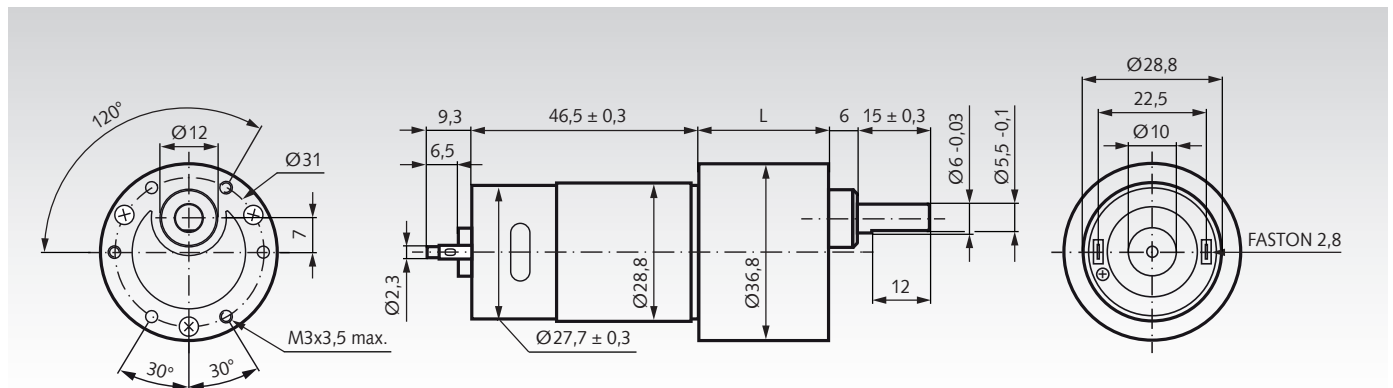


## Stirnrad-Kleintriebemotoren SF mit Gleichstrommotor, 24V

**Gehäuse:** Stahl, verzinkt.  
 In allen Baulagen montierbar.  
**Verzahnung:** Zahnräder aus Stahl.  
**Lagerung:** Sinterbronze-Gleitlager.  
**Schmierung:** Wartungsfreie Fettschmierung.  
**Motor:** Gleichstrommotor 24 V, mit Bürsten. Motordrehzahl 6.500 min<sup>-1</sup>, entstört. Änderung der Drehrichtung durch Polungsumkehrung. Schutzart: IP 20.  
 Betriebsart: S2-10 min.  
 Zulässige Umgebungstemperatur im Betrieb: -10 bis +60°C.  
 Idealer Antrieb für Kurzzeitbetrieb, z.B. für Stellanrichtungen.



Bestellangaben: z. B.: Typenbezeichnung, Leerlaufdrehzahl, Artikel-Nr.



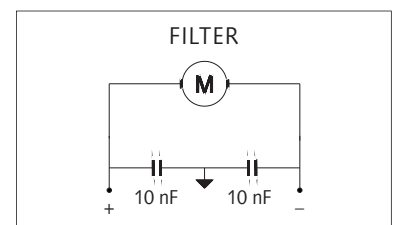
Artikel-Nr. 24V	Leerlauf- drehzahl $n_0$ min <sup>-1</sup>	Nenn- drehzahl $n_N$ min <sup>-1</sup>	Nenn- drehmoment $M_N$ Nm	Nenn- strom $I_N$ A	Nenn- leistung $P_N$ W	Anzugs- moment $M_A$ Nm	Übersetzung i	Maß L mm	Gewicht g
430 460 24	2	1,5	2,00	0,4	0,31	2,1	3000:1	32,0	220
430 461 24	6	5,0	1,60	0,4	0,84	1,9	1000:1	29,5	210
430 463 24	27	22,0	1,30	0,4	2,99	1,6	250:1	27,0	200
430 464 24	43	38,0	0,80	0,4	3,18	1,2	150:1	27,0	200
430 466 24	90	75,0	0,45	0,6	3,53	0,8	75:1	24,5	200
430 467 24	130	115,0	0,30	0,6	3,61	0,6	50:1	24,5	200
430 468 24	210	190,0	0,18	0,6	3,58	0,4	30:1	22,0	190
430 469 24	610	530,0	0,10	0,6	5,55	0,2	10:1	19,5	190

Zulässige radiale Wellenlast  $F_R$ : (10 mm vom Lagerbund): 9,8 N.  
 Zulässige axiale Wellenlast  $F_A$ : 6,7 N.

### Hinweis

Alle Angaben sind Mittelwerte gemessen im kalten Zustand des Motors. Abweichungen von 15% sind möglich.  
 Um eine Überlastung des Getriebes zu vermeiden, dürfen die genannten Grenzbelastungswerte nicht überschritten werden.  
 Weitere Typen (andere Drehzahlen, optionaler Inkrementalgeber) auf Anfrage lieferbar.

### Werkseitige Entstörung



**Drehzahl-Regelgeräte**  
**Seite 916**

