

**DATEN SCHNECKENGETRIEBE-MOTOREN ROBASE (4-POLIG, 1~230 V, 50 HZ)**  
*datas worm geared motors ROBASE (4 poles, 1~230 V, 50 Hz)*

Übersetzung ratio	Type S		Wirkungsgrad efficiency	Max. Drehmoment max. torque	Drehzahl speed	Drehmoment der Motortypen torque of motor types			
	Vollwelle solid shaft	Hohlwelle hollow shaft				34 Nm	44 Nm	64 Nm	84 Nm
i			η %	Nm	1/min				
<b>Schneckengetriebe-Motor (4-polig) worm geared motor (4 poles)</b>									
2,5	√	-	83 %	5,3	600	0,12	0,19	0,25	0,37
5	√	-	79 %	11,0	300	0,24	0,36	0,47	0,71
7	√	√	75 %	12,0	214	0,32	0,47	0,63	0,95
10	√	-	70 %	11,0	150	0,42	0,63	0,84	1,26
15	√	√	66 %	13,0	100	0,59	0,89	1,19	1,78
20	√	√	61 %	12,0	75	0,73	1,10	1,46	2,20
30	√	√	49 %	12,0	50	0,88	1,32	1,76	2,65
50	√	-	37 %	11,0	30	1,11	1,67	2,22	3,33
55	-	√	41 %	13,0	27	1,35	2,03	2,71	4,06
75	√	-	28 %	8,8	20	1,26	1,89	2,52	3,78
100	√	-	30 %	8,9	15	1,80	2,70	3,60	5,40

Bei Überschreiten des zulässigen Drehmoments kann das Getriebe beschädigt werden. Drehstromausführungen bieten ca. 10-30 % mehr Drehmoment.  
*Exceeding the maximum permissible torque may lead to gear damage. Three-phase variants offer 10 to 30 % more torque*

© 2021 Rotek GmbH & Co. KG

Nachdruck nur mit schriftlicher Genehmigung, Änderungen und Irrtum für den gesamten Inhalt vorbehalten.

Reprinting only allowed if written permission has been obtained, We reserve the right to make changes to any part of the above content and disclaim liability for any errors it may contain.