

# Baureihe DCGM 29 T31

Series DCGM 29 T31



DC-MOTOREN MIT STIRNRADGETRIEBE



Ø 28 mm



12/24 V/DC



2 - 610 min<sup>-1</sup>



0,2 - 2,1 Nm

# DCGM 29 T31

DC MOTORS WITH SPUR GEAR



Ø 28 mm



12/24 V/DC



2 - 610  
min<sup>-1</sup>



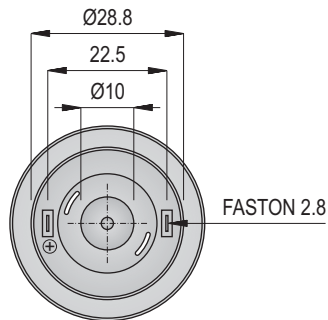
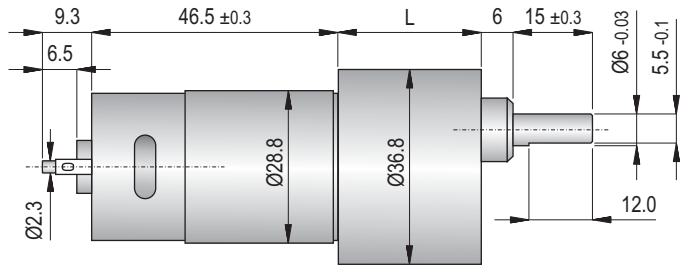
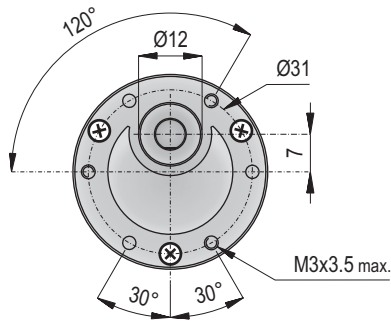
0,2 - 2,1  
Nm



10 nF  
- µH



optional  
UHP 28



## Technische Daten / Technical data

Schutzart IP 20 / Protection class IP 20

Bestell-Nr. Order-No.	Nennspannung Nominal voltage	Leerlaufdrehzahl No-load speed	Maximalmoment Maximum torque	Nennmoment Nominal torque	Nennstrom Nominal current	Übersetzung Gear ratio	Maß L Dim. L
613.040   613.090	12   24 V/DC	2 min <sup>-1</sup>	2,10 Nm	2,00 Nm	~0,9   0,4 A	3000:1	32,0 mm
613.035   613.085	12   24 V/DC	6 min <sup>-1</sup>	1,90 Nm	1,60 Nm	~0,9   0,4 A	1000:1	29,5 mm
613.030   613.080	12   24 V/DC	13 min <sup>-1</sup>	1,80 Nm	1,50 Nm	~0,9   0,4 A	500:1	29,5 mm
613.025   613.075	12   24 V/DC	27 min <sup>-1</sup>	1,60 Nm	1,30 Nm	~0,9   0,4 A	250:1	27,0 mm
613.020   613.070	12   24 V/DC	33 min <sup>-1</sup>	1,50 Nm	1,00 Nm	~0,9   0,4 A	200:1	27,0 mm
613.015   613.065	12   24 V/DC	43 min <sup>-1</sup>	1,20 Nm	0,80 Nm	~0,9   0,4 A	150:1	27,0 mm
613.013   613.063	12   24 V/DC	55 min <sup>-1</sup>	1,20 Nm	0,70 Nm	~0,9   0,4 A	120:1	27,0 mm
613.010   613.060	12   24 V/DC	65 min <sup>-1</sup>	0,90 Nm	0,60 Nm	~0,9   0,4 A	100:1	24,5 mm
613.007   613.057	12   24 V/DC	90 min <sup>-1</sup>	0,80 Nm	0,45 Nm	~1,2   0,6 A	75:1	24,5 mm
613.005   613.055	12   24 V/DC	130 min <sup>-1</sup>	0,60 Nm	0,30 Nm	~1,2   0,6 A	50:1	24,5 mm
613.003   613.053	12   24 V/DC	210 min <sup>-1</sup>	0,40 Nm	0,18 Nm	~1,2   0,6 A	30:1	22,0 mm
613.001   613.051	12   24 V/DC	610 min <sup>-1</sup>	0,20 Nm	0,10 Nm	~1,2   0,6 A	10:1	19,5 mm

Diese Angaben sind Mittelwerte gemessen im kalten Zustand des Motors. Abweichungen von ±10% sind möglich. Technische Änderungen vorbehalten.  
These data are measured average values at cold engine. Deviations from ±10% are possible. Subject to change without notice.

## Allgemeines

Alle Angaben zu DC-Motoren und DC-Linearantrieben sind Mittelwerte gemessen im kalten Zustand. Abweichungen von  $\pm 10\%$  sind möglich. Technische Änderungen vorbehalten.

Aktuelle Informationen finden Sie auf unserer Internetseite unter [www.seefrid.com](http://www.seefrid.com).

## General

All data to DC motors and DC linear actuators are measured average values at cold engine. Deviations from  $\pm 10\%$  are possible. Subject to change without notice.

Current information you will find on our website [www.seefrid.com](http://www.seefrid.com).

## Symbole / Symbols



Nennspannung [V]  
Nominal voltage [V]



Leerlaufdrehzahl [ $\text{min}^{-1}$ ]  
No-load speed [rpm]



Maximalmoment [Nm]  
Maximum torque [Nm]



Hubhöhe [mm]  
Stroke [mm]



Leerlaufgeschwindigkeit [mm/s]  
No-load speed [mm/s]



max. Hubkraft [N]  
max. lift power [N]



$\varnothing$  Motortopf [mm]  
Motor diameter [mm]



Motorbefestigung [mm]  
Mounting of motor [mm]



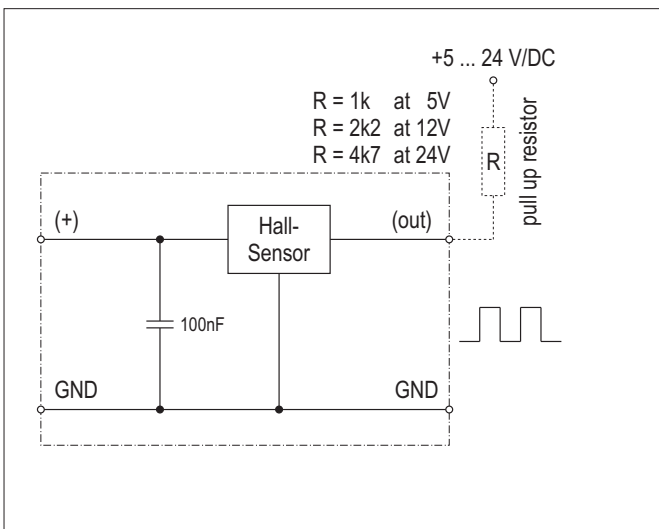
Hall-Sensor  
Hall sensor



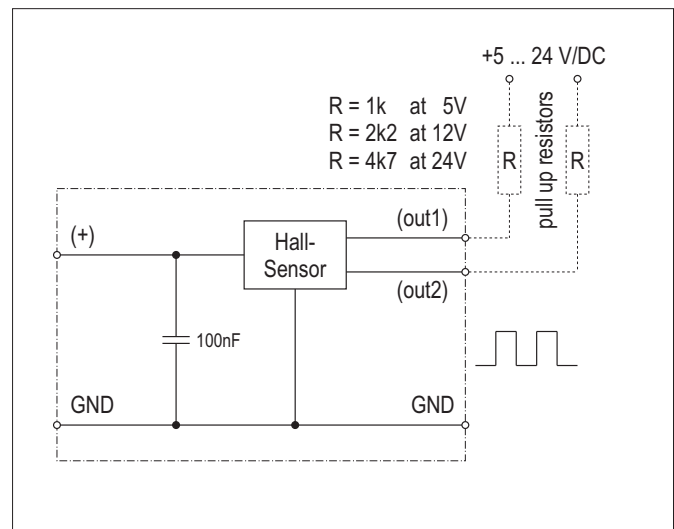
EMV Entstörung  
EMC filter

## Allgemeines Hall-Sensor Anschlussschema / General Hall sensor connection diagram

- **Anschlussschema mit 1-Kanal Hall-Sensor**  
Connection diagram with a 1-channel Hall sensor



- **Anschlussschema mit 2-Kanal Hall-Sensor**  
Connection diagram with a 2-channel Hall sensor



**Umrechnungen** (für die Praxis gerundete Werte) / *Conversion (rounded values)*

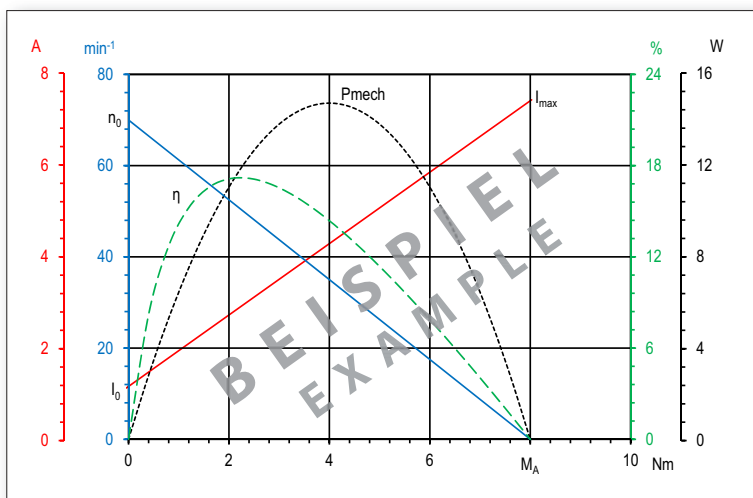
• **Kräfte** / *Forces*

1 N = 0,1 kg = 100 g                      1 kg = 10 N = 10.000 mN

• **Drehmomente** / *Torques*

1 Nm = 10.000 g/cm = 10 kg/cm                      1 kg/cm = 0,1 Nm = 10 Ncm  
 1 Ncm = 100 g/cm = 0,1 kg/cm                      1 g/cm = 1·10<sup>-4</sup> Nm = 1·10<sup>-2</sup> Ncm

**Kennlinie** / *Diagram*



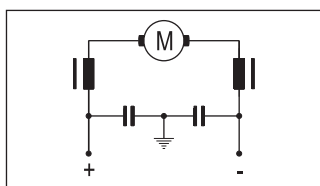
**Legende** / *Description*

- n<sub>0</sub> = Leerlaufdrehzahl / *No-load speed* [min<sup>-1</sup>]
- η = Wirkungsgrad / *Efficiency* [%]
- P<sub>mech</sub> = mech. Leistung / *Mech. power* [W]
- I<sub>0</sub> = Leerlaufstrom / *No load current* [A]
- I<sub>max</sub> = Maximalstrom / *Max. current* [A]
- M = Drehmoment / *Torque* [Nm]
- M<sub>A</sub> = Anlaufmoment / *Starting torque* [Nm]

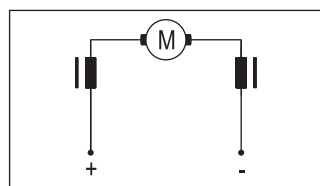
**EMV-Entstörung** / *EMC filter*

Ein Teil unserer DC-Motoren und DC-Linearantriebe sind mit Entstörkomponenten ausgestattet. Hierbei handelt es sich ausschließlich um eine Grundentstörung. Die tatsächlich notwendige Entstörung ist anwendungsabhängig zu ermitteln.

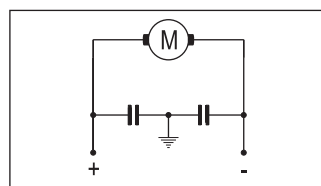
*Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in combination with the complete machine.*



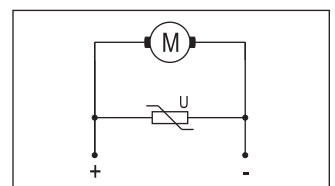
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. *EMC suppression with capacitor and choke.*



Induktive EMV-Entstörung. *EMC suppression with choke.*



Kapazitive EMV-Entstörung. *EMC suppression with capacitor.*



EMV-Entstörung mit einem Varistor. *EMC suppression with a varistor.*

Beispiel: / *Example:*



1,0 nF  
4,7 μH

Beispiel: / *Example:*



- nF  
4,7 μH

Beispiel: / *Example:*



1,0 nF  
- μH

Beispiel: / *Example:*



Varistor