

DATEN SCHNECKENGETRIEBE-MOTOREN ROBASE (6-POLIG, 1~230 V, 50 HZ)
datas worm geared motors ROBASE (6 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				η %	Nm	1/min	36 Nm
Schneckengetriebe-Motor (6-polig) worm geared motor (6 poles)									
2,5	√	-	83 %	5,3	400	0,16	0,23	0,31	0,44
5	√	-	79 %	11,0	200	0,30	0,43	0,59	0,83
7	√	√	75 %	12,0	143	0,39	0,58	0,79	1,10
10	√	-	70 %	11,0	100	0,53	0,77	1,05	1,47
15	√	√	66 %	13,0	67	0,74	1,09	1,49	2,08
20	√	√	61 %	12,0	50	0,92	1,34	1,83	2,56
30	√	√	49 %	12,0	33	1,10	1,62	2,21	3,09
50	√	-	37 %	11,0	20	1,39	2,04	2,78	3,89
55	-	√	41 %	13,0	18	1,69	2,48	3,38	4,74
75	√	-	28 %	8,8	13	1,58	2,31	3,15	4,41
100	√	-	30 %	8,9	10	2,25	3,30	4,50	6,30
167	√	√	23%	7	6	2,88	4,26	5,75	8,05

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