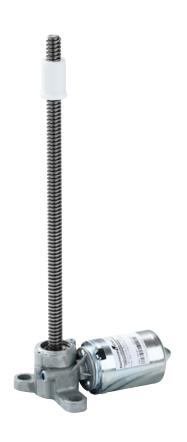
ANTRIEB TYP DR-HM D





TYP DR-HM D

Antrieb Artikelnummer	Einheit	DR-HM D, Spindel 16x2 DRDAYYYYZZZZMKA24	DR-HM D, Spindel 16x4*** DRDEYYYYZZZZMKA 24	DR-HM D, Spindel 16x8*** DRDGYYYYZZZZMKA24
Nennkraft Druck	N	3000	3000	1500
Nennkraft Zug	N	3000	3000	1500
Geschwindigkeit (ohne Last)	mm/s	4	8	16
Nennleistung	W	2060	2060	2060
Hub max.**	mm	531	385	545
Einbaumaß	mm	Hub + 100	Hub + 100	Hub + 100
Spannung	V/DC	2436	2436	2436
Leistungsaufnahme	W	100150	100150	100150
Stromaufnahme	А	1,55,0	1,55,0	1,55,0
Kabelanschluss**** ca.	mm	2600	2600	2600
Einschaltdauer (S3)	min	1/9 (10%)	1/9 (10%)	1/9 (10%)
Umgebungstemperatur	°C	040	040	040
Schutzart*	IP	bis 32	bis 32	bis 32
Isolationsklasse		Е	E	E
Gewicht (ohne Spindel)	kg	1,3	1,3	1,3
Getriebeuntersetzung		1:35	1:35	1:35
Impulsangabe (Hallgeber optional)	mm/puls	0,0572	0,1143	0,2286
Integrierte Endschalter		Nein	Nein	Nein

Hubtoleranz +/- 2mm, Kraft und Hubgeschwindigkeit abhängig von Last und Spannung

^{*}abhängig von der Einbaulage

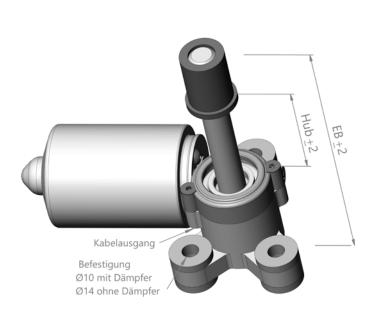
^{**}bezogen auf Spindelknickung bei Sicherheitsfaktor SF=2

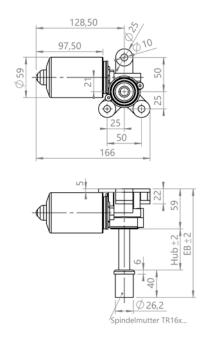
^{***}Ohne Selbsthemmung, zusätzliche Bremse ist erforderlich

^{****} Steckertyp Molex Mini Fit jr. bei Ausführung mit Hallsensoren









TYP DR-HM D

