Schnecken-Kleingetriebemotoren SFS Größe 3 mit Gleichstrommotor 24V

Gehäuse: Motor: Stahl, verzinkt. Getriebe: Aluminium.
In allen Baulagen montierbar.
Verzahnung: Schneckenradsatz aus Kunststoff.
Lagerung: Abtriebsseitig Gleitlager, motorseitig Kugellager.
Schmierung: Wartungsfreie Fettschmierung.
Motor: Gleichstrommotor 24 V, mit Bürsten, entstört.
Änderung der Drehrichtung durch Polungsumkehrung.
Schutzar: IP 30.
Betriebsart: S2-10 min.
Zulässige Umgebungstemperatur im Betrieb: -10 bis +60°C.

Achtung: Seite der Abtriebswelle und Wellenform gemäß Tabelle.

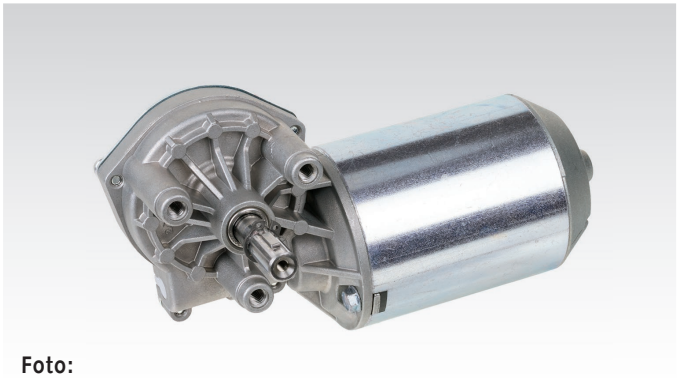
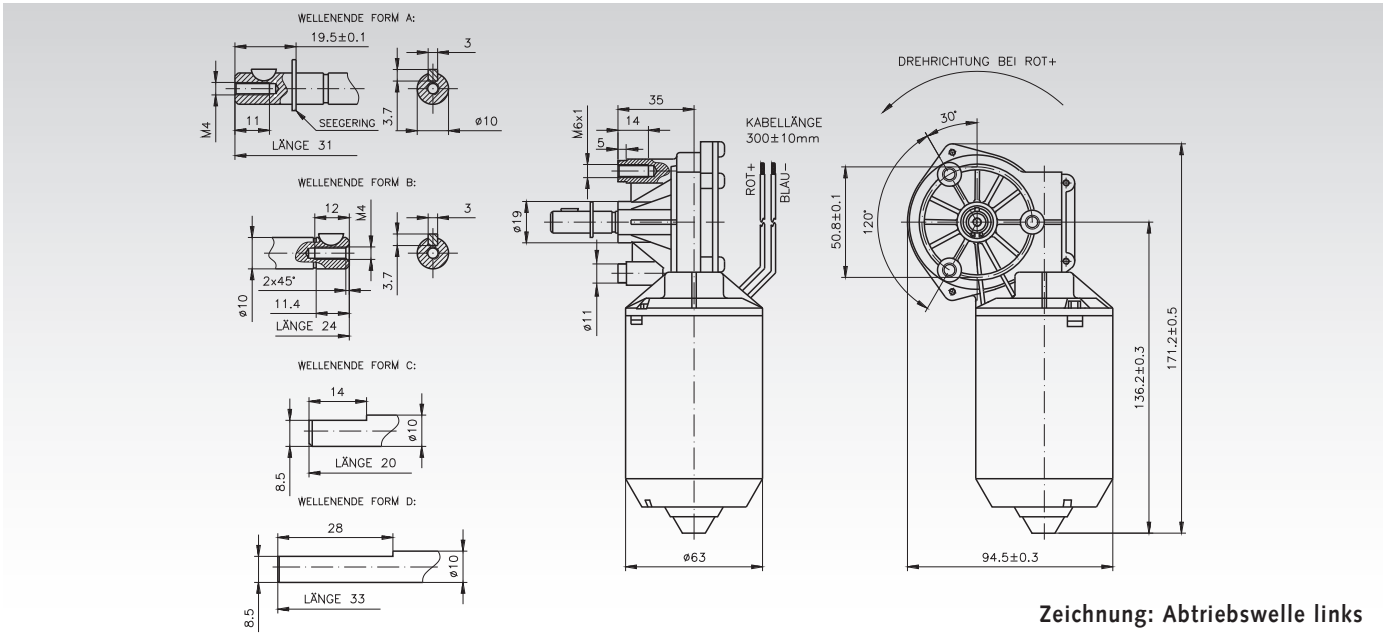


Foto:
Abtriebswelle rechts

Bestellangaben: z. B.: Typenbezeichnung, Leerlaufdrehzahl, Artikel-Nr.



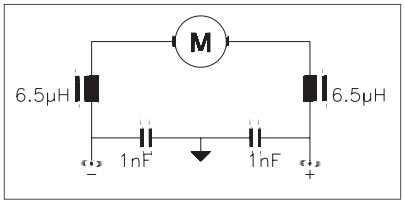
Zeichnung: Abtriebswelle links

Artikel-Nr. 24V	Leerlauf-drehzahl n_0 min^{-1}	Nenn-drehzahl n_N min^{-1}	Nenn-drehmoment M_N Nm	Nenn-strom I_N A	Nenn-leistung P_N W	Anzugs-moment M_A Nm	Übersetzung i	Abtriebs-welle Seite	Wellen-ende Form	Gewicht g
430 480 24	13	7,4	6,0	1,0	4,6	14,0	69:1	rechts	A	1100
430 481 24	35	24,7	10,0	2,9	26,0	34,0	69:1	rechts	B	1100
430 482 24	50	41,0	2,5	1,0	11,0	14,0	52:2	links	A	1100
430 484 24	110	88,0	3,3	2,9	30,0	17,0	52:2	links	A	1100
430 486 24	180	170,0	2,0	2,4	23,0	25,0	52:2	rechts	A	1100
430 487 24	230	192,0	1,5	2,7	30,0	7,5	41:4	links	C	1100
430 488 24	280	249,0	1,5	3,0	26,0	9,5	41:4	links	D	1100
430 489 24	560	543,0	0,5	5,3	56,0	14,0	41:4	rechts	D	1100

Zulässige radiale Wellenlast F_R: 120 N (10 mm vom Lagerbund).
Zulässige axiale Wellenlast F_A: 15 N Zugbelastung, 10 N Druckbelastung.

Hinweis

Alle Angaben sind Mittelwerte gemessen im kalten Zustand des Motors. Abweichungen von 10% sind möglich.
Um eine Überlastung des Getriebes zu vermeiden, dürfen die genannten Grenzbelastungswerte nicht überschritten werden.
Weitere Typen auf Anfrage lieferbar.

Drehzahl-Regelgeräte
Seite 741

Werksseitige Entstörung