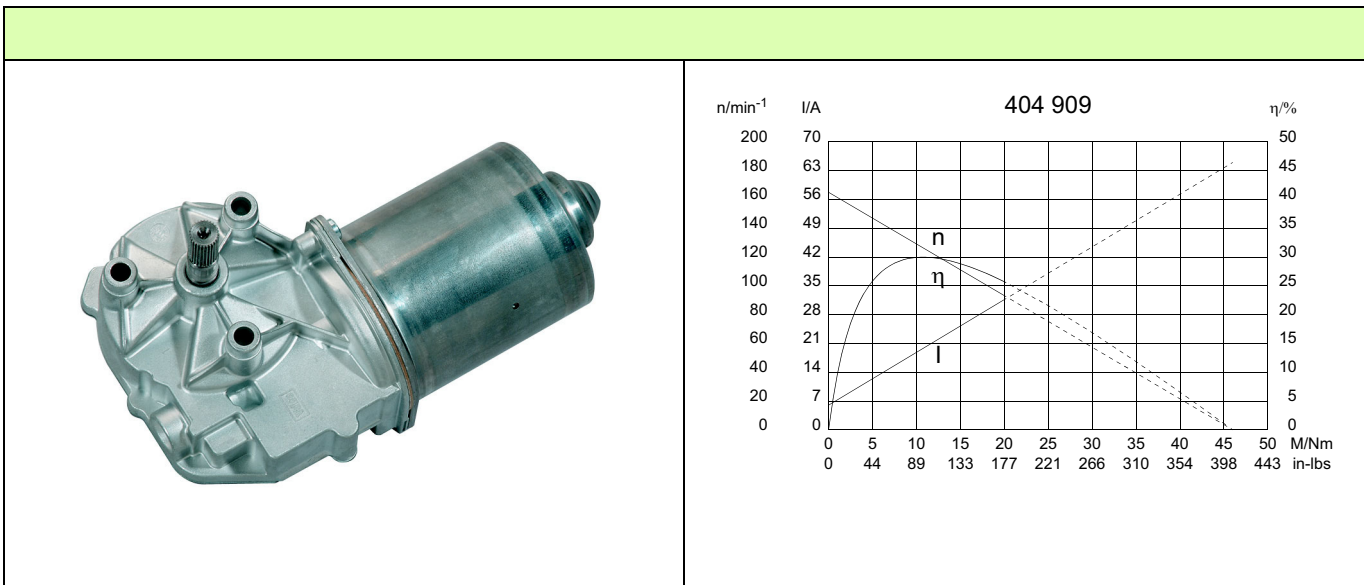
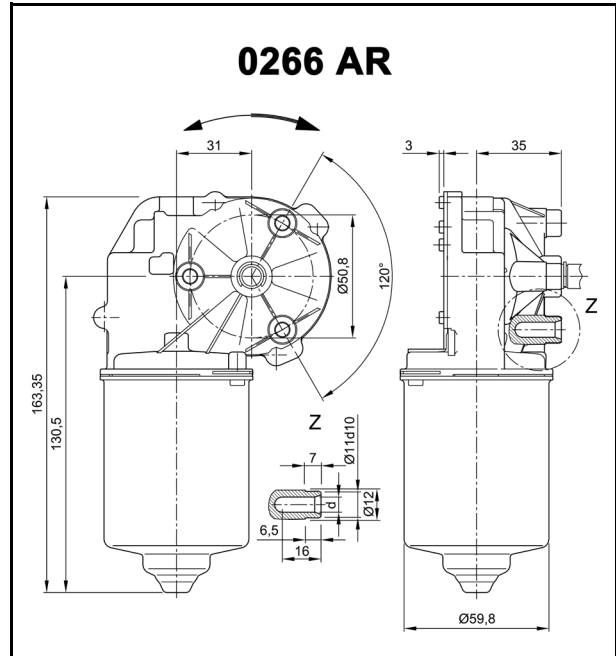
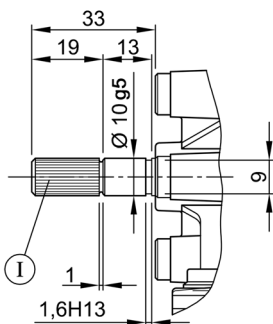


### Technische Daten

Nennspannung	$U_N$	[Volt]	24
Leerlaufdrehzahl	$n_0$	[min <sup>-1</sup> ]	165
Nenn Drehmoment	$M_N$	[Nm]	4,00
Einschaltdauer		%	
EIN		[min]	
Anlaufmoment	$M_A$	[Nm]	46,00
Getriebeübersetzung	$i$		48/1
Ankerwiderstand,	2 Lamellen	$R$	[m $\Omega$ ]
	4 Lamellen	$R$	[m $\Omega$ ]
Ankerinduktivität,	2 Lamellen	$L$	[mH]
	4 Lamellen	$L$	[mH]
Läuferträgheitsmoment	$J_R$	[kgm <sup>2</sup> ] × 10 <sup>-6</sup>	
Zahnradwerkstoff			Bronze
Hall IC			
Impuls/Umdrehung Antriebswelle			
Ausgangskanäle			
Bemerkungen			d = für gewindeformende Schraube M 6
Schutzart			IP 30
Gewicht		[kg]	1,210

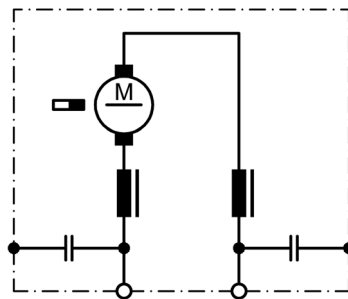


### W 277

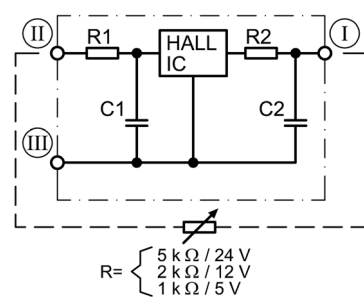


I Kerbverzahnung 8 x 10 (ähnlich DIN 5481)

### S 30



### S 124

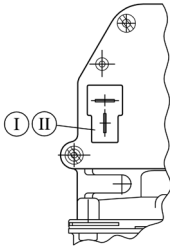


- I Stecker 3, A
- II Stecker 4, +
- III Stecker 5, -

# Baureihe 0266 (DCK31)

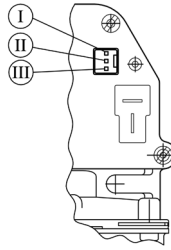
Motortyp 404 909

## K 249



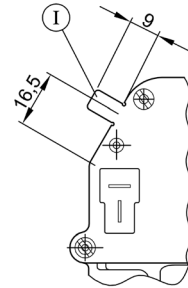
- I Flachsteckerenden 6,3 x 0,8  
DIN 46 244
- II Gegenstecker: AMP 160526  
mit Hülse AMP 925603

## K 310



- I Hall-IC A, Stecker 3
- II Hall-IC +, Stecker 4
- III Hall-IC -, Stecker 5
- IV Gegenstecker:  
Panduit CE100 F22 - 03

## K 312



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

Notizfeld: