

ABTRIEBSDATEN MIT ROSLYDE-MOTOREN (4-POLIG, 50 HZ)
output data with ROSLYDE motors (4 poles, 50 Hz)

ÜBERSETZUNG <i>ratio</i>	ZULÄSSIGES DREHMOMENT (SPITZE) <i>permitted tork (peak)</i>		DREHZAHL <i>speed</i>	DREHMOMENT 1-MOTORTYPEN <i>torque</i> 1~ motor types		DREHMOMENT 3-MOTORTYPEN <i>torque</i> 3~ motor types	
	TYPE P	TYPE R		44	84	44	84
i	Nm	Nm	1/min	Nm	Nm	Nm	Nm
BETRIEBSART <i>duty type</i>				S1	S3 50%	S1	S3 75%
1-stufig $\eta = 80\%$ · 1 stage $\eta = 80\%$							
3,7	4 (6)	8 (12)	405,4	0,21	0,41	0,38	0,77
2-stufig $\eta = 75\%$ · 2 stage $\eta = 75\%$							
13,7	12 (18)	25 (37)	109,5	0,72	1,44	1,34	2,67
25			60,0	1,31	2,63	2,44	4,88
3-stufig $\eta = 70\%$ · 3 stage $\eta = 70\%$							
50,9	25 (37)	50 (75)	29,5	2,49	4,99	4,63	9,26
58,9			25,5	2,89	5,77	5,36	10,72
68,1			22,0	3,34	6,67	6,20	12,39
92,7			16,2	4,54	9,08	8,44	16,87
107,2			14,0	5,25	10,51	9,76	19,51
129,6			11,6	6,35	12,70	11,79	23,59
168,9			8,9	8,28	16,55	15,37	30,74
236,1			6,4	11,57	23,14	21,49	42,97
307,6			4,9	15,07	30,14	27,99	55,98

Je nach Anwendung ist auch eine höhere Betriebsart möglich.
 Bei Überschreiten des zulässigen Drehmoments kann das Getriebe
 beschädigt werden. Weitere Übersetzungen auf Anfrage verfügbar.

*Depending on the application a higher duty type is possible.
 Exceeding the maximum permissible torque may lead to gearbox
 damage. Further ratios available on request.*