

Schneckengetriebe KES 20

Winkelgetriebe mit hohem Drehmoment bei sehr geringen Abmessungen. Geeignet für vielfältige Einsatzgebiete.
Achsabstand 20 mm in 7 Übersetzungen.

Gehäuse: Aluminium, silbern eloxiert, gegen Fettaustritt und Staubeinwirkung gekapselt, in allen Baulagen montierbar (Eingangswelle vertikal nicht für Dauerbetrieb empfohlen).

Verzahnung: Schnecke aus Stahl, Schneckenrad Sondermessing.

Lagerung: Kugellager mit Gummi-Dichtscheibe RS.

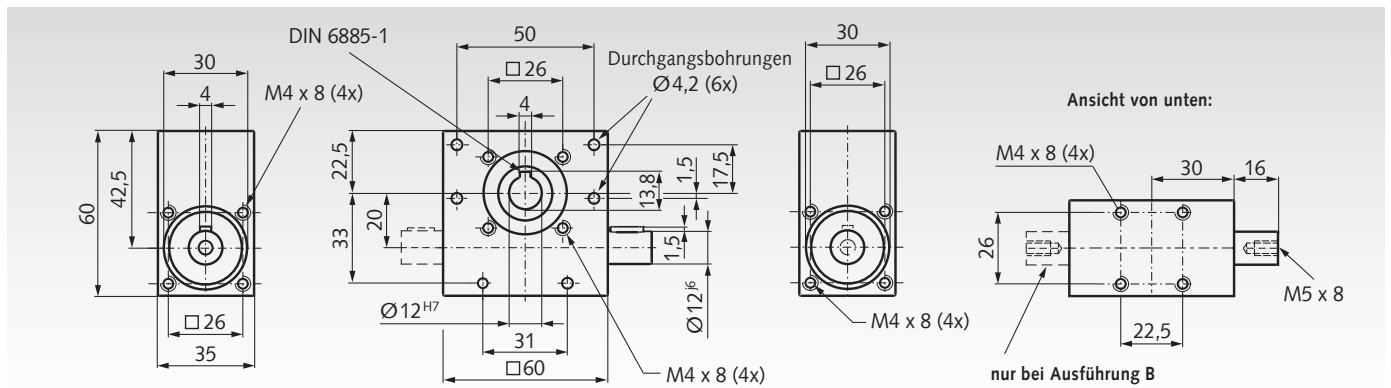
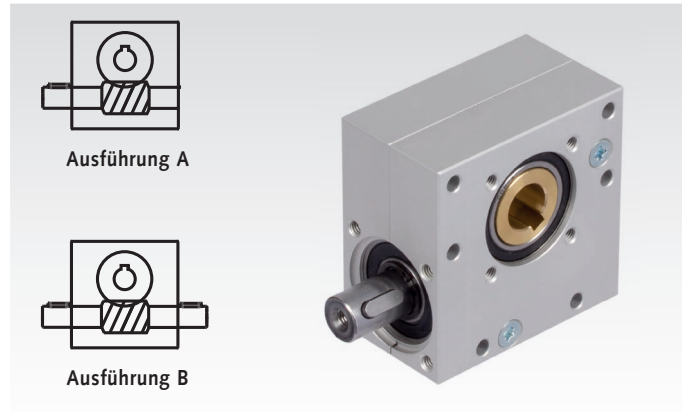
Schmierung: Wartungsfreie Fettschmierung.

Verdrehspiel: $1^\circ \pm 0,5^\circ$. **Einschaltdauer:** 20% bei 5 min.

Lebensdauer: ca. 1.000 Stunden bei voller Belastung und Drehzahl 500 min^{-1} und Einhaltung der Einschaltdauer, bei $+20^\circ\text{C}$.

Zul. Betriebstemperatur: -20° bis $+60^\circ\text{C}$.

Bestellangaben: z. B.: Art.-Nr. 42002013, Schneckengetriebe KES 20 A Übersetzung 13:1



Leistungsdaten

Artikel-Nr. Ausf. A	Artikel-Nr. Ausf. B	Über- setzung i	Selbst- hemmung statisch	zul. Abtriebsdrehmoment bei Drehzahl*			zul. Eingangsleistung bei Drehzahl*			Wirkungs- grad η ca.	Wellenbelastung		Gewicht g
				100 min^{-1} Nm	500 min^{-1} Nm	1.000 min^{-1} Nm	100 min^{-1} W	500 min^{-1} W	1.000 min^{-1} W		F_R^{**} N	F_A^{***} N	
420 020 13	420 020 13B	13:1	nein	15	13	11	21,6	93,5	158,2	0,56	200	200	422
420 020 15	420 020 15B	15:1	nein	12	10	8	16,1	67,1	107,4	0,52	250	250	425
420 020 18	420 020 18B	18:1	nein	11	9	7	11,6	47,6	74,0	0,55	250	250	426
420 020 23	420 020 23B	23:1	nein	10	8	6	9,1	36,4	54,6	0,5	250	250	428
420 020 30	420 020 30B	30:1	nein	8,5	7	5,5	6,6	27,1	42,7	0,45	350	350	438
420 020 40	420 020 40B	40:1	ja	5,5	4,8	4	3,7	16,1	26,8	0,39	400	400	426
420 020 65	420 020 65B	65:1	ja	4,5	3,8	3	2,5	10,6	16,7	0,29	500	500	432

* Eingangsdrehzahl, an der Schneckenwelle.

** zul. Radialkraft bei $F_A=0$.

*** zul. Axialkraft bei $F_R=0$.

Hinweis zur Passfeder:

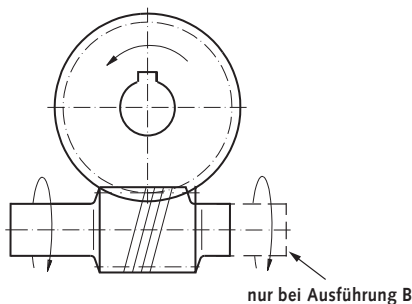
Die Lage der Nut zur Verzahnung ist nicht definiert.
 Die Lage der Passfedern ist ebenfalls nicht definiert,
 sie sind nicht zueinander fluchtend.

Drehsinn (Drehrichtung beliebig)

Der Schneckenradsatz ist linkssteigend.

Ausgang:
 Schneckenrad auf Hohlwelle

Eingang:
 Schneckenwelle



Umrechnung der Drehmomente

Abtriebsdrehmoment = Eingangsrehmoment x Wirkungsgrad x Übersetzung

$$\text{Eingangsrehmoment} = \frac{\text{Abtriebsdrehmoment}}{\text{Wirkungsgrad} \times \text{Übersetzung}}$$

$$\text{Leistung } P = \frac{M \times n}{9550}$$

$$\text{Drehmoment } M = \frac{9550 \times P}{n}$$

M = Drehmoment [Nm]
 P = Leistung [kW]
 n = Drehzahl [min^{-1}]