

DATEN SCHNECKENGETRIEBE-MOTOREN ROSYNC (4-POLIG, 50 HZ)
datas worm geared motors ROSYNC (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
Schneckengetriebe-Motor (4-polig) worm geared motor (4 poles)									
2,5	√	-	83 %	5,3	600	0,27	0,48	0,66	1,12
5	√	-	79 %	11,0	300	0,51	0,91	1,26	2,13
7	√	√	75 %	12,0	214	0,68	1,21	1,68	2,84
10	√	-	70 %	11,0	150	0,91	1,61	2,24	3,78
15	√	√	66 %	13,0	100	1,29	2,28	3,17	5,35
20	√	√	61 %	12,0	75	1,59	2,81	3,90	6,59
30	√	√	49 %	12,0	50	1,91	3,38	4,70	7,94
50	√	-	37 %	11,0	30	2,41	4,26	5,29	9,99
55	-	√	41 %	13,0	27	2,93	5,19	7,22	12,18
75	√	-	28 %	8,8	20	2,73	4,83	6,72	-
100	√	-	30 %	8,9	15	3,90	6,90	9,60	-
167	√	√	23%	7	9	4,99	-	8,83	-

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