

Technical data:

Technische Daten:

Tab.2.2e: Rating table H series / Leistungsdaten für die Baureihe H

Size Baugröße	Reduction ratio Untersetzung	Shaft inside diameter Hohlwelleninnen- durchmesser	Rated output torque Nennabtriebsdrehmoment	Acceleration and braking torque Beschl.- und Bremsmoment	Permissible torque at emergency stop Zulässiges Not-Aus-Drehmoment	Rated input speed Nennantriebsdrehzahl	Cycle effective speed ⁵⁾ Effektive Antriebsdrehzahl ⁵⁾	Maximum allowable input speed ¹⁰⁾ Maximale Antriebsdrehzahl ¹⁰⁾	Tilting stiffness ¹⁾⁽⁶⁾ Kippsteifigkeit ¹⁾⁽⁶⁾	Torsional stiffness ¹⁾⁽⁷⁾ Verdrehsteifigkeit ¹⁾⁽⁷⁾
	i	d _{ih} [mm]	T _R [Nm]	T _{max} [Nm]	T _{em} [Nm]	n _R [rpm]	n _{ef} [rpm]	n _{max} [rpm]	M _t [Nm/arcmin]	k _t [Nm/arcmin]
TS 70	57	13	50	100	250	2 000	2 300	4 500	35	7,5
	75						2 500	5 500		
	87						2 500	5 500		
TS 140 ₍₁₁₎	69	36	200	500	1 000	2 000	1 200	3 500	340	55
	115						1 300	4 500		
TS 170	69	42	420	1 050	2 100	2 000	1 000	3 200	1 100	110
		46		825	1 650					
	83	42		1 050	2 100		1 100	3 500		
		46		825	1 650					
	125	42		1 050	2 100		1 300	3 700		
		46		825	1 650					
TS 200	63	52	712	1 780	3 560	2 000	1 000	2 700	2 000	200
		56		1 100	2 200					
	125	52		1 780	3 560	2 000	1 000	3 700		
		56		1 100	2 200					
TS 220 ₍₁₁₎	55	62	1 100	2 750	5 500	2 000	700	2 400	2 400	290
		65		2 000	4 000					
	125	62		2 750	5 500	2 000	900	3 400		
		65		2 000	4 000					

RIGHT TO CHANGE WITHOUT PRIOR NOTICE RESERVED

- 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 effectively 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 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.
- 11) Preliminary.

DAS RECHT ZU ÄNDERUNGEN OHNE VORHERIGE MITTEILUNG VORBEHALTEN

- 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 Eingangsrehzahl immer möglich, bitte, setzen Sie sich in Kontakt mit dem Hersteller.
- 11) Vorläufige Werte.

Tab.2.3e: Continue / fortgesetzt

Size Baugröße	Reduction ratio Untersetzung	Shaft inside diameter Hohlwelleninnen- durchmesser	Max. lost motion Max. lost motion	Average angular transmission error ¹⁾⁷⁾ Drehwinkelüber- tragungsgenauigkeit ¹⁾⁷⁾	Hysteresis Hysteres	Max. tilting moment ²⁾³⁾ Max. Kippmoment ²⁾³⁾	Rated radial force ²⁾ Nennradialkraft ²⁾	Max. axial force ²⁾⁴⁾ Max. Axialkraft ²⁾⁴⁾	Input inertia ⁸⁾ Massenträgheitsmoment am Eingang ⁸⁾	Weight ⁸⁾ Gewicht ⁸⁾
	i	d _{in} [mm]	LM [arcmin]	ATE [arcsec]	H [arcmin]	M _{c max} [Nm]	F _{rR} [kN]	F _{a max} [kN]	I [10 ⁻⁴ kgm ²]	m [kg]
TS 70	57	13	<1.5	±30	<1.5	142	2,8	4,1	0,061	1
	75									
	87									
TS 140 ₁₁₎	69	36	<1.0	±17	<1.0	1 160	11,5	17	3,6	7,5
	115									
TS 170	69	42	<1.0	±17	<1.0	2 000	19,2	27,9	4,8	11,6
		46								
	83	42								
		46								
	125	42								
TS 200		46								
	63	52	<1.0	±15	<1.0	3 300	21,1	31,7	18,2	20
		56								
		52								
	125	56								
		62								
TS 220 ₁₁₎	55	65	<1.0	±15	<1.0	3 700	25,5	35,5	31	26
		62								
	125	65								
		62								
		65								

Important note:

- Load values in tab. are valid for nominal life of L₁₀=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 L₁₀=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.
- Abdichtungsmöglichkeiten sind im Kapitel Montageanweisungen beschrieben.
- Maximale Zyklusandringsdrehzahl besprechen Sie, bitte, möglichst immer mit dem Hersteller.
- Werte in grafischen Darstellungen beziehen sich auf die Nenntemperatur.