

Schnecken-Kleintriebemotoren SFS Größe 2 mit Gleichstrommotor 12 bzw. 24V

Gehäuse: Motor: Stahl, verzinkt. Getriebe: Aluminium.
In allen Baulagen montierbar.

Verzahnung: Schneckenradsatz aus Kunststoff.

Lagerung: Abtriebsseitig Gleitlager, motorseitig Kugellager.

Schmierung: Wartungsfreie Fettschmierung.

Motor: Gleichstrommotor 12 V bzw. 24 V, mit Bürsten, entstört.

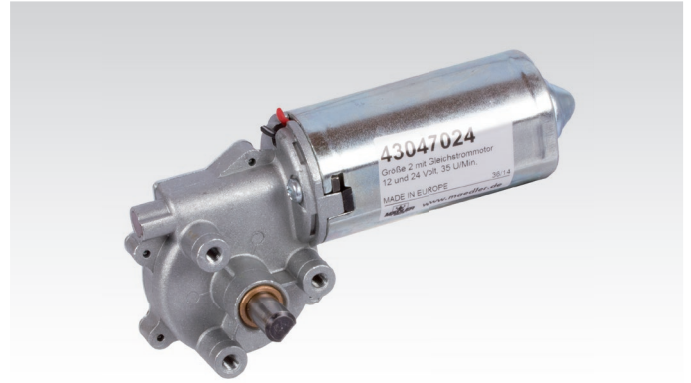
Änderung der Drehrichtung durch Polungsumkehrung.

Schutzart: IP 30.

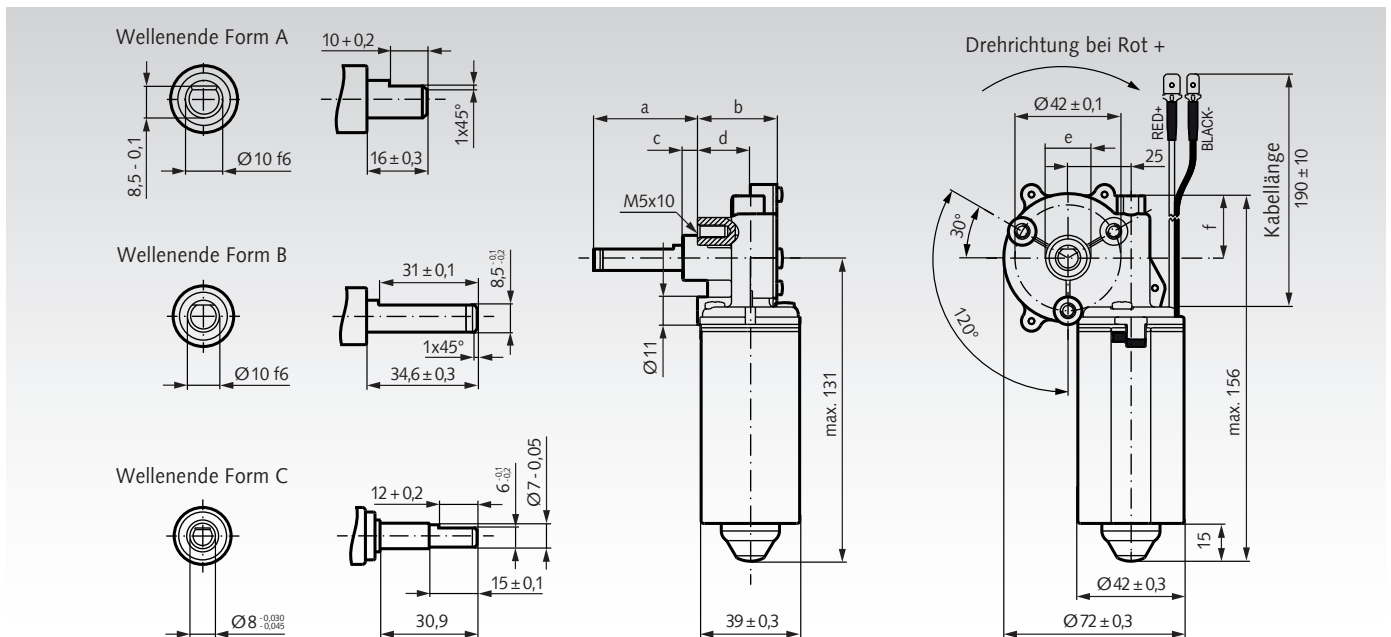
Betriebsart: S2-10 min.

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.	Nennspannung V	Leerlaufdrehzahl n_0 min ⁻¹	Nenn-drehzahl n_N min ⁻¹	Nenn-drehmoment M_N Nm	Nennstrom I_N A	Nennleistung P_N W	Anzugsmoment M_A Nm	Übersetzung i	Wellenende Form	Gewicht g
430 470 12	12	25	21,0	1,00	0,9	2,1	6	62:1	A	700
430 470 24	24	35	28,0	2,00	1,0	5,9	10	62:1	A	700
430 471 24	24	50	40,0	2,00	1,48	8,4	10	62:1	B	700
430 472 24	24	95	69,0	5,00	3,1	35,0	18	62:1	A	700
430 473 24	24	140	124,0	2,00	3,0	26,0	18	62:1	B	700
430 474 24	24	210	158,0	2,00	4,0	33,0	8	59:3	C	700

Zulässige radiale Wellenlast F_R : 60 N (10 mm vom Lagerbund).

Zulässige axiale Wellenlast F_A : 10 N Zugbelastung oder 15 N Druckbelastung.

Weitere Abmessungen

Wellenende Form	a mm	b mm	c mm	d mm	e mm	f mm
A	22±0,3	31,5	6	21	18±0,1	27
B	40,5-0,2	31,5	5,9	21	18±0,1	25
C	38±0,5	30,0	7,1	20	17	25

Hinweis

Alle Angaben sind Mittelwerte gemessen im kalten Zustand des Motors. Abweichungen von 10% sind möglich.

Um eine Überlastung des Getriebes zu vermeiden, dürfen die genannten Grenzbelastungswerte nicht überschritten werden.

Weitere Typen auf Anfrage lieferbar.

Werkseiteige Entstörung

