

**DATEN SCHNECKENGETRIEBE-MOTOREN ROSLYDE (4-POLIG, 50 HZ)**  
*datas worm geared motors ROSLYDE (4 poles, 50 Hz)*

Übersetzung ratio	Type S		Wirkungsgrad efficiency	Max. Drehmoment max. torque	Drehzahl speed	Drehmoment 1- Motortypen torque 1- motor types		Drehmoment 3- Motortypen torque 3- motor types	
	Vollwelle solid shaft	Hohlwelle hollow shaft				η %	Nm	1/min	44 Nm
<b>Schneckengetriebe-Motor (4-polig) worm geared motor (4 poles)</b>									
2,5	√	-	83 %	5,3	600	0,15	0,29	0,27	0,54
5	√	-	79 %	11,0	300	0,28	0,55	0,51	1,03
7	√	√	75 %	12,0	214	0,37	0,74	0,68	1,37
10	√	-	70 %	11,0	150	0,49	0,98	0,91	1,82
15	√	√	66 %	13,0	100	0,69	1,39	1,29	2,57
20	√	√	61 %	12,0	75	0,85	1,71	1,59	3,17
30	√	√	49 %	12,0	50	1,03	2,06	1,91	3,82
50	√	-	37 %	11,0	30	1,30	2,59	2,41	4,81
55	-	√	41 %	13,0	27	1,58	3,16	2,93	5,86
75	√	-	28 %	8,8	20	1,47	2,94	2,73	5,46
100	√	-	30 %	8,9	15	2,10	4,20	3,90	7,80

Bei Überschreiten des zulässigen Drehmoments kann das Getriebe beschädigt werden.  
*Exceeding the maximum permissible torque may lead to gear damage.*

© 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.