

ES07

Motorreductores coaxiales Motoréducteurs coaxiaux

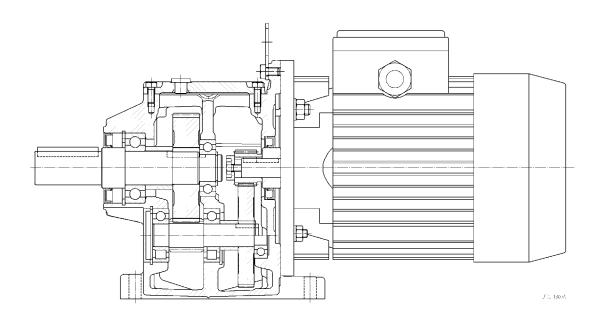
Edition December 2010



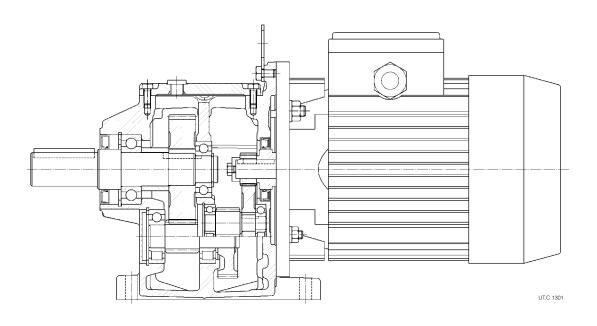


Index
ļ

1 -	Símbolos y unidades de medida	6	1 -	Symboles et unités de mesure	6
2 -	Características	7	2 -	Caractéristiques	7
3 -	Designación	10	3 -	Désignation	10
4 -	Formas constructivas y lubricación	11	4 -	Positions de montage et lubrification	11
5 -	Factor de servicio fs	12	5 -	Facteur de service fs	12
6 -	Selección	13	6 -	Sélection	13
7 -	Cargas radiales $F_{\rm r2}$ sobre el extremo del árbol lento	14	7 -	Charges radiales F_{r2} sur le bout d'arbre lent	14
8 -	Programa de fabricación	15	8 -	Programme de fabrication	15
9 -	Dimensiones	36	9 -	Dimensions	36
10 -	Detalles constructivos y funcionales	44	10 -	Détails de la construction et du fonctionnement	44
11 -	Instalación y manutención	46	11 -	Installation et entretien	46
12 -	Fórmulas técnicas	48	12 -	Formules techniques	48



MR 2I de 2 engranajes cilíndricos à 2 engrenages cylindriques

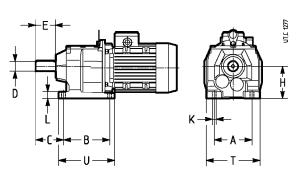


MR 3I de 3 engranajes cilíndricos à 3 engrenages cylindriques



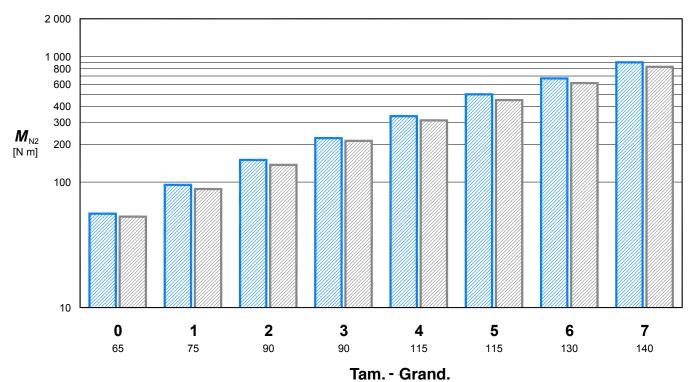
Intercambiabilidad

Dimensiones principales de acoplamiento (altura del eje, extremo del árbol, dimensiones patas y taladros de fijación, ver dibujo de la derecha) según el estándar industrial más extendido y reconocido en el sector de los motorreductores coaxiales.



Interchangeabilité

Cotes principales de raccordement (hauteur d'axe, bout d'arbre, dimensions des pattes et trous de fixation, voir plan à côté) selon le standard industriel le plus connu et utilisé dans le secteur des motoréducteurs coaxiaux.



Altura del eje (H) - Hauteur d'axe (H)

Par nominal máximo cat. ES07.

Valor medio de pares nominales máximos referido a los principales competidores.

Moment de

Valeur moye rapportée a

Moment de torsion nominal max cat. ES07.

Valeur moyenne des moments de torsion nominaux max rapportée aux concurrents principaux.

JT.C 1299

Motoréducteurs coaxiaux

Motor normalizado según IEC

Programa de fabricación con un amplio uso de **motores** con **dimensiones** de acoplamiento normalizadas **según IEC 72-1**, para la máxima flexibilidad en la gestión del almacén, de los repuestos y montaje del motor suministrado por el Cliente.

Amplia disponibilidad de ejecuciones motores

Motorreductores con motor eléctrico normal (**HF**) o freno (**F0**), con amplia disponibilidad de accesorios y ejecuciones especiales de serie, para satisfacer de la forma más idónea cada necesidad aplicativa (cat. TX).



Moteur normalisé IEC

Qualité et performances

Dans ce programme de fabrication on utilise un grand nombre de **moteurs** avec des **dimensions** de raccordement normalisées **selon IEC 72-1** pour garantir une grande flexibilité de gestion du stock, la recherche de pièces détachées et le montage du moteur fourni par le Client.

Performances élevées, fiables et testées: engrenages cylindri-

ques rectifiés et à hélicoïde corrigée, carcasse monobloc en fon-

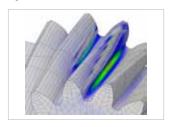
te, fonctionnement régulier et silencieux, contrôles rigoureux.

Grande disponibilité d'exécutions moteurs

Motoréducteurs avec moteur électrique standard (**HF**) ou frein (**F0**) avec une grande disponibilité d'accessoires et d'exécutions spéciales, fabriqués en série, pour satisfaire au mieux toutes les exigences d'application (cat. TX).

Calidad y prestaciones

Prestaciones elevadas, fiables y ensayadas: engranajes cilíndricos **rectificados** y **con hélice modificada**, carcasas monobloque de hierro fundido, funcionamiento regular y silencioso, controles rigurosos.





Servicio

Una red mundial directa, formada por 14 filiales con depósito y distribuidores con almacén, garantiza una cobertura del mercado y testimonia la voluntad de Rossi de presentarse como partner en los mercados de los mayores países industrializados.

Customer Service, un cualificado servicio técnico y especialistas sectoriales garantizan, en colaboración con el Cliente, la máxima asistencia en la selección de la motorización.



Service

Une organisation mondiale directe, composée de 14 filiales avec stock et de distributeurs également avec stock, assure la couverture du marché et témoigne de l'intention de Rossi d'être bon partenaire dans les marchés des pays industrialisés les plus importants.

Le Customer Service, un service technique qualifié et des spécialistes de secteur d'application offrent, en collaboration avec le Client, la plus grande assistance dans le choix de la motorisation.

Asistencia

Proyecto del producto modular, sistemas de fabricación extremamente flexibles, modelos de organización, de información y logísticos rápidos y eficientes, gestión integrada del pedido Cliente, almacén adecuado, automatizado y racionalmente organizado, producción para almacén. Filiales extranjeras e importadores en los países más importantes del mundo, equipados con almacén ampliamente abastecido, servicio especial de entregas urgentes: son todos factores que permiten a Rossi entregas cortas y fiables.

Un servicio de repuestos centralizado y organizado garantiza **asistencia on-line** y intervenciones rápidas y eficaces en todo el Mundo.

3 años de garantía

Rossi, es la primera y única empresa del sector en Europa, que ofrece, desde 1 de enero de 1.994, la **garantía de 3 años*** en todos los productos de su gama.



Assistance

Projet de produit modulaire, systèmes de fabrication très flexibles, modèles souples et efficaces d'organisation, d'information et logistique, gestion globale des commandes des Clients, stock important, automatisé et bien organisé, production pour stock. Filiales à l'étranger et importateurs dans les pays les plus importants dans le monde, avec un stock très important, service spécial de livraison urgente: ce sont tous les facteurs qui permettent à Rossi d'offrir des livraisons rapides et fiables.

Le service pièces détachées centralisé et bien organisé offre l'**assistance on-line** et des interventions rapides et efficaces dans le Monde entier.

3 ans de garantie

Rossi est la première et seule société dans le secteur en Europe à offrir, depuis le 1er Janvier 1994, la **garantie de 3 ans*** sur tous les produits de sa gamme.

5

^{*} La garantía es válida para los Clientes directos y para los Clientes de los distribuidores autorizados con certificado ISO 9000 y, se entiende válida para el uso adecuado y correcta utilización del producto trabajando a dos turnos de trabajo, en conformidad a nuestras condiciones generales de venta.

La garantie est valable pour nos Clients en direct et pour ceux de nos distributeurs autorisés certifiés ISO 9000, pour une utilisation propre et correcte des produits en deux postes de travail par jour, en conformité avec nos conditions générales de vente.

1 - Símbolos y unidades de medida

1 - Symboles et unités de mesure

Símbolos en orden alfabético, con las correspondientes unidades de medida, utilizados en el catálogo y en las fórmulas.

Symboles par ordre alphabétique, avec respectives unités de mesure, employés dans le catalogue et dans les formules.

SÍmbolo Symbole	Defini Expres		En el catalogo Dans le catalogue	Unidades de mes Unités de mes En las Dans le Sistema Técnico Système Technique	sure s fórmi es forn o S		Notas Notes
	dimensiones, cotas	dimensions, cotes	mm		_	,	
а	aceleración	accélération	_	n	n/s²		
d	diámetro	diamètre	_		m		
f	frecuencia	fréquence	Hz		Hz		
fs	factor de servicio	facteur de service	112				
ft	factor térmico	facteur thermique					
F	fuerza	force	_	kaf		N ²⁾	1 kgf ≈ 9,81 N ≈ 0,981 daN
F,	carga radial	charge radiale	N	9.			ringi ejerri ejerraari
Fa	carga axial	charge axiale	N		_		
g	aceleración de gravedad		_	n	n/s²		valor normal 9,81 m/s ² valeur norm. 9,81 m/s ²
G	peso (fuerza peso)	poids (force poids)	_	kgf	1	N	taler nermal eje i nije stalear nermi eje i nije
Gd ²	momento dinámico	moment dynamique	_	kaf m²			
i	relación de transmisión	rapport de transmission					$i = \frac{n_1}{n_2}$
1	corriente eléctrica (intensidad)	courant électrique	_		Α		
J	momento de inercia	moment d'inertie	kg m²	_		kg m²	
$L_{\rm h}$	duración de los rodamientos	durée des roulements	h		_		
m	masa	masse	kg	kgf s²/m		kg ³⁾	
М	par	moment de torsion	Nm	kgf m		Nm	1 kgf m ≈ 9,81 N m ≈ 0,981 daN m
n	velocidad angular	vitesse angulaire	min ⁻¹	v/min rev/min		_	1 min ⁻¹ ≈ 0,105 rad/s
Р	potencia	puissance	kW	CV		W	1 CV ≈ 736 W ≈ 0,736 kW
<i>P</i> t	potencia térmica	puissance thermique	kW		_		
r	radio	rayon	-		m		
R	relación de variación	rapport de variation					$R = \frac{n_{2 \text{ max}}}{n_{2 \text{ min}}}$
S	espacio	espace	-		m		
t	temperatura Celsius	température Celsius	°C		_		
t	tiempo	temps	s min h d		S		1 min = 60 s 1 h = 60 min = 3 600 s 1 d = 24 h = 86 400 s
U	tensión eléctrica	tension électrique	V		V		
V	velocidad	vitesse	_	r	m/s		
W	trabajo, energía	travail, énergie	MJ	kgf m		J ⁴⁾	
Z	frecuencia de arranque	fréquence de démarrage	arr./h dém./h		_		
α	aceleración angular	accélération angulaire	_	ra	ad/s²		
η	rendimiento	rendement					
η_{s}	rendimiento estático	rendement statique					
μ	coeficiente de rozamiento	coefficient de frottement					
φ	ángulo plano	angle plan	0	ı	rad		1 giro = 2 π rad 1 rev = 2 π rad 1° = $\frac{\pi}{180}$ rad
ω	velocidad angular	vitesse angulaire	-	_		rad/s	1 rad/s ≈ 9,55 min ⁻¹

Índices adicionales y otros signos

Indices additionnels et autres signes

Ind.	Definición	Expression
max min N 1 2	máximo mínimo nominal relacionado con el eje rápido (entrada) relacionado con el eje lento (salida) desde hasta igual a aproximadamente	maximum minimum nominal relatif à l'axe rapide (entrée) relatif à l'axe lent (sortie) de à égal à environ
	mayor o igual a menor o igual a	supérieur ou égal à inférieur ou égal à

- 1) SI es la sigla del Sistema Internacional de Unidades, definido y aprobado por la Conferencia General de los Pesos e Medidas como único sistema de unidades de medida. Ver CNR UNI 10 003-84 (DIN 1 301-93 NF X 02.004, BS 5 555-93, ISO 1 000-92). UNI: Ente Nazionale Italiano di Unificazione. DIN: Deutscher Normenausschuss (DNA). NF: Association Française de Normalisation (AFNOR). BS: British Standards Institution (BSI). ISO: International Organization for Standardization.

 2) El newton [N] es la fuerza que causa a un cuerpo de masa de 1 kg la aceleración de 1 m/s².
- nys.

 3) El kilogramo [kg] es la masa de la muestra conservada en Sèvres (o sea de 1 dm³ de agua destilada a 4 °C).

 4) El joule [J] es el trabajo cumplido por la fuerza de 1 N cuando se desplaza de 1 m.
- 1) SI est le sigle du Système International des Unités, défini et approuvé par la Conférence Génerale de Poids et Mesures comme unique système d'unité de mesure. Voir CNR UNI 10 003-84 (DIN 1 301-93 NF X 02.004, BS 5 555-93, ISO 1 000-92). UNI: Ente Nazionale Italiano di Unificazione. DIN: Deutscher Normenausschuss (DNA). NF: Association Française de Normalisation (AFNOR). BS: British Standards Institution (BSI). ISO: International Organization for Standardization.

 2) Le newton [N] est la force qui provoque à un corps de masse 1 kg l'accélération de 1 m/s².

- 3) Le kilogramme [kg] est la masse de l'échantillon conservé à Sèvres (c'est à dire de 1 dm² d'eau distillée à 4 °C).

 4) Le joule [J] est le travail effectué par la force de 1 N quand elle se déplace de 1 m.

2 - Características

Máxima intercambiabilidad (altura del eje, extremo del árbol lento, dimensiones patas y taladros de fijación)

Amplio uso de motores normalizados (o con dimensiones de acoplamiento normalizadas) según IEC

Fijación con patas integradas a la carcasa

Carcasa monobloque de fundición de hierro, rígida y precisa Soporte del eje lento (rodamientos y árbol) ampliamente dimensionado para soportar cargas elevadas sobre el extremo del árbol

Elevada clase de calidad de fabricación Prestaciones elevadas, fiables y ensayadas

Máxima compacidad (axial y trasversal); mismas dimensiones para tren de engranajes de **2** (2l) o **3** (3l) engranajes cilíndricos

a - Reductor

2 - Caractéristiques

Interchangeabilité maximale (hauteur d'axe, bout d'arbre lent, dimensions des pattes et trous de fixation)

Utilisation étendue de moteurs normalisés (ou avec des dimensions de raccordement normalisées) selon IEC

Fixation par pattes incorporées à la carcasse

Carcasse monobloc en fonte, rigide et précise

Large dimensionnement de l'arbre lent (roulements et arbre) pour supporter des charges élevées sur le bout d'arbre

Classe de qualité de fabrication élevée

Performances élevées, fiables et testées

Compacité maximale (axiale et transversale); mêmes encombrements pour train d'engrenages à 2 (21) ou 3 (31) engrenages cylindriques

a - Réducteur



¹⁾ H hauteur d'axe

D \varnothing bout d'arbre lent $M_{\rm N2}$ moment de torsion nominal max [N m]

Fr2 charge radiale nominale max [N]

Fra carga radial nominal máxima [N] **Detalles constructivos**

Las principales características son:

- carcasa monobloque de fundición de hierro 250 UNI ISO 185 con nervaduras de refuerzo y elevada capacidad de lubricante;
- brida de fijación del motor normalizada según IEC, integrada a la carcasa, y preparada para 2 tamaños de motor distintos;
- rodamientos ejes intermedios de bolas y de rodillos cilíndricos;
- rodamientos eje lento de bolas ampliamente dimensionados para soportar fuertes cargas sobre el extremo del árbol lento (también bien dimensionado para el mismo fin);
- piñon de la reducción final con tres rodamientos (tam. 21 5 ... 7) para asegurar las mejores condiciones de engranaje (ninguna rueda en voladizo, máxima rigidez y posibilidad de soportar sobrecaras, máxima silenciosidad):
- piñon de la primera reducción ensamblado con interferencia y chaveta directamente sobre el extremo del árbol motor;
- engranajes cilíndricos helicoidales con perfil rectificado y ángulo de helice modificado para la máxima capacidad de carga, regularidad de funcionamiento y silenciosidad;
- gran número de combinaciones motorreductor con empleo de motores con dimensiones de acople normalizadas según IEC;
- lubricación en baño de aceite; todos los tamaños son suministrados Ilenos de aceite sintético para lubricación «de por vida», y 1 tapón (tam. 0 ... 5) o 2 tapones (tam. 6 y 7); estanqueidad;
- pintura: protección exterior con pintura sintética adecuada para resistir a los normales ambientes industriales y para permitir otros acabados con pinturas sintéticas; color azul RAL 5010 DIN 1843; protección interior con pintura epoxídica.

Tren de engranajes:

- 8 tamaños de 2, 3 engranajes cilíndricos;
- relaciones de transmisión nominales según la serie R 20 (4 ... 200);
- velocidades de salida cercanas a los números normales serie R 20 (4,5 ... 710 min⁻¹);
- engranajes de acero 16 NiCr4 o 16 MnCr5 según el tamaño, EN 10084-98 cementados/templados;
- engranajes cilíndricos con dentado helicoidal con perfil rectificado y ángulo de hélice modificado;
- capacidad de carga del tren de engranajes calculada a rotura y pitting según ISO 6336.

Particularités de la construction

Les principales caractéristiques sont:

- carcasse monobloc en fonte 250 UNI ISO 185 avec nervures de renforcement et grande capacité de lubrifiant;
- bride de fixation moteur normalisée IEC intégrale avec la carcasse prévue pour recevoir 2 différentes grandeurs moteurs;
- roulements des arbres intermédiaires á billes ou á rouleaux cylindriques;
- roulements d'axe lent á billes largement dimensionnés pour supporter des charges lourdes sur le bout d'arbre lent (lui aussi largement dimensionné pour le même but);
- pignon de la réduction finale á trois roulements (grand. 2I 5 ... 7) pour assurer les meilleures conditions d'engrènement (aucune roue en porte-á-faux, rigidité et capacité maximum de supporter des surcharges, silence maximum);
- pignon de la première réduction calé par interférence et clavette directement sur le bout d'arbre moteur;
- engrenages cylindriques hélicoïdaux avec profil rectifié et angle d'helice modifié pour une capacité de charge maximale, fonctionnement régulier et silencieux;
- grand nombre de combinaisons de motoréducteurs avec l'emploi de moteurs avec des dimensions de raccordement normalisées IEC;
- lubrification à bain d'huile; toutes les grandeurs sont fournies avec de l'huile synthétique pour lubrification «à vie» et 1 bouchon (grand 0...5) ou 2 bouchons (grand 6 et 7); étanchéité;
- peinture: protection extérieur á peinture synthétique, bonne tenue aux milieux industriels normaux, finitions avec peintures synthétiques possibles; couleur bleu RAL 5010 DIN 1843; protection intérieure á peinture époxy.

Train d'engrenages:

- 8 grandeurs à 2, 3 engrenages cylindriques;
- rapports de transmission nominaux selon la série R 20 (4 ... 200);
- vitesses de sortie proches aux nombres normaux de la série R 20 (4,5 ... 710 min⁻¹);
- engrenages en acier 16 NiCr4 ou 16 MnCr5 selon la grandeur, EN 10084-98 cémentés/trempés;
- engrenages cylindriques avec denture hélicoïdale à profil rectifié et angle d'helice modifié;
- capacité de charge du train d'engrenages calculée à la rupture et á la piqûre selon ISO 6336.

2 - Características

Normas específicas:

- relaciones de transmisión nominales según los números normales UNI 2016 (DIN 323-74, NF X 01.001, BS 2045-65, ISO 3-73);
- perfil dentado según UNI 6587-69 (DIN 867-86, NF E 23.011, BS 436.2-70, ISO 53-74);
- taladros de fijación serie media UNI 1728-83 (DIN 69-71, NF E 27.040, BS 4186-67, ISO/R 273);
- chavetas UNI 6604-69 (DIN 6885 Bl. 1-68, NF E 27.656 y 22.175, BS 4235.1-72, ISO/R/773-69) salvo para casos específicos de acoplamiento motor/reductor en los que están rebajadas;
- formas constructivas derivadas de CEI 2-14 (DIN EN 60034-7, IEC 34.7);
- capacidad de carga verificada según las normas UNI 8862, DIN 3990, AFNOR E 23-015 y ISO 6336 para una duración de funcionamiento ≥ 12 500 h.

Niveles sonoros

Los niveles normales de emisión de potencia sonora $\boldsymbol{L}_{\text{WA}}$ para los motorreductores de este catálogo, con carga y velocidad nominales, son conformes a los límites según VDI 2159 para la parte reductor y según EN 60034 para la parte motor.

2 - Caractéristiques

Normes spécifiques:

- rapports de transmission nominaux selon les nombres normaux UNI 2016 (DIN 323-74, NF X 01.001, BS 2045-65, ISO 3-73);
- profil de la denture selon UNI 6587-69 (DIN 867-86, NF E 23.011, BS 436.2-70, ISO 53-74);
- trous de fixation de la série moyenne selon UNI 1728-83 (DIN 69-71, NF E 27.040, BS 4186-67, ISO/R 273);
- clavettes UNI 6604-69 (DIN 6885 Bl. 1-68, NF E 27.656 et 22.175, BS 4235.1-72, ISO/R/773-69) sauf pour certains cas de raccordement moteur/réducteur où elles sont surbaissées;
- positions de montage tirées de CEI 2-14 (DIN EN 60034-7, IEC 34.7):
- capacité de charge vérifiée selon UNI 8862, DIN 3990, AFNOR E 23-015, ISO 6336 pour une durée de fonctionnement ≥ 12 500 h.

Niveaux sonores

Les niveaux normaux de puissance sonore \boldsymbol{L}_{WA} pour les motoréducteurs de ce catalogue, fonctionnant avec charge et vitesse nominale, sont conformes aux limites prévues par la norme VDI 2159 pour le réducteur et EN 60034 pour le moteur.



Motorreductor coaxial con motor asíncrono trifásico Motoréducteur coaxial avec moteur asynchrone triphasé



Motorreductor coaxial con motor freno asíncrono trifásico con freno en c.c.

Motoréducteur coaxial avec moteur frein asynchrone triphasé avec frein c.c

b - Motor eléctrico

b - Moteur électrique

HF 56 ... 132

Motor asíncrono trifásico Moteur asynchrone triphasé



F0 63 ... 132

Motor freno asíncrono trifásico con freno en c.c. Moteur frein asynchrone triphasé avec frein c.c.



Principales ejecuciones

Exécutions principales

	Normal	Encoder	Servoventilador	Servoventilador y encoder	Volante
	Normale	Codeur	Servoventilateur	Servoventilateur et codeur	Volant
HF					
F0					

Dimensiones principales de acoplamiento motor: extremo del árbol \varnothing D x E — brida \varnothing P

Dimensions principales de raccordement moteur: bout d'arbre \varnothing D x E – bride \varnothing P

Tam.motor Grand.			Forma c	onstructiva mo	otor 1) - Position	n de montage	moteur 1)		
moteur	BX1 ²⁾	B 5	BX5 ²⁾	B5A	BX2 ²⁾	B5R	B5B	B5S	B5C
56	_	9 x 20 - 120	_	-	_	_	_	_	_
63	11L x 23 - 160			11 x 23 - 120		9 x 20 - 120		_	=
71	14L x 30 - 200	14 x 30 - 160	14L x 30 - 160	14 x 30 - 140	11D x 23 - 160	11 x 23 - 140	11 x 23 - 120	_	-
80	_	19 x 40 - 200	_	19 x 40 - 160	14D x 30 - 200	14 x 30 - 160	14 x 30 - 140	_	_
90	-	24 x 50 - 200	_	_	_	19 x 40 - 200	19 x 40 - 160		-
100, 112	-	28 x 60 - 250	_	_	_	24 x 50 - 200	_	19 x 40 - 200	19 x 40 - 160
132	-	_	=	=	=	28 x 60 - 250	=	24 x 50 - 200	=

¹⁾ Indicada en designación (ver cap. 3) y en placa motor. 2) Forma constructiva con extremo del árbol no normalizado.

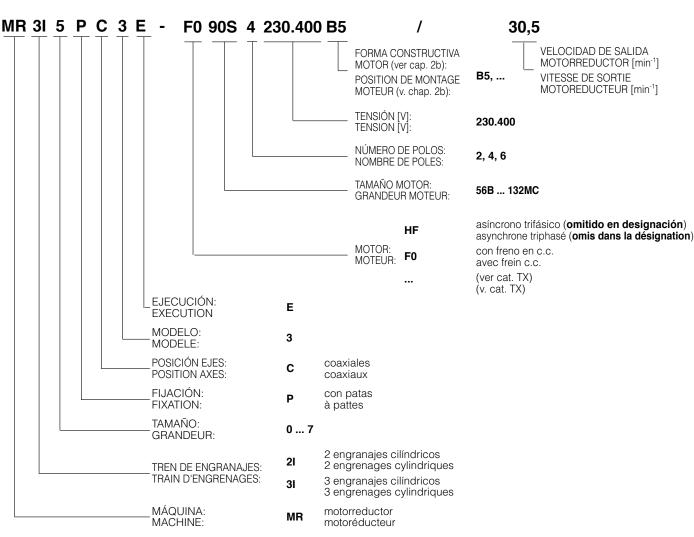
Para la completa designación, las características técnicas, las ejecuciones especiales y ulteriores detalles ver documentos específicos cat. **TX**: consultarnos.

Pour la désignation complète, les caractéristiques techniques, les exécutions spéciales et d'autres détails voir documentation spécifique cat. **TX**: nous consulter.

¹⁾ Indiquée dans la désignation (voir chap. 3) et la plaque moteur. 2) Position de montage avec bout d'arbre pas normalisé.

3 - Désignation





En caso de:

forma constructiva distinta de B3 (ver cap. 4):

completar la designación con la indicación «**forma constructiva ...** » MR 3I 5 PC3E – 71A 4 230.400 B5/9,89 **forma constructiva V5**:

caja de bornes en posición distinta de 0 (ver cap. 4):

completar la designación con la indicación «caja de bornes posición ... »

MR 3I 5 PC3E – 71A 4 230.400 B5/9,89
caja de bornes posición 2;

motor freno

anteponer al tamaño del motor las letras **F0** MR 3I 6 PC3E – **F0** 80B 4 230.400 B5/30,4;

motor suministrado por el Comprador1):

omitir la tensión y completar con la indicación

«motor suministrado por nosotros» MR 3I 6 PC3E – 80B 4 ... B5/30,4 motor suministrado por nosostros;

motorreductor sin motor:

omitir la tensión y completar con la indicación « \sin motor» MR 3I 6 PC3E – 80B 4 ... B5/30,4 \sin motor

 El motor suministrado por el Comprador debe ser unificado UNEL con acoplamientos mecanizados en clase almenos «normal» (UNEL 13501-69) y enviado franco nuestro establecimiento para el montaje sobre el reductor. Dans le cas de:

position de montage différente de B3 (voir chap. 4):

compléter la désignation par l'indication «**position de montage...**» MR 3I 5 PC3E – 71A 4 230.400 B5/9,89 **position de montage V5**;

boîte à borne en position différente de 0 (voir chap.4):

compléter la désignation par l'indication ***boîte à bornes position ...** »

MR 3I 5 PC3E – 71A 4 230.400 B5/9,89 **boîte à bornes position 2**;

moteur frein:

placer les lettres **F0** avant la grandeur du moteur MR 3I 6 PC3E – **F0** 80B 4 230.400 B5/30,4;

moteur fourni par l'Acheteur1):

omettre la tension et compléter par l'indication

«moteur fourni par nos soins»

MR 3I 6 PC3E – 80B 4 ... B5/30,4 moteur fourni par nos soins;

motoréducteur sans moteur:

omettre la tension et ajouter «**sans moteur**» MR 3I 6 PC3E – 80B 4 ... B5/30,4

sans moteur

 Le moteur fourni par l'Acheteur doit avoir les raccordements usinés en classe au moins «normale» (UNEL 13501-69) et être expédié franco notre usine pour le montage sur le réducteur.

4 - Formas constructivas y lubricación

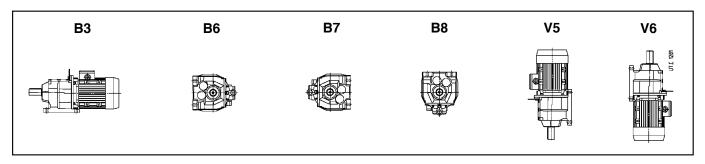
Formas constructivas

Salvo indicación contraria, los motorreductores se entregan en la forma constructiva normal **B3** que, siendo la normal, **no** se debe indicar en la designación.

4 - Position de montage et lubrification

Positions de montage

Sauf indication contraire, les motoréducteurs sont fournis selon la position de montage normale **B3** qui, étant normale, **ne** doit **pas** figurer dans la désignation.



Posición caja de bornes

Salvo indicación contraria, los motorreductores se entregan con la caja de bornes del motor en posición 0, como indicado en la figura al lado. Bajo pedido pueden ser suministradas las posiciones 1 ...3: completar la designación con la indicación «caja de bornes posición 1, 2 ó 3» (según el esquema al lado).

La conexión de cables es a cargo del Comprador. En posición 3 la caja de bornes normalmente sobresale respecto al plano de apoyo de las patas.

Pos. 0 Pos. 2 Pos. 1

Position de la boîte à bornes

Sauf indication contraire, les motoréducteurs sont fournis avec boîte à bornes moteur en position 0, comme indiqué dans la figure à côté. Sur demande, les positions 1...3 peuvent être fournies: compléter la désignation par l'indication «**boîte à bornes position 1, 2** ou **3**» (suivant schéma á côté).

Le raccordement des câbles est aux soins de l'Acheteur. Dans la position 3, normalement la boîte á bornes sort sous le plan d'appui des pattes.

Lubricación

La lubricación de los engranajes y de los rodamientos es en baño de aceite o por barboteo.

Los motorreductores se suministran **Ilenos de aceite sintético** (KLÜBER Klübersynth GH 6-220, MOBIL Glygoyle 30, SHELL Tivela S 220) para lubricación – en ausencia de contaminación exterior – «**de por vida**». Temperatura ambiente 0 ÷ 40 °C con puntas hasta -20 °C y +50 °C.

Importante: La forma constructiva indicada en el pedido determina la cantidad de lubricante introducida en el reductor ántes de la entrega y la eventual presencia de rodamientos con lubricación indipendiente.

Importante: verificar que el motorreductor sea montado en la forma constructiva prevista en la placa. Si el motorreductor es instalado en una forma constructiva distinta de la indicada en placa, verificar, en base a los valores del cuadro, que esto no comporte una variación de la cantidad de lubricante; en este caso, adecuarla. Además, las formas constructiva verticales V5 y V6 requieren la aplicación de grasa especial en los rodamientos superiores.

Retenes de estanqueidad: la duración depende de muchos factores tales como velocidad de deslizamiento, temperatura, condiciones ambientales, etc.; orientativamente puede variar de 3 150 a 12 500 h.

Tam.		ade de ac antité huil	
Grand.	В3	B6, B7 B8, V6	V5
0	0,2	0,4	0,4
1	0,4	0,6	0,7
2	0,6	0,8	1
3	0,6	0,8	1
4	1,2	1,7	2
5	1,2	1,7	2
6	1,9	2,8	3,3
7	2,3	3,2	3,8

Lubrification

La lubrification des engrenages et des roulements est à bain d'huile ou par barbotage.

Les motoréducteurs sont fournis **avec huile synthétique** (KLÜBER Klübersynth GH 6-220, MOBIL Glygoyle 30, SHELL Tivela S 220) pour lubrification «**à vie**» - en l'absence de pollution de l'extérieur. Température ambiance 0 ÷ 40 °C avec des pointes jusqu'à -20 °C et +50°C.

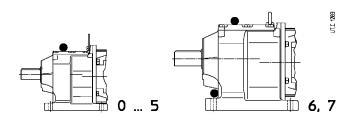
Important: la position de montage indiquée dans la commande determine la quantité de lubrifiant introduite dans le réducteur lorsque de la livraison et l'éventuelle présence de roulements avec lubrification indépendante.

Important: vérifier que le motoréducteur est monté dans la position de montage prévue dans la commande et indiquée dans la plaque. Si le motoréducteur est installé dans une position de montage différente que celle indiquée sur la plaque, vérifier, en base aux valeurs du tableau, que ça ne cause aucune variation de la quantité de lubrifiant; dans ce cas là, l'ajuster. En outre, les positions de montages verticales V5 et V6 nécessitent l'application de graisse spéciale dans les roulements supérieurs.

Bagues d'étanchéité: la durée dépend de beaucoup de facteurs qui sont la vitesse de glissement, la température, les conditions de fonctionnement, etc.; à titre indicatif elle peut varier de 3 150 à 12 500 h.

Posición tapones

Position des bouchons



5 - Factor de servicio fs

El factor de servicio fs tiene en cuenta las distintas condiciones de funcionamiento (naturaleza de la carga, duración, frecuencia de arranque, otras consideraciones) a las que puede ser sometido el reductor y que son necesarias para los cálculos de selección y verificación del propio reductor.

Para una **selección rápida y aproximada** se indica en la tabla siguiente el mínimo factor de servicio **fs** requerido en función del tipo de máquina accionada.

5 - Facteur de service fs

Le facteur de service fs tient compte des diverses conditions de fonctionnement (nature de la charge, durée, fréquence de démarrage, autres considérations) auxquelles peut être soumis le réducteur et dont il faut tenir compte dans les calculs de sélection et de vérification du réducteur même.

Pour une **sélection rapide et approximée**, nous indiquons dans le tableau suivant le facteur de service *fs* minimum demandé en fonction du type de machine actionnée.

	asificación de la carga assification de la charge	Maquina accionada Machine entraînée	fs ≥
I	Carga uniforme Charge uniforme $(m_J \le 0.3)$	Ventiladores (con diámetros reducidos) - Agitadores (para líquidos de densidad baja y constante) - Mezcladores (para materiales de densidad baja y uniforme) - Trasportadores de cinta (para materiales sueltos de pequeñas dimensiones) - Mandos auxiliares - Líneas de montaje - Llenadoras - Compresores centrífugos - Bombas centrifugadoras (líquidos de densidad baja y constante) - Elevadores de cinta - Escaleras móviles. Ventilateurs (petits diamètres) - Agitateurs (líquidos à densité baisse et constante) - Mélangeurs (matériaux à densité baisse et uniforme) - Transporteurs à bande (matériaux fins en vrac) - Commandes auxiliaires - Lignes de montage - Remplisseuses - Compresseurs centrifuges - Pompes centrifuges (líquides à densité baisse et constante) - Elévateurs à bande - Escaliers roulants.	1
II	Sobrecargas moderadas Surcharges modérées $(m_J \le 3)$	Ventiladores (con diámetros medio) - Agitadores (para líquidos de densidad elevada o variable) - Mezcladores (para materiales de densidad variables) - Trasportadores de cinta (para materiales sueltos de grandes dimensiones) - Traslación - Bombas dosificadoras - Bombas de engranajes - Bombas de pistones multicilíndricas - Bombas centrifugadoras (líquidos de densidad variable o elevada) - Paletizadores - Coronas de orientación - Empaquetadoras - Embotelladoras - Montacargas - Puertas correderas. Ventilateurs (diamètres moyens) - Agitateurs (liquides à densité élevée ou variable) - Mélangeurs (matériaux à densité variable) - Transporteurs à bande (matériaux gros en vrac) - Translation - Pompes de dosage - Pompes à engrenages - Pompes à piston pluricylindriques - Pompes centrifuges (liquides à densité variable ou élevée) - Paletizers - Cercles de rotation - Machines à embouteiller - Monte-charges - Portes coulissantes.	1,32
Ш	Sobrecargas fuertes Surcharges élevées (m _J ≤ 10)	Elevadores de cangilones - Caminos de rodillos - Mezcladores pesados (para materiales sólidos y heterogéneos) - Traslación de puentes grúa - Mecanismos (sistemas de manivelas, excéntricos) - Cizallas (para chapas) - Dobladoras - Centrifugadoras - Prensas (de manivela, de palanca acodada, excéntricas). Elévateurs à godet - Trains de rouleaux - Mélangeurs lourds (matériaux solides et hétérogènes) - Translation (ponts) - Mécanismes (à manivelles excentriques) - Cisailles (tôles) - Plieuses - Centrifugeuses - Presses (à manivelle, à imprimer, à vilebrequin).	1,6

Para una selección más precisa (sobre todo en consideración de las horas de funcionamiento) del factor de servicio requerido, proceder como indicado a continuación y/o consultarnos.

Determinar el factor de aceleración de las masas m_j:

$$m_J = \frac{J_1}{I}$$

donde:

J₁ [kg m²] es el momento de inercia (de masa) exterior (acoplamientos, máquina accionada) J, referido al eje del motor;

$$J_1 = J \cdot \left(\frac{n_2}{n_N}\right)^2$$

J₀ [kg m²] es el momento de inercia (de masa) del motor (ver cat. TX);

n₂ [min⁻¹] es la velocidad de salida del motorreductor;

la carga normal)

 $\mathbf{n}_{\mathrm{N}} [\mathrm{min}^{-1}] \text{ es la velocidad nominal del motor (ver cat. TX). Considerar orientativamente: } \mathbf{n}_{\mathrm{N}} = 2\,800\,\mathrm{min}^{-1} \mathrm{ para 2 polos; } \mathbf{n}_{\mathrm{N}} = 1\,400\,\mathrm{min}^{-1} \mathrm{ para 4 polos; } \mathbf{n}_{\mathrm{N}} = 900\,\mathrm{min}^{-1} \mathrm{ para 6 polos.}$

- Identificar la adecuada **clase de sobrecarga** en función del factor de aceleración de las masas $m_{\rm J}$

 $m_{\rm J} \le 0.3$ (carga uniforme) clase I $m_{\rm J} \le 3$ (sobrecargas moderatas: ≈ 1,6 veces clase II la carga normal) $m_{\rm I} \le 10$ (sobrecargas fuertes: ≈ 2.5 veces clase III)

Para valores de $m_{\rm J}$ superiores a **10**, en presencia de elevados valores de juego en la cadena cinemática y/o elevada carga radial, es necesario realizar consideraciones específicas: consultarnos.

 Del diagrama, en función de la clase de sobrecarga, de la duración de funcionamiento y de la frecuencia de arranque z, identificar el factor de servicio requerido. Pour déterminer le facteur de service demandé de façon plus précise (surtout en considération des heures de fonctionnement) procéder comme indiqué ci-dessous et/ou nous consulter.

- Déterminer le facteur d'accélération des masses m_.:

$$m_{J} = \frac{J_1}{J_0}$$

où:

 J_1 [kg m²] est le moment d'inertie (de masse) extérieur (accouplements, machine entraînée), J_1 référé à l'arbre moteur:

$$J_1 = J \cdot \left(\frac{n_2}{n_N}\right)^2$$

 $\textbf{\textit{J}}_{0} \ [\text{kg m}^{2}] \ \text{est le moment d'inertie (de masse) du moteur (voir cat. TX)};$

n₂ [min⁻¹] est la vitesse de sortie du motoréducteur;

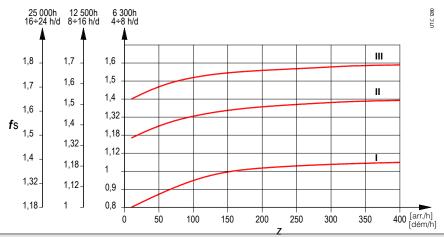
 $m{n}_{
m N}$ [min⁻¹] est la vitesse nominale du moteur (voir cat. TX). Pour un calcul approximatif utiliser $m{n}_{
m N}=2$ 800 min⁻¹ pour 2 pôles, $m{n}_{
m N}=1$ 400 min⁻¹ pour 4 pôles, $m{n}_{
m N}=900$ min⁻¹ pour 6 pôles.

- Identifier la classe de surcharge appropriée en fonction du facteur d'accélération des masses $m_{\rm J}$

 $m_{\rm J} \le 0.3$ (charge uniforme) classe I $m_{\rm J} \le 3$ (surcharges modérées: ≈ 1,6 fois classe II la charge normale) classe II $m_{\rm J} \le 10$ (surcharges élevées: ≈ 2,5 fois classe III la charge normale)

Pour les valeurs de $m_{\rm J}$ supérieures à 10, en présence de jeux élevées de la chaîne cinématique et/ou de charges radiales élevées, il faut faire des évaluations spécifiques: nous consulter.

 Par le schéma suivant, en fonction de la classe de surcharge, de la durée de fonctionnement et de la fréquence de démarrage z, déterminer le facteur de service demandé.



6 - Selección

Determinación tamaño motorreductor

- Disponer de los datos necesarios: potencia P_2 requerida a la salida del motorreductor, velocidad angular n_2 , condiciones de funcionamiento (naturaleza de la carga, duración, frecuencia de arranque z, otras consideraciones), haciendo referencia al cap. 5.
- Determinar el factor de servicio fs en base a las condiciones de funcionamiento (cap. 5).
- Elegir el tamaño del motorreductor en base a n2, fs y a una potencia P_1 igual o superior a P_2 (cap. 8).

Si la potencia P2 requerida es el resultado de un cálculo exacto, el motorreductor debe ser elegido en base a una potencia P₁ igual o superior a P_2/\Box , donde $\Box = 0.96 \div 0.94$ es el rendimiento del reductor (cap. 10)

Cuando, debido a la normalización del motor, la potencia P₁ disponible en el catálogo es notablemente superior a la P2 requerida, el motorreductor puede ser elegido en base a un factor de servicio

$$\left(\text{fs} \cdot \frac{P_2 \text{ requerida}}{P_1 \text{ disponible}} \right)$$
 inferior sólo si es seguro que la mayor

potencia disponible nunca será necesaria y la frecuencia de arranque z es tan baja como para no influir sobre el factor de servicio (cap. 5).

Los cálculos pueden ser efectuados en base a los pares y no en base a las potencias; para valores bajos de no es incluso preferible

Verificaciones

- Verificar la eventual carga radial $F_{\rm r2}$ según las instrucciones y los valores de los cap. 7 y 8.
- Verificar, para el motor, la frecuencia de arranque z cuando es superior à la admisible normalmente, según las instrucciones y los valores del cap. 2 cat. TX; generalmente, este control es necesario sólo para los motores freno.
- Cuando se dispone del diagrama de carga y/o en caso de so-brecargas debidas a arranques a plena carga (sobre todo con inercias elevadas y bajas relaciones de transmisión), frenados, choques, casos de reductores en los que el eje lento se trasforma en motor por efecto de las inercias de la máquina accionada, otras causas estáticas o dinámicas – verificar que la punta máxima del par (cap. 10) sea siempre inferior a $2 \cdot M_{\rm N2}$ ($M_{\rm N2} = M_2 \cdot f_{\rm S}$, ver cap. 8); si superior o no se conoce instalar – en los casos citados - dispositivos de seguridad de modo que no se supere nunca 2

Consideraciones para la selección

Potencia motor

La potencia del motor, considerando el rendimiento del reductor y otras eventuales transmisiones, debe ser lo más aproximada posible a la potencia requerida por la máquina accionada y, por lo tanto, debe ser determinada lo más exactamente posible.

La potencia requerida por la máquina puede ser calculada teniendo en cuenta que está formada por las potencias necesarias para el trabajo a efectuar, por los rozamientos (de primer despegue, de deslizamiento o de rodadura) y por la inercia (sobre todo cuando la masa y/o la aceleración o la desaceleración son elevadas); o bien, puede ser determinada experimentalmente mediante pruebas, comparaciones con aplicaciones existentes, mediciones amperimétricas o vatimétricas.

Un motor calculado por exceso implica una intensidad de arranque superior y, por lo tanto, mayores fusibles y una sección superior de los conductores; un coste de utilización superior ya que empeora el factor de potencia ($\cos \varphi$) y también el rendimiento; un mayor esfuerzo de la transmisión, con peligro de rotura ya que, normalmente, está proporcionada a la potencia requerida por la máquina y no a la del motor.

Eventuales aumentos de la potencia del motor son necesarios sólo en función de elevados valores de temperatura ambiente, altitud, frequencia de arranque u otras condiciones especiales.

Funcionamiento a 60 Hz

Cuando el motor es alimentado con frecuencia de 60 Hz, las características del motrorreductor cambian de la siguiente manera.

- La velocidad angular n₂ aumenta en un 20%.
- La potencia P₁ puede permanecer constante o aumentar.
- El par M_2 y el factor de servicio fs varían de la siguiente manera:

$$M_{2 \text{ a } 60 \text{ Hz}} = M_{2 \text{ a } 50 \text{ Hz}} \cdot \frac{P_{1 \text{ a } 60 \text{ Hz}}}{1,2 \cdot P_{1 \text{ a } 50 \text{ Hz}}}$$

$$f_{\text{S}_{a\,60\,\text{Hz}}} = f_{\text{S}_{a\,50\,\text{Hz}}} \cdot \frac{1,12 \cdot P_{\text{1}\,a\,50\,\text{Hz}}}{P_{\text{1}\,a\,60\,\text{Hz}}}$$

6 - Sélection

Détermination de la grandeur du motoréducteur

- Disposer des données nécessaires: puissance P2 requise à la sortie du motoréducteur, vitesse angulaire n_2 , conditions de fonctionnement (nature de la charge, durée de fonctionnement, fréquence de démarrage z, autres considérations) en se référant au chap. 5.
- Déterminer le facteur de service fs en fonction des conditions de fonctionnement (chap. 5).
- Choisir la grandeur du motoréducteur en fonction de n_2 , fs et d'une puissance P_1 supérieure ou égale à P_2 (chap. 8).

Si la puissance P2 requise est le résultat d'un calcul précis, la sélection du motoréducteur sera faite en fonction d'une puissance P₁ égale ou supérieure à P_2/\square , oú $\square = 0.96 \div 0.94$ est le rendement du réducteur (chap. 10).

Lorsque, suite à la normalisation du moteur, la puissance P₁ disponible figurant sur le catalogue est nettement supérieure à la puissance P2 requise, le motoréducteur peut être choisi en fonction d'un facteur de

$$\left(\text{fs} \cdot \frac{P_2 \text{ requise}}{P_1 \text{ disponible}} \right)$$
 service inférieur à condition que la puissance

supplémentaire disponible ne soit jamais requise et que la fréquence de démarrage z soit assez basse pour ne pas influencer le facteur de service (chap. 5).

Les calcules peuvent être effectués en fonction des moments de torsion plutôt que des puissances; c'est même préférable pour des valeurs basses de n₂.

Vérifications

- Vérifier l'éventuelle charge radiale F_{r2} selon les instructions et les valeurs reportées au chap. 7 et 8.
- Vérifier, pour le moteur, la fréquence de démarrage z lorsque celle-ci est supérieure à la fréquence normalement admise, selon les instructions et les valeurs reportées au chap. 2 cat. TX; normalement, ce contrôle n'est requis que pour les moteurs freins
- Si l'on dispose du diagramme de charge et/ou si l'on a des surcharges - dues à des démarrages en pleine charge (surtout pour des inerties élevées et de bas rapports de transmission), des freinages, des chocs, cas des réducteurs où l'axe lent devient moteur par suite des inerties de la machine entraînée, d'autres causes statiques ou dynamiques, – vérifier que le pic maximum du moment de torsion (chap. 15) reste toujours inférieur à 2 · $M_{\rm N2}$ ($M_{\rm N2}=M_2$ · fs, voir chap. 8); s'il est supérieur à ci-dessus valeur ou difficilement appréciable installer - dans les cas ci-dessus - des dispositifs de sécurité afin de ne jamais dépasser $2 \cdot M_{N2}$.

Considérations pour la sélection

Puissance du moteur

En considérant le rendement du réducteur et des autres transmissions éventuelles, la puissance du moteur doit être la plus proche possible de la puissance requise par la machine entraînée. Par conséquent elle doit être déterminée le plus exactement possible.

La puissance requise par la machine peut être calculée en tenant compte des puissance dues au travail à effectuer, aux frottements (frottements de glissement au départ, de glissement ou de roulement) et à l'inertie (spécialement lorsque la masse et/ou l'accélération ou la décéleration sont importantes); elle peut être également déterminée expérimentalement par essais, par comparaison avec des applications existantes, par relevés de courant et de puissance électrique.

Un surdimensionnement du moteur engendre: un courant supérieur au démarrage, et donc des fusibles et des conducteurs plus grands; un coût d'exploitation supérieur car il influe négativement sur le facteur de puissance (cos ϕ) et le rendement; une sollicitation supérieure des organes de transmission avec un danger de rupture car normalement ceux-ci sont dimensionnés par rapport à la puissance requise par la machine et non à celle du moteur.

Une augmentation éventuelle de la puissance moteur n'est nécessaire qu'en présence de valeurs élevées de température ambiance, altitude, fréquence de démarrage ou d'autres conditions particulières.

Fonctionnement à 60 Hz

Lorsque le moteur est alimenté à une fréquence de 60 Hz, les caractéristiques du motoréducteur varient de la façon suivante.

- La vitesse angulaire n₂ augmente de 20%.
- La puissance P₁ peut rester constante ou augmenter.
- Le moment de torsion M_2 et le facteur de service fs varient de la façon suivante:

$$M_{2 \, \dot{a} \, 60 \, Hz} = M_{2 \, \dot{a} \, 50 \, Hz} \cdot \frac{P_{1 \, \dot{a} \, 60 \, Hz}}{1, 2 \cdot P_{1 \, \dot{a} \, 50 \, Hz}}$$

$$f_{S_{\hat{a}60\,Hz}} = f_{S_{\hat{a}50\,Hz}} \cdot \frac{1,12 \cdot P_{1\,\hat{a}50\,Hz}}{P_{1\,\hat{a}60\,Hz}}$$

7 - Cargas radiales F_{r2} [N] sobre el extremo del árbol lento

Cuando la conexión entre motorreductor y máquina se realiza mediante una transmisión que genera cargas radiales sobre el extremo del árbol, es necesario controlar que sean menores o iguales a las indicadas en el cap 8.

Normalmente, la carga radial sobre el extremo del árbol lento alcanza valores notables; en efecto, se tiende a efectuar la transmisión entre reductor y máquina con una elevada relación de reducción (para economizar en el reductor) y con diámetros pequeños (para economizar en la transmisión o debido a exigencias de espacio).

Evidentemente la duración y el desgaste (que influye negativamente también sobre los engranajes) de los rodamientos y la resistencia del árbol lento ponen límites a la carga radial admisible.

Los valores de carga radiales admisibles se facilitan en las tablas del cap. 8 y se refieren a la velocidad angular n_2 y al par M_2 de salida del motorreductor considerando que la carga actúa en la mitad del extremo del árbol lento, en la condición más desfavorable del sentido de giro y posición angular de la carga.

Teniendo en cuenta la exacta posición angular de la carga y el sentido de rotación efectivo, el valor de carga radial admisible podría ser superior al indicado. Si fuera necesario, consultarnos para verificar el caso específico.

En caso de carga radial que actúa en posición distinta de la mitad, es decir, a una distancia desde el tope distinta de $0,5 \cdot E$, es necesario recalcular el valor admisible de carga radial según la formula siguiente, verificando contemporáneamente de no superar el valor máximo F_{P2max} indicado en el cuadro:

$$F_{r2}' = F_{r2} \cdot \frac{E/2 + k}{x + k}$$
 [N]

Donde:

 F_{r2} [N] es la carga radial admisible que actúa a la distancia x desde el tope;

F_{r2} [N] es la carga radial admisible que actúa en la mitad del extremo del árbol lento (ver cap. 8);

E [mm] es la longitud del extremo del árbol (ver cuadro):

k [mm] está indicado en la tabla;

x [mm] es la distancia de aplicación de la carga a partir del tope del árbol.

7 - Charges radiales F_{r2} [N] sur le bout d'arbre lent

Lorsque l'accouplement entre le réducteur et la machine est réalisé par une transmission qui produit des charges radiales sur le bout d'arbre, il est nécessaire de vérifier que celles-ci sont inférieures ou égales à celles indiquées au chap.8.

Normalement, la charge radiale sur le bout d'arbre lent atteint des valeurs considérables; en effet on à la tendance à réaliser la transmission entre le réducteur et la machine avec un rapport de réduction élevé (pour épargner sur le réducteur) et avec des petits diamètres (pour épargner sur la transmission ou pour d'exigences d'encombrement).

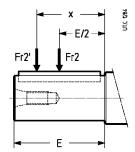
Evidemment la durée et l'usure des roulements (qui influe négativement même sur les engrenages) et la résistance de l'axe lent limitent la charge radiale admissible.

Les valeurs de charge radiale admissible sont fournies dans les tableaux au chap. 8 et sont référées à la vitesse angulaire $\rm n_2$ et au moment de torsion $\rm M_2$ à la sortie du motoréducteur, en considérant la charge agissant au milieu du bout d'arbre lent, dans la conditions la moins favorable de sens de rotation et position angulaire de la charge.

En considérant la position angulaire exacte de la charge et le sens de rotation effectif, la valeur de charge radiale admissible pourrait être supérieure à celle indiquée. Le cas échéant, nous consulter, si nécessaire.

Dans le cas de charge radiale agissant en position différente que le milieu du bout d'arbre, soit à une distance de la butée différente que $0.5 \cdot E$, il faut calculer à nouveau la valeur de charge radiale admissible selon la formule suivante, vérifiant en même temps que la valeur maximale F_{cmax} de tableau ne soit pas dépassée:

$$F_{r2}' = F_{r2} \cdot \frac{E/2 + k}{x + k}$$
 [N]



Où:

 F_{r2} [N] est la charge radiale admissible agissant à une distance x de la butée;

 F_{r2} [N] est la charge radiale admissible agissant au milieu du bout d'arbre lent (voir chap. 8);

E [mm] est la longueur du bout d'arbre (voir tableau);

k [mm] est donné dans le tableau;

 [mm] est la distance d'application de la charge à partir de la butée de l'arbre.

			Tamaño reductor - Grandeur réducteur												
		0 1 2 3 4 5 6 7													
E	[mm]	40	40	50	50	60	70	70	80						
k	[mm]	38,5	59	79	80,5	95,75	100	115,5	120						
F _{r2max}	[N]	1 600	2 500	4 500	6 000	6 000	8 000	10 000	12 500						

Simultáneamente a la carga radial puede actuar una carga axial hasta 0,2 veces la indicada en cap. 8.

En ausencia de carga radial puede actuar una carga axial (centrada) no superior a 0,5 veces la carga radial indicada en cap. 8.

Para valores superiores y/o cargas axiales **descentradas**, consultarnos.

En même temps que la charge radiale une **charge axiale** peut agir jusqu'à 0,2 fois celle indiquée au chap. 8.

En l'absence de charge radiale, une charge axiale (centrée) pas supérieure à 0,5 fois la charge radiale indiquée au chap. 8, peut agir.

Pour des valeurs supérieures et/ou charges axiales **désaxées**, nous consulter.

Para los casos de transmisión más comunes, la carga radial $F_{\rm r2}$ tiene el siguiente valor:

$$F_{r2} = k \cdot \frac{2 \cdot M_2}{d}$$
 [N]

donde:

 M_2 [N m] es el par requerido al árbol lento del motorreductor;

d [m] es el diámetro primitivo;

k es un coeficiente que asume valores diversos según el tipo de transmisión:

k = 1 para transmisión mediante cadena (elevación en general);

k = 1,5 para transmisión mediante correa dentada;

k = 2,5 para transmisión mediante correa trapezoidal;

k = 1,1 para transmisión mediante engranje cilíndrico recto;

k = 3,55 para transmisión mediante ruedas de fricción.

Pour le cas de transmissions les plus communs, la charge radiale F_{r2} a la valeur suivante:

$$F_{r2} = k \cdot \frac{2 \cdot M_2}{d}$$
 [N]

où:

 $\mathit{M}_{\rm 2}$ [N m] est le moment de torsion demandé à l'arbre lent du motoréducteur;

d [m] est le diamètre primitif;

k est une coefficient qui assume des valeurs différentes selon le type de transmission:

k = 1 pour transmission par chaîne (levage en général);

k = 1,5 pour transmission par courroie dentée;

k = 2,5 pour transmission par courroie trapézoïdale;

k = 1,1 pour transmission par engrenage cylindrique droit;

k = 3,55 pour transmission par roues de friction.

P ₁	n ₂	M_2	F _{r2}	j	fs	L								asa
- 1	••2	14.2	, t2	,	10		_ ∮ -						Ma HF	sse F0
kW	min ⁻¹	N m	N				<u>*</u>	øD ====	UT.E 1295		ØD	ØP	kg	kg
0,09	6,57 7,27 8,18 9,08 9,44 10,5	131 118 105 95 91 82	6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000	136 123 109 98 94,3 84,9	1,25 1,6 1,9 2,36 2,24 2,8	MR 31 3	-	63 A	6	B5	11 ×	140	14,5	16,5
	7,06 7,82 8,8 10,1 11,3 12,5 13,7 15	122 110 98 85 76 69 63 57 45,9	4 500 4 500 4 500 4 500 4 500 4 500 4 500 4 500 4 370	126 114 101 87,7 78,9 71,4 65 59,5 47,5	1 1,25 1,5 1,8 2 2,12 2,36 2,65 3,35	MR3I2	-	63 A	6	B5	11 ×	140	14	16
	12,2 13,7 15,3 16,8 18,5 22,8	70 63 56 51 46,5 37,7	2 300 2 180 2 060 2 120 2 120 2 000	72,7 64,9 58,4 52,9 48,1 39	1,32 1,5 1,7 1,9 2 2,5	MR 3I 1	-	63 A	6	B5	11 ×	140	11	12,5
	12,8 14,2 15,3 17,2 19,2	67 60 56 50 44,8	1 360 1 450 1 500 1 600 1 600	69,5 62,6 58,3 51,8 46,4	0,8 0,95 1 1,12 1,25	MR3I 0	-	63 A	6	B5R	9 ×	120	10	12
	17,6 19,7 21,9 23,5 26,4 29,5 34,7 37,3 41,9 46,8 51,9 61,3 67,1	48,8 43,6 39,3 36,6 32,5 29,1 24,8 23,1 20,5 18,4 16,6 14	1 220 1 320 1 280 1 280 1 220 1 250 1 180 1 120 1 150 1 120 1 120 1 090 1 090	77,7 69,5 62,6 58,3 51,8 46,4 39,5 36,8 32,7 29,3 26,4 22,3 20,4	0,95 1,18 1,4 1,5 1,7 1,9 2,24 2,36 2,8 3 3,35 4 4,25	MR3I 0	-	56 B	4	B5	9 x	120	9,4	_
	88,1 98,6 109 118 132 148 164 193 212 237 272	9,8 8,7 7,9 7,3 6,5 5,8 5,3 4,44 4,06 3,63 3,17	900 900 900 900 875 875 825 690 630 615 580	15,5 13,9 12,5 11,7 10,4 9,28 8,37 7,08 6,48 5,79 5,05	4,5 6,7 7,5 8,5 9,5 9,5 9,5 9,5 9,5	MR 21 0	-	56 B	4	B5	9 x	120	9,3	_
0,12	4,88 5,57 6,25 6,94	235 206 183 165	8 000 7 500 8 000 7 750	178 156 139 125	1,6 2,24 2,65 2,8	MR 31 5	-	63 B	6	BX1	11 ×		25	27
	7,68	149	6 300	178	2,5	MR3I 5		63 A	6	BX1	11 ×		25	27
	4,8 5,31 6,02 6,76	239 216 190 170	6 000 6 000 6 000 6 000	181 164 145 129	1,12 1,4 1,7 2	MR3I 4	-	63 B	O	BX1	11 ×			26
	7,55 8,36 9,48 10,6 11,8	152 137 121 108 97	6 000 6 000 6 000 6 000 6 000	181 164 145 129 116	1,7 2,24 2,65 3,15 3,55	MR3I 4	-	63 A	4	BX1	11 ×	160	24	25
	6,42 7,1 7,99 8,88 9,22 10,2	179 161 143 129 124 112	6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000	136 123 109 98 94,3 84,9	0,9 1,12 1,4 1,7 1,6 2	MR 3I 3	-	63 B	6	B5	11 ×	140	14,5	16,5

P ₁	n ₂	M_2	F _{r2}	i	fs		1						asa Isse
							- ØP -= ▼		UT.£ 1295			HF	F0
kW	min ⁻¹	N m	N F 450	126	1.5	MR3I 3		63 A	4	B5	ØD ØP	kg	kg 16
0,12	10,1 11,2 12,6 14	113 102 91 82	5 450 5 450 5 450 6 000	136 123 109 98	1,5 1,8 2,24 2,8	WIR 31 3	-	03 A	4	БЭ	11 × 140	14,5	10
	7,65 8,6 9,92 11 12,2	150 133 116 104 94	4 500 4 500 4 500 4 500 4 500	114 101 87,7 78,9 71,4	0,95 1,12 1,32 1,4 1,6	MR 3I 2	-	63 B	6	B5	11 × 140	14	16
	10,9 12 13,5 15,6 17,4 19,2 21,1	105 95 85 73 66 60 54 49,7	4 500 4 370 4 250 4 250 4 000 4 120 4 000 4 000	126 114 101 87,7 78,9 71,4 65 59,5	1,18 1,5 1,8 2 2,24 2,5 2,8 3	MR3I2	-	63 A	4	B5	11 × 140	14	15,5
	13,4 14,9 16,5 18,1	85 77 70 63	2 240 2 360 2 180 2 240	64,9 58,4 52,9 48,1	1,12 1,25 1,4 1,5	MR3I 1	-	63 B	6	B5	11 × 140	11	12,5
	16,3 18,9 21,1 23,5 25,9 28,5 35,1 39 43,1	70 61 54 48,8 44,2 40,3 32,6 29,4 26,6	1 850 1 800 1 750 1 750 1 650 1 700 1 750 1 750 1 800	84,1 72,7 64,9 58,4 52,9 48,1 39 35,1 31,8	1,12 1,5 1,8 1,9 2,12 2,36 2,8 3,15 3,55	MR 3I 1	-	63 A	4	B5	11 × 140	10,5	12,5
	23,5 26,4 29,5 34,7 37,3 41,9 46,8 51,9 61,3 67,1	48,8 43,3 38,8 33 30,8 27,3 24,5 22,1 18,7 17,1	1 320 1 360 1 280 1 220 1 150 1 180 1 060 1 060 1 060 1 030	58,3 51,8 46,4 39,5 36,8 32,7 29,3 26,4 22,3 20,4	1,12 1,32 1,4 1,7 1,8 2 2,24 2,5 3 3,35	MR3I 0	-	63 A	4	B5R	9 × 120	9,8	11,5
	69,5 74,6 83,9	16,5 15,4 13,7	975 1 000 975	12,5 11,7 10,4	3,35 3,55 4	MR 2I 0	-	63 B	6	B5R	9 × 120	9,9	11,5
	88,1 98,6 109 118 132 148 164 193 212 237 272 324	13 11,6 10,5 9,8 8,7 7,8 7 5,9 5,4 4,84 4,22 3,54	875 875 875 875 850 850 800 690 630 600 580 580	15,5 13,9 12,5 11,7 10,4 9,28 8,37 7,08 6,48 5,79 5,05 4,23	3,35 4,25 5 5,6 6,3 7,1 7,1 7,1 7,1 7,1 7,1 9,5	MR 2I 0		63 A	4	B5R B5A	9 × 120	9,7	11,5
0.40	372	3,08	560	3,69	9,5								
0,18	4,67 5,17	368 333	12 500 12 500	194 175	2 2,5	MR3I 7	-	71 A	6	BX1	14 × 200	44	48
	4,51 5,04 5,77 6,48 7,21	381 341 298 265 238	10 000 10 000 10 000 10 000 10 000	201 180 157 140 125	1,4 1,8 2,24 2,5 2,8	MR 3I 6	-	71 A	6	BX5	14 × 160	40	44

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs		<u> </u>						asa isse
kW	min-1	N	N				-ØP-=		UT.E 1295		an an	HF	F0
0,18	5,08	N m	8 000	178	1,12	MR3I 5		71 A	6	BX2	ØD ØP 11 × 160	27	30
	5,8 6,5 7,22 6,44 7,35 8,24	297 265 238 267 234 209	8 000 8 000 8 000 8 000 8 000 7 750	156 139 125 141 123 110	1,5 1,8 1,9 1,4 1,9 2,36	MR3I 5	-	71 A	6	В5	14× 160	27	30
	7,63 8,71 9,76 10,8	225 197 176 158	6 500 6 500 6 700 6 700	178 156 139 125	1,7 2,24 2,8 2,8	MR3I 5	-	63 B	4	BX1	11 × 160	25	27
	5,52 6,26 7,03	311 275 245	6 000 6 000 6 000	164 145 129	0,95 1,18 1,4	MR3I 4	-	71 A	6	BX2	11 × 160	26	29
	6,33 7	272 245	6 000 6 000	143 129	1 1,25	MR 3I 4	-	71 A	6	В5	14 × 160	26	29
	7,5 8,3 9,41 10,6 11,8 13,2 14,6	229 207 183 163 146 131 117	6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000	181 164 145 129 116 103 92,9	1,18 1,4 1,8 2 2,24 2,5 2,8	MR3I4	-	63 B	4	BX1	11 × 160	24	26
	7,39 8,32 9,23 9,6	233 207 186 179	5 300 6 000 6 000 6 000	123 109 98 94,3	0,8 0,95 1,18 1,12	MR3I3	-	71 A	6	B5R	11 × 140	16,5	19,5
	9,22 10,2	187 169	5 800 6 000	98,2 88,8	0,9 1,12	MR3I3	-		6	B5	14 × 160	16,5	19,5
	10 11,1 12,5 13,9 14,4 16 19 20,8 23,9	171 155 138 124 119 107 90 83 72	4 870 5 600 5 600 5 800 5 450 5 450 5 800 6 000 5 600	136 123 109 98 94,3 84,9 71,5 65,5 56,8	0,95 1,18 1,5 1,8 1,7 2,12 2,5 2,65 2,8	MR3I3	-	63 B	4	B5	11 × 140	14,5	16
	10,8 12 13,4 15,5 17,2 19 20,9 22,9 28,6 31,6 34,7	159 144 128 111 100 90 82 75 60 54 49,5	3 550 4 250 4 500 4 500 4 500 4 250 4 120 4 120 3 750 3 750 3 650	126 114 101 87,7 78,9 71,4 65 59,5 47,5 43 39,2	0,8 0,95 1,18 1,32 1,5 1,7 1,8 2 2,5 2,8 3	MR3I 2	-	63 B	4	B5	11 × 140	14	16
	47 52,1 58,6	36,5 33 29,3	3 070 3 150 3 350	28,9 26,1 23,2	3,35 4 5	MR 21 2	-	63 B	4	BX1	11 × 160	14	15,5
	15,5 17,1	111 100	2 060 2 120	58,4 52,9	0,85 0,95	MR3I 1	-	71 A	6	B5R	11 × 140	12,5	16
	18,7 21 23,3 25,7 28,3 34,9 38,8 42,8 47 55,9	92 82 74 67 61 49,3 44,4 40,2 36,6 30,8	1 800 1 900 1 950 1 850 1 900 1 750 1 650 1 700 1 700	72,7 64,9 58,4 52,9 48,1 39 35,1 31,8 28,9 24,3	0,95 1,18 1,32 1,4 1,6 1,9 2,12 2,36 2,65 3,15	MR3I1	-	63 B	4	B5	11 × 140	10,5	12,5
	61,1 70,6 79,2	28,2 24,3 21,7	1 550 1 500 1 500	22,3 19,3 17,2	2,65 3,35 4,25	MR 2I 1	-	63 B	4	B5	11 × 140	10,5	12,5

P ₁	n ₂	M_2	F _{r2}	i	fs		<u> </u>						asa sse
							- øP: ▼					HF	F0
kW	min ⁻¹	N m	N			The state of			UT,£ 1295		ØD ØP	kg	kg
0,18	29,3 34,4 37 41,6 46,4 51,5 60,9 66,6	59 49,9 46,5 41,3 37 33,4 28,2 25,8	1 220 1 320 1 280 1 320 1 150 1 060 1 060 950	46,4 39,5 36,8 32,7 29,3 26,4 22,3 20,4	0,95 1,12 1,18 1,32 1,5 1,7 2 2,12	MR3I 0	-	63 B	4	B5R	9 × 120	9,9	11,5
	87,5 97,9 109 117 131 146 162 192 210 235 270 321	19,6 17,6 15,8 14,7 13,1 11,7 10,6 9 8,2 7,3 6,4 5,3	825 825 825 850 825 825 775 650 600 580 545	15,5 13,9 12,5 11,7 10,4 9,28 8,37 7,08 6,48 5,79 5,05 4,23	2,24 2,8 3,35 3,75 4,25 4,75 4,75 4,75 4,75 4,75 4,75 6,3	MR 2I 0	-	63 B	4	B5R B5A	9 × 120 11 × 120	9,8	11,5
	369 234	4,66	545	3,69	6,3	MDOLO		63 A	•	B5R	9 × 120	0.6	11 5
	234 263 294 326 385 421 471 541 645	7,3 6,5 5,8 5,3 4,46 4,08 3,65 3,18	710 690 690 630 545 500 475 462	11,7 10,4 9,28 8,37 7,08 6,48 5,79 5,05	7,5 8,5 9 9 9	MR 21 0	-	63 A	2	В5А	9 × 120	9,6	11,5
	741	2,66 2,32	475 437	4,23 3,69	11,2 11,2	MHZIU	-	63 A	2	ВЭА	11 X 120	9,6	11,5
0,25	4,59 5,08 5,46 6	520 470 438 398	12 500 12 500 12 500 12 500	194 175 163 148	1,4 1,8 2 2,24	MR3I 7	-	71 B	6	BX1	14 × 200	45	48
	7,17 7,94	333 301	11 500 12 500	194 175	2,24 2,8	MR3I 7	-	71 A	4	BX1	14 × 200	44	46
	4,43 4,95 5,68 6,37 7,09 7,99 8,9	538 482 421 375 337 299 268	9 750 10 000 10 000 10 000 10 000 10 000 10 000	201 180 157 140 125 111 100	1 1,25 1,5 1,8 2 2,24 2,5	MR 31 6	-	71 B	6	BX5	14 × 160	41	44
	6,92 7,74 8,86 9,95	345 309 269 240	9 000 9 000 9 000 9 250	201 180 157 140	1,5 1,9 2,36 2,8	MR 31 6	-	71 A	4	BX5	14 × 160	40	42
	4,99 5,7 6,39 6,33 7,23 8,1	478 419 374 377 330 295	8 000 8 000 8 000 8 000 8 000 8 000	178 156 139 141 123 110	0,8 1,06 1,32 1 1,4 1,6	MR3I 5	-	71 B	6	BX2 B5	11 × 160 14 × 160	27	30
	9 [°] 7,8 8,9	265 306 268	8 000 7 500 6 700	98,9 178 156	1,7 1,25 1,7	MR3I 5	-	71 A	4	BX2	11 × 160	26	29
	9,98 9,89 11,3 12,7 14,1	239 241 211 189 170	6 900 7 100 6 300 6 700 6 500	139 141 123 110 98,9	2 1,6 2,12 2,5 2,65	MR3I 5	-	71 A	4	B5	14 × 160	26	29
	6,16	388	6 000	145	0,85	MR3I 4	-	71 B	6	BX2	11 × 160	26	29
	6,91 6,89 7,81 8,76	345 347 306 272	6 000 6 000 6 000 6 000	129 129 114 102	0,95 0,85 1,06 1,25	MR3I 4	-	71 B	6	B 5	14× 160	26	29

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs		A	√					lasa asse
kW	min ⁻¹	Nm	N				- φP	D D	UT.£ 1295		ØD ØI	HF kg	F0 kg
0,25	7,67 8,49 9,62 10,8 9,72 10,8 12,2 13,7 15,2 17 18,2 20,4	311 281 248 221 246 222 196 174 157 140 131	4 500 5 800 6 000 6 000 5 800 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000	181 164 145 129 143 129 114 102 91,5 81,6 76,4 68,3	0,85 1,06 1,32 1,5 1,06 1,32 1,7 1,9 2,12 2,36 2,5 2,8	MR3I 4	-	71 A	4	BX2 B5	11 × 16		28 28
	9,08 9,44 10 10,9 12,3	263 253 238 218 194	5 800 5 300 5 300 4 370 5 150	98 94,3 88,8 123 109	0,85 0,8 0,8 0,85 1,06	MR3I 3 MR3I 3 MR3I 3		71 B 71 B 63 C	6 6 4	B5R B5 B5*	11 × 14 14 × 16 11 × 14	0 17	19,5 19,5 16,5
	13,7 14,2 15,7 17,6 19,6 20,3 22,6 26,8 29,3	175 169 152 135 122 117 106 89 82	5 130 6 000 4 870 5 600 5 600 5 800 5 450 5 800 5 800	98 98,2 88,8 78,8 71 68,3 61,5 51,8 47,5	1,32 1 1,18 1,5 1,8 1,7 2,12 2,5 2,65	MR3I3	-	71 A	4	B5	14 × 16	0 15,5	18,5
	13,2 14,7	180 162	3 650 4 120	101 91	0,85 0,95	MR3I 2	-	63 C	4	B5*	11 × 14	0 14	16
	16,9 19 21,9 24,3 26,9 29,5 36,3 40,4 44,6	142 126 109 98 89 81 66 59 54 48,7	4 250 4 500 4 250 4 250 3 870 3 870 3 450 3 450 3 450 3 450 3 450	82,4 73,3 63,5 57,1 51,7 47,1 38,3 34,4 31,2 28,4	1 1,18 1,4 1,5 1,7 1,9 2,24 2,5 2,8 3,15	MR3I 2	-	71 A	4	B5	14 × 16	15	18
	46,4 51,3 57,7 64,2	52 46,5 41,4 37,2	3 000 3 150 3 250 3 350	28,9 26,1 23,2 20,9	2,36 2,8 3,55 4	MR 21 2	-	63 C	4	BX1	11 × 16		16
	61 67,5	39,2 35,4	2 800 3 000	22,8 20,6	3 3,75	MR 2I 2	•	71 A	4	B5	14 × 16	0 15	18
	25,4 27,8 34,4 38,2 42,2 46,3 55,1	94 86 69 63 57 52 43,4	1 800 1 900 1 800 1 850 1 750 1 750 1 600	52,9 48,1 39 35,1 31,8 28,9 24,3	1 1,12 1,4 1,5 1,7 1,8 2,24	MR3I 1	-	63 C	4	B5*	11 × 14	0 11	12,5
	51,8 57,6 63,6	46,1 41,5 37,6	1 700 1 650 1 550	17,2 15,5 14	2 2,24 2,5	MR 2I 1	-	71 B	6	B5R	11 × 14	0 13	16
	60,2 69,6 78 86,7 95,7	39,7 34,3 30,6 27,5 24,9	1 600 1 450 1 450 1 500 1 400	22,3 19,3 17,2 15,5 14	1,9 2,5 3 3,35 3,75	MR 2I 1	-	63 C	4	B5*	11 × 14	0 10,5	12,5
	36,4 41 45,8 50,8 60 65,6	66 58 52 47 39,8 36,4	1 090 1 150 1 150 1 150 1 060 1 060	36,8 32,7 29,3 26,4 22,3 20,4	0,85 0,95 1,06 1,18 1,4 1,5	MR 3I 0	-	63 C	4	B5R	9 × 12	0 10	12

^{*} Potencia o relación potencia-tamaño motor no normalizada.

^{*} Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée.

P ₁	n ₂	M_2	F _{r2}	i	fs		<u></u>						asa asse
							-øP-= •	AD TO	UT.£ 1295			HF	F0
0,25	min ⁻¹ 86,2	N m 27,7	N OOF	15,5	1,6	MR 2I 0		63 C	4	B5R	ØD ØF	+	kg 11,5
0,23	96,4 107 115 129 144 160 189 207 231 266 317	24,8 22,3 20,8 18,5 16,5 14,9 12,6 11,5 10,3 9 7,5	925 825 775 800 775 775 730 615 560 545 530	13,9 12,5 11,7 10,4 9,28 8,37 7,08 6,48 5,79 5,05 4,23	2 2,36 2,65 3 3,35 3,35 3,35 3,35 3,35 3,35 4,5	MR 21 0	-	63 C	4	B5A	11 × 120		11,5
	364 234	6,6 10,2	515 690	3,69 11,7	4,5 5,3	MR 2I 0	_	63 B	2	B5R	9 × 120	9,6	11,5
	263 294 326 385 421 471 541 645 741	9,1 8,1 7,3 6,2 5,7 5,1 4,41 3,7 3,22	670 670 615 530 487 462 450 462 437	10,4 9,28 8,37 7,08 6,48 5,79 5,05 4,23 3,69	6,3 6,3 6,3 6,3 6,3 6,3 6,3 8	MR 2I 0	-	63 B	2	B5A	11 × 120		11,5
0,37	5,37 5,9	659 599	12 500 12 500	163 148	1,4 1,5	MR3I 7	-	71 C	6	BX1	14 × 200) 45	48
	6,31 6,99 7,5	560 506 471	12 500 12 500 12 500	147 133 124	1,32 1,6 1,9	MR3I 7	-	80 A	6	B5	19 × 200	46	50
	7,12 7,88 8,46 9,31 10,4	496 448 418 380 341	11 800 12 200 12 200 12 500 12 500	194 175 163 148 133	1,5 1,8 2,12 2,36 2,65	MR 31 7	-	71 B	4	BX1	14 × 200	0 44	47
	4,87 5,58 6,26	725 633 564	8 500 10 000 10 000	180 157 140	0,85 1 1,18	MR3I 6	-	71 C	6	BX5	14 × 160) 41	44
	6,1 6,81 7,8 8,76	580 519 453 403	9 000 10 000 10 000 10 000	153 137 119 106	0,9 1,18 1,4 1,7	MR3I 6	-	80 A	6	B5	19 × 200	43	46
	6,88 7,68 8,8 9,88 11 12,4 13,8 15,3	514 460 402 358 321 285 256 231	7 750 9 500 9 750 9 500 9 000 9 000 9 250 9 500	201 180 157 140 125 111 100 90,4	1,06 1,32 1,6 1,9 2,12 2,36 2,65 2,8	MR3I6	-	71 B	4	BX5	14 × 160	0 41	43
	7,11 7,97 8,85	497 444 399	8 000 8 000 8 000	123 110 98,9	0,9 1,06 1,12	MR 3I 5	-	71 C	6	B5*	14 × 16	28	30
	7,74 8,84	456 400	6 700 7 300	178 156	0,8 1,12	MR3I 5	-	71 B	4	BX2	11 × 160	27	30
	9,91 9,82 11,2 12,6 14 15,6 17,4 18,7 20,8	357 360 315 281 253 226 203 189 170	7 750 7 300 7 100 6 700 6 700 6 500 6 900 6 700 6 900	139 141 123 110 98,9 88,2 79,3 73,9 66,4	1,32 1,06 1,4 1,7 1,8 2,12 2,5 2,65 3	MR3I 5	-	71 B	4	B5	14 × 16	27	30

 f^{\star} Potencia o relación potencia-tamaño motor no normalizada.

 $[\]ensuremath{^{\star}}$ Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée.

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs		_							asa sse
							- øP−						HF	F0
kW	min ⁻¹	Nm	N				<u> </u>	φD	UT.£ 1295		ØD	ØP	kg	kg
0,37	9,55 10,7	370 330	4 500 5 600	145 129	0,9 1	MR 3I 4	-	71 B	4	BX2	11 ×	160	26	29
	10,7 12,1 13,6 15,1 16,9 18,1 20,2 22,5 24,9 27,4 29,8 33,2	331 292 260 234 209 196 175 157 142 129 119	4 870 6 000 6 000	129 114 102 91,5 81,6 76,4 68,3 61,3 55,4 50,4 46,3 41,6	0,9 1,12 1,32 1,4 1,6 1,7 1,9 2,12 2,36 2,65 2,8 3,15	MR 31 4	-	71 B	4	B5	14 ×		26	29
	44	80	6 000	31,4	3,15	MR 2I 4	-	71 B	4	BX5	14 ×	160	25	28
	14,1 15,5 17,5 19,4 20,2 22,4 26,6 29,1 33,5 37,2 44,2	251 227 202 182 175 158 133 122 105 95 80	4 370 4 120 5 000 5 800 5 450 5 600 5 450 5 600 5 300 5 300 5 300	98 88,8 78,8 71 68,3 61,5 51,8 47,5 41,2 37,1 31,2	0,9 0,8 1 1,25 1,12 1,4 1,7 1,8 1,8 2,36 2,8	MR3I3 MR3I3	-	71 B 71 B	4 4	B5R B5	11 × 14 x	140 160	16,5 16,5	19 19
	44,4 49,1	80 72	4 250 4 250	31,1 28,1	2 2,36	MR 21 3	-	71 B	4	BX2	11 ×	160	16,5	19
	21,7 24,2 26,7 29,3 36 40,1 44,3 48,6 53,2	163 146 132 121 98 88 80 73 66	3 750 4 000 4 120 4 250 4 000 3 650 3 550 3 250 3 250	63,5 57,1 51,7 47,1 38,3 34,4 31,2 28,4 26	0,9 1 1,12 1,25 1,5 1,7 1,9 2,12 2,24	MR 3I 2	-	71 B	4	B5	14 ×	160	16	19
	47,7 52,9 59,4 66,1 60,5 67 75,4	74 67 59 53 58 53 46,9	3 450 3 250 3 150 3 150 3 000 2 900 3 000	28,9 26,1 23,2 20,9 22,8 20,6 18,3	1,6 2 2,5 2,8 2 2,5 3	MR 21 2	-	71 B	4	BX2	11 ×		16	18,5
	35,4 39,3 43,4 47,7 56,7	100 90 81 74 62	1 750 1 800 1 900 1 950 1 750	39 35,1 31,8 28,9 24,3	0,95 1,06 1,18 1,32 1,5	MR3I 1	-	71 B	4	B5R	11 ×	140	13	15,5
	62 71,7 80,3 89,3 98,6 108	57 49,3 44 39,6 35,8 32,6	1 750 1 450 1 320 1 400 1 320 1 320	22,3 19,3 17,2 15,5 14 12,8	1,32 1,7 2,12 2,36 2,65 3	MR 2I 1	-	71 B	4	B5R	11 ×	140	12,5	15,5
	88,8 99,3 110 118 133 149 182 203 226 267 292 326 374	39,8 35,6 32,1 29,9 26,5 23,8 19,4 17,4 15,7 13,2 12,1 10,8 9,4	875 825 825 775 690 690 710 630 580 545 530 515 487	15,5 13,9 12,5 11,7 10,4 9,28 7,57 6,78 6,12 5,17 4,73 4,23 3,69	1,12 1,4 1,6 1,9 2,12 2,36 2,8 3 3 3 3 3	MR 2I 0	-	71 B	4	B5B	11 ×	120	12	14,5

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs		A D -						Ma Ma	asa sse I
kW	min ⁻¹	Nm	N				¥ (A D	UT.£ 1295		ØD	ØP	HF kg	F0 kg
0,37	267 298 330 390 427 477 548 653 750	13,2 11,9 10,7 9,1 8,3 7,4 6,4 5,4 4,71	615 615 580 500 450 437 425 437 412	10,4 9,28 8,37 7,08 6,48 5,79 5,05 4,23 3,69	4,25 4,5 4,5 4,5 4,5 4,5 4,5 5,6	MR 2I 0	-	63 C	2	B5R B5A	9 ×		9,8	11,5
0,55	5,64 6,21	931 846 841	12 500 12 500	163 148 147	0,95 1,06	MR3I 7 MR3I 7	-	80 B 80 B	6	BX2 B5	14 ×		48 48	51 51
	6,24 6,96 7,71 8,28 9,11	754 681 635 577	9 750 12 200 12 500 12 500	194 175 163 148	0,85 0,95 1,18 1,4 1,6	MR3I 7	-	71 C	4	BX1	14 ×		45	48
	9,64 11,5 12,6 14	545 458 417 375	12 500 12 500 12 200 12 500	147 124 113 101	1,32 2 2,12 2,36	MR 31 7	-	80 A	4	B5	19 ×	200	47	50
	8,61 9,66	610 544	8 250 9 500	157 140	1,06 1,25	MR3I 6	-	71 C	4	BX5	14 ×	160	41	44
	9,31 10,4 11,9 13,4 14,9 16,8 17,8	564 505 441 393 351 313 295 262	7 100 8 750 9 250 9 000 9 250 9 000 9 000 9 000	153 137 119 106 95 84,6 79,8 70,9	0,95 1,18 1,5 1,7 1,8 2,12 2,24 2,5	MR3I 6	-	80 A	4	B5	19 ×	200	43	46
	11,6 12,5 13,8 11,2 12,5 13,9	453 422 379 470 419 377	8 000 8 000 8 000 8 000 8 000 8 000	79,3 73,9 66,4 82,2 73,4 66	1,12 1,18 1,32 0,95 1,12 1,18	MR3I 5	-	80 B 80 B	6	B5R B5	14 ×		30	34
	11 12,3 13,7 15,3 17 18,3 20,3 22,4 24,7 27 30 33,1	479 427 385 343 309 287 258 234 213 195 175	6 900 7 500 7 500 7 300 7 750 6 900 7 300 6 500 6 150 6 300 6 500 6 500	123 110 98,9 88,2 79,3 73,9 66,4 60,1 54,8 50,1 45 40,8	0,95 1,12 1,18 1,4 1,6 1,7 1,9 2,12 2,12 2,5 2,8 3,15	MR 3I 5	-	71 C	4	B5*	14 ×	160	28	30
	15,1 17,3 19,4 21,5 24,1 26,8 29,6 32,5	347 304 271 244 218 196 177 162	7 100 7 100 6 700 6 700 6 500 6 500 6 300 6 000	93,9 82,2 73,4 66 58,9 53 48 43,7	1,06 1,5 1,7 1,8 2,24 2,5 2,65 2,65	MR3I 5	-	80 A	4	B5	19 ×	200	29	33
	13,3 14,7 16,6	395 356 317	4 250 4 870 6 000	102 91,5 81,6	0,85 0,9 1,06	MR3I 4	-	71 C	4	B5*	14 ×	160	26	29

^{*} Potencia o relación potencia-tamaño motor no normalizada.

^{*} Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée.

												N4.	
P_1	n ₂	M_2	F _{r2}	i	fs								asa Isse I
kW	min ⁻¹	N m	N				↓	AD I	UT,£ 1295		ØD ØP	HF kg	F0 kg
0,55	16,5 18,6 20,9 23,3 26,1 29 32,1 35,3 38,4 42,8 47,4	319 282 251 225 202 181 164 149 137 123 111	5 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000	86,3 76,2 67,8 60,9 54,5 48,9 44,2 40,2 36,9 33,2 30	0,95 1,18 1,32 1,5 1,7 1,9 2 2,24 2,5 2,8 3	MR3I 4	-	80 A	4	B5	19 × 200	28	32
	47,6 59,6	110 88	5 600 5 150	28,3 23,8	2,5 2,8	MR 2I 4 MR 2I 4	-	71 C 80 A	4 4	BX5 B5	14 × 160 19 × 200	26	29
	21,9 26,1 28,4 32,8 36,4 43,3 47,2 55,5	239 202 185 160 144 121 111 95	4 750 5 600 5 800 5 600 5 600 5 000 4 620 4 370	61,5 51,8 47,5 41,2 37,1 31,2 28,6 24,3	0,95 1,12 1,18 1,18 1,6 1,8 1,8 2	MR3I3	-	71 C	4	B5*	14 × 160	17	20
	55 60,9 68,6 76,1	95 86 77 69	3 750 3 870 3 550 4 120	24,5 22,2 19,7 17,7	1,6 2 2,5 3,15	MR 2I 3	-	71 C	4	B5*	14 × 160	17	19,5
	28,7 35,3 39,2 43,3 47,6 52	183 149 134 121 110 101	2 800 3 450 3 750 3 870 4 000 3 550	47,1 38,3 34,4 31,2 28,4 26	0,8 1 1,12 1,25 1,32 1,5	MR 3I 2	-	71 C	4	B5*	14 × 160	16,5	19,5
	59,2 65,6 73,7 82 90,6 99,5	89 80 71 64 58 53 48,6	3 350 3 250 3 150 3 000 2 900 2 900 2 800	22,8 20,6 18,3 16,5 14,9 13,6 12,5	1,32 1,6 2 2,36 2,65 2,8 3,15	MR 2I 2	-	71 C	4	B5*	14 × 160	16,5	19,5
	53,5 58,8 72,6 80,6	98 89 72 65	1 180 1 280 1 400 1 320	52,9 48,1 39 35,1	0,95 1,06 1,25 1,5	MR 3I 1	-	71 B	2	B5R	11 × 140	12,5	15
	73,9 82,1 90,7	71 64 58	1 650 1 550 1 600	12,4 11,2 10,1	1,32 1,5 1,6	MR 2I 1	-	80 B	6	B5B	14 × 140	16	19,5
	83,7 96,8 108 121 133 146 174 189 220 237 272 296 340	63 54 48,4 43,6 39,5 35,9 30,2 27,9 23,9 22,2 19,3 17,8	1 500 1 360 1 280 1 220 1 220 1 250 1 280 1 280 1 280 1 180 1 090 1 030 950	16,1 13,9 12,4 11,2 10,1 9,24 7,77 7,16 6,14 5,71 4,96 4,57 3,97	1,18 1,5 1,8 2,24 2,36 2,65 3,15 3,35 3,55 3,55 3,75 3,75	MR 2I 1	-	71 C	4	B5A	14 × 140	13,5	16
	182 204 226 243 273 305 374 417 463 547 598 669 768	28,9 25,8 23,2 21,6 19,2 17,2 14,1 12,6 11,4 9,6 8,8 7,9 6,8	650 600 545 560 560 560 515 462 437 425 412 387	15,5 13,9 12,5 11,7 10,4 9,28 7,57 6,78 6,12 5,17 4,73 4,23 3,69	1,5 1,8 2,24 2,5 3 3,75 3,75 3,75 3,75 3,75 3,75 3,75	MR 2I 0	-	71 B	2	B5B	11 × 120	11,5	14,5

^{*} Potencia o relación potencia-tamaño motor no normalizada.

 $[\]ensuremath{^{\star}}$ Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée.

8 - Programme de fabrication

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs		A						asa asse
							—ØP-= , _₩_,	A				HF	F0
kW	min ⁻¹	N m	N		2.25				UT.C 1295	D)/0	ØD ØP	kg	kg
0,75	8,08 8,68 9,54 11,4 12,6 14 15,8 16,7 18,8 20,9	886 826 750 627 570 513 455 429 381 342	9 000 10 900 12 200 12 200 12 500 12 500 12 500 12 500 12 500	175 163 148 124 113 101 89,8 84,8 75,2 67,6	0,95 1,12 1,18 1,4 1,6 1,8 2 2,12 2,36 2,65	MR3I 7	-	80 B	4	BX2	14 × 200 19 × 200	48	51
	9,68 10,9	740 659	8 750 10 000	95 84,6	0,9 1	MR3I 6	-	80 C	6	B5*	19 × 200	46	49
	10,1	710	8 500	91,2	0,85	MR3I 6	-	90 S	6	B 5	24 × 200	46	49
	10,4 11,9 13,3 14,9 16,7 17,7 20 22,2 24,6 29 30,4 33,8	691 603 537 481 428 404 359 322 291 247 236 212	6 300 8 250 9 250 9 750 9 750 8 750 9 500 9 250 9 500 9 250 9 500	137 119 106 95 84,6 79,8 70,9 63,6 57,5 48,8 46,6 41,8	0,85 1,06 1,25 1,32 1,6 1,7 1,9 2,12 2,36 2,65 2,8 3,15	MR3I 6	-	80 B	4	B5	19 × 200	44	47
	12,9 14,3 16 17,8	556 500 447 402	5 600 6 300 7 500 7 750	110 98,9 88,2 79,3	0,85 0,9 1,12 1,25	MR3I 5	-	80 B	4	B5R	14 × 160	30	34
	15,1 17,2 19,3 21,4 24 26,7 29,5 32,4 35,4 39,4 43,5	475 416 371 334 298 268 243 221 202 182 165	6 300 7 300 7 500 7 500 7 300 6 700 6 500 6 150 6 000 6 150	93,9 82,2 73,4 66 58,9 53 48 43,7 40 35,9 32,5	0,8 1,06 1,25 1,32 1,6 1,9 2 2,36 2,8	MR3I 5	-	80 B	4	B5	19 × 200	30	34
	17,3 18,6 20,9 23,2 26 28,9 32 35,2 38,3 42,7 47,2 51,9 60,7	413 385 343 308 276 248 224 203 187 168 152 138 118	3 750 4 120 5 150 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 6 000 5 800 5 800 5 600	81,6 76,2 67,8 60,9 54,5 48,9 44,2 40,2 36,9 33,2 30 27,2 23,3	0,8 0,85 1 1,06 1,18 1,32 1,5 1,6 1,8 2 2,24 2,36 2,8	MR3I 4 MR3I 4	-	80 B 80 B	4 4	B5R B5	14 × 160 19 × 200	29 29	33 33
	59,4 65,7 74,5	121 109 96	4 620 5 150 5 800	23,8 21,5 19	2,12 2,5 3,15	MR 2I 4	-	80 B	4	В5	19 × 200	28	32
	27,3 29,8 34,4 38,2 45,3 49,5 58,2	262 240 208 188 158 145 123	4 120 4 370 4 370 5 300 4 750 4 370 4 120	51,8 47,5 41,2 37,1 31,2 28,6 24,3	0,85 0,9 0,95 1,18 1,4 1,4	MR 3I 3	-	80 B	4	B5R	14 × 160	19,5	23
	57,7 63,8 71,9 79,8 85,8	124 112 100 90 83	3 550 3 650 3 450 3 650 3 150	24,5 22,2 19,7 17,7 16,5	1,25 1,5 1,9 2,36 2,24	MR 2I 3	-	80 B	4	B5R	14 × 160	19,5	23

 f^{\star} Potencia o relación potencia-tamaño motor no normalizada.

24

 f^{\star} Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée .

P ₁	n ₂	M_2	F _{r2}	i	fs								asa Isse
		_					_ ǿP —≡					HF	F0
kW	min ⁻¹	Nm	N					6D	UT,C 1295		ØD ØP	kg	kg
0,75	41,1 45,4 49,9 54,5 63,1	174 158 144 131 114	2 720 2 900 3 070 3 150 3 550	34,4 31,2 28,4 26 22,4	0,85 0,95 1,06 1,12 1,32	MR 3I 2	-	80 B	4	B5R	14 × 160	19	23
	62,1 68,7 77,3 85,9 94,9 104 113 125 136 158	115 104 93 83 75 69 63 58 53 45,5	2 800 3 250 3 250 3 070 3 070 2 720 2 650 2 650 2 570 2 300	22,8 20,6 18,3 16,5 14,9 13,6 12,5 11,4 10,4 8,98	1 1,25 1,5 1,8 2 2,24 2,36 2,65 2,8 3,35	MR 21 2	-	80 B	4	B5R	14 × 160	19	23
	87,7 101 114 126 140 153 182 198 230 248 286 310 357	82 71 63 57 51 46,8 39,3 36,2 31,1 28,9 25,1 23,1 20,1	1 320 1 360 1 280 1 220 1 250 1 250 1 180 1 180 1 120 1 090 1 000 975 900	16,1 13,9 12,4 11,2 10,1 9,24 7,77 7,16 6,14 5,71 4,96 4,57 3,97	0,9 1,18 1,4 1,7 1,9 2 2,36 2,65 2,65 2,65 2,65 2,8 2,8	MR 2I 1	-	80 B	4	B5B	14 × 140	16	19,5
	253 279 306 364 395 461 496 571 620 713	28,3 25,7 23,4 19,7 18,1 15,5 14,4 12,5 11,6	1 000 1 000 1 000 1 030 1 030 975 925 875 825 775	11,2 10,1 9,24 7,77 7,16 6,14 5,71 4,96 4,57 3,97	3,15 3,75 4 4,75 5,3 5,3 5,3 5,3 5,3	MR 2I 1		71 C	2	B5A	14 × 140	13	16
1,1	10,2 10,3	1031 1021	11 500 10 300	89,8 88,9	0,85 0,8	MR3I 7 MR3I 7	-	90 L 90 L	6	B5R B5	19 × 200 24 × 200	54 54	60 60
	11,4 12,6 14 15,8	920 837 752 667	9 500 10 900 12 200 12 500	124 113 101 89,8	1 1,06 1,18 1,32	MR3I 7	-	80 C	4	B5*	19 × 200	50	53
	14,4 15,9 17,1 18,8 20,9 23,6 26,2 31,9	731 660 615 559 502 445 400 330	9 750 12 200 12 500 12 500 12 500 12 500 12 500 12 500	98,4 88,9 82,8 75,3 67,7 60 53,9 44,4	1 1,25 1,5 1,6 1,8 2 2,24 2,8	MR 31 7	-	90 S	4	B5	24 × 200	50	53
	13,3 14,9 16,7	788 705 628	5 800 6 700 8 000	106 95 84,6	0,85 0,9 1,06	MR3I 6	-	80 C	4	B5*	19 × 200	46	49
	15,5 17,8 19,9 22,2 25 27,9 30,8 36,4 38,1 42,4 46,9	677 591 527 473 420 377 341 289 276 248 224	6 500 8 250 9 500 9 000 9 750 9 250 9 250 9 250 9 250 9 000 8 750	91,2 79,6 70,9 63,7 56,5 50,8 45,9 38,9 37,2 33,4 30,2	0,9 1,12 1,25 1,4 1,6 1,8 2 2,36 2,36 2,65 3	MR 31 6	•	90 S	4	B5	24 × 200	46	49
	55,9 62,5	188 168	8 250 8 750	25,3 22,6	2,65 3,35	MR 2I 6	-	80 C	4	B5*	19 × 200	44	48

 $^{^{}f \star}$ Potencia o relación potencia-tamaño motor no normalizada.

 $[\]ensuremath{^{\bigstar}}$ Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée.

P ₁	n ₂	M_2	F _{r2}	i	fs		1							asa sse
							-øP-≡ •		UT.£ 1295				HF	F0
1,1	min ⁻¹	N m 545	N 5 000	73,4	0,85	MR3I5		80 C	4	B5*	ØD Ø	ØP OO	kg 32	kg 36
','	21,8 24,5 27,2 30,5 33,9 37,4 41,1 45 50 55,2 60,6	481 429 386 345 310 281 256 234 210 190 173	5 600 6 300 6 900 6 700 6 700 6 900 6 000 5 800 5 800 5 450 5 300	64,8 57,8 52 46,4 41,8 37,8 34,4 31,5 28,3 25,6 23,3	0,9 1,06 1,12 1,4 1,6 1,7 1,7 2 2,36 2,65 2,8	MR3I5	-	90 S	4	B5	24 × 2	200	32	36
	60,4 69	174 152	4 750 4 870	23,4 20,5	2 2,8	MR 2I 5	•	80 C	4	B5*	19 × 2	200	32	35
	26,5 29,5 33 36,7 40,6 44,7 48,6 54,1 59,9	397 356 319 286 259 235 216 194 175	4 000 4 620 5 300 6 000 6 000 5 600 5 800 5 150 5 150	53,5 48 42,9 38,5 34,8 31,7 29,1 26,1 23,6	0,85 0,95 1,06 1,18 1,32 1,4 1,6 1,7	MR 31 4	-	90 S	4	B5	24 × 2	000	31	35
	59,4 65,7 74,5 83,6	177 160 141 126	4 620 4 750 4 870 5 450	23,8 21,5 19 16,9	1,4 1,7 2,12 2,65	MR 2I 4	-	80 C	4	B5*	19 × 2	200	31	34
	88,9 98,4 111	118 107 94	4 120 4 750 5 300	15,9 14,4 12,7	2,12 2,5 3,15	MR 2I 4	-	90 S	4	B5	24 × 2	:00	31	34
	42,9 47,7 56,6	245 220 186	3 000 4 000 4 120	33 29,7 25	0,8 1 1,18	MR3I 3	-	80 C	4	B5A	19 × 1	60	22	25
	68,9 76,2 85,8 95,3 108 119	152 138 122 110 98 88	3 000 3 000 3 250 3 250 2 800 3 070	20,5 18,6 16,5 14,8 13,2 11,8	1 1,25 1,5 2 1,9 2,36	MR 2I 3	-	80 C	4	B5R B5A	14 × 1		22	25 25
	142	74	3 150	9,97	3									
	56,7 62,3 68,1 78,8	185 169 154 133	1 950 2 180 2 360 2 800	25 22,7 20,8 18	0,8 0,9 0,95 1,12	MR3I 2	-	80 C	4	B5A	19 × 1	60	21	25
	74,1 82,1	142 128	1 950 2 430	19,1 17,2	0,85 1	MR 2I 2	-	80 C	4	B5R	14 × 1	60	21	25
	92,9 103 116 129 142 156 171 198 217 251 277 322 346	113 102 91 82 74 67 62 53 48,5 41,9 37,9 32,7 30,4	2 360 2 720 2 720 2 500 1 900 2 060 2 180 2 180 2 180 2 060 2 000 1 950 1 900	15,2 13,8 12,2 11 9,96 9,07 8,29 7,14 6,53 5,65 5,11 4,4 4,1	1 1,25 1,5 1,8 2 2,24 2,5 2,8 3,15 3,55 4 4	MR 21 2	-	80 C	4	B5A	19 × 1		21	25
	208 233	51 45	1 950 2 060	13,8 12,2	2,5 3	MR 2I 2	-	80 B	2	B5A	19 × 1	60	19	23
	177 205 229 255 281 309 368 399 465 500 576 625 719	59 51 45,8 41,2 37,3 34 28,6 26,3 22,6 21 18,2 16,8 14,6	1 090 1 000 925 900 900 925 950 950 925 875 875 825 775 730	16,1 13,9 12,4 11,2 10,1 9,24 7,77 7,16 6,14 5,71 4,96 4,57 3,97	1,18 1,5 1,9 2,24 2,5 2,8 3,35 3,55 3,55 3,55 3,55 3,75 3,75	MR 2I 1	-	80 B	2	B5B	14 × 1	40	16	19,5

^{*} Potencia o relación potencia-tamaño motor no normalizada.

^{*} Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée.

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs		1			,			asa asse
kW	min ⁻¹	Nm	N				−øP−≡ <u>↓</u>		IT.E 1295		ØD ØP	HF	F0 kg
1,5	13,4 15,1	1071 950	10 900	67,7 60	0,85 0,95	MR3I 7	-	90 LC	6	B5*	24 × 200	55	61
	14,6 16 17,8	984 894 804	12 500 11 800 12 500 12 500	65,2 59,3 53,3	0,95 0,9 1 1,12	MR 3I 7	-	100LA	6	В5	28 × 250	61	68
	16 17,2 18,9 21,1 23,8 26,4 32,1 36,1 40,2	894 832 757 680 603 542 447 396 356	8 750 10 900 11 800 12 500 12 500 11 800 12 500 12 500 12 500	88,9 82,8 75,3 67,7 60 53,9 44,4 39,4 35,4	0,9 1,06 1,18 1,32 1,5 1,7 2 2,24 2,5	MR3I 7	-	90 L	4	B5	24 × 200	53	58
	17,9 20,1 22,4 25,2 28,1 31,1 36,6 38,4 42,7 47,3 55,7	800 713 640 568 510 461 391 373 335 303 257	5 450 6 900 8 000 8 750 9 750 9 250 9 000 9 250 9 250 8 250 8 000	79,6 70,9 63,7 56,5 50,8 45,9 38,9 37,2 33,4 30,2 25,6	0,8 0,95 1,06 1,18 1,32 1,5 1,7 1,8 2 2,24 2,65	MR 31 6	-	90 L	4	B5	24 × 200	49	54
	56,3 62,9 72,1	254 228 199	8 750 8 500 8 250	25,3 22,6 19,8	2 2,5 3	MR 2I 6	-	90 L	4	B5R	19 × 200	47	53
	24,6 27,4 30,7 34,1 37,7 41,4 45,3 55,6 61,1 66,8	581 523 467 420 380 346 316 285 258 235 215	4 370 4 870 6 300 7 100 6 700 6 500 6 000 5 800 5 600 5 000 4 870	57,8 52 46,4 41,8 37,8 34,4 31,5 28,3 25,6 23,3 21,3	0,8 0,85 1 1,18 1,25 1,25 1,5 1,8 1,9 2,12 2,12	MR 3I 5	-	90 L	4	В5	24 × 200	35	41
	60,8 69,4 77,8 86,5 95,6 103 91	236 206 184 166 150 139 157	4 870 5 150 5 000 5 150 5 000 5 000 4 000 4 500	23,4 20,5 18,3 16,5 14,9 13,8 15,7	1,5 2 2,5 3 3,35 3,55 2,24 3	MR 2I 5	-	90 L	4	B5R	19 × 200 24 × 200	35 35	40
	33,2 37 40,9 45 49 54,5 60,3 66,4	432 387 350 318 293 263 237 216	2 800 3 750 4 120 4 500 5 000 5 300 4 620 4 750	42,9 38,5 34,8 31,7 29,1 26,1 23,6 21,5	0,8 0,85 0,95 1,06 1,12 1,25 1,4 1,6	MR 3I 4	-	90 L	4	B5	24 × 200	34	40
	59,8 66,2 75 84,2 89,5 99,1 112	240 216 191 170 160 145 128 114	4 000 4 870 5 000 5 150 4 370 4 500 4 620 4 620	23,8 21,5 19 16,9 15,9 14,4 12,7	1,06 1,32 1,6 1,9 1,5 1,9 2,36 2,8	MR 2I 4	-	90 L 90 L	4	B5R	19 × 200 24 × 200	34	39
	68,8 76,4 90,7 99	208 188 158 145	2 240 3 350 3 070 3 150	13,2 11,8 9,97 9,14	0,9 1,18 1,4 1,5	MR 2I 3	-	90 LC	6	B5B	19 × 160	37	33

^{*} Potencia o relación potencia-tamaño motor no normalizada.

 $[\]ensuremath{^{\star}}$ Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée.

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs		A							asa isse
kW	min ⁻¹	Nm	N				-øP-≕	A D	T.C. 1295		ØD	ØP	HF kg	F0 kg
1,5	87 96,2 108 120 143 156 184	165 149 132 119 100 92 78	2 120 2 360 2 500 2 800 2 570 2 650 2 650	16,4 14,8 13,2 11,8 9,97 9,14 7,76	0,9 1,12 1,4 1,8 2,24 2,5 2,8	MR 2I 3	-	90 L 80 C	4	B5B	19 ×	160	25	30
	193	74 138	1 900	14,8	2,24 0,95	MR 2I 3		90 L	4	B5A B5B	19 × 19 × 19 × 19 × 19 × 19 × 19 × 19 ×		21	30
	117 130 143 157 172 200 218 252 279 324 348	123 111 100 91 83 72 66 57 51 44,2 41,2	1 900 2 360 2 570 2 240 1 950 1 800 1 850 1 850 1 850 1 850 1 800	12,2 11 9,96 9,07 8,29 7,14 6,53 5,65 5,11 4,4 4,1	1,12 1,32 1,5 1,6 1,8 2,12 2,24 2,65 3 3	WIN ZI Z		90 L	*	БОВ	18 X	100	24	30
	234 260 287 315 345 400 438 506 560 650 698	61 55 49,9 45,4 41,5 35,8 32,7 28,3 25,6 22 20,5	1 850 1 950 1 950 1 700 1 750 1 800 1 750 1 700 1 650 1 550 1 550	12,2 11 9,96 9,07 8,29 7,14 6,53 5,65 5,11 4,4 4,1	2,24 2,65 3 3,35 3,25 4,25 4,5 5,6 5,6 5,6	MR 2I 2	-	80 C	2	B5A	19 × -	160	20	24
1,85	18,8 20,9 23,6 26,2 31,9 35,9 39,9 48,5	940 845 749 674 555 492 443 364	9 250 10 600 12 200 12 500 12 500 12 500 12 500 11 200	75,3 67,7 60 53,9 44,4 39,4 35,4 29,2	0,95 1,06 1,18 1,32 1,6 1,8 2	MR3I 7	-	90 LB	4	B5*	24 × 2	200	54	59
	22,2 25 27,9 30,8 36,4 38,1 42,4 46,9 55,3 61,7 67,1 55,9 62,5	795 706 634 573 486 464 417 377 319 286 263	5 800 7 100 8 000 9 000 9 000 9 250 9 250 8 250 7 300 7 100 9 250	63,7 56,5 50,8 45,9 38,9 37,2 33,4 30,2 25,6 22,9 21,1 25,3 22,6	0,85 0,95 1,06 1,18 1,4 1,4 1,6 1,8 2,12 2,36 2,5	MR 3I 6	-	90 LB	4	B5*	24 × 2		50	55 54
	62,5 71,6 80,3	283 247 220	9 000 8 000 7 750	22,6 19,8 17,6	2 2,5 3									
	33,9 37,4 41,1 45 50 55,2 60,6 66,3 78,3	521 472 430 393 353 320 291 266 226	5 450 5 450 5 300 6 300 6 150 6 000 5 300 5 000 4 620	41,8 37,8 34,4 31,5 28,3 25,6 23,3 21,3 18,1	0,95 1 1,18 1,4 1,6 1,7 1,7	MR 3I 5	-	90 LB		B5*	24 × 2		36	42
	69 77,3 85,9 94,9 103	256 229 206 186 172	5 450 5 300 5 000 4 870 4 870	20,5 18,3 16,5 14,9 13,8	1,6 2 2,36 2,65 2,8	MR 2I 5	-	90 LB	4	B5R	19 × 2	200	36	41
	48,6 54,1 59,9 65,9 77	363 326 295 268 229	3 650 4 000 4 120 4 250 3 870	29,1 26,1 23,6 21,5 18,4	0,9 1 1,12 1,25 1,5	MR 31 4	-	90 LB	4	B5*	24 × 2	200	35	41

 f^{\star} Potencia o relación potencia-tamaño motor no normalizada.

^{*} Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée.

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs		A					asa asse I
kW	min ⁻¹	N m	N				- ø P	ØD UT.£ 1295		ØD ØP	HF kg	F0 kg
1,85	59,4 65,7 74,5 83,6 93,1 99,8 111 123 135 154	298 269 237 211 190 177 159 144 131 115	2 800 3 870 4 870 5 000 4 620 4 500 4 000 4 000 4 120 4 120	23,8 21,5 19 16,9 15,2 14,2 12,7 11,5 10,5 9,18 8,34	0,85 1,06 1,25 1,5 1,8 1,8 2,12 2,36 2,5 3 3,15	MR 21 4	-	90 LB 4	B5R B5*	19 × 200 24 × 200	35	40
	95,6 108 119 142 155 182 197 231	185 164 148 125 114 97 90 76	1 650 2 240 2 720 2 500 2 500 2 180 2 300 2 240	14,8 13,2 11,8 9,97 9,14 7,76 7,2 6,12	0,9 1,12 1,4 1,8 2 2,24 2,36 2,36	MR 2I 3	-	90 LB 4	B5B	19 × 160	26	31
	116 129 142 156 171 198 217 251 277 322 346	153 137 124 113 104 89 82 71 64 55	1 700 2 000 2 060 1 750 1 650 1 700 1 700 1 550 1 550 1 550 1 550	12,2 11 9,96 9,07 8,29 7,14 6,53 5,65 5,11 4,4 4,1	0,9 1,12 1,18 1,32 1,4 1,7 1,8 2,12 2,36 2,36 2,36	MR 2I 2	-	90 LB 4	B5B	19 × 160	25	31
2,2	20,3 21,8 24 26,7 30,1 33,5 40,7 45,9 51 62	1 033 962 874 786 697 627 516 458 412 339	6 700 8 750 10 300 11 500 12 500 12 200 11 200 11 500 10 300 10 000	70 65,2 59,3 53,3 47,3 42,5 35 31,1 27,9 23	0,8 0,9 1 1,12 1,32 1,4 1,7 2 2,24 2,65	MR 31 7	-	100LA 4	B5	28 × 250	58	64
	63,1	333	10 000	22,5	2,12	MR 2I 7	-	90 LC 4	B5*	24 × 200	55	61
	25,1 28 30,9 36,5 38,2 42,6 47,1 55,5 61,9 67,3	837 751 679 576 550 494 446 378 339 312	5 150 6 300 7 300 8 750 9 250 9 500 8 250 7 300 7 100 6 300	56,5 50,8 45,9 38,9 37,2 33,4 30,2 25,6 22,9 21,1 25,3	0,8 0,9 1 1,18 1,18 1,32 1,5 1,8 2 2,12	MR3I 6	•	90 LC 4	B5* B5R	24 × 200 19 × 200	51	57
	62,7 71,8 80,6 89,8 99,6	374 335 293 261 234 211	9 750 8 750 7 750 7 500 7 300 7 300	25,3 22,6 19,8 17,6 15,8 14,3	1,32 1,7 2,12 2,5 2,8 3	WIR 21 0	-	90 LC 4	DON	19 X 200	50	36
	34 37,6 41,3 45,1 50,2 55,4 60,9 66,5 78,6	618 559 509 466 419 379 345 316 267	3 650 3 750 3 750 5 000 6 150 6 300 5 450 5 300 5 000	41,8 37,8 34,4 31,5 28,3 25,6 23,3 21,3 18,1	0,8 0,85 0,85 1 1,18 1,32 1,4 1,5 1,5	MR 3I 5	-	90 LC 4	B5*	24 × 200	38	44
	69,2 77,6 86,2 95,3 103 114	304 271 244 221 204 185	5 150 5 000 5 300 4 750 4 750 4 620	20,5 18,3 16,5 14,9 13,8 12,5	1,4 1,7 2 2,24 2,36 2,65	MR 2I 5	-	90 LC 4	B5R	19 × 200	37	43

^{*} Potencia o relación potencia-tamaño motor no normalizada.

^{*} Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée.

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs		1						asa asse
kW	min ⁻¹	N m	N				-øΡ-≕ - <u>Ψ</u> -,		T.£ 1295		ØD ØP	HF kg	F0
2,2	129	163	4 500	11	3	MR 2I 5		90 LC	4	B5*	24 × 200	37	43
۷,۷	121	173	3 650	23,4	2	MR 2I 5		90 LA		B5R	19 × 200	34	40
	139	152	3 750	20,5	2,65								
	48,8 54,3 60,1 66,1 77,3	431 387 349 318 272	2 180 2 650 2 900 3 150 3 550	29,1 26,1 23,6 21,5 18,4	0,8 0,85 0,95 1,06 1,25	MR 31 4	-	90 LC	4	B5*	24 × 200	37	43
	65,9 74,7 83,9 93,4 100 112 123	319 281 250 225 210 188 170	2 800 3 870 4 870 4 620 4 500 3 870 4 000	21,5 19 16,9 15,2 14,2 12,7 11,5	0,85 1,06 1,32 1,5 1,5 1,8 2	MR 2I 4	-	90 LC	4	B5R	19 × 200	36	42
	136 155 170 196 216 252 281 312 355	155 136 123 107 97 83 75 67 59	3 450 3 650 3 650 3 750 3 750 3 750 3 650 3 550 3 550	10,5 9,18 8,34 7,23 6,57 5,63 5,06 4,56	2,12 2,5 2,65 3,15 3,35 3,75 3,75 3,75 3,75	MR 2I 4	-	90 LC	4	B5*	24 × 200	36	42
	119 132 150 168 187 201	176 159 140 125 112 105	2 900 3 070 3 250 3 750 4 000 3 870	23,8 21,5 19 16,9 15,2 14,2 15,9	1,4 1,7 2,12 2,5 3 3	MR 21 4	-	90 LA		B5R	19 × 200	33	39
	179 198 224	118 106 94	3 250 3 350 3 870	15,9 14,4 12,7	2 2,5 3	MR 2I 4	-	90 LA	2	B5	24 × 200	33	39
	108 120 142 155 183 197 232 251	195 175 148 135 115 107 91 84	1 600 2 570 2 430 2 060 2 120 2 300 2 240 1 950	13,2 11,8 9,97 9,14 7,76 7,2 6,12 5,67	0,95 1,18 1,5 1,7 1,9 2 2	MR 21 3	-	90 LC	4	B5B	19 × 160	27	33
	174 192 216 240 285	121 109 97 87 74	1 850 1 750 1 800 2 060 2 180	16,4 14,8 13,2 11,8 9,97	1,18 1,5 1,8 2,36 3	MR 21 3	-	90 LA	2	B5B	19 × 160	24	30
	129 143 157 171 199 217 251 278 323 347	163 147 134 123 106 97 84 76 65 61	1 400 1 550 1 250 1 500 1 600 1 650 1 450 1 450 1 500	11 9,96 9,07 8,29 7,14 6,53 5,65 5,11 4,4 4,1	0,9 1 1,12 1,25 1,4 1,6 1,8 2 2	MR 2I 2	•	90 LC	4	B5B	19 × 160	27	33
	207 233 259 286 314 343 398 435 504 557 647 695	102 90 81 74 67 61 53 48,2 41,7 37,7 32,5 30,2	1 700 1 750 1 600 1 650 1 220 1 320 1 550 1 550 1 550 1 550 1 550 1 550	13,8 12,2 11 9,96 9,07 8,29 7,14 6,53 5,65 5,11 4,4 4,1	1,18 1,5 1,8 2 2,24 2,5 2,8 3,15 3,55 3,75 3,75 3,75	MR 2I 2	-	90 LA	2	B5B	19 × 160	23	29

 $[\]ensuremath{^{\bigstar}}$ Potencia o relación potencia-tamaño motor no normalizada.

^{*} Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée.

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs		A					•		asa Isse
kW	min ⁻¹	N m	N				-øP-=	D U	T.E. 1295		ØD	ØP	HF kg	F0 kg
3	30,5 33,9 41,1 46,4 51,6 62,6 68,5	941 846 696 618 556 458 418	9 000 10 600 11 500 10 900 10 900 9 500 8 250	47,3 42,5 35 31,1 27,9 23 21	0,95 1,06 1,25 1,5 1,6 2 2,12	MR3I 7	-	100LB	4	B5	28 ×	250	62	68
	64 70,9 76,1 83,7 93,1 93,2	448 404 377 342 308 307	10 900 10 600 10 000 10 000 10 000 9 000	22,5 20,3 18,9 17,2 15,5 15,5	1,5 1,9 2,24 2,65 3 2,24	MR 21 7		100LB	4	B5R B5	24 × 28 ×		62 62	68 68
	37 38,8 43,2 47,8 56,3 62,8 68,3	774 739 664 600 509 456 420	5 800 6 700 6 900 7 100 7 500 6 300 6 500	38,9 37,2 33,4 30,2 25,6 22,9 21,1	0,85 0,9 1 1,12 1,32 1,5 1,6	MR3I 6	-	100LB	4	B5R	24 ×	200	58	64
	70,3 78,6 90 101 115	407 365 318 284 249	9 000 8 500 7 500 6 500 6 700	20,5 18,3 16 14,3 12,5	1,25 1,5 1,9 2,24 2,36	MR 2I 6	-	100LB	4	B5S B5R	19 ×		57 57	63 63
	50,9 56,2 61,7 67,5 79,7	563 510 464 425 359	3 350 3 750 4 120 4 120 4 000	28,3 25,6 23,3 21,3 18,1	0,9 1 1,06 1,06 1,06	MR 3I 5	-	100LB	4	B5R	24 ×	200	45	51
	73,4 83,8 93,9 104 118 131 145 166 184	390 342 305 274 243 219 198 172 156	3 250 5 000 5 150 4 750 4 750 4 250 4 120 4 000 3 870	19,6 17,2 15,3 13,8 12,2 11 9,96 8,67 7,85	0,9 1,18 1,5 1,8 1,8 2,12 2,5 2,8 2,8	MR 2I 5	-	100LB		B5S B5R	19 ×		44	50
	182 208	157 138	3 000 3 450	15,7 13,7	2,12 2,8	MR 2I 5	-	90 LB	2	B5*	24 ×	200	35	40
	90,4 100 113 127 142 157 173 199 219 256 285 316 360	317 286 253 225 202 183 166 144 131 112 101 91 80	1 850 2 900 3 870 3 450 3 000 3 070 3 150 2 900 3 000 3 000 3 000 3 000 3 000	15,9 14,4 12,7 11,3 10,2 9,18 8,34 7,23 6,57 5,63 5,06 4,56 4	0,8 0,95 1,18 1,4 1,7 1,8 2 2,36 2,5 2,8 2,8 2,8	MR 2I 4	-	100LB	4	B5R	24 ×	200	43	49
	225 252 281	128 114 102	3 150 3 250 3 250	12,7 11,3 10,2	2,24 2,65 3,15	MR 2I 4	-	90 LB	2	B5*	24 ×	200	34	39
	139 154 183 200 235 254 294 315 360	206 186 156 143 122 113 97 91	1 250 1 950 1 750 1 850 1 900 1 600 1 550 1 550 1 500	10,4 9,33 7,86 7,2 6,12 5,67 4,9 4,57	0,9 1,12 1,4 1,5 1,5 1,5 1,5 1,5	MR 2I 3	-	100LB	4	B5C	19 ×	160	34	40

 $[\]begin{tabular}{ll} \begin{tabular}{ll} \beg$

 $[\]ensuremath{^{\star}}$ Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée.

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs							Ma Ma	
							- øP -=		}			HF	F0
kW	min ⁻¹	N m	N					D			ØP	kg	kg
3	275 305 363 396 466	104 94 79 72 61	1 600 1 700 1 800 1 800 1 750	10,4 9,33 7,86 7,2 6,12	1,7 2,12 2,65 2,8 2,8	MR 21 3	-	90 LB 2	B5B	19 × 16	60	25	30
	166 184 202 220 255 282 327 352	172 156 142 130 112 102 88 81	450 690 1 060 1 150 1 320 1 090 1 180 1 220	8,67 7,85 7,14 6,53 5,65 5,11 4,4 4,1	0,85 0,95 1,06 1,18 1,32 1,5 1,5	MR 2I 2	-	100LB 4	B5C	19 × 16	60	34	40
	436 505 558 648 696	66 57 51 44,2 41,2	1 120 1 180 1 180 1 220 1 220	6,53 5,65 5,11 4,4 4,1	2,24 2,65 2,8 2,8 2,8	MR 2I 2	-	90 LB 2	B5B	19× 16	60	24	30
4	41,1 46,4 51,6 62,6 68,5 79,3	928 824 741 610 558 482	7 750 9 250 9 500 8 500 8 500 7 500	35 31,1 27,9 23 21 18,2	0,95 1,12 1,18 1,5 1,6 1,7	MR 31 7	-	112M 4	В5	28 × 25	50	68	76
	64 70,9 76,1 83,7 93,1 93,2 102 113	597 539 502 456 410 410 376	10 000 10 000 9 250 9 500 8 250 9 750 8 500	22,5 20,3 18,9 17,2 15,5 14,2 12,8	1,18 1,4 1,7 2 2,24 1,6 2,36 2,65	MR 2I 7	-	112M 4	B5R	24 × 20 28 × 29		68 68	76 76
	47,8 56,3 62,8 68,3	338 800 679 608 560	8 500 4 250 5 000 5 000	30,2 25,6 22,9 21,1	0,85 1 1,12 1,18	MR 31 6	-	112M 4	B5R	24 × 20	00	64	72
	90 101 115 129 144 159	424 380 332 295 265 240	5 300 8 000 7 100 6 300 5 600 5 600 5 600	16 14,3 12,5 11,1 10 9,04	1,18 1,4 1,8 2,12 2,5 2,65	MR 2I 6	-	112M 4	B5R	24 × 20	00	63	71
	92 105 118 131 145 166 184 202 220	415 364 324 292 264 230 208 189 173	2 570 4 370 4 620 4 750 4 120 4 120 3 650 3 550 3 250	15,7 13,7 12,2 11 9,96 8,67 7,85 7,14 6,53	0,85 1,12 1,4 1,6 1,9 2 2,12 2,12 2,12	MR 2I 5	-	112M 4	B5R	24 × 20	00	50	58
	142 157 173 199 219 256 285 316 360	269 243 221 192 174 149 134 121 106	2 800 2 360 2 500 2 360 2 430 2 180 2 240 2 240 2 300	10,2 9,18 8,34 7,23 6,57 5,63 5,06 4,56 4	1,25 1,4 1,5 1,7 1,9 2,12 2,12 2,12 2,12	MR 21 4	-	112M 4	B5R	24 × 20	00	49	57
	182 202 229 257 286 317 348	209 189 167 149 134 121 110	2 300 2 500 2 720 2 900 2 500 2 570 2 570	15,9 14,4 12,7 11,3 10,2 9,18 8,34	1,12 1,4 1,7 2 2,36 2,8 3	MR 2I 4	-	100LB 2	B5R	24 × 20	00	43	49

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs		<u> </u>					asa asse
kW	min ⁻¹	Nm	N				-øP-=	D UT.£ 1295		ØD ØP	HF kg	F0 kg
4	402 442 516 574 638 726	95 86 74 67 60 53	2 720 2 720 2 720 2 720 2 720 2 650 2 650	7,23 6,57 5,63 5,06 4,56 4	3,35 3,75 4 4 4 4	MR 21 4	-	100LB 2	B5R	24 × 200	43	49
5,5	62 67,8 78,4	848 775 670	6 300 6 700 7 100	23 21 18,2	1,06 1,18 1,25	MR3I 7	-	112MC 4	B5*	28 × 250	73	83
	85,1 91,3 100 112 121 134 163	617 575 523 470 436 392 323	9 500 8 500 7 500 7 750 8 000 6 900 7 100	16,8 15,6 14,2 12,8 11,8 10,6 8,75	1,25 1,4 1,7 1,9 2 2,24 2,65	MR 2I 7	-	112MC 4	B5*	28 × 250	73	83
	89,1 99,5 114 128 143 158 176 194 229 255 278	590 528 461 410 369 333 299 270 229 206 189	5 800 6 150 6 500 5 600 4 870 5 150 4 500 4 500 4 620 4 620 4 500	16 14,3 12,5 11,1 10 9,04 8,11 7,33 6,22 5,58 5,13	0,85 1 1,25 1,5 1,8 1,9 2,24 2,24 2,24 2,24 2,24	MR 21 6	-	112MC 4	B5R	24 × 200	68	78
	132 148 164 182 200 218 258 279 324 301	398 355 319 289 263 241 204 188 162	3 350 4 120 3 550 3 650 3 750 3 450 3 250 3 070 3 070 3 150	10,8 9,64 8,67 7,85 7,14 6,53 5,53 5,11 4,4	1 1,25 1,5 1,5 1,5 1,5 1,5 1,5 1,5	MR 2I 5	-	112MC 4	B5R B5R	24 × 200	55	65 54
	335	157	3 070	8,67	2,8							
	197 217 253 282 313 356	267 242 207 186 168 147	1 850 1 500 1 850 1 900 1 950 2 120	7,23 6,57 5,63 5,06 4,56 4	1,25 1,4 1,5 1,5 1,5 1,5	MR 2I 4	•	112MC 4	B5R	24 × 200	54	64
	228 256 286 316 348 401 441 516 573 637 725	230 205 184 166 151 131 119 102 92 83 72	2 430 2 180 1 850 1 950 1 650 1 950 2 000 2 120 2 120 2 060 2 120	12,7 11,3 10,2 9,18 8,34 7,23 6,57 5,63 5,06 4,56 4	1,25 1,5 1,7 2 2,24 2,5 2,8 2,8 2,8 2,8	MR 2I 4	•	112MB 2	B5R	24 × 200	47	53
7,5	93,8 104 112 123 136 166 181 207 227 262 290	763 689 642 584 525 432 395 346 316 273 247	6 000 7 750 7 750 6 900 5 800 6 150 6 300 5 800 5 800 5 800 5 800	15,5 14 13 11,8 10,6 8,75 8 7 6,4 5,53 5	0,9 1,06 1,25 1,5 1,7 2 2,12 2,12 2,12 2,12 2,12	MR 2I 7	-	132M 4	B5R	28 × 250	98	110

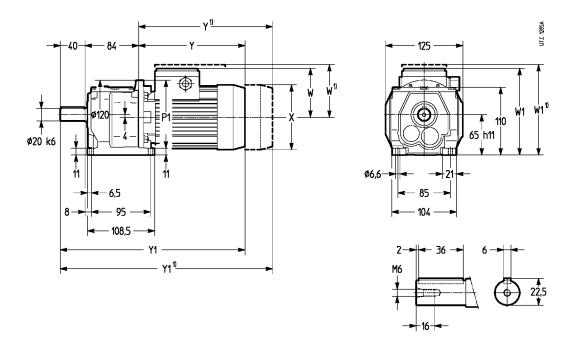
 $[\]ensuremath{^{\star}}$ Potencia o relación potencia-tamaño motor no normalizada.

^{*} Puissance ou corréspondance puissance-grandeur moteur pas normalisée.

P ₁	n ₂	M ₂	F _{r2}	i	fs	,	A					asa asse
							-øP-=) UT 1295	-		HF	F0
kW	min ⁻¹	N m	N					D UT.C 1295		ØD ØP	kg	kg
7,5	125 143 160 179 198 233 260 283	574 501 446 401 362 307 276 253	4 500 5 000 4 370 4 500 3 870 4 000 4 120 4 120	11,6 10,1 9,04 8,11 7,33 6,22 5,58 5,13	0,95 1,18 1,4 1,6 1,7 1,7 1,7	MR 21 6	-	132M 4	B5S	24 × 200	93	105
	185 203 222 262 284 330	388 353 323 273 252 217	2 430 2 650 2 360 2 360 2 240 2 360	7,85 7,14 6,53 5,53 5,11 4,4	1,12 1,12 1,12 1,12 1,12 1,12	MR 2I 5	-	132M 4	B5S	24 × 200	80	92
	267 299 332 367 403 441 521 563 655	269 240 216 195 178 162 138 127 109	2 900 2 720 2 360 2 500 2 570 2 300 2 180 2 060 2 060	10,8 9,64 8,67 7,85 7,14 6,53 5,53 5,11 4,4	1,4 1,8 2,12 2,12 2,12 2,12 2,12 2,12 2,12	MR 2I 5	-	112MC 2	B5R	24 × 200	54	63
9,2	117 130 139 153 171 207 227 262 290	749 677 630 573 515 424 388 335 303	5 450 6 500 6 700 6 000 6 150 5 450 5 450 5 600	12,4 11,2 10,4 9,45 8,5 7 6,4 5,53	0,9 1,12 1,25 1,5 1,5 1,7 1,7 1,7	MR 2I 7	-	132MB 4	B5R	28 × 250	102	114
11	139 153 170 206 226 261 289	756 687 618 509 465 402 363	4 870 5 300 5 600 5 150 5 300 5 600 5 600	10,4 9,45 8,5 7 6,4 5,53	1,06 1,25 1,18 1,4 1,4 1,4 1,4	MR 21 7	-	132MC 4	B5R	28 × 250	105	117

9 - Dimensions

Tam. Grand. **0**

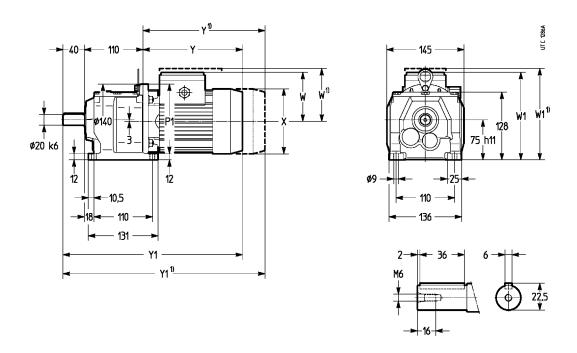


Tam. motor Grand. moteur		P1 Ø) Ø	ď	,	Y	Y1 W ≈		W1 ≈			
				1)		1)		1)		1)		1)
56	B5	120	112	-	178	-	302	-	99	-	160	-
63	B5A	120	122	122	202	244	326	368	92	104	153	165
	B5R		123		208		332		110		172	
71	B5B	120	140	140	225	288	349	412	102	114	172	184

¹⁾ Valores válidos para motor freno F0.

36

¹⁾ Valeurs valables pour moteur frein F0.

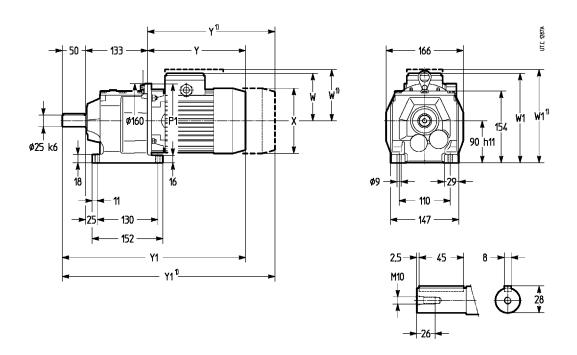


	Tam. motor Grand. moteur		Q	Ø	,	Y	Y		V		W	
			£	≅ ₁\	=	≅ ₁\	, s	1\	, 	≈ ₁\	5	≈ 1\
				1)		1)		1)		1)		1)
63	B 5	140	123	122	198	229	348	379	110	104	182	176
71	B5A	140	140	140	225	288	375	438	102	114	174	186
	B5R				230		380		118		190	
80 ²⁾	B5B	140	159	159	250	325	400	475	113	129	193	209

Valores válidos para motor freno F0.
 La carcasa motor sobresale respecto al plano de apojo de las patas.

¹⁾ Valeurs valables pour moteur frein F0. 2) La carcasse du moteur saillit par rapport au plan d'appui des pattes.

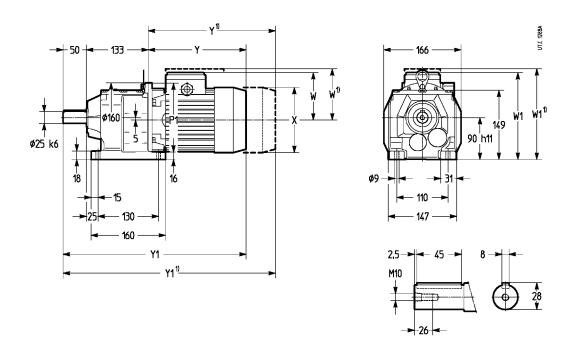
Tam. **2** Grand.



	Tam. motor Grand. moteur)	(,	Y	Y	1	V	V	W	/1
			<u> </u>	1)	·	1)	·	1)		1)	·	= 1)
63	B5	140	123	122	198	229	381	412	110	104	200	194
	BX1	160	122		187		370		92		182	
71	B5	160	140	140	230	275	413	458	118	114	208	204
	BX2				212		395		102		192	
80	B5A	160	159	159	250	325	433	508	113	129	203	219
	B5R				252		435		137		227	
90L	B5B	160	177	177	282	368	465	551	128	144	218	234
100 ²⁾	B5C	160	204	204	338	441	521	624	153	152	255	254

Valores válidos para motor freno F0.
 La carcasa motor sobresale respecto al plano de apojo de las patas.

¹⁾ Valeurs valables pour moteur frein F0. 2) La carcasse du moteur saillit par rapport au plan d'appui des pattes.

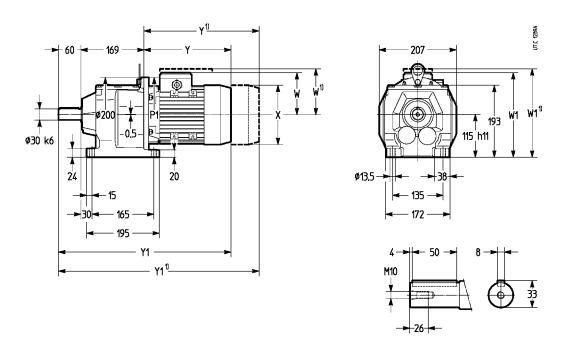


	Tam. motor Grand. moteur)	`	`	1	Y	1	V	V	W	/1
			, a	¥		¥	=	¥	-	¥	≈	
				1)		1)		1)		1)		1)
63	B5	140	123	122	198	229	381	412	110	104	195	189
71	B5	160	140	140	230	275	413	458	118	114	203	199
	BX2				212		395		102		187	
	B5R	140			230	288	413	471	118		203	
80	B5A	160	159	159	250	325	433	508	113	129	198	214
	B5R				252		435		137		222	
90L ²⁾	B5B	160	177	177	282	368	465	551	128	144	217	233
100 ²⁾	B5C	160	204	204	338	441	521	624	153	152	255	254

 ¹⁾ Valores válidos para motor freno FO.
 2) La carcasa motor sobresale respecto al plano de apojo de las patas.

¹⁾ Valeurs valables pour moteur frein F0. 2) La carcasse du moteur saillit par rapport au plan d'appui des pattes.

Tam. Grand. **4**

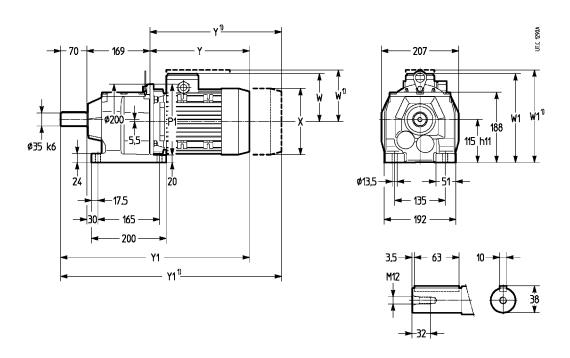


	Tam. motor Grand. moteur)	(Ø	,	7	Y	1	V	V	W	/1
			s	1	=	1	=	I	=	≈ I	=	× I
				1)		1)		1)		1)		1)
63	BX1	160	122	122	187	229	416	458	92	104	207	218
71	B5	160	140	140	230	275	459	504	118	114	233	228
	BX5				212		441		102		217	
	BX2											
80	B5	200	159	159	252	307	481	536	137	129	252	243
	B5R	160				325		554				
90S	B5	200	175	159	262	307	491	536	144	129	259	243
90L	B5	200	177	177	288	355	517	584	144	144	259	258
	B5R											
90LC	B5	200	177	177	318	355	547	584	144	144	259	258
	B5R											
100 112ME	B B5R	200	222	204	361	441	590	670	173	152	288	266
112MC	B5R	200	222	204	371	467	606	696	173	152	288	266

¹⁾ Valores válidos para motor freno F0.

¹⁾ Valeurs valables pour moteur frein F0.

Tam. **5** Grand.

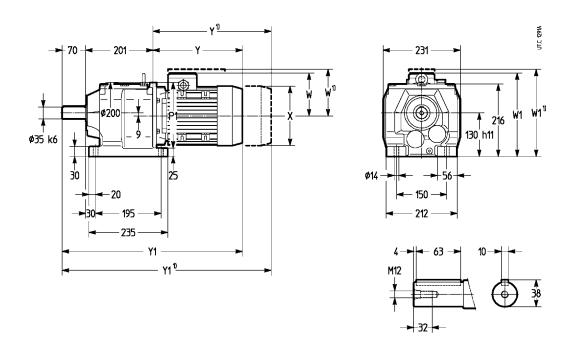


Tam. m Grand. m		P1 Ø	2	(,	7	Y	′1	V	V	W	/1
						ı		=	F	*	-	*
				1)		1)		1)		1)		1)
63	BX1	160	122	122	187	229	426	468	92	104	202	214
71	B5	160	140	140	230	275	469	514	118	114	228	224
	BX2				212		451		102		212	
80	B5	200	159	159	252	307	491	546	137	129	247	239
	B5R	160				325		564				
90S	B5	200	175	159	262	307	501	546	144	129	254	239
90L	B5	200	177	177	288	355	527	594	144	144	254	254
	B5R											
90LC	B5	200	177	177	318	355	557	594	144	144	254	254
	B5R											
100 112ME	B B5R	200	222	204	361	441	600	680	173	152	284	262
	B5S		204		338		577		153		263	
112MC	B5R	200	222	204	377	467	616	706	173	152	284	262
132M	B5S	200	258	258	419	533	658	772	197	195	326	324

¹⁾ Valores válidos para motor freno F0.

¹⁾ Valeurs valables pour motor frein F0.

Tam. Grand. **6**

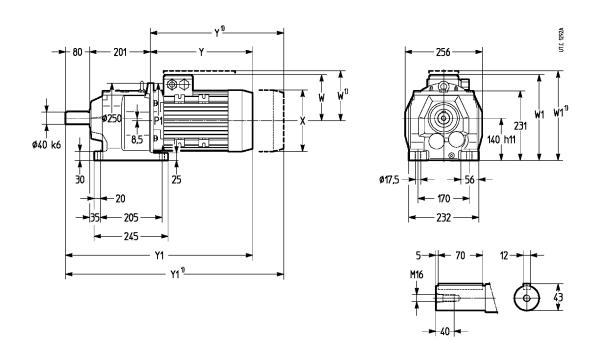


	Tam. motor Grand. moteur		2	^	•	Y	Y	1	٧	v	W	/1
			<u> </u>	1)		1)		1)	,	1)	,	1)
71	BX5	160	140	140	212	275	483	546	102	114	223	235
80	B5	200	159	159	252	307	523	578	137	129	258	250
90S	B5	200	175	159	262	307	533	578	144	129	265	250
90L	B5	200	177	177	288	355	559	626	144	144	265	265
	B5R											
90LC	B5	200	177	177	318	355	589	626	144	144	265	265
	B5R											
100, 112M	B5R	200	222	204	361	441	632	712	173	152	294	273
	B5S		204		338		609		153		274	
112MC	B5R	200	222	204	377	467	648	738	173	152	294	273
132M ²⁾	B5S	200	258	258	419	533	690	804	197	195	326	324

¹⁾ Valores válidos para motor freno F0. 2) La carcasa motor sobresale respecto al plano de apojo de las patas.

¹⁾ Valeurs valables pour moteur frein F0. 2) La carcasse du moteur saillit par rapport au plan d'appui des pattes.

Tam. 7



Tam. mo Grand. m		P1 Ø)		,	Υ	Y	′1	V	V	W	/1
			2	1)	,	1)		1)		1)	*	1)
71	BX1	200	140	140	212	275	493	556	102	114	234	246
80	B5	200	159	159	252	307	533	588	137	129	269	261
	BX2				232		513		113		245	
908	B5	200	175	159	262	307	543	588	144	129	276	261
90L	B5	200	177	177	288	355	569	636	144	144	276	276
	B5R											
90LC	B5	200	177	177	318	355	599	636	144	144	276	276
100, 112M	B5	250	222	204	339	419	620	700	173	152	305	284
	B5R	200			361	441	642	722				
112MC	B5	250	222	204	355	445	636	726	173	152	305	284
132M	B5R	250	258	258	414	528	695	809	197	195	329	327
132MB, MC	B5R	250	258	258	452	566	733	847	197	195	329	327

¹⁾ Valores válidos para motor freno F0.

¹⁾ Valeurs valables pour moteur frein F0.

10 - Detalles constructivos y funcionales

Rendimiento η

reductor de 2 engranajes (21) 0,98, de 3 engranajes (31) 0,96; para $M_2 \ll M_{\rm N2}$, η disminuye también considerablemente; consultarnos. Los valores de M_2 indicados en cap. 8 comprenden el rendimiento; en el caso de motor suministrado por el Cliente, los pares erogados al eje lento podrían ser inferiores o las corrientes absorbidas superiores.

Sobrecargas

Si el reductor está sometido a elevadas sobrecargas estáticas y dinámicas, es necesario controlar que el valor de estas sobrecargas sea siempre inferior a $2 \cdot M_{N2}$ (cap. 8 donde $M_{N2} = M_2 \cdot f$ s).

Normalmente, se producen sobrecargas en el caso de:

- arranques a plena carga (sobre todo con inercias elevadas y bajas relaciones de transmisión), frenados, choques;
- reductores en los cuales el eje lento se transforma en motor por efecto de las inercias de la máquina accionada;
- potencia aplicada superior a la necesaria; otras causas estáticas o dinámicas.

A continuación, damos algunas indicaciones generales sobre estas sobrecargas y, para algunos casos típicos, fórmulas para su eva-

Si no es posible evaluarlas, introducir dispositivos de seguridad para no superar nunca 2 · M_{N2}.

Par de arranque

Si el arranque se efectúa a plena carga (sobre todo para inercias elevadas y bajas relaciones de transmisión), controlar que $2 \cdot M_{N2}$ sea mayor o igual al par de arranque que puede ser calculado con la fórmula:

$$M_2$$
 arranque = $\left(\frac{M \text{ arranque}}{M_N} \cdot M_2 \text{ disponible} - M_2 \text{ necesario}\right) \frac{J}{J+J_0} + M_2 \text{ necesario}$

M. necesario es el par absorbido por la máquina debido al trabajo y a los rozamientos:

 M_2 disponible es el par de salida debido a la potencia nominal del motor; J_0 es el momento de inercia (de masa) del motor (ver cat. TX); J es el momento de inercia (de masa) exterior, acoplamientos (máquina accionada) en kg m², referido al eje del motor; para los otros simbolos ver cat. TX.

NOTA: si se desea verificar que el par de arranque sea suficientemente elevado para el arranque, tener en cuenta, en la evaluación del M_2 necesario, eventuales rozamientos de

Detenciones de máquinas con elevada energía cinética (elevados momentos de inercia con elevadas velocidades) con motor freno

Controlar el esfuerzo de frenado con la fórmula:

$$\left(\frac{Mf}{\eta} \cdot i + M_2 \text{ necesario}\right) \frac{J}{J + J_0} - M_2 \text{ necesario} \le 2 \cdot M_{N2}$$

Mf es el par de frenado de tarado (ved. cat. TX); para los otros símbolos ver lo ya indicado arriba y el cap.1.

Funcionamiento con motor freno

Tiempo de arranque ta y ángulo de rotación del motor φa₁

$$ta = \frac{(J_0 + J) \cdot n_1}{9,55 \left(M \operatorname{arranque} - \frac{M_2 \operatorname{necesario}}{i} \right)} [s]; \qquad \varphi a_1 = \frac{ta \cdot n_1}{19,1} [rad]$$

Tiempo de frenado f y ángulo de rotación del motor φf,

$$tf = \frac{(J_0 + J) \cdot n_1}{9,55 \left(Mf + \frac{M_2 \text{ necesario}}{j}\right)} [s]; \qquad \qquad \phi f_1 = \frac{tf \cdot n_1}{19,1} [rad]$$

M arranque [N m] es el par de arranque del motor $\left(\frac{9550 \cdot P_1}{n_1} \cdot \frac{M \operatorname{arranque}}{M_{\mathbb{N}}}\right)$ M [N m] es el par de frenado de tarado del motor (ver cat. TX); para los otros símbolos ver lo ya indicado arriba y el cap. 1.

La repetitividad de frenado al variar la temperatura del freno y las condiciones de desgaste de la guarnición de fricción es - dentro de los límites normales del entrehierro y de la humedad ambiente y con un equipo eléctrico adecuado – aproximadamente ± 0,1 · φf₁.

Duración de la guarnición de fricción

Orientativamente (ver documentación específica) el número de frenados admisible entre dos regulaciones se obtiene mediante la fórmula:

$$W \cdot 10^6$$
 $Mf \cdot \varphi f_1$

donde:

W [MJ] es el trabajo de rozamiento entre dos regulaciones del entrehierro indicado en el cuadro; para los otros símbolos ver lo ya indicado arriba.

El valor del entrehierro va desde un mínimo de 0,25 hasta un máximo de 0,6; orientativamente, el número de regulaciones es 5

Rendement n

- réducteur à 2 engrenages (21) 0,98, à 3 engrenages (31) 0,96; pour $M_2 << M_{\rm N2}$, η diminue aussi considérablement; nous consulter. Les valeurs de M_2 indiquées au chap. 8 incluent le rendement; en cas de moteur fourni par le Client, les moments de torsion à l'axe lent pourraient être inférieurs ou les courants absorbés supérieurs.

10 - Détails de la construction et du fonctionnement

Surcharges

Lorsque le réducteur est soumis à des surcharges statiques et dynamques élevées, il est nécessaire de contrôler que la valeur de ces surcharges reste toujours inférieure à $\mathbf{2} \cdot \mathbf{M}_{\text{N2}}$ (chap. 8 oú $M_{\text{N2}} = M_2 \cdot \text{fs}$). Il se produit normalement des surcharges en cas de:

- démarrages en pleine charge (surtout pour des inerties élevées et de bas rapports de transmission), freinages, chocs;
- réducteurs où l'axe lent devient moteur par suite des inerties de la machine entraînée;
- puissance appliquée supérieure à la puissance requise; autres causes statiques ou dynamiques.

Nous exposerons ci-aprés quelques considérations générales sur ces surcharges et donnerons, pour quelques cas typiques, des formules aidant à les évaluer.

S'il n'est pas possible d'évaluer les surcharges, prévoir des dispositifs de sécurité de façon à ne jamais dépasser 2 · M_{N2}.

Moment de torsion au démarrage

Lorsque le démarrage se fait en pleine charge (surtout pour des inerties élevées et de bas rapports de transmission), s'assurer que 2 · M_{N2} soit supérieur ou égal au moment de torsion au démarrage, que l'on peut calculer selon la formule:

$$M_2$$
 démarrage = $\left(\frac{M \text{ démarrage}}{M_{\text{N}}} \cdot M_2 \text{ disponible} - M_2 \text{ requis}\right) \frac{J}{J + J_0} + M_2 \text{ requis}$

 M_2 requis est le moment de torsion absorbé par la machine suite au travail et aux frottements; M_2 disponible est le moment de torsion de sortie dû à la puissance nominale du moteur; J_0 est le moment d'inertie (de la masse) du moteur (voir cat. TX); J_0 est le moment d'inertie (de la masse) extérieur, accouplements (machine entraînee) en kg m^2 , se rapportant à l'arbre du moteur;

pour les autres symboles voir cat. TX.

REMARQUE: si on veut s'assurer que le moment de torsion au démarrage est suffisamment élevé pour le démarrage, considérer les éventuels frottements au départ dans l'évaluation de M2 requis.

Arrêts de machines à énergie cinétique élevée (moments d'inertie élevés avec vitesses élevées) avec moteur frein

Vérifier la sollicitation de freinage par le formule:

$$\left(\frac{Mf}{\eta} \cdot i + M_2 \text{ requis}\right) \frac{J}{J + J_0} - M_2 \text{ requis} \le 2 \cdot M_{N2}$$

Mf est le moment de freinage de tarage (voir cat. TX); pour les autres symboles voir ci-dessus et chap. 1.

Foncionnement avec moteur frein

Temps de démarrage ta et angle de rotation du moteur φa₁

$$ta = \frac{(J_0 + J) \cdot n_1}{9,55 \left(M \text{ démarrage} - \frac{M_2 \text{ requis}}{j} \right)} [s]; \qquad \varphi a_1 = \frac{ta \cdot n_1}{19,1} [rad]$$

Temps de freinage tf et angle de rotation du moteur φf

$$tf = \frac{(J_0 + J) \cdot n_1}{9,55 \left(Mf + \frac{M_2 \text{ requis}}{i}\right)} [s]; \qquad \qquad \phi f_1 = \frac{tf \cdot n_1}{19,1} [rad]$$

MJ

10.6

14

18

24

24

<u>4</u>5

M démarrage [N m] est le moment de torsion au démarrage $\left(\frac{9550 \cdot P_1}{n_1} \cdot \frac{M \, \text{démarrage}}{M_{\text{NI}}}\right)$ M [N m] est le moment de freinage de tarage du moteur (voir cat. TX); pour les autres symboles voir ci-dessus et chap. 1.

La répétitivité du freinage, lorsque change la température du frein ainsi que l'usure de la garniture de frottement, est d'environ $\pm 0.1 \cdot \varphi f_1$ dans les limites normales de l'entrefer et de l'humidité ambiante avec un appareillage électrique adéquat.

Durée de la garniture de frottement

À titre indicatif (v. documentation spécifique), le nombre de freinages admis entre deux réglages est donné par la formule:

$$\frac{W \cdot 10^6}{M f \cdot \varphi f_1}$$

où:

 $W\,[{\rm MJ}]$ est le travail de frottement entre deux réglages de l'entrefer figurant au tableau; pour les autres symboles, voir ci-dessus.

La valeur de l'entrefer varie de 0,25 (minimum) à 0,6 (maximum); à titre indicatif, le nombre de réglages est de 5.

Tamaño

motor

Grand. moteur

63

71

80

90

100

112

132

Juego angular y rigidez torsional del eje lento

Jeu angulaire et rigidité torsionelle de l'arbre lent

El juego angular, con eje rápido bloqueado, es comprendido aproximativamente entre los valores indicados en el cuadro. El juego angular varía en función de la temperatura y de la relación de transmisión.

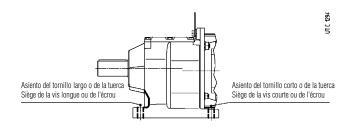
En el cuadro son indicados también los valores aproximativos de la rigidez torsional del eje lento - con eje rápido bloqueado - en función del tren de engranajes.

Tamaño reductor Grandeur réducteur	Juego ang Jeu anguli min		Rigidez torsional [N m/*] ²⁾ Rigidité torsionelle [N m/*] ²⁾ MR 2I MR 3I				
0	0,0050	0,0100	1,6	0,9			
1	0,0045	0,0090	3,55	2			
2	0,0036	0,0071	7,5	4,3			
3	0,0036	0,0071	8,5	4,8			
4	0,0032	0,0063	15	8,5			
5	0,0032	0,0063	17	9,5			
6	0,0028	0,0056	30	17			
7	0,0028	0,0056	33,5	19			

Le jeu angulaire, avec arbre rapide bloqué, est compris environ entre les valeurs comprises dans le tableau. Ça varie en fonction de la température et du rapport de transmission.

Dans le tableau, sont indiquées également les valeurs approximatives de la rigidité torsionelle de l'arbre lent - avec arbre rapide bloqué - en fonction du train d'engrenages.

Dimensiones de los tornillos de fijación de las patas del reductor



Dimensions des vis de fixation des pattes du réducteur

Tamaño reductor	Tornillo largo	Tornillo corto				
Grand. réducteur	Vis longue	Vis courte				
	UNI 5737-88 / UNI 5739-88 (I max)					
0	M 6 x 22	M 6 x 22				
1	M 8 x 30	M 8 x 25				
2	M 8 x 35	M 8 x 30				
3	M 8 x 35	M 8 x 30				
4	M12 x 45	M12 x 40				
5	M12 x 45	M12 x 40				
6 7	M12 x 55 M16 x 60	M12 x 50 M16 x 55				

¹⁾ A la distancia de 1 m del centro el eje lento, el juego angular en mm se obtiene multi-plicando por 1 000 los valores del cuadro (1 rad = 3438').

²⁾ Valores validos en condición de carga nominal.

¹⁾ A la distance de 1 m du centre de l'arbre lent, le jeu angulaire en mm est obtenu en multipliant par 1 000 les valeurs de tableau (1 rad = 3438').

²⁾ Valeurs valables en condition de charge nominale.

¹⁾ Para tam. motor 132 M16 x 50. 1) Pour grand. moteur 132 M16 x 50

11 - Instalación y manutención

Generalidades

Asegurarse que la estructura sobre la que está fijado el motorreductor sea plana, nivelada y suficientemente dimensionada para garantizar la estabilidad de la fijación y la ausencia de vibraciones, considerando todas las fuerzas transmitidas causadas por las masas, el par, las cargas radiales y axiales.

Instalar el motorreductor de modo tal que se tenga un amplio paso de aire para la refrigeración del reductor y del motor (sobre todo del lado del ventilador del motor).

Evitar que se verifiquen: estrangolaciones en los pasos del aire; fuentes de calor cercanas al reductor que puedan influir en la temperatura del aire de refrigeración del motorreductor (por irradiación); insuficiente recirculación del aire y en general aplicaciones que perjudiquen la disipación normal del calor.

Montar el motorreductor de modo que no sufra vibraciones.

En presencia de cargas externas usar, si fuera necesario, clavijas o topes positivos.

En la fijación entre motorreductor y máquina, se recomienda utilizar **adhesivos de bloqueo** tipo LOCTITE en los tornillos de fijación.

Para instalación al aire libre o en ambiente agresivo, pintar el motorreductor con pintura anticorrosiva, protegiéndolo eventualmente también con grasa hidrorrepelente (especialmente en las pistas rotativas de los retenes y en las zonas accesibles de los extremos del árbol).

Cuando sea posible, proteger el motorreductor mediante medios adecuados contra los rayos del sol y la intemperie: esta última protección **resulta necesaria** para formas constructivas V5 y V6.

Para temperatura ambiente superior a 40 °C o inferior a 0 °C, consultarnos.

Antes de conectar el motorreductor, asegurarse que la tensión del motor corresponda a la de alimentación. Si el sentido de rotación no corresponde al deseado invertir dos fases de la línea de alimentación.

Si se prevén sobrecargas de larga duración, choques o peligros de bloqueo, instalar salvamotores, limitadores electrónicos de par, acoplamientos hidráulicos, de seguridad, unidades de control y otros dispositivos similares.

Para servicios con un elevado número de arranques bajo carga, es aconsejable proteger el motor con **sondas térmicas** (incorporadas en el motor): el relé térmico no es adecuado ya que debería ser tarado a valores superiores a la intensidad nominal del motor.

Limitar las puntas de tensión debidas a los contactores por medio del empleo de varistores.

¡Atención! La duración de los rodamientos y el buen funcionamiento de árboles y acoplamientos dependen también de la precisión del alineamiento entre los árboles. Por este motivo, hay que cuidar bien la alineación del motorreductor con la máquina a accionar (poniendo espesores, si es necesario) intercalando, siempre que sea posible, acoplamientos elásticos.

Cuando una pérdida accidental de lubricante puede ocasionar daños graves, aumentar la frecuencia de las inspecciones y/o utilizar adecuadas medidas de control (ej.: instalar indicador a distancia de nivel del aceite, aplicar lubricante para la industria alimenatria, etc.).

En el caso de ambiente contaminante, impedir de forma adecuada la posibilidad de contaminación del lubricante a través de los retenes de estanqueidad o cualquier otra posibilidad.

El motorreductor no debe ser puesto en funcionamiento antes de ser incorporado en una máquina que sea conforme a la norma 98/37/CF

Para motores freno o especiales, solicitar documentos específicos.

Montaje de órganos sobre los extremos del árbol lento

Para el agujero de los órganos ensamblados sobre los extremos del árbol lento, recomendamos la tolerancia K7 (H7 si la carga es uniforme y ligera). Otros datos según cap. 9.

Antes de efectuar el montaje, limpiar bien y lubricar las superficies de contacto para evitar el peligro de agarrotamiento y la oxidación de contacto. El montaje y el desmontaje se efectúan con la ayuda de tirantes y extractores sirviéndose del taladro roscado en cabeza del extremo del árbol.

11 - Installation et entretien

Généralités

S'assurer que la structure sur laquelle le motoréducteur est fixé est plane, nivelée et suffisamment dimensionnée pour garantir la stabilité de la fixation et l'absence de vibrations, compte tenu de toutes les forces transmises par les masses, par le moment de torsion, par les charges radiales et axiales.

Placer le motoréducteur de façon à assurer un bon passage d'air pour le refroidissement soit du réducteur que du moteur (surtout côté ventilateur du moteur).

A éviter: tout étranglement sur le passage de l'air; de placer des sources de chaleur car elles peuvent influencer la température de l'air de refroidissement comme du motoréducteur par irradiation; recirculation insuffisante de l'air; toutes applications compromettant une bonne évacuation de la chaleur.

Monter le motoréducteur de manière qu'il ne subisse aucune vibration. En cas de charges externes employer, si nécessaire, des broches et des cales positives.

Pour l'accouplement motoréducteur-machine, il est recommendé d'utiliser des **adhésifs** type LOCTITE pour les vis de fixation.

Pour toute installation à ciel ouvert ou en ambiance agressive, appliquer sur le motoréducteur une couche de peinture anticorrosive et ajouter éventuellement de la graisse hydrofuge pour le protéger (spécialement sur les portées roulantes des bagues d'étanchéité et dans les zones d'accès aux bouts d'arbre).

Protéger, le mieux possible, le motoréducteur de toute exposition au soleil et des intempéries avec les artificies opportuns: cette dernière protection **devient nécessaire** pour positions de montage V5 et V6. Pour fonctionnement à température ambiante supérieure à 40 °C ou inférieure à 0 °C, nous consulter.

Avant de connecter le motoréducteur, s'assurer que la tension du moteur correspond à celle d'alimentation. Si le sens de rotation n'est pas celui désiré, inverser deux phases de la ligne d'alimentation.

Si on prévoit des surcharges de longue durée, des chocs ou des risques de blocage, installer des protections moteurs, des limiteurs électroniques du moment de torsion, des accouplements hydrauliques, de sécurité, des unités de contrôle ou tout autre dispositif similaire.

Pour services avec un nombre élevé de démarrage en charge, nous conseillons de protéger le moteur à l'aide de **sondes thermiques** (elles sont incorporées); le relais thermique n'est pas adéquat car il doit être calibré à des valeurs supérieures au courant nominal du moteur. Limiter les pointes de tension dus aux contacteurs par l'emploi des varietres.

Attention! La durée des roulements et le bon fonctionnement des arbres et des joints dépendent aussi de la précision de l'alignement entre les arbres. L'alignement du motoréducteur avec la machine entraînée doit être parfait (le cas échéant, caler) en intercalant si possible des accouplements élastiques.

Si une fuite accidentelle du lubrifiant peut provoquer des graves dommages, il faut augmenter la fréquence des inspections et/ou adopter les mesures opportunes (ex.: indication à distance du niveau de l'huile, lubrifiant pour l'industrie alimentaire, etc.).

En cas d'ambiance polluante, empêcher de manière adéquate tout risque de pollution du lubrifiant par des bagues d'étanchéité ou autre

Le motoréducteur ne doit pas être mis en service avant d'être incorporé sur une machine qui soit conforme á la directive 98/37/CE.

Pour moteurs freins ou spéciaux exiger la documentation spécifique.

Montage d'organes sur les bouts d'arbre lent

Il est recommandé d'usiner les perçages des piéces à caler sur le bout d'arbre lent selon la tolérance K7 (H7 si la charge est uniforme et legère). Autres données selon chap. 9.

Avant de procéder au montage, bien nettoyer et graisser les surfaces de contact à fin d'éviter tout risque de grippage et l'oxydation de contact. Le montage et le démontage s'effectuent à l'aide de tirants et d'extracteurs en utilisant le trou taraudé en tête du bout d'arbre.

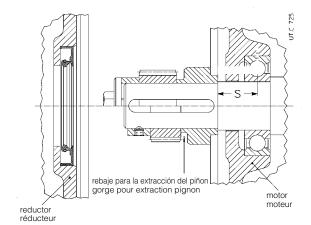
Montaje o sustitución del motor

Para el montaje es suficiente respetar las siguientes normas:

- asegurarse que los acoplamientos de los motores hayan sido mecanizados en clase por lo menos «normal» (IEC 72.1; UNEL 13501-69; DIN 42955);
- limpiar cuidadosamente las superficies de acoplamiento;
- controlar y, eventualmente, rebajar la chaveta para que entre su parte superior y el fondo del chavetero del agujero exista un juego de 0,1 ÷ 0,2 mm; si el chavetero del árbol es cesante, espigar la chaveta:
- controlar, si necesario, que la tolerancia del acoplamiento (bloqueo normal) agujero/extremo del árbol sea K6/j6; la longitud de la chaveta debe ser por lo menos 0,9 veces el ancho del piñon;
- controlar que los motores tengan rodamientos con capacidad de carga iguales a los indicados en el cuadro en función del tamaño del motor:
- montar sobre el motor el separador (con masilla; controlar que entre el chavetero y el tope del árbol motor haya una parte cilíndrica rectificada de al menos 1,5 mm) y el piñon (calentándolo a 80 ÷ 100 °C) y bloquear con un tornillo en la cabeza o con un aro de bloqueo;
- lubricar con grasa el dentado del piñon, la pista rotante del retén y el mismo retén, y efectuar el montaje con mucho cuidado.

La sustitución del motor de serie con motor normalizado según IEC suministrado por el Cliente de potencia igual es posible sólo por motores previstos en el cap. 8, en forma constructiva B5.

No obstante, en caso de necesidad y aceptando un funcionamiento de la máquina a régimen de carga reducido, es posible sustituir los motores en forma constructiva **B5***, **B5R** y **B5S** por motores normalizados IEC de potencia y eventualmente tamaño inferior que tengan las dimensiones de acoplamiento indicadas en el cap. 8.



11 - Installation et entretien

Montage ou substitution du moteur

Pour le montage il est suffisant d'observer les normes suivantes:

- s'assurer que les moteurs ont les ajustements usinés au moins dans la classe précise (IEC 72.1; UNEL 13501-69; DIN 42955);
- nettoyer avec soin les surfaces d'accouplement;
- contrôler et éventuellement surbaisser la clavette, de façon à avoir un jeu de 0,1 ÷ 0,2 mm entre son sommet et le fond de la rainure du trou; si la rainure de l'arbre est sans épaulement, goupiller la clavette;
- contrôler, si nécessaire, la tolérance de l'ajustement (blocage normal) trou/bout d'arbre, qui doit être K6/j6; la longueur de la clavette doit être au moins égale à 0,9 fois la largueur du pignon;
- s'assurer que les moteurs ont les roulements avec capacité de charge équivalente à ceux indiqués dans le tableau en fonction de la grandeur moteur;
- monter l'entretoise (avec du mastic: s'assurer qu'entre la rainure de la clavette et l'épaulement de l'arbre moteur il y a un trait cylindrique rectifié d'au moins 1,5 mm) et le pignon sur le moteur (le pignon chauffé á 80 ÷100 °C), en bloquant le tout avec la vis en tête ou la bague d'arrêt;
- lubrifier avec de la graisse la denture du pignon, la portée roulante de la bague d'étanchéité et la bague d'étanchéité ellemême, et effectuer – avec beaucoup de soin – le montage.

La substitution du moteur standard par un moteur normalisé IEC fourni par le Client ayant la même puissance est possible seulement pour les moteurs prévus au chap. 8, en position de montage B5.

Toutefois, en cas de nécessité et en acceptant un fonctionnement de la machine à régime réduit, il est possible de remplacer les moteurs avec position de montage **B5***, **B5R** et **B5S** par des moteurs normalisés IEC avec puissance et éventuellement grandeur inférieure avec les dimensions d'accouplement indiquées au chap. 8.

Tam. motor	Rodamiento lado accionamiento
Grand. moteur	Roulement côté commande
56	6201
63	6202
71	6203
90S	6005
90L	6205
100, 112	6206
132	6308

12 - Fórmulas técnicas

12 - Formules techniques

Principales fórmulas relacionadas con las transmisiones mecánicas según el Sistema Técnico y el Sistema Internacional de Unidades (SI).

Formules principales relatives aux transmissions mécaniques, selon le Systéme Technique et le Systéme International d'Unités (SI).

Tamaño	Grandeur	Con unidades Sistema Técnico Avec unité Systéme Technique	Con unidades SI Avec unité SI
tiempo de arranque o de detención, en fun- ción de una aceleración o desacelaración, de un par de arranque o de frenado	temps de démarrage ou d'arrêt, en fonction d'une accélération ou décélération, d'un moment de démarrage ou de freinage	$t = \frac{V}{a} [s]$ $t = \frac{Gd^2 \cdot n}{375 \cdot M} [s]$	$t = \frac{J \cdot \omega}{M} [s]$
velocidad en el movi- miento rotativo	vitesse dans le mouve- ment de rotation	$v = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{60} = \frac{d \cdot n}{19,1} [m/s]$	$v = \omega \cdot r [m/s]$
velocidad n y velocodad angular $\boldsymbol{\omega}$	vitesse n et vitesse angulaire ω	$n = \frac{60 \cdot v}{\pi \cdot d} = \frac{19.1 \cdot v}{d} [min^{-1}]$	$\omega = \frac{V}{r}$ [rad/s]
aceleración o desacele- ración en función de un tiempo de arranque o de detención	accélération ou décé- lération en fonction d'un temps de démarrage ou d'arrêt	$a = \frac{v}{t} [m_t]$	
aceleración o desa- celeración angular en función de un tiempo de arranque o de deten- ción, de un par de arran- que o de frenado	acélération ou décé- lé-ration angulaire en fonction d'un temps de démarrage ou d'arrêt, d'un moment de démar- rage ou de freinage	$\alpha = \frac{n}{9,55 \cdot t} [rad/s^2]$ $\alpha = \frac{39,2 \cdot M}{Gd^2} [rad/s^2]$	$\alpha = \frac{\omega}{t} [rad/s^2]$ $\alpha = \frac{M}{J} [rad/s^2]$
espacio de arranque o de detención, en función de una aceleración o desaceleración, de una velocidad final o inicial	espace de démarrage ou d'arrêt, en fonction d'une accélération ou décélération, d'une vi- tesse finale ou initiale	$s = \frac{a \cdot t^2}{2} [m]$ $s = \frac{v \cdot t}{2} [m]$	
ángulo de arranque o de detención, en función de una aceleración o desaceleración angular, de una velocidad angular final o inicial	angle de démarrage ou d'arrêt, en fonction d'une accélération ou décélération, d'une vitesse angulaire finale ou initiale	$\phi = \frac{\alpha \cdot t^2}{2} [rad]$ $\phi = \frac{n \cdot t}{19,1} [rad]$	$= \frac{\omega \cdot t}{2} [rad]$
masa	masse	$m = \frac{G}{g} \left[\frac{kgf s^2}{m} \right]$	m es la unidad de masa [kg] m est l'unité de masse [kg]
peso (fuerza peso)	poids (force poids)	G es la unidad de peso (fuerza peso) [kgf] G est l'unité de poids (force poids) [kgf]	$G = m \cdot g[N]$
fuerza en el movimiento de translación vertical (elevación), horizontal, inclinado (μ = coeficiente de rozamiento; ϕ = ángulo de inclinación)	force dans le mouvement de translation vertical (levage), horizontal, incliné (μ = coefficient de frottement; ϕ = angle d' inclinaision)	$\begin{split} F &= G \ [kgf] \\ F &= \mu \cdot G \ [kgf] \\ F &= G \ (\mu \cdot \cos \phi + \sin \phi) \ [kgf] \end{split}$	$F = m \cdot g [N]$ $F = \mu \cdot m \cdot g [N]$ $F = m \cdot g (\mu \cdot \cos \phi + \sin \phi) [N]$
momento dinámico Gd², momento de iner- cia J debido a un movi- miento de translación	moment dynamique Gd², moment d'inertie J dû á un mouvement de translation	$Gd^2 = \frac{365 \cdot G \cdot v^2}{n^2} \left[kgf \ m^2 \right]$	$J = \frac{m \cdot v^2}{\omega^2} [kg m^2]$
(numéricamente J = $\frac{Gd^2}{4}$)	$(num \'eriquement J = \frac{Gd^2}{4})$	E 4	
par en función de una fuerza, de un momento dinámico o de inercia, de	moment de torsion en fonction d'une force, d'un moment dynami-	$M = \frac{F \cdot d}{2} [kgf m]$	$M = F \cdot r [N m]$
una potencia	que ou d'inertie, d'une puissance	$M = \frac{Gd^2 \cdot n}{375 \cdot t} [kgf m]$	$M = \frac{J \cdot \omega}{t} [N m]$
		$M = \frac{716 \cdot P}{n} [kgf m]$	$M = \frac{P}{\omega} [N m]$
trabajo, energía en el movimiento de transla- ción y de rotación	travail, énergie dans le mouvement de transla- tion, de rotation	$W = \frac{G \cdot v^2}{19,6} [kgf m]$ $W = \frac{Gd^2 \cdot n^2}{7160} [kgf m]$	$W = \frac{\mathbf{m} \cdot \mathbf{v}^2}{2} [J]$ $W = \frac{J \cdot \mathbf{\omega}^2}{2} [J]$
potencia en el movi- miento de translación y de rotación	puissance dans le mouvement de translation, de rotation	$P = \frac{F \cdot v}{75} [CV]$ $P = \frac{M \cdot n}{716} [CV]$	$P = F \cdot v [W]$ $P = M \cdot \omega [W]$
potencia obtenida en el árbol de un motor mono- fásico (cos φ = factor de potencia)	puissance disponible á l'arbre d'un moteur monophasé (cos φ = facteur de puissance)	$P = \frac{U \cdot I \cdot \boldsymbol{\eta} \cdot \cos \boldsymbol{\varphi}}{736} [CV]$	$P = U \cdot I \cdot \mathbf{\eta} \cdot \cos \varphi [W]$
potencia obtenida en el árbol de un motor tri- fásico	puissance disponible á l'arbre d'un moteur tri- phasé	$P = \frac{U \cdot I \cdot \eta \cdot \cos \varphi}{425} [CV]$	$P = 1.73 \cdot U \cdot I \cdot \eta \cdot \cos \phi [W]$

Nota. La aceleración o la desaceleración deben ser consideradas constantes; los movimientos de translación y de rotación deben ser considerados, respectivamente, rectilíneos y circulares.

Remarque. L'accélération ou la décélération doivent être considérées constantes; les mouvements de translation et de rotation doivent être considérés rectilignes et circulaires respectivement.