

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				44 Nm	84 Nm	44 Nm	84 Nm
i			η %	Nm	1/min				
Schneckengetriebe-Motor (4-polig) worm geared motor (4 poles)									
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
167	√	√	23%	7	9	2,66	4,99	5,37	9,99

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