

Двигатель постоянного тока GR 53 x 30 (40 Вт.)

		GR 53 x 30			
Напряжение питания		12 VDC	24 VDC	40 VDC	60 VDC
Ном. скорость вращения	rpm *)	3790	3600	3680	4000
Ном. крутящий момент	Ncm *)	9	10	10	10
Ном. ток обмотки	A *)	4,5	2,3	1,3	0,9
Стартовый момент	Ncm **)	57	67	66	69
Стартовый ток обмотки	A **)	23,7	13,5	7,7	5,6
Скорость вр. без нагрузки	rpm **)	4490	4200	4280	4500
Ток холостого хода	A **)	0,58	0,28	0,17	0,12
Момент инерции ротора	gcm ²	230	230	230	230
Масса электродвигателя	g	850	850	850	850

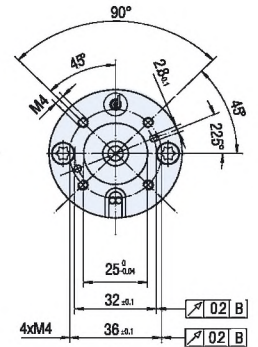
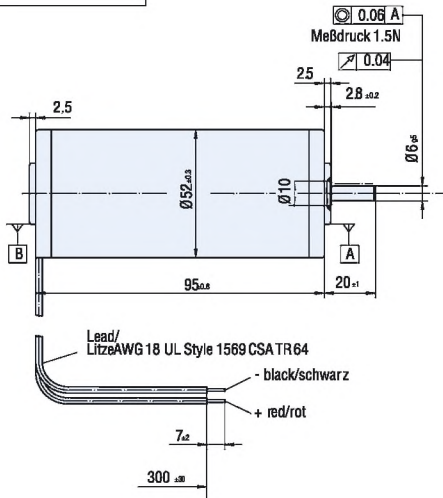
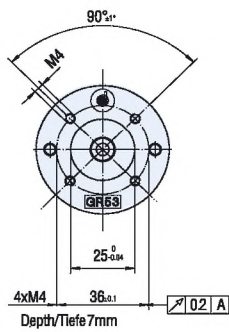


При номинальных режимах нагрузки, наработка на отказ коллекторного двигателя Dunkermotoren может достигать 5000 - 10000 часов.

*) $\Delta\vartheta_w = 100\text{ K}$; **) $\vartheta_R = 20\text{ }^\circ\text{C}$

Пример для заказа: GR 53 x 30, 12V
+ PLG 52.0, 36:1

- Мощность: 40 Вт.
- Длина выводов 300 мм.
- Редуктор
- Тормоз
- Контроллер управления скоростью
- Тахогенератор
- Оптический энкодер



$F_{axial} = \text{max. } 130\text{ N}$
 $F_{radial} = \text{max. } 90\text{ N}$

Двигатель постоянного тока GR 53 x 58 (60 Вт.)

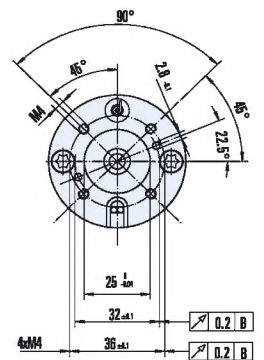
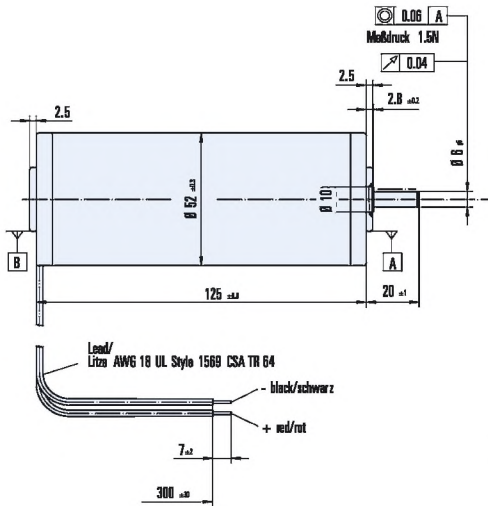
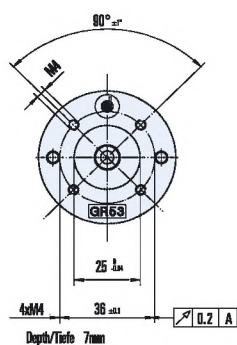
		GR 53 x 58			
Напряжение питания		12 VDC	24 VDC	40 VDC	60 VDC
Ном. скорость вращения	rpm *)	3000	3000	3000	3450
Ном. крутящий момент	Ncm *)	15,5	17	17	17
Ном. ток обмотки	A *)	5,5	2,9	1,9	1,3
Стартовый момент	Ncm **)	114	143	139	144
Стартовый ток обмотки	A **)	35,3	22,8	14,4	10,3
Скорость вр. без нагрузки	rpm **)	3200	3250	3450	3600
Ток холостого хода	A **)	0,44	0,2	0,14	0,1
Момент инерции ротора	gcm ²	460	460	460	460
Масса электродвигателя	g	1160	1160	1160	1160



*) $\Delta\vartheta_w = 100\text{ K}$; **) $\vartheta_R = 20\text{ }^\circ\text{C}$

Пример для заказа: GR 53 x 58, 24V
+ SG 62, 8:1 WL2

- Мощность: 60 Вт.
- Длина выводов 300 мм.
- Редуктор
- Тормоз
- Контроллер управления скоростью
- Тахогенератор
- Оптический энкодер



$F_{axial} = \text{max. } 130\text{ N}$
 $F_{radial} = \text{max. } 90\text{ N}$