	C15
405033	DCK35	24	50	F05
405060	DCK35	24	62	F04
405063	DCK35	24	260	F01
405197-1	DCK31	24	90	D07
405228	GMPD	24	19	C14
405588	DCK31	24	160	D05
405613	DCK31	24	66	D10
405615	SWMG	12/24	26/52	J01
405650	SW2L	24	56	H03
405666	DCK31	24	195	D04
405695	GMPG	24	540	B04
405700	SWMV	12	68	I01

Typ	Bau- reihe	Volt	n min <sup>-1</sup>	Seite
405714	SWMV	24	72	I04
405760	GMPG	24	80	B06
405794	GMPD	24	52	C11
405805	DCK31	24	17	D23
405805-01	DCK31	24	17	D24
405808	GMPG	12/24	60/120	B02
405816	GMPG	36	900	B11
405845	DCK35	24	105	F02
405992	GMPG	24	34	B10
406028	GMPD	12	22	C08
406182	GMPD	12	23	C03
406185	GMPD	12	21	C05
406187	GMPD	12	21	C10
406188	GMPD	10	25	C02
406213	GMPD	12	21	C04
406214	GMPD	12	21	C07
406218	GMPD	12	22	C06
XDW043001-01	XDW043	24	150	K07
XDW043002-01	XDW043	24	180	K06
XDW043003-01	XDW043	24	150	K08
XDW043004-03	XDW043	24	250	K02
XDW043007-01	XDW043	24	200	K04
XDW043007-03	XDW043	24	200	K05
XDW043008-01	XDW043	24	50	K09
XDW043009-01	XDW043	24	140	K10
XDW043010-03	XDW043	24	200	K03
XDW043011-03	XDW043	24	500	K01

## Wir kombinieren Elektronik und Mechanik für Sie. Und das seit über 70 Jahren.

Die Ott GmbH & Co. KG bietet als Produktions-, Handels- und Dienstleistungsunternehmen Komponenten und Systeme aus dem Bereich der Antriebstechnik und Elektronik an. Wir sehen uns als Produzent, Modifikator und Händler von Antrieben und Steuerungen und sind als verlässlicher Business-Partner bekannt. Aufgrund der hohen Qualität und Langlebigkeit unserer Produkte, genießen wir einen hervorragenden Ruf in der Industrie.

Als Vertretung unter anderem der Firmen Nidec, DKM, Transtecno, Ewellix und Kaleja führen wir ein Lager, in dem ständig circa 100.000 Motoren und Steuerungen vorrätig gehalten werden. Dies ermöglicht es, schnell auf Ihre Anforderungen zu reagieren. Darüber hinaus werden in unserer eigenen Fertigung kundenspezifische Änderungen an Motoren, wie Wellenbearbeitungen, Aufbau von Inkrementalgebern, Bremsen, Sonder-getriebe und Steckverbindungen, realisiert.

Diese Sonderfertigungen führen wir auch bei kleinsten Stückzahlen durch.

Damit können komplette Systemlösungen nach Ihren Aufgabenstellungen projektiert und gefertigt werden. Um die optimale Lösung für jedes Projekt zu erarbeiten, stehen unsere erfahrenen und langjährigen Vertriebsingenieure mit kompetentem Fachwissen jederzeit zur Verfügung.

Unser Vorgehen: Wir informieren uns über Ihre Anforderungen, wählen mit Ihrer Entwicklungsabteilung die passenden Antriebe und Steuerungen aus und erarbeiten wirtschaftliche Systemlösungen.

**Gemäß dem Slogan „Standardisierte Individualität“ wird wo möglich eine Standard- und wo nötig eine individuelle Lösung erarbeitet.**



Kataloge entdecken



**Ott GmbH & Co. KG**  
Baarstraße 3 • D-78652 Deißlingen  
Telefon: +49 7420 / 9399-0

[info@ott-antriebe.de](mailto:info@ott-antriebe.de)  
[www.ott-antriebe.de](http://www.ott-antriebe.de)