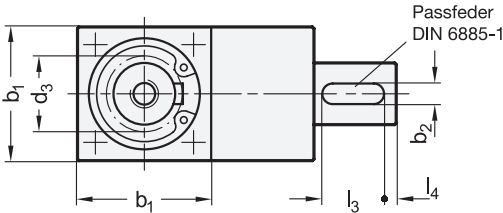
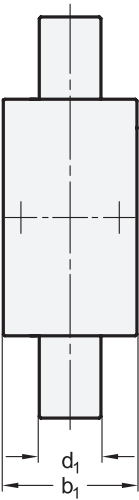
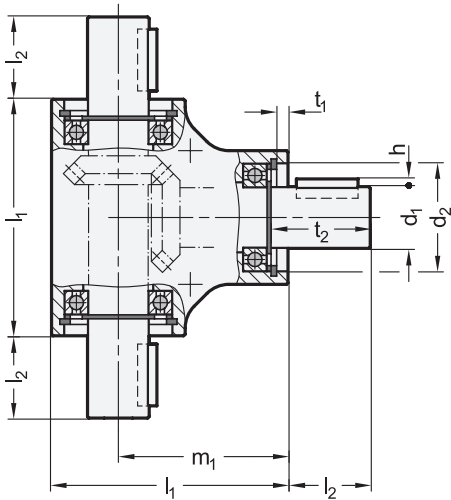


2 Form

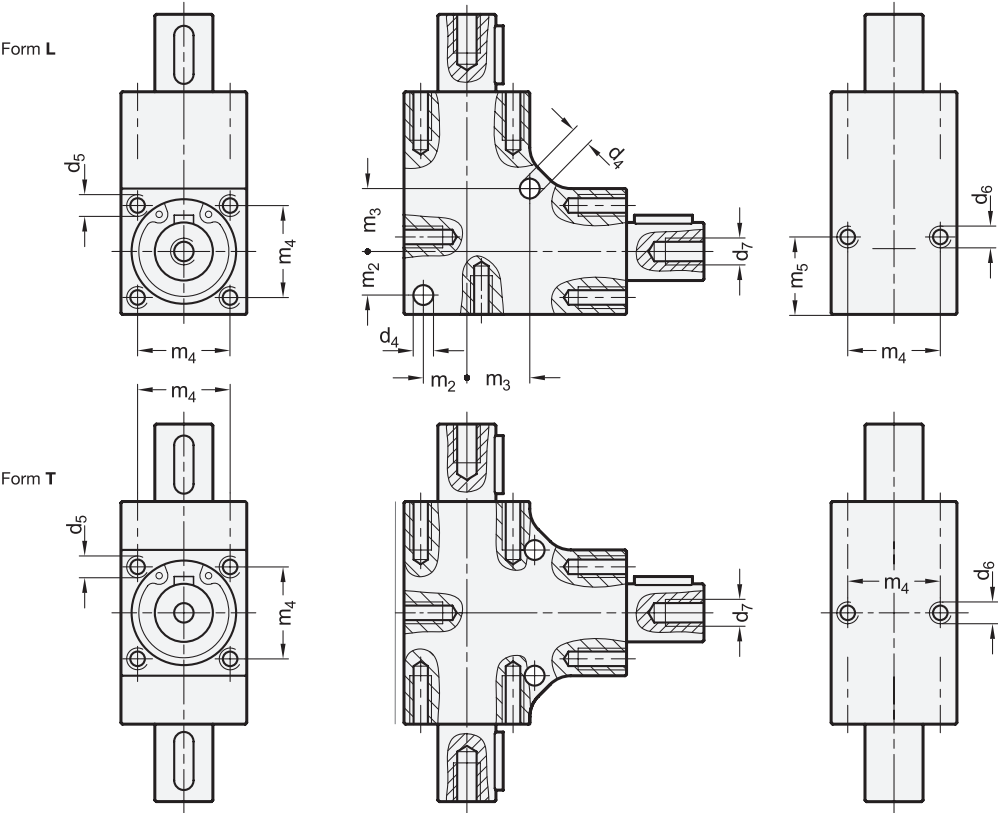
- L Winkelgetriebe 90°
T Winkelgetriebe mit zwei Abgängen

Form T



| b ₁ | d ₁ j6 | | b ₂ | | d ₂ | d ₃ ** | h | | l ₁ | l ₂ | l ₃ | | l ₄ | m ₁ | t ₁ | | t ₂ | |
|----------------|-------------------|--------|----------------|--------|----------------|-------------------|--------|--------|----------------|----------------|----------------|--------|----------------|----------------|----------------|--------|----------------|--------|
| | Form L | Form T | Form L | Form T | | | Form L | Form T | | | Form L | Form T | | | Form L | Form T | Form L | Form T |
| 18 | 6 | 6 | 2 | 2 | 13 | - | 0,8 | 0,8 | 32 | 12 | 8 | 8 | 2 | 23 | 2,1 | 3,1 | 15,4 | 15,1 |
| 20 | 8 | 6 | 2 | 2 | 16 | 9,2 | 0,8 | 0,8 | 35 | 12 | 8 | 8 | 2 | 25 | 1,95 | 2,25 | 15,3 | 14,25 |
| 24 | 10 | 8 | 4* | 3 | 19 | 11,8 | 1,5 | 1,2 | 42 | 16 | 12 | 10 | 3 | 30 | 2 | 2 | 18 | 18 |
| 26 | 12 | 8 | 4 | 3 | 21 | 13,6 | 1,5 | 1,2 | 46 | 16 | 12 | 10 | 3 | 33 | 2 | 2 | 19,5 | 18 |
| 30 | 12 | 8 | 4 | 3 | 24 | 16,4 | 1,5 | 1,2 | 53 | 16 | 12 | 10 | 3 | 38 | 2,1 | 2,3 | 18,3 | 18,3 |
| 32 | 12 | 10 | 4 | 3 | 28 | 19,8 | 1,5 | 1,2 | 56 | 16 | 12 | 10 | 3 | 40 | 2,1 | 2,8 | 18,3 | 18,8 |
| 35 | 12 | 12 | 4 | 4 | 30 | 20,4 | 1,5 | 1,5 | 60 | 16 | 12 | 12 | 3 | 42,5 | 2,1 | 3,2 | 18,3 | 19,2 |

* abweichend zur DIN 6885-1 ** theoretisch nutzbarer Naben-Ø



| b ₁ | d ₄ | d ₅ *** | d ₆ *** | d ₇ **** | | m ₂ | m ₃ | m ₄ | m ₅ |
|----------------|----------------|--------------------|--------------------|---------------------|--------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| | | | | Form L | Form T | | | | |
| 18 | 3,1 | M 3 | M 3 | M 3 | M 3 | 6 | 8,5 | 13 | 11 |
| 20 | 3,1 | M 3 | M 3 | M 3 | M 3 | 7 | 10 | 15 | 10 |
| 24 | 4,1 | M 4 | M 4 | M 4 | M 4 | 8 | 12 | 18 | 16 |
| 26 | 4,1 | M 4 | M 4 | M 5 | M 4 | 9 | 13 | 20 | 16 |
| 30 | 4,1 | M 4 | M 4 | M 5 | M 4 | 11 | 15 | 22 | 16 |
| 32 | 4,1 | M 4 | M 4 | M 5 | M 4 | 12 | 17 | 24 | 16 |
| 35 | 4,1 | M 4 | M 4 | M 5 | M 5 | 13,5 | 17,5 | 26 | 16 |

*** nutzbare Gewindetiefe: min. 2 x d₅ / d₆ **** nutzbare Gewindetiefe: min. 1,6 x d₇

Ausführung

Gehäuse

- Aluminium
- gekapselt gegen Staubeintritt
- eloxiert, naturfarben

AN

Kegelräder

Stahl, einsatzgehärtet

Kugellager

Stahl
abgedichtet (Dichtscheiben 2RS)

Einsatztemperatur -20 °C bis +60 °C

RoHS

Technische Informationen

Seite

| | |
|---------------------------|-----|
| Anwendungsbeispiele | QVX |
| Passfedernuten DIN 6885-1 | QVX |
| ISO-Passungen | QVX |

Kegelradgetriebe GN 3971 können bei sehr kompakten Abmessungen hohe Drehmomente übertragen. Sie bilden eine einsatzbereite Funktionseinheit und können in vielfältigen Anwendungen wie z. B. Höhenverstellungen oder Umlenkungen eingesetzt werden.

Durch die zahlreichen Befestigungsbohrungen wird eine einfache Montage in beliebiger Lage ermöglicht. Die Winkellagen der Passfedern sind beliebig angeordnet.

Hinweise

GN 3975 Schneckengetriebe

Seite

QVX

Bestellbeispiel

GN 3971-26-L-12-AN

- 1 b₁
- 2 Form
- 3 d₁
- 4 Oberflächen

Mechanische Eigenschaften

| | |
|-----------------------------------|---|
| Übersetzung i | 1 : 1 |
| Verdrehspiel an der Abtriebswelle | 3° ± 0,5° |
| Drehrichtung Welle | beliebig |
| Lebensdauer | 1.000 Stunden bei voller Belastung und Drehzahl von 500 min ⁻¹ , bei einer Einschaltdauer von 20% bei 5 Minuten (Richtwert) (1 Minute Betrieb + 4 Minuten Pause) und Umgebungstemperatur von 20 °C |
| Wartung | lebensdauergeschmiert mit Fett, wartungsfrei |

| b ₁ | max. Drehmoment in Nm bei 100 min ⁻¹ | | | max. Radialkraft in N* | max. Axialkraft in N** |
|----------------|---|---------------------------|----------------------------|---------------------------|---------------------------|
| | | bei 500 min ⁻¹ | bei 1000 min ⁻¹ | | |
| 18 | 0,35 | 0,1 | 0,05 | 60 | 60 |
| 20 | 0,75 | 0,3 | 0,15 | 100 | 100 |
| 24 | 2,5 | 1 | 0,5 | 120 | 120 |
| 26 | 4 | 1,5 | 0,75 | 140 | 140 |
| 30 | 5 | 2 | 1 | 240 | 240 |
| 32 | 8 | 3 | 1,5 | 550 | 550 |
| 35 | 10 | 4 | 2 | 550 | 550 |

* bei Axialkraft = 0, ** bei Radialkraft = 0

Montagehinweis

Bei der Montage dürfen keine Kräfte auf das Gehäuse wirken bzw. in die Lager eingeleitet werden. Empfohlen wird z. B. die Verwendung der Gewindebohrungen d₇ in der Welle.
Zum Ausgleich von fertigungsbedingten Wellenversätzen und Lauftoleranzen, sowie zum Dämpfen von Schwingungen und Stößen, wird die Verwendung einer entsprechenden Kupplung empfohlen.

Anwendungsbeispiel

