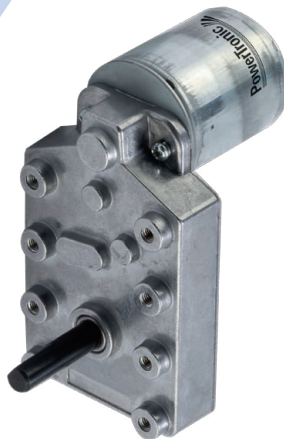


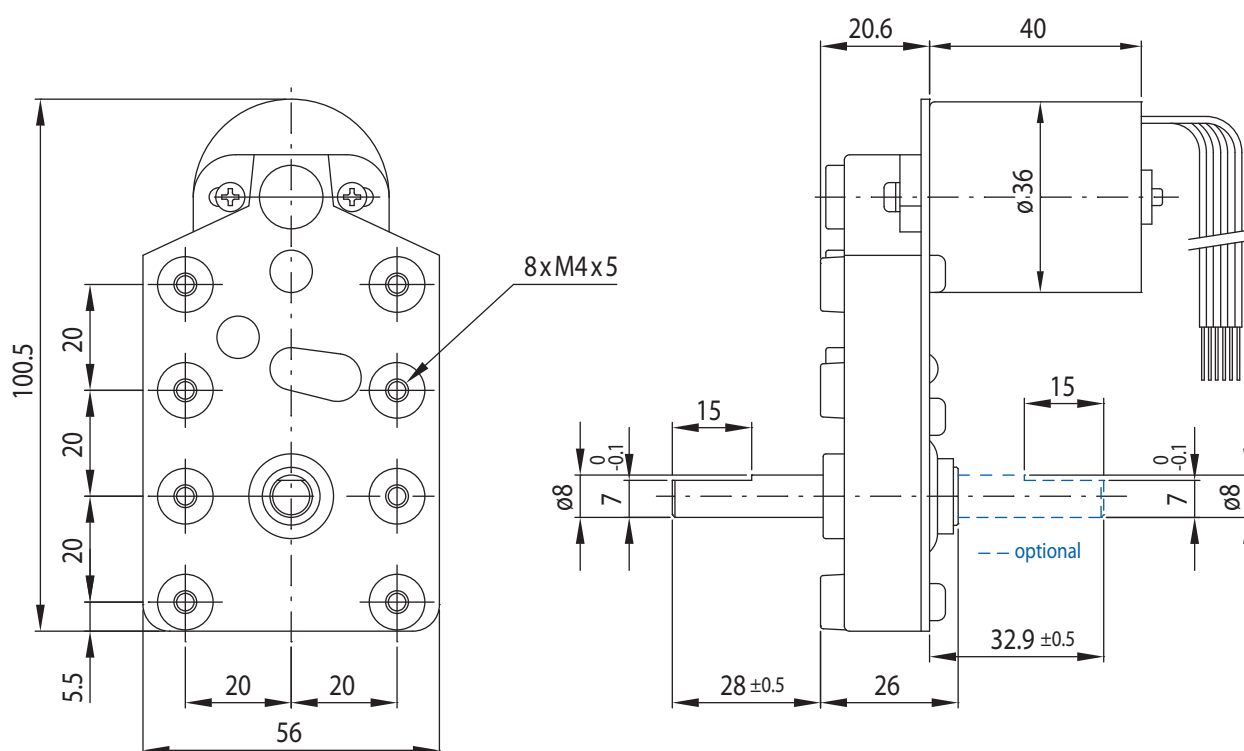
# BLDC-Motor mit integrierter Elektronik Stirradgetriebe Typ STF56.101-BL36.40



## Getriebemotor

Untersetzungsverhältnis	22	34	43	50	62	68	83	105	116	162	182	204	240	308	350	452	615	687
12V	Nennmoment (Ncm)	24	37	47	54	67	74	90	114	126	159	179	200	200	200	200	200	200
	Nenn Drehzahl (min <sup>-1</sup> )	204	132	105	90	73	66	54	43	39	28	25	22	19	15	13	10	7
24V	Nennmoment (Ncm)	40	62	78	91	113	124	151	191	200	200	200	200	200	200	200	200	200
	Nenn Drehzahl (min <sup>-1</sup> )	177	115	91	78	63	57	47	37	34	24	21	19	16	13	11	9	6

Radiallast (FR): 20 N (15 mm v. Flansch) | Axiallast (FA): 20 N | Nettogewicht max. 360 g



## Motor

Nennspannung (V)	12	24
Nenn Drehzahl (min <sup>-1</sup> )	4500	3900
Nennmoment (Ncm)	1.5	2.5
Nennstrom (A)	1.2	0.8
Leerlaufstrom (mA)	500	300
Leerlauf Drehzahl (min <sup>-1</sup> )	5300	5000

Rel. Luftfeuchtigkeit: 20 bis 85% | Umgebungstemp.: -10 bis +60°C

## Optionen

Encoder
B-seitige Welle
Anschlussstecker
Sonderwelle
Sonderspannung