

## Technical data:

## Technische Daten:

Tab.2.4e: Rating table B series / Leistungsdaten für die Baureihe B

Size Baugröße	Reduction ratio Untersetzung	Rated output torque Nennabtriehdrehmoment	Acceleration and braking torque Beschl.- und Bremsmoment	Rated input speed Nennantriebsdrehzahl	Cycle effective speed <sup>5)</sup> Effektive Antriebsdrehzahl <sup>5)</sup>	Maximum allowable input speed <sup>10)</sup> Maximale Antriebsdrehzahl <sup>10)</sup>	Tilting stiffness <sup>1)6)</sup> Kippsteifigkeit <sup>1)6)</sup>	Torsional stiffness <sup>1)7)</sup> Verdrehsteifigkeit <sup>1)7)</sup>	Average no-load starting torque <sup>9)</sup> Durchschnitts-Anlaufmoment <sup>9)</sup>	Average back driving torque <sup>9)</sup> Durchschnitts-Rückdrehmoment <sup>9)</sup>
	i	T <sub>R</sub> [Nm]	T <sub>max</sub> [Nm]	n <sub>R</sub> [rpm]	n <sub>ef</sub> [rpm]	n <sub>max</sub> [rpm]	M <sub>t</sub> [Nm/arcmin]	k <sub>t</sub> [Nm/arcmin]	[Nm]	[Nm]
TS 240	87	1 620	4 050	1 500	1 200	3 700	3 000	350	1,28	156
	121				1 500			370	1,07	167
	153				2 000			380	1,13	225

RIGHT TO CHANGE WITHOUT PRIOR NOTICE RESERVED

DAS RECHT ZU ÄNDERUNGEN OHNE VORHERIGE MITTEILUNG VORBEHALTEN

- 1) Mean statistical value. For further information see chapter Torsional stiffness, Tilting stiffness.
- 2) Load at output speed 15 [rpm].
- 3) Tilting moment  $M_{c_{max}}$  value for  $F_a=0$ . If  $F_a \neq 0$ , see chapter Tilting moment.
- 4) Axial force  $F_{a_{max}}$  value for  $M_c=0$ . If  $M_c \neq 0$ , see chapter Tilting moment.
- 5) Effective speed can be also higher for lost motion bigger than 1 arcmin and for low values of oil viscosity. For lost motion lower than 0,6 arcmin please consult effective speed at manufacturer.
- 6) Parameter depending on the version of bearing reducer.
- 7) Parameter depending on the version of bearing reducer, ratios and value lost motion.
- 8) The values of parameters are informative. Exact value is depending on concrete version of bearing reducer.
- 9) The lower temperature of bearing reducer than 20°C will cause higher no-load starting torque.
- 10) Depending on the duty cycle higher input speed may be still possible, please consult at manufacturer.

- 1) Statistischer Mittelwert. Für weitere Angaben über die Verdrehsteifigkeit siehe Kapitel Kippsteifigkeit und Verdrehsteifigkeit.
- 2) Belastung der Abtriebswelle bei Ausgangsdrehzahl von 15 U/m.
- 3) Kippmoment  $M_c$  max für  $F_a=0$ . Wenn  $F_a \neq 0$ , siehe Kapitel Kippmoment.
- 4) Axialkraft  $F_a$  max für  $M_c=0$ . Wenn  $M_c \neq 0$ , siehe Kippmoment.
- 5) Effektive Antriebsdrehzahl kann für Lost Motion größer als 1 arcmin und für niedrige Werte der Ölviskosität auch höher werden. Für ein Wert von Lost Motion kleiner als 0,6 arcmin, bitte, setzen Sie sich in Kontakt im Bezug auf effektive Antriebsdrehzahl mit dem Hersteller, Spinea, s.r.o.
- 6) Parameter hängt von der Präzisionsgetriebeausführung ab.
- 7) Parameter hängt von der Präzisionsgetriebeausführung, Untersetzung und Lost Motion ab.
- 8) Der Wert einzelner Parameter dient nur zur Information. Genaue Werte hängen von der jeweiligen Präzisionsgetriebeausführung ab.
- 9) Niedrigere Temperatur als 20°C des Getriebegehäuses wird ein Anstieg des Anlaufmomentes zur Folge haben.
- 10) In Abhängigkeit von der Einschaltdauer ist höhere Eingangsdrehzahl immer möglich, bitte, setzen Sie sich in Kontakt mit dem Hersteller.

Tab.2.4e: Continue / fortgesetzt

Size Baugröße	Reduction ratio Untersetzung	Max. lost motion	Average angular transmission error <sup>1)7)</sup> Drehwinkelüber- tragungsgenauigkeit <sup>1)7)</sup>	Hysteresis Hysterese	Max. tilting moment <sup>2)3)</sup> Max. Kippmoment <sup>2)3)</sup>	Rated radial force <sup>2)</sup> Nennradialkraft <sup>2)</sup>	Max. axial force <sup>2)4)</sup> Max. Axialkraft <sup>2)4)</sup>	Input inertia <sup>8)</sup> Massenträgheitsmoment am Eingang <sup>8)</sup>	Weight <sup>8)</sup> Gewicht <sup>8)</sup>	Radial run-out Radialauschlag	Axial run-out Axialausschlag
	i	LM [arcmin]	ATE [arcsec]	H [arcmin]	M <sub>c,max</sub> [Nm]	F <sub>rR</sub> [kN]	F <sub>a,max</sub> [kN]	I [10 <sup>-4</sup> kgm <sup>2</sup> ]	m [kg]	[μm]	[μm]
TS 240	87	0,6	±12	<0,6	5 720	30,9	47,3	4,2	40,2	6	6
	121										
	153										

**Important note:**

- Load values in tab. are valid for nominal life of L<sub>10</sub>=6000 [Hrs].
- Bearing reducers are preferred for continuous job (S3-S8), output speed in application is inverted-variable. Intermittent mode jobs (S1) is needed to consult at manufacturer.
- Sealing versions are described in chapter Assembly instructions. Please consult max. speed in cycle with manufacturer.
- Values in tab. are respected for rated temperature.

**Anmerkung:**

- Belastungswerte in Tabelle beziehen sich auf eine nominelle Lebensdauer L<sub>10</sub> = 6000 St.
- Präzisionsgetriebe ist für die Betriebsart S3-S8 ausgelegt, Ausgangsdrehzahl ist variabel in beiden Drehrichtungen. Die Betriebsart S1 sollte möglichst mit dem Hersteller besprochen werden.
- Maximale Zyklusantriebsdrehzahl besprechen Sie, bitte, möglichst immer mit dem Hersteller.
- Werte in grafischen Darstellungen beziehen sich auf die Nenntemperatur.