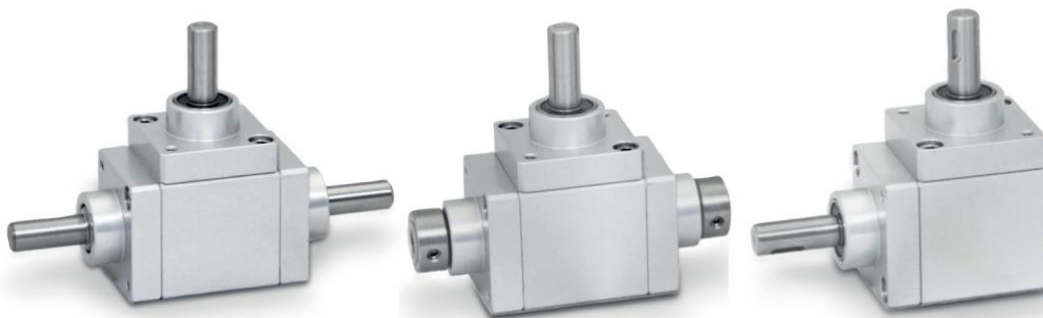


Datenblatt



- Winkelgetriebe mit Kegel- und Spiralkegelrad sind für die Übertragung von Drehbewegungen zwischen zwei rechtwinklig zueinander stehenden Wellen geeignet.
- Ausführungen mit Spiralkegelrädern sind in allen Versionen erhältlich; bogenförmige Verzahnungen erreichen eine höhere Präzision, sind geräuschärmer im Betrieb und ermöglichen eine 30% höhere Effizienz.
- Alle Winkelgetriebe sind kugellagert; minimales Winkel- und Axialspiel.

Technische Eigenschaften

Abmessung	gesamt, siehe Abschnitt: Ausführungen mit Abmessungen	
Durchmesser		
Vollwelle	Ø 10 mm (Standard), 14 mm (optional); auf Anfrage	
Hohlwelle	Ø 10 mm (Standard), 12 und 14 mm (optional);	
Länge	auf Anfrage in Version A, B, C	
Hohlwelle	16 mm <u>Nutzlänge</u> , 20 mm <u>Bautiefe</u> (Standard)	
Vollwelle	25 mm (Standard) ; mit NUT (bei Standard) oder optional	
Material		
Hohlwelle, Vollwelle	Edelstahl (AISI 303)	
Gehäuse	Druckgussgehäuse Aluminium, farblos eloxiert (Standard), schwarz eloxiert oder Edelstahl (AISI 303) (optional)	
Lagerung	Kugellager, gehärtete Kegelräder	
Gewicht	300 g	2 Ausgänge
	400 g	3 Ausgänge
Version		
A	mit 2 Ausgangswellen	
B	mit 3 Ausgangswellen	
C	mit 3 Ausgangswellen (gegenläufig)	
D	mit 3 Ausgangswellen, 2 Hohlwellen (durchgehend)	
E	mit 4 Ausgangswellen	
Übersetzungsverhältnisse ¹⁾	1:1	1 (Standard)
	1:2	2 <i>ins Langsame</i> (Standard)
	2:1	0,5 <i>ins Schnelle</i> (auf Anfrage in Version A, B, C, nicht erhältlich in Version D), siehe Abb. 5, 6
Drehmoment	12 Nm	
Achsbelastung	Radiallast	25 kg
	Axiallast	2,5 kg (siehe Abb. 7)
Getriebe		
Kegelräder	Gerade Verzahnung (Standard), siehe Abb. 1	
Spiralkegelräder	Bogenförmige Verzahnung, siehe Abb. 2	
Spiel- Toleranz zwischen Zahnradern	0,1° bis 0,75°	

¹⁾ Übersetzungsverhältnisse von 1:2 und 2:1 sind nur mit Spiralverzahnung lieferbar.



Für eine korrekte Auswahl der Winkelgetriebe, siehe die nachfolgenden Tabellen der technischen Eigenschaften, Leistungsdiagramme, sowie die entsprechenden Ausführungen mit Abmessungen der Winkelgetriebe.

Datenblatt



Umdrehungssinn

Version A	Version B	Version C	Version D	Version E

Die Drehrichtung hängt von der Konfiguration und der Positionierung ab; siehe Ausführungen mit Abmessungen.

Getriebe

Abb. 1	Abb. 2	Spiralkegelrad	
Kegelrad	Spiralkegelrad	mit 2 Wellen	mit 3 Wellen

Spiralkegelräder (Abb. 2) mit bogenförmiger Verzahnung, erreichen eine höhere Präzision, sind geräuschärmer im Betrieb und ermöglichen eine 30% höhere Effizienz.
Übersetzungsverhältnisse von 1:2 und 2:1 sind nur mit Spiralverzahnung lieferbar.

Übersetzung und Übersetzung

Abb. 3	Abb. 4	Abb. 5	Abb. 6
im Uhrzeigersinn	im Uhrzeigersinn	Beispiele	
<u>Übersetzungsverhältnisse</u> $i = n1 : n2$ bei $i > 1$ <i>ins Langsame</i> bei $i < 1$ <i>ins Schnelle</i>		1:2 <i>ins Langsame</i> $n1 = 1.000 \text{ 1/min}$ $n2 = 500 \text{ 1/min}$ $i = 2$	* 2:1 <i>ins Schnelle</i> $n1 = 1.000 \text{ 1/min}$ $n2 = 2.000 \text{ 1/min}$ $i = 0,5$ * (nicht erhältlich in Version D)

Für die Angabe der Übersetzung (Abb. 5 und 6) und der Bauform, ist die Antriebswelle **n1** (die immer auf der gegenüberliegenden Seite der Befestigungsbohrungen abgebildet ist) maßgebend, die anderen folgen im Uhrzeigersinn (Abb. 3 und 4).



Für den Einsatz im Dauerbetrieb verwenden Sie bitte das Modell 66/5UC.

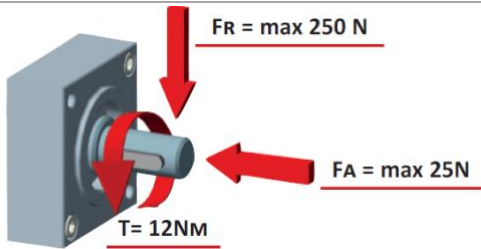
Datenblatt



Achsbelastung

Die Belastungen auf das Getriebe sind im Gesamten und in Abhängigkeit des Aufbaus zu betrachten, wie Versatz, Vibrationen, Beschleunigung oder Verlangsamung, Stöße, Vibration, etc.
Dabei sind zwei Arten von Wellenbelastungen zu berücksichtigen:
radial FR und axial FA Belastungen.

Abb. 7



FR = Radiallast, FA = Axiallast

Die Radiallast wirkt senkrecht auf die Welle/Achse.

Die Axiallast wirkt axial zur Welle / Achse, in Zug- oder Druckkraft (bei Bestellung bitte berücksichtigen).

T = Drehmoment

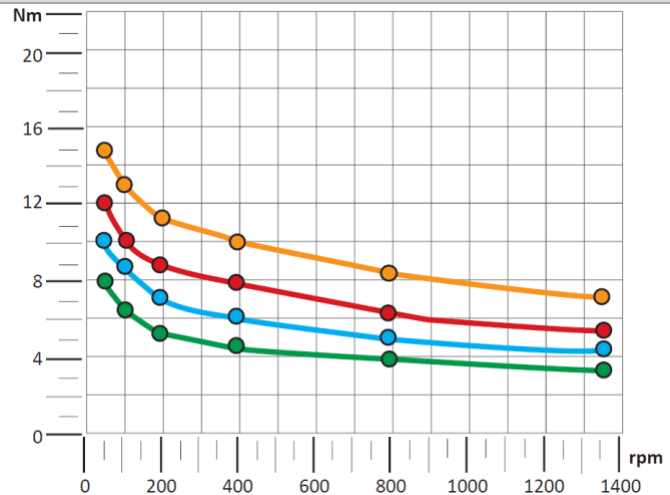
Datenblatt

Leistungsdiagramme und Tabellen

Drehmoment mit Übersetzung 1 (1:1)

OUTPUT TORQUE WITH RATIO 1/1 DREHMOMENT MIT ÜBERSETZUNG 1/1				
TM dc	TR dc	TM dsp	TR dsp	rpm
12	8	15,6	10,4	50
10,2	6,8	13,2	8,8	100
9	5,8	11,7	7,5	200
8	4,9	10,4	6,3	400
6,8	4,1	8,8	5,3	800
5,5	3,5	7,1	4,5	1400

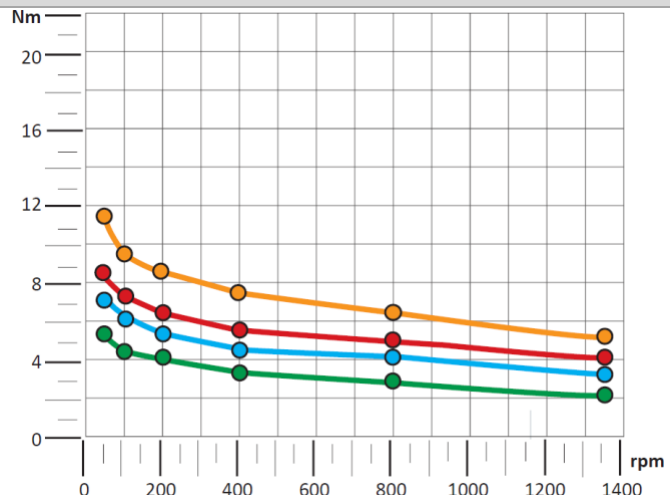
Efficiency - Leistung = 90%



Drehmoment mit Übersetzung 2 (1:2)

OUTPUT TORQUE WITH RATIO 1/2 DREHMOMENT MIT ÜBERSETZUNG 1/2				
TM dc	TR dc	TM dsp	TR dsp	rpm
8,9	5,5	11,6	7,2	50
7,5	4,7	9,7	6,1	100
6,7	4,1	8,7	5,3	200
5,9	3,7	7,7	4,8	400
5	3,1	6,5	4	800
4,1	2,5	5,3	3,2	1400

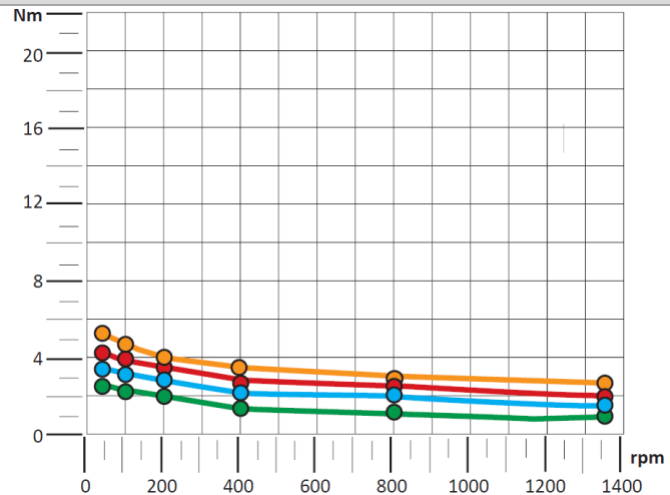
Efficiency - Leistung = 90%



Drehmoment mit Übersetzung 0,5 (2:1)

OUTPUT TORQUE WITH RATIO 2/1 DREHMOMENT MIT ÜBERSETZUNG 2/1				
TM dc	TR dc	TM dsp	TR dsp	rpm
4	2,7	5,2	3,5	50
3,4	2,3	4,4	3	100
3	2	3,9	2,6	200
2,6	1,8	3,4	2,3	400
2,2	1,5	2,8	2	800
1,8	1,2	2,4	1,6	1400

Efficiency - Leistung = 90%



Datenblatt

Glossar

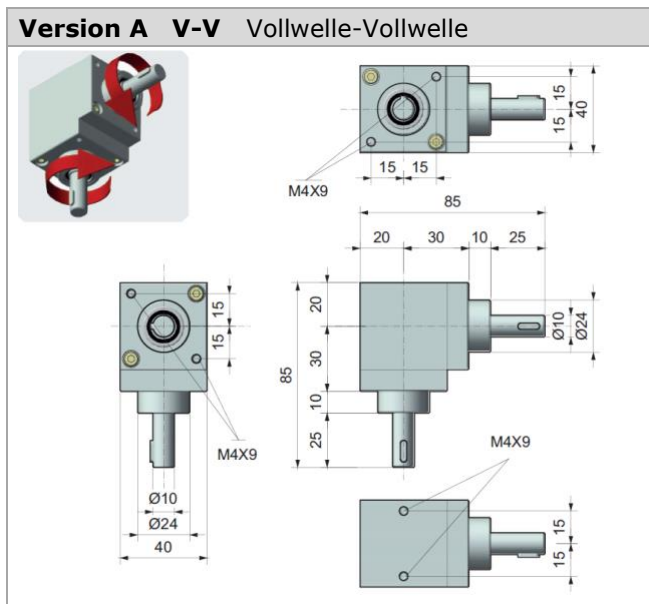
F_R	Radialkraft
F_A	Axialkraft
R	Kraft
T	Drehmoment
T_M	Maximales Drehmoment
T_R	Empfohlenes Drehmoment
T_A	Tatsächliches Drehmoment
T_O	Ausgangsdrehmoment
T_I	Eingangsdrehmoment
P_n	Power
N	Newton
Nm	Newton Meter
f_u	Einsatzfaktor
i	Übersetzung
rpm	Umdrehungen pro Minute (1/min)
n_1	Eingangswelle
n_2	Ausgangswelle
dc	Kegelradgetriebe-Verzahnung
dsp	Spiralverzahnung
M	Vollwelle
F	Hohlwelle
D	Durchgehende Hohlwelle

Datenblatt

Ausführungen mit Abmessungen

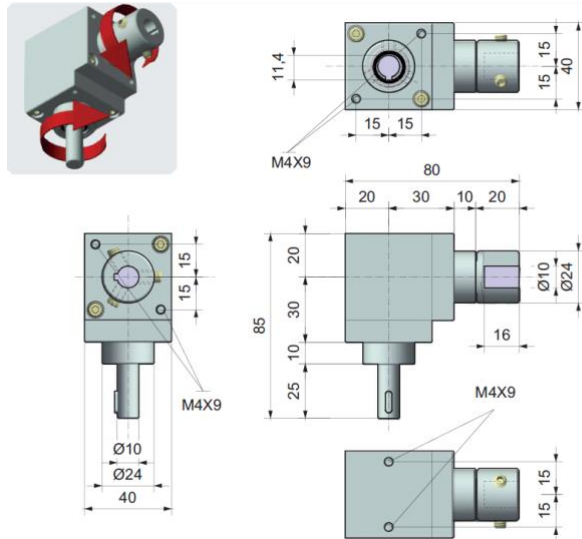
Lieferbare Ausgänge		
V = Vollwelle	H = Hohlwelle	D = durchgehende Hohlwelle (nur bei Version D)

Alle Abmaße in mm

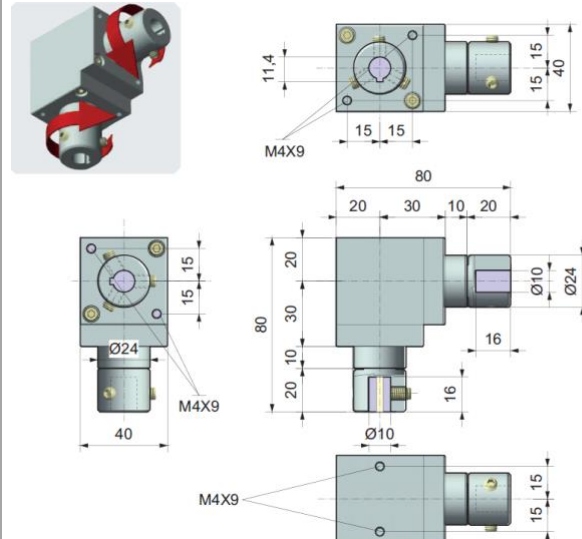




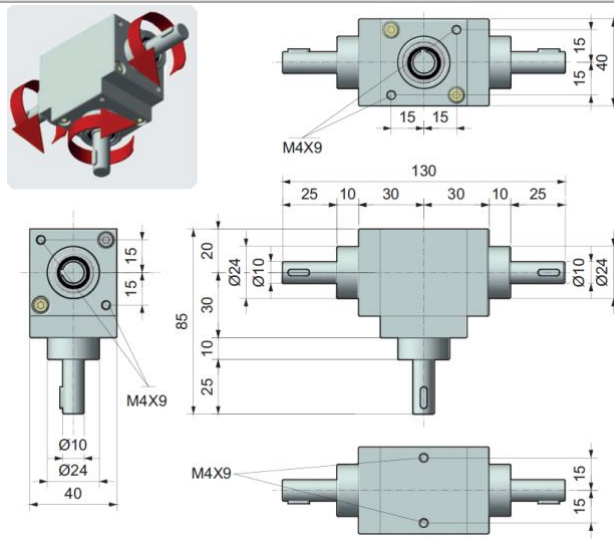
Version A V-H Vollwelle-Hohlwelle



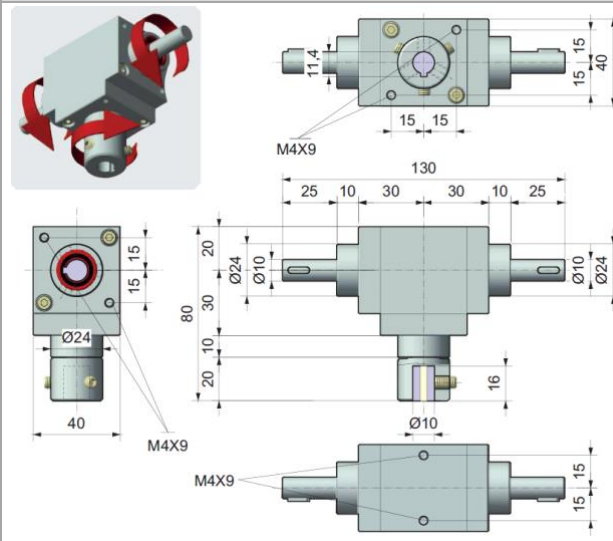
Version A H-H Hohlwelle-Hohlwelle

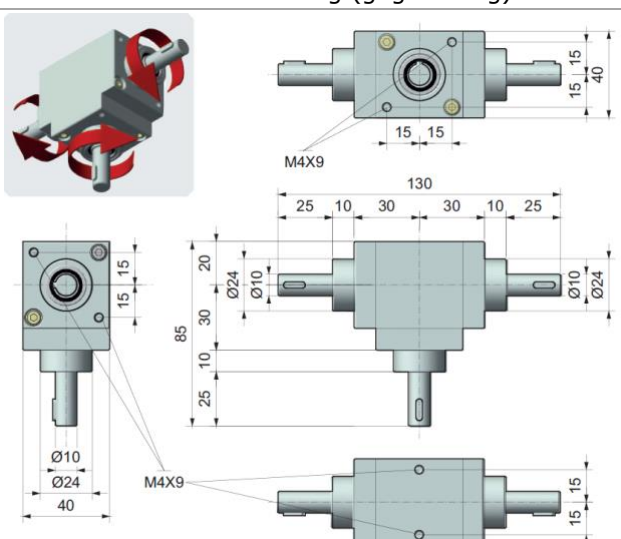
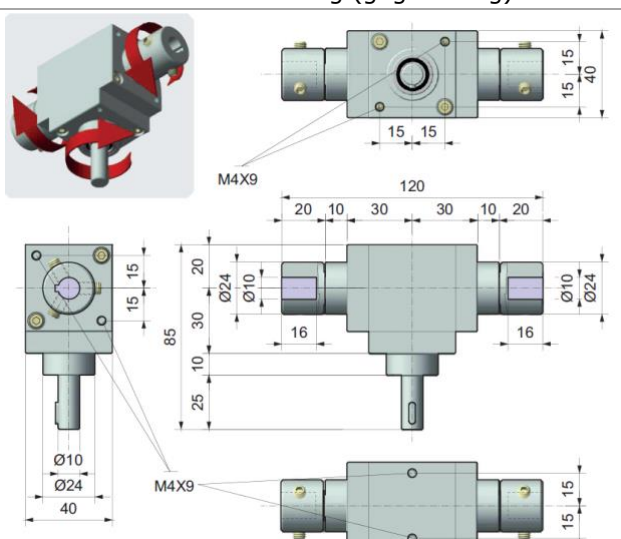
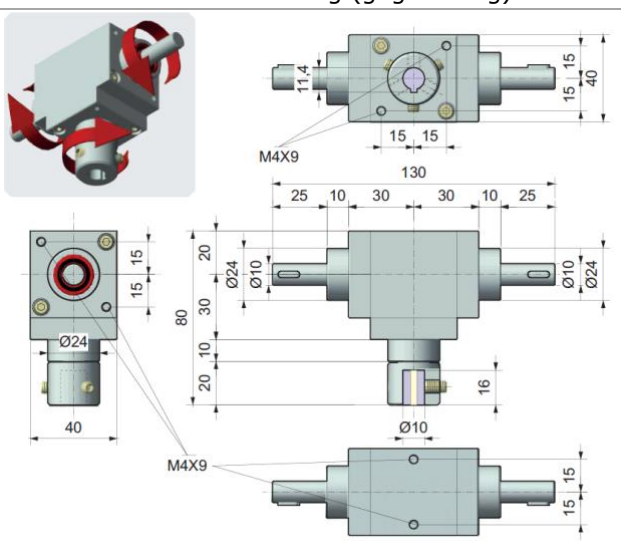
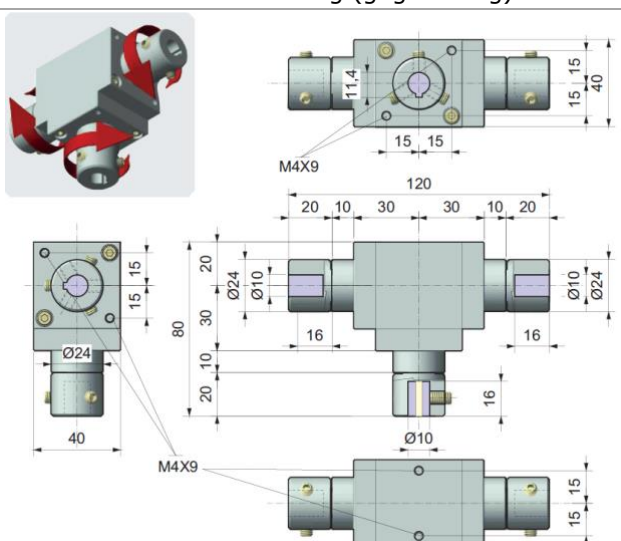


Version B V-V-V 3 x Vollwelle



Version B H-V-V Hohlwelle-Vollwelle-Vollwelle



Version C V-V-V 3 x Vollwelle	Version C V-H-H Vollwelle-Hohlwelle-Hohlwelle
Rückwärtsdrehung (gegenläufig) 	Rückwärtsdrehung (gegenläufig) 
Version C H-V-V Hohlwelle-Vollwelle-Vollwelle	Version C H-H-H 3 x Hohlwelle
Rückwärtsdrehung (gegenläufig) 	Rückwärtsdrehung (gegenläufig) 



Version D V-H-H Vollwelle-Hohlwelle-Hohlwelle	Version D H-H-H 3 x Hohlwelle
Mit durchgehender Hohlwelle	Mit durchgehender Hohlwelle
Version E V-V-V-V 4 x Vollwelle	Version E H-H-H-H 4 x Hohlwelle

Datenblatt

Anwendungen

Die Winkelgetriebe sind industrietauglich und universell einsetzbar, für Spindelantriebe in beliebigen Einbaulagen.

- Kompakt und modulare Bauformen, anpassungsfähig, einfache Montage. Das günstige Preis-Leistungsverhältnis und geringer Bauraum ermöglicht eine günstige Systemlösung.
- Manuelle oder motorisierte Verstellungen mit passendem Flansch, Adapter, flexibler Wellen und Kupplungen oder Motor, optional mit Positionsanzeigen und Klemmelementen, vervollständigen eine sinnvolle Baugruppe im Maschinen und Anlagenbau.

Winkelgetriebe mit starrer Welle



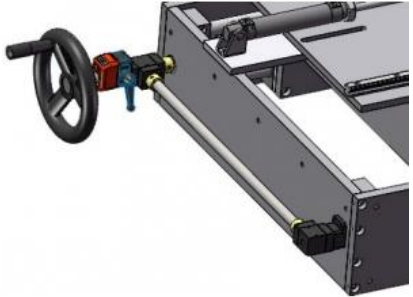
Übertragen der Drehbewegung, direkte Verbindung über starre Welle.

Winkelgetriebe mit flexibler Welle



Übertragen der Drehbewegung über eine oder mehrere flexible Wellen, wo eine direkte Verbindung sonst nicht möglich ist; beispielsweise zur Verbindung von zwei nicht perfekt ausgerichteten Achsen oder Wellen.

Datenblatt

Weitere Anwendungen		
		
Übertragen der Drehbewegung, Verbindung über Lagerbock mit Flansch mit flexibler Welle zur Kupplung und Positionsanzeige mit Kurbel.	Übertragen der Drehbewegung, direkte Verbindung über starre Welle zur Kupplung und Positionsanzeige mit Handrad.	



Abbildungen zeigen Winkelgetriebe mit flexibler oder starrer Welle, Lagerbock mit Flansch, Klemmeinheit und Positionsanzeige.

Einsatzgebiete

Verpackungs-, Lebensmittel-, Pharma-, Kunststoff-, Holz-, Blech-, Glas-, Wickel-, Bau-Straßenmaschinen, ebenfalls an traditionellen Maschinen und Spezialanwendungen im Metallbau, Hebetechnik, Fördertechnik, Lineartechnik, Sonderanlagenbau, etc.

Datenblatt

Bestellbeispiel

Typ 66/5 - - - A - 1 - V10-H10

Getriebe ¹⁾

- = Kegelräder (Standard), keine Angaben
- SP = Spiralkegelräder (optional)

Material Gehäuse

- = farblos eloxiert (Standard), keine Angaben
- ES = schwarz eloxiert (optional)
- VA = Edelstahl (AISI 303) (optional)

Version

- A = mit 2 Ausgangswellen
- B = mit 3 Ausgangswellen
- C = mit 3 Ausgangswellen (gegenläufig)
- D = mit 3 Ausgangswellen, 2 Hohlwellen (durchgehend)
- E = mit 4 Ausgangswellen

Übersetzungsverhältnis ¹⁾

- 1 = 1:1 (Standard)
- 2 = 1:2 *ins Langsame* (Standard)
- 0,5 = 2:1 *ins Schnelle* (auf Anfrage in Version A, B, C,
nicht erhältlich in Version D)

Ausführung Welle

- V = Vollwelle; mit NUT (bei Standard)
- H = Hohlwelle mit Sackloch; durchgehende Hohlwelle nur bei Version D

Durchmesser Welle ²⁾

- 10 = Ø 10 mm (Standard);
- = Ø 12 und 14 mm (optional); auf Anfrage in Version A, B, C

Länge Welle ²⁾

- Vollwelle: 25 mm (Standard)
- Hohlwelle: 16 mm Nutzlänge, 20 mm Bautiefe (Standard);



- ¹⁾ Übersetzungsverhältnisse von 1:2 und 2:1 sind nur mit Spiralverzahnung lieferbar.
- ²⁾ Weitere Längen und Durchmesser sind auf Anfrage erhältlich.

Hersteller:



Der Hersteller behält sich das Recht vor, ohne vorherige Ankündigung Änderungen an den Produkten vorzunehmen, die er für deren Verbesserung für erforderlich hält.