

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				
Schneckengetriebe-Motor (4-polig) worm geared motor (4 poles)									
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
167	√	√	23%	7	9	2,30	3,46	4,61	6,91

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