

Schneckengetriebe KES 30

Winkelgetriebe mit hohem Drehmoment bei sehr geringen Abmessungen. Geeignet für vielfältige Einsatzgebiete. **Achsabstand 30 mm** in 8 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.

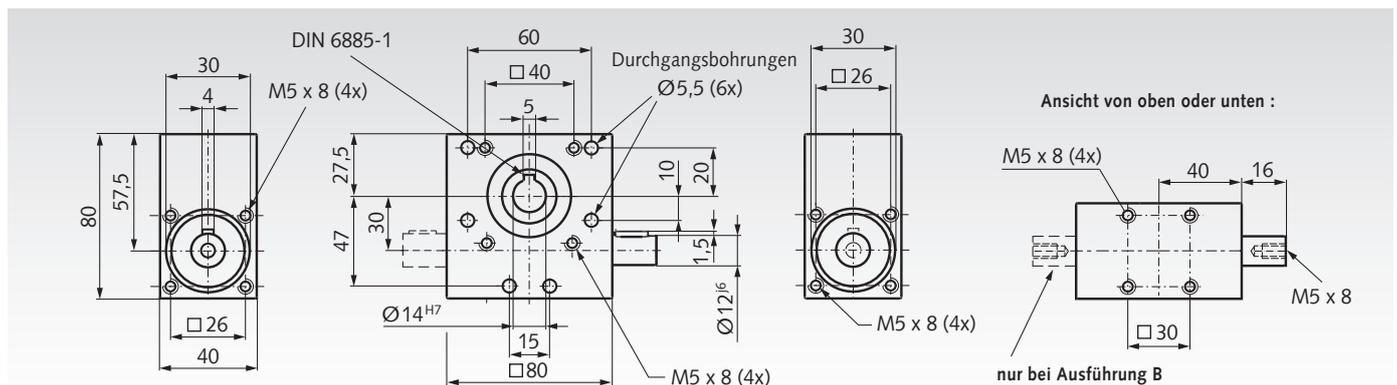
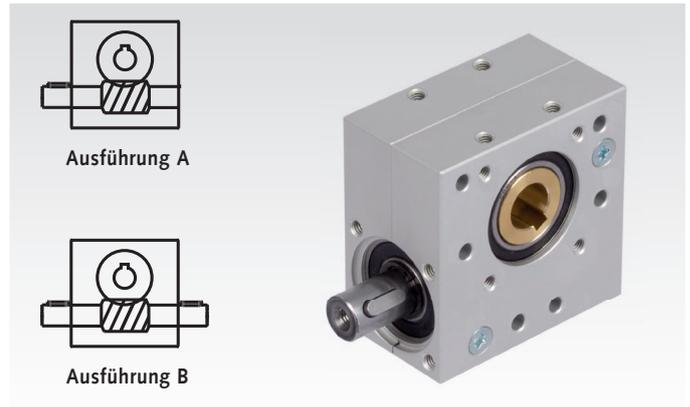
Schmierung: Wartungsfreie Fettschmierung.

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. 42003005, Schneckengetriebe KES 30 A Übersetzung 5:1



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 Ausf. B 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	
420 030 05	420 030 05B	5:1	nein	19	17	15	56,8	254,3	448,8	0,7	400	300	903
420 030 10	420 030 10B	10:1	nein	20	18	16	36,1	162,5	288,9	0,58	400	300	880
420 030 17	420 030 17B	17:1	nein	17	15	14	22,8	100,4	187,5	0,46	400	400	877
420 030 20	420 030 20B	20:1	ja	15	13,5	12	18,3	82,2	146,1	0,43	500	400	885
420 030 25	420 030 25B	25:1	ja	13,5	12	11	13,8	61,3	112,4	0,41	500	500	885
420 030 34	420 030 34B	34:1	ja	12	11	10	12,7	58,4	106,2	0,29	600	500	881
420 030 45	420 030 45B	45:1	ja	10,5	9,5	9	9,8	44,2	83,8	0,25	700	600	886
420 030 64	420 030 64B	64:1	ja	8,5	7,5	6	5,2	22,7	36,4	0,27	700	600	897

* Eingangs-drehzahl, an der Schneckenwelle.

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

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

Hinweis zur Passfeder:

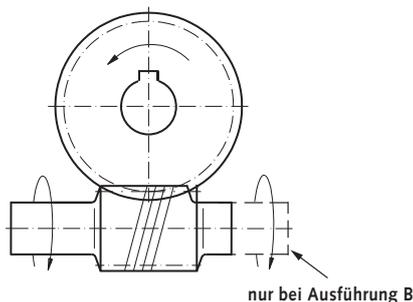
Die Lage der Nut zur Verzahnung ist nicht definiert. Die Lage der Passfedern ist ebenfalls nicht definiert, sie sind nicht zueinander fluchtend.

Drehsinn (Drehrichtung beliebig)

Der Schneckenradsatz ist linkssteigend.

Ausgang:
Schneckenrad auf Hohlwelle

Eingang:
Schneckenwelle



Umrechnung der Drehmomente

Abtriebsdrehmoment = Eingangs-drehmoment x Wirkungsgrad x Übersetzung

$$\text{Eingangs-drehmoment} = \frac{\text{Abtriebsdrehmoment}}{\text{Wirkungsgrad} \times \text{Übersetzung}}$$

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

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

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