



Servogetriebe



STÖBER

Servogetriebe

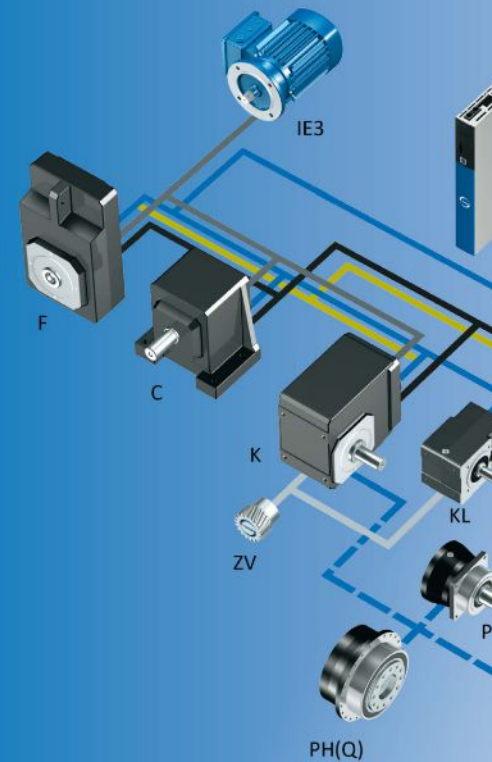
Ein Partner. Alle Möglichkeiten.

STÖBER entwickelt und produziert seit 1934 exzellente Antriebstechnik und ist mit rund 1000 Mitarbeiterinnen und Mitarbeitern international an 12 Standorten aktiv. Mit passgenauen, hocheffizienten Antriebssystemen für anspruchsvolle Bewegungen überzeugt STÖBER Maschinenhersteller in unterschiedlichsten Branchen und Märkten weltweit.



„Unsere Vision ist es, bevorzugter Partner für die perfekte Bewegung zu sein.“

- Andreas Thiel, Geschäftsführer STÖBER Antriebstechnik.



Servogetriebe – das erwartet Sie!

Erfahren Sie mehr zu der besonderen Anpassungsvielfalt unserer kompakten Planetengetriebe. Zur hohen Positioniergenauigkeit unserer platzsparenden Flachgetriebe. Zu den universellen Stirnradgetrieben für den rauen Dauerbetrieb. Oder zu verwindungssteifen STÖBER Kegelfradgetrieben. Durchweg schrägverzahnt. Und über unterschiedliche Adapter im Handumdrehen an alle gängigen Synchron-Servomotoren anbaubar. Flexibler geht's nicht!

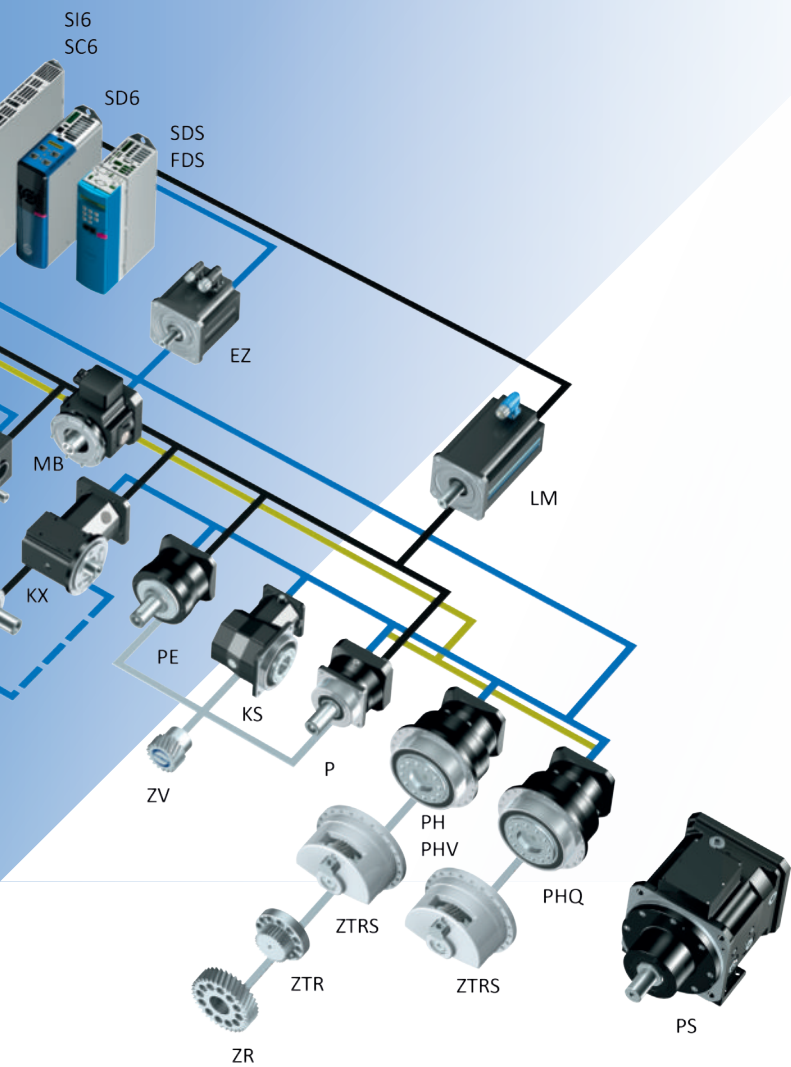
Zuhause in der Welt anspruchsvoller Bewegung

Getriebe

Getriebemotoren

Motoren

Kabel und Antriebsregler



Alles aus einer Hand.

Das STÖBER Antriebssystem aus Getrieben, Motoren, Kabeln und Antriebsreglern ist modular aufgebaut und frei skalierbar – für passgenaue, kompakte und leistungsstarke Maschinenkonzepte. Es kann bedarfsgerecht auf Ihre individuellen Anforderungen in nahezu allen Branchen und Anwendungsgebieten angepasst und kombiniert werden.

Wir prüfen jede einzelne Komponente sowie deren Zusammenspiel und übernehmen Verantwortung für den kompletten Antriebsstrang. Das bedeutet für Sie: Einen Ansprechpartner, zertifizierte Betriebssicherheit und höchste Maschinenverfügbarkeit garantiert.

Besondere Lösungen gefragt?

Zahlreiche einzigartige Produkt-Highlights und projektbezogene Anpassungen machen's möglich. Mit ganzheitlicher Betrachtungsweise für Ihre spezifische Aufgabenstellung erarbeiten wir gemeinsam individuelle Lösungen, die optimal auf Ihre Anforderungen abgestimmt sind. Engagiert und lösungsorientiert in der Unterstützung Ihrer Visionen und Projekte.

STÖBER bewegt ganzheitlich und passgenau.



„Wir bringen mit Leidenschaft und großem Engagement Ideen in Bewegung. Dabei greifen wir auf jahrzehntelange Erfahrung und ein außerordentlich breites Produktportfolio zurück. Unsere Kundinnen und Kunden profitieren von passgenauen, praxisorientierten Systemlösungen mit kompromissloser Qualität und kompetenter persönlicher Beratung.“

- Patrick Stöber, Geschäftsführer STÖBER Antriebstechnik.



STÖBER bewegt als Team und mit Persönlichkeit.

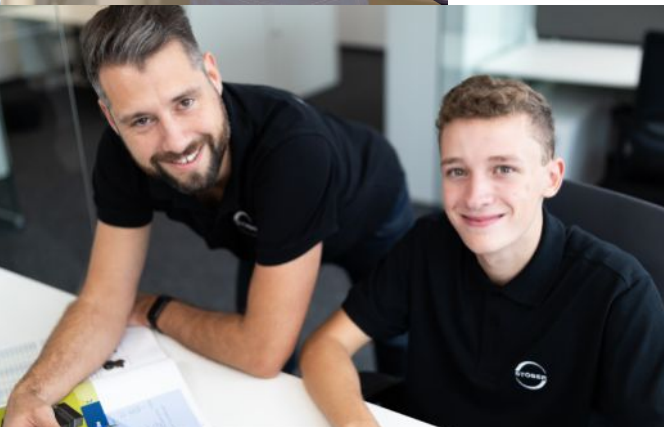
Als Familienunternehmen legen wir besonderen Wert auf enge Beziehungen und einen vertrauensvollen Umgang untereinander. Der Mensch steht für uns im Mittelpunkt.

Wir setzen uns für das Wohlergehen unserer Mitarbeiterinnen und Mitarbeiter ein, identifizieren uns mit den Erwartungen unserer Kundinnen und Kunden und zeigen persönlichen Einsatz für den gemeinsamen Erfolg.



„Von STÖBER haben wir in nahezu allen unseren Anlagen Getriebe, Motoren und Antriebsregler verbaut. STÖBER unterstützt uns bei Neuprojekten vom ersten Bleistiftstrich in der Konstruktionsphase bis hin zur Inbetriebnahme. Unsere langjährige Kooperation ist geprägt durch ein offenes und ehrliches Miteinander und versprüht einen ganz besonderen Geist. Die technische Beratung, der Support – das ist echte gelebte Partnerschaft“

- Jürgen Leicht, Geschäftsführer Leicht Stanzautomation.



Gemeinsam. Weltweit. Erfolgreich.

Mit Blick in die Zukunft stellt sich STÖBER den Herausforderungen der Digitalisierung und investiert in ganzheitliche Lösungen und eine starke weltweite Produktions-, Vertriebs- und Servicepräsenz. Ende 2019 wurde STÖBER China gegründet. Damit sind wir an 12 Standorten und mit 80 Service-Partnern weltweit in über 40 Ländern präsent.

STOBER Drives
Systems Technology
Taicang, China.



Inhaltsverzeichnis

1	Auswahlhilfe.....	9
2	Planetengetriebe P.....	13
3	Planetengetriebe PH.....	37
4	Planetengetriebe PHQ.....	55
5	Planetengetriebe PHV.....	75
6	Planetengetriebe PE.....	89
7	Stirnradgetriebe C.....	105
8	Flachgetriebe F.....	139
9	Servowinkelgetriebe KS.....	177
10	Planetenwinkelgetriebe PKX.....	203
11	Planetenwinkelgetriebe PK.....	225
12	Planetenwinkelgetriebe PHKX.....	249
13	Planetenwinkelgetriebe PHK.....	269
14	Planetenwinkelgetriebe PHQK.....	293
15	Kegelradgetriebe KL.....	319
16	Kegelradgetriebe K.....	353
17	Weltweite Kundennähe.....	418
18	Anhang.....	419

1 Auswahlhilfe

1.1 Koaxial- und Flachgetriebe



Produktkapitel

P

PE

C

F

PH

PHQ

PHV

Kapitelnummer

[2]

[6]

[7]

[8]

[3]

[4]

[5]

Technische Daten

i	3 – 100	3 – 100	2 – 276	4,3 – 552	4 – 100	5,5 – 600	61 – 121
M _{2acc}	21 – 3450 Nm	17 – 250 Nm	25 – 8000 Nm	53 – 1100 Nm	60 – 7500 Nm	200 – 43000 Nm	4250 – 7500 Nm
Δφ ₂	1 – 8 arcmin	8 – 13 arcmin	10 – 20 arcmin	5 – 11 arcmin	1 – 4 arcmin	1 – 3 arcmin	1 – 3 arcmin
η _{get}	95 – 97 %	95 – 97 %	96 – 97 %	96 – 97 %	93 – 96 %	90 – 96 %	90 %

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [18.1].

Merkmale

Leistungsdichte	★★★★☆	★★★★☆	★★★☆☆	★★★☆☆	★★★★☆	★★★★★	★★★★☆
Drehspiel	★★★★★	★★★★☆	★★★☆☆	★★★★☆	★★★★★	★★★★★	★★★★☆
Preisklasse	€€	€	€	€	€€€	€€€€	€€€
Wellenbelastung	★★★★☆	★★★☆☆	★★★☆☆	★★★★☆	★★★★★	★★★★★	★★★★★
Laufruhe	★★★★☆	★★★★☆	★★★★☆	★★★★☆	★★★★☆	★★★★☆	★★★★☆
Verdrehsteifigkeit	★★★★☆	★★★★☆	★★★☆☆	★★★☆☆	★★★★☆	★★★★★	★★★★☆
Massenträgheitsmoment	★★★★☆	★★★★☆	★★★★☆	★★★★☆	★★★★☆	★★★★☆	★★★★☆

Legende

★★★☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Wellenausführung							
Vollwelle mit Passfeder	✓	✓	✓	✓			
Vollwelle ohne Passfeder	✓		C0 – C5: ✓ ab C6: Anfrage	✓			
Hohlwelle mit Passfedernut				✓			
Hohlwelle mit Schrumpfscheibe				✓			
Flanschwelle					✓	✓	✓
Lagerausführung							
Standard	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
Axial verstärkt	✓						
Radial verstärkt	✓						
Verstärkt					✓ (PH3 – PH5)	✓ (PHQ4 – PHQ5)	
Wartungsfrei	✓	✓	C0 – C5: ✓	✓	✓	✓	✓

1 Auswahlhilfe

1.2 Winkelgetriebe



Produktkapitel

KS

PKX

PK

Kapitelnummer

[▶ 9](#)

[▶ 10](#)

[▶ 11](#)

Technische Daten

	KS	PKX	PK
i	6 – 200	3 – 300	12 – 561
M_{2acc}	90 – 400 Nm	21 – 3300 Nm	200 – 3105 Nm
$\Delta\phi_2$	4 – 6 arcmin	2 – 8,5 arcmin	1,5 – 5 arcmin
η_{get}	93 – 95 %	94 – 96 %	94 %

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

Merkmale

Leistungsdichte	★★★★☆	★★★★☆	★★★★☆
Drehspiel	★★★★☆	★★★★★	★★★★★
Preisklasse	€€€	€€€	€€€
Wellenbelastung	★★★★★	★★★★☆	★★★★☆
Laufruhe	★★★★☆	★★★☆☆	★★★★☆
Verdrehsteifigkeit	★★★★☆	★★★★☆	★★★★☆
Massenträgheitsmoment	★★★★☆	★★★☆☆	★★★★☆
Legende	★★★★☆ gut ★★★★★ hervorragend € Economy €€€€€ Premium		

Wellenausführung	KS	PKX	PK
Vollwelle mit Passfeder	✓	✓	✓
Vollwelle ohne Passfeder	✓	✓	✓
Hohlwelle mit Schrumpfscheibe	✓		
Flanschhohlwelle	✓		
Lagerausführung	KS	PKX	PK
Standard	✓	✓	✓
Axial verstärkt		✓	✓
Radial verstärkt		✓	✓
Wartungsfrei	KS	PKX	PK
	✓	✓	✓

1 Auswahlhilfe

1.2 Winkelgetriebe



Produktkapitel

KS

PHKX

PHK

PHQK

Kapitelnummer

[\[9 \]](#)

[\[12 \]](#)

[\[13 \]](#)

[\[14 \]](#)

Technische Daten

i	6 – 200	4 – 300	16 – 561	22 – 2242
M _{2acc}	90 – 400 Nm	60 – 6975 Nm	355 – 7500 Nm	316 – 43000 Nm
Δφ ₂	4 – 6 arcmin	1 – 6 arcmin	1,5 – 4,5 arcmin	1,5 – 4 arcmin
η _{get}	93 – 95 %	92 – 95 %	92 – 93 %	90 – 93 %

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [\[18.1 \]](#).

Merkmale

Leistungsdichte	★★★☆☆	★★★★★	★★★★☆	★★★★★
Drehspiel	★★★☆☆	★★★★★	★★★★★	★★★★★
Preisklasse	€€€	€€€€	€€€€	€€€€€
Wellenbelastung	★★★★★	★★★★★	★★★★★	★★★★★
Laufruhe	★★★★☆	★★☆☆☆	★★★☆☆	★★★☆☆
Verdrehsteifigkeit	★★★☆☆	★★★★☆	★★★★☆	★★★★★
Massenträgheitsmoment	★★★★☆	★★☆☆☆	★★★★☆	★★★★☆
Legende	★★☆☆☆☆ gut ★★★★★★ hervorragend € Economy €€€€€ Premium			

Wellenausführung				
Vollwelle mit Passfeder	✓			
Vollwelle ohne Passfeder	✓			
Hohlwelle mit Schrumpfscheibe	✓			
Flanschhohlwelle	✓			
Flanschwelle		✓	✓	✓
Lagerausführung				
Standard	✓	✓	✓	✓
Verstärkt		✓ (PH3 – PH5)	✓ (PH5)	✓ (PHQ5)
Wartungsfrei	✓	✓	✓	✓

1 Auswahlhilfe

1.2 Winkelgetriebe



Produktkapitel

KL

K

Kapitelnummer

[▶ 15](#)

[▶ 16](#)

Technische Daten

i	4 – 32	4 – 381
M_{2acc}	22 – 65 Nm	50 – 13200 Nm
$\Delta\phi_2$	16 – 25 arcmin	1,5 – 12 arcmin
η_{get}	97 %	94 – 97 %

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

Merkmale

Leistungsdichte	★★☆☆☆	★★☆☆☆
Drehspiel	★★☆☆☆	★★★★☆
Preisklasse	€	€€
Wellenbelastung	★★☆☆☆	★★☆☆☆
Laufruhe	★★☆☆☆	★★☆☆☆
Verdrehsteifigkeit	★★☆☆☆	★★☆☆☆
Massenträgheitsmoment	★★★★☆	★★★★☆
Legende	★★☆☆☆ gut ★★★★★ hervorragend € Economy €€€€€ Premium	

Wellenausführung		
Vollwelle mit Passfeder	✓	✓
Vollwelle ohne Passfeder	✓	K1 – K4: ✓ Ab K5: Anfrage
Vollwelle beidseitig	✓	✓
Hohlwelle mit Passfedernut	✓	✓
Hohlwelle mit Schrumpfscheibe	✓	✓

Zubehör		
Flansch	✓	✓
Fußleisten	✓	✓
Drehmomentstütze	KL2: ✓	✓

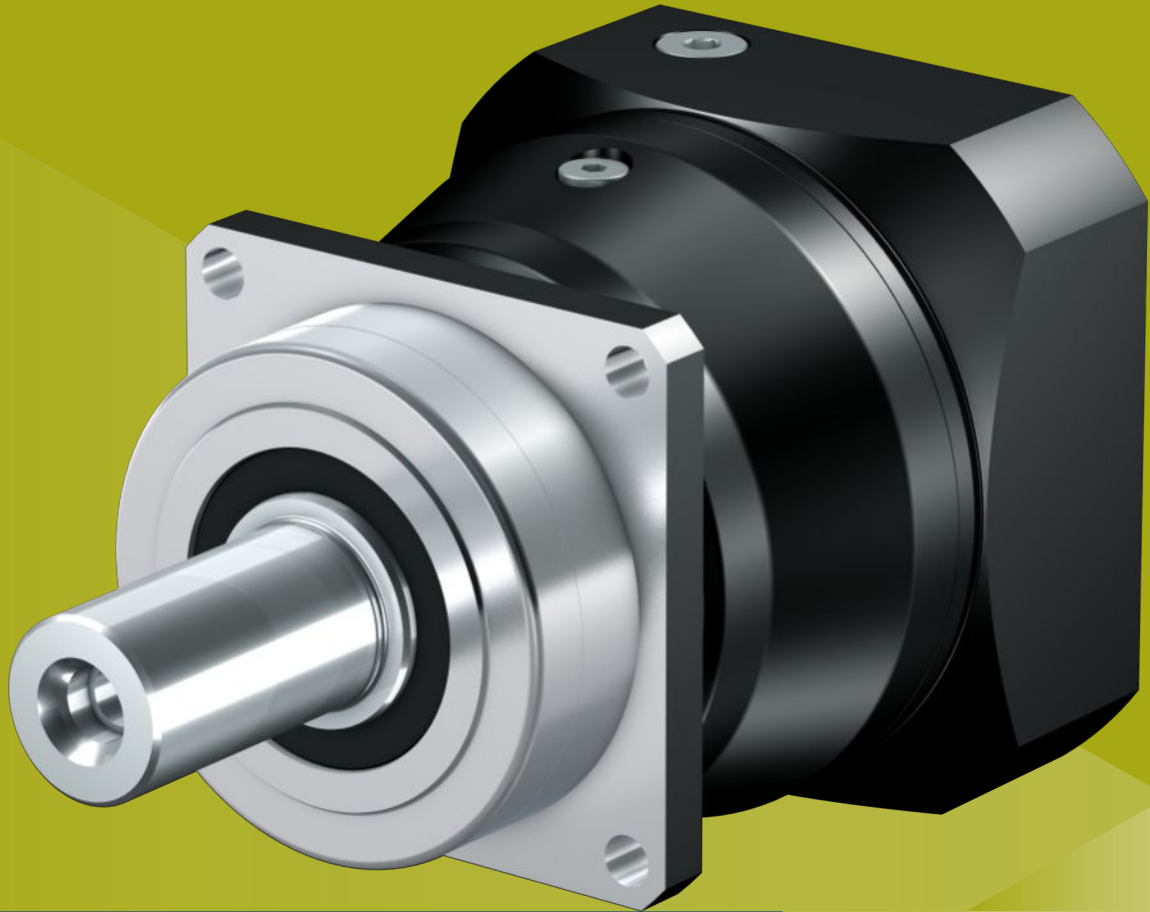
Lagerausführung		
Standard	✓	✓

Wartungsfrei	✓	K1 – K4: ✓
---------------------	---	------------

2 Planetengetriebe P

Inhaltsverzeichnis

2.1	Übersicht	14
2.2	Auswahltabellen	15
2.3	Maßzeichnungen	21
2.3.1	Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder)	22
2.3.2	Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder)	24
2.4	Typenbezeichnung	26
2.4.1	Typenschild	27
2.5	Produktbeschreibung	27
2.5.1	Eintriebsoptionen	27
2.5.2	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME/MEL)	28
2.5.3	Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung (MF)	28
2.5.4	Einbaubedingungen	28
2.5.5	Schmierstoffe	29
2.5.6	Weitere Produktmerkmale	29
2.5.7	Drehrichtung	29
2.6	Projektierung	29
2.6.1	Antriebsauswahl	30
2.6.2	Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	32
2.6.3	Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb	35
2.6.4	Empfehlung Radialwellendichtringe	35
2.6.5	Reversierbetrieb	36
2.7	Weitere Dokumentation	36



2 Planetengetriebe

P

2.1 Übersicht

Schrägverzahnte Präzisions-Planetengetriebe

Merkmale

Leistungsdichte	★★★★☆
Drehspiel	★★★★★
Preisklasse	€€
Wellenbelastung	★★★★☆
Laufruhe	★★★★☆
Verdrehsteifigkeit	★★★☆☆
Massenträgheitsmoment	★★★★☆
Schrägverzahnung	✓
Wartungsfrei	✓
Beliebige Einbaulage	✓
Dauerbetrieb ohne Kühlung	✓
Abtriebslager verstärkt	✓ (Option)
Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar	✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	3 – 100
M_{2acc}	21 – 3450 Nm
$\Delta\phi_2$	1 – 8 arcmin
η_{get}	95 – 97 %

2.2 Auswahltabellen

Die in den Auswahltabellen angegebenen technischen Daten gelten für:

- Aufstellhöhen bis 1000 m über Normalnull
- Umgebungstemperaturen von 0° C bis 40° C
- Ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzleistung
- M_{2acc} , M_{2accHT} : Wellenausführung Vollwelle ohne Passfeder (diese Wellenausführung empfehlen wir generell bei Zyklusbetrieb)

Das Massenträgheitsmoment J_1 für kleinere Motorwelldurchmesser sowie alle weiteren technischen Daten finden Sie unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/>.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

i	Typ	n_{1maxDB} [min ⁻¹]	n_{1maxZB} [min ⁻¹]	d_{WV} [mm]	J_1 [kgcm ²]	m [kg]	$\Delta\varphi_2$ [arcmin]	$\Delta\varphi_{2red}$ [arcmin]	C_2 [Nm/arcmin]	L_{pA} [dB(A)]	M_{2N} [Nm]	M_{2acc} [Nm]	M_{2accHT} [Nm]	M_{2NOT} [Nm]
P231 ($M_{2acc,max} = 25 \text{ Nm}$)														
4,000	P231_0040 ME	6000	8000	≤14	0,14	1,1	6,0	–	1,8	59	16	25	–	51
4,000	P231_0040 MEL	6000	8000	≤19	0,43	1,5	6,0	–	1,9	59	16	25	–	51
5,000	P231_0050 ME	6000	8000	≤14	0,12	1,1	6,0	–	1,9	57	16	25	–	51
5,000	P231_0050 MEL	6000	8000	≤19	0,41	1,5	6,0	–	1,9	57	16	25	–	51
7,000	P231_0070 ME	6000	8000	≤14	0,11	1,1	6,0	–	1,8	56	16	23	–	46
7,000	P231_0070 MEL	6000	8000	≤19	0,40	1,5	6,0	–	1,8	56	16	23	–	46
8,000	P231_0080 ME	6000	8000	≤14	0,10	1,1	6,0	–	1,7	55	14	21	–	41
8,000	P231_0080 MEL	6000	8000	≤19	0,39	1,5	6,0	–	1,7	55	14	21	–	41
10,00	P231_0100 ME	6000	8000	≤14	0,10	1,1	6,0	–	1,6	54	12	21	–	41
10,00	P231_0100 MEL	6000	8000	≤19	0,39	1,5	6,0	–	1,6	54	12	21	–	41
P232 ($M_{2acc,max} = 25 \text{ Nm}$)														
16,00	P232_0160 ME	6000	8000	≤14	0,14	1,7	8,0	–	1,8	59	16	24	–	48
16,00	P232_0160 MEL	6000	8000	≤19	0,43	2,1	8,0	–	1,8	59	16	24	–	48
20,00	P232_0200 ME	6000	8000	≤14	0,13	1,7	8,0	–	1,8	59	16	25	–	51
20,00	P232_0200 MEL	6000	8000	≤19	0,43	2,1	8,0	–	1,8	59	16	25	–	51
25,00	P232_0250 ME	6000	8000	≤14	0,12	1,7	8,0	–	1,8	57	16	25	–	51
25,00	P232_0250 MEL	6000	8000	≤19	0,41	2,1	8,0	–	1,8	57	16	25	–	51
28,00	P232_0280 ME	6000	8000	≤14	0,11	1,7	8,0	–	1,8	56	16	24	–	48
28,00	P232_0280 MEL	6000	8000	≤19	0,40	2,1	8,0	–	1,8	56	16	24	–	48
32,00	P232_0320 ME	6000	8000	≤14	0,13	1,7	8,0	–	1,7	59	16	21	–	41
32,00	P232_0320 MEL	6000	8000	≤19	0,42	2,1	8,0	–	1,7	59	16	21	–	41
35,00	P232_0350 ME	6000	8000	≤14	0,11	1,7	8,0	–	1,8	56	18	25	–	51
35,00	P232_0350 MEL	6000	8000	≤19	0,40	2,1	8,0	–	1,8	56	18	25	–	51
40,00	P232_0400 ME	6000	8000	≤14	0,10	1,7	8,0	–	1,8	54	16	24	–	48
40,00	P232_0400 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,1	8,0	–	1,8	54	16	24	–	48
50,00	P232_0500 ME	6000	8000	≤14	0,10	1,7	8,0	–	1,8	54	19	25	–	51
50,00	P232_0500 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,1	8,0	–	1,8	54	19	25	–	51
56,00	P232_0560 ME	6000	8000	≤14	0,11	1,7	8,0	–	1,7	56	16	21	–	41
56,00	P232_0560 MEL	6000	8000	≤19	0,40	2,1	8,0	–	1,7	56	16	21	–	41
70,00	P232_0700 ME	6000	8000	≤14	0,10	1,7	8,0	–	1,8	54	18	23	–	46
70,00	P232_0700 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,1	8,0	–	1,8	54	18	23	–	46
80,00	P232_0800 ME	6000	8000	≤14	0,10	1,7	8,0	–	1,7	54	16	21	–	41
80,00	P232_0800 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,1	8,0	–	1,7	54	16	21	–	41
100,0	P232_1000 ME	6000	8000	≤14	0,10	1,7	8,0	–	1,6	54	16	21	–	41
100,0	P232_1000 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,1	8,0	–	1,6	54	16	21	–	41
P331 ($M_{2acc,max} = 80 \text{ Nm}$)														
3,000	P331_0030 ME	3500	7000	≤19	0,67	2,1	4,0	2,0	5,0	62	30	50	50	100
3,000	P331_0030 MEL	3500	7000	≤24	1,1	2,5	4,0	2,0	5,1	62	30	50	50	100
4,000	P331_0040 ME	4000	8000	≤19	0,51	2,1	4,0	2,0	5,3	60	45	65	65	130
4,000	P331_0040 MEL	4000	8000	≤24	0,94	2,5	4,0	2,0	5,3	60	45	65	65	130
5,000	P331_0050 ME	4500	8000	≤19	0,46	2,1	4,0	2,0	5,4	58	45	75	80	150
5,000	P331_0050 MEL	4500	8000	≤24	0,89	2,5	4,0	2,0	5,4	58	45	75	80	150
7,000	P331_0070 ME	5000	8000	≤19	0,42	2,1	4,0	2,0	5,0	57	45	69	75	138
7,000	P331_0070 MEL	5000	8000	≤24	0,85	2,5	4,0	2,0	5,0	57	45	69	75	138
8,000	P331_0080 ME	5000	8000	≤19	0,41	2,1	4,0	2,0	4,6	56	40	63	65	126
8,000	P331_0080 MEL	5000	8000	≤24	0,84	2,5	4,0	2,0	4,6	56	40	63	65	126
10,00	P331_0100 ME	5500	8000	≤19	0,40	2,1	4,0	2,0	4,4	55	36	60	60	120
10,00	P331_0100 MEL	5500	8000	≤24	0,83	2,5	4,0	2,0	4,4	55	36	60	60	120

2.2 Auswahltabellen 2 Planetengetriebe P

i	Typ	n_{1maxDB}	n_{1maxZB}	d_{MW}	J_1	m	$\Delta\varphi_2$	$\Delta\varphi_{zred}$	C_2	L_{pA}	M_{2N}	M_{2acc}	M_{2accHT}	M_{2NOT}
		[min ⁻¹]	[min ⁻¹]											
P332 ($M_{2acc,max} = 75 \text{ Nm}$)														
12,00	P332_0120 ME	5500	8000	≤14	0,14	2,2	5,0	3,0	4,6	59	30	50	50	100
12,00	P332_0120 MEL	5500	8000	≤19	0,43	2,6	5,0	3,0	4,6	59	30	50	50	100
16,00	P332_0160 ME	5500	8000	≤14	0,13	2,2	5,0	3,0	5,1	59	45	65	65	130
16,00	P332_0160 MEL	5500	8000	≤19	0,42	2,6	5,0	3,0	5,1	59	45	65	65	130
20,00	P332_0200 ME	5500	8000	≤14	0,13	2,2	5,0	3,0	5,2	59	50	75	75	150
20,00	P332_0200 MEL	5500	8000	≤19	0,42	2,6	5,0	3,0	5,2	59	50	75	75	150
25,00	P332_0250 ME	6000	8000	≤14	0,11	2,2	5,0	3,0	5,2	57	50	75	75	150
25,00	P332_0250 MEL	6000	8000	≤19	0,41	2,6	5,0	3,0	5,2	57	50	75	75	150
28,00	P332_0280 ME	6000	8000	≤14	0,13	2,2	5,0	3,0	5,1	56	45	65	70	130
28,00	P332_0280 MEL	6000	8000	≤19	0,42	2,6	5,0	3,0	5,1	56	45	65	70	130
32,00	P332_0320 ME	5500	8000	≤14	0,13	2,2	5,0	3,0	4,6	59	48	63	65	126
32,00	P332_0320 MEL	5500	8000	≤19	0,43	2,6	5,0	3,0	4,6	59	48	63	65	126
35,00	P332_0350 ME	6000	8000	≤14	0,10	2,2	5,0	3,0	5,2	56	50	75	75	150
35,00	P332_0350 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,6	5,0	3,0	5,2	56	50	75	75	150
40,00	P332_0400 ME	6000	8000	≤14	0,10	2,2	5,0	3,0	4,8	54	45	65	65	130
40,00	P332_0400 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,6	5,0	3,0	4,8	54	45	65	65	130
50,00	P332_0500 ME	6000	8000	≤14	0,10	2,2	5,0	3,0	5,0	54	50	75	75	150
50,00	P332_0500 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,6	5,0	3,0	5,0	54	50	75	75	150
56,00	P332_0560 ME	6000	8000	≤14	0,10	2,2	5,0	3,0	4,6	56	48	63	65	126
56,00	P332_0560 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,6	5,0	3,0	4,6	56	48	63	65	126
70,00	P332_0700 ME	6000	8000	≤14	0,10	2,2	5,0	3,0	4,9	54	53	69	69	138
70,00	P332_0700 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,6	5,0	3,0	4,9	54	53	69	69	138
80,00	P332_0800 ME	6000	8000	≤14	0,10	2,2	5,0	3,0	4,5	54	48	63	65	126
80,00	P332_0800 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,6	5,0	3,0	4,5	54	48	63	65	126
100,0	P332_1000 ME	6000	8000	≤14	0,10	2,2	5,0	3,0	4,3	54	46	60	60	120
100,0	P332_1000 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,6	5,0	3,0	4,3	54	46	60	60	120
P431 ($M_{2acc,max} = 145 \text{ Nm}$)														
3,000	P431_0030 ME	3000	6000	≤24	1,6	3,5	4,0	2,0	12	63	50	100	100	200
3,000	P431_0030 MEL	3000	6000	≤32	3,2	4,3	4,0	2,0	12	63	50	100	100	200
4,000	P431_0040 ME	3300	6500	≤24	1,2	3,5	4,0	2,0	13	61	90	120	130	240
4,000	P431_0040 MEL	3300	6500	≤32	2,8	4,3	4,0	2,0	13	61	90	120	130	240
5,000	P431_0050 ME	3700	7000	≤24	1,0	3,5	4,0	2,0	13	59	90	139	145	277
5,000	P431_0050 MEL	3700	7000	≤32	2,7	4,3	4,0	2,0	13	59	90	139	145	277
7,000	P431_0070 ME	4000	8000	≤24	0,92	3,5	4,0	2,0	11	58	90	135	143	271
7,000	P431_0070 MEL	4000	8000	≤32	2,5	4,3	4,0	2,0	11	58	90	135	143	271
8,000	P431_0080 ME	4000	8000	≤24	0,90	3,5	4,0	2,0	9,7	57	80	120	125	239
8,000	P431_0080 MEL	4000	8000	≤32	2,5	4,3	4,0	2,0	9,7	57	80	120	125	239
10,00	P431_0100 ME	4000	8000	≤24	0,88	3,5	4,0	2,0	9,1	56	75	115	115	230
10,00	P431_0100 MEL	4000	8000	≤32	2,5	4,3	4,0	2,0	9,1	56	75	115	115	230
P432 ($M_{2acc,max} = 139 \text{ Nm}$)														
12,00	P432_0120 ME	3500	7000	≤19	0,52	4,4	5,0	3,0	11	60	60	100	100	200
12,00	P432_0120 MEL	3500	7000	≤24	0,95	4,9	5,0	3,0	11	60	60	100	100	200
16,00	P432_0160 ME	4000	8000	≤19	0,49	4,4	5,0	3,0	12	60	89	130	130	260
16,00	P432_0160 MEL	4000	8000	≤24	0,92	4,9	5,0	3,0	12	60	89	130	130	260
20,00	P432_0200 ME	4000	8000	≤19	0,48	4,4	5,0	3,0	12	60	95	134	139	268
20,00	P432_0200 MEL	4000	8000	≤24	0,91	4,9	5,0	3,0	12	60	95	134	139	268
25,00	P432_0250 ME	4500	8000	≤19	0,45	4,4	5,0	3,0	12	58	100	134	139	268
25,00	P432_0250 MEL	4500	8000	≤24	0,87	4,9	5,0	3,0	12	58	100	134	139	268
28,00	P432_0280 ME	4500	8000	≤19	0,42	4,4	5,0	3,0	12	57	95	130	130	260
28,00	P432_0280 MEL	4500	8000	≤24	0,85	4,9	5,0	3,0	12	57	95	130	130	260
32,00	P432_0320 ME	4000	8000	≤19	0,47	4,4	5,0	3,0	9,6	60	90	126	131	253
32,00	P432_0320 MEL	4000	8000	≤24	0,90	4,9	5,0	3,0	9,6	60	90	126	131	253
35,00	P432_0350 ME	4500	8000	≤19	0,42	4,4	5,0	3,0	12	57	102	133	138	266
35,00	P432_0350 MEL	4500	8000	≤24	0,84	4,9	5,0	3,0	12	57	102	133	138	266
40,00	P432_0400 ME	5000	8000	≤19	0,40	4,4	5,0	3,0	12	55	87	130	130	260
40,00	P432_0400 MEL	5000	8000	≤24	0,83	4,9	5,0	3,0	12	55	87	130	130	260
50,00	P432_0500 ME	5000	8000	≤19	0,40	4,4	5,0	3,0	12	55	102	132	138	264
50,00	P432_0500 MEL	5000	8000	≤24	0,83	4,9	5,0	3,0	12	55	102	132	138	264
56,00	P432_0560 ME	5000	8000	≤19	0,41	4,4	5,0	3,0	9,6	57	88	115	115	230
56,00	P432_0560 MEL	5000	8000	≤24	0,84	4,9	5,0	3,0	9,6	57	88	115	115	230
70,00	P432_0700 ME	5000	8000	≤19	0,40	4,4	5,0	3,0	11	55	97	127	127	253
70,00	P432_0700 MEL	5000	8000	≤24	0,83	4,9	5,0	3,0	11	55	97	127	127	253
80,00	P432_0800 ME	5000	8000	≤19	0,40	4,4	5,0	3,0	9,6	55	88	115	115	230
80,00	P432_0800 MEL	5000	8000	≤24	0,83	4,9	5,0	3,0	9,6	55	88	115	115	230
100,0	P432_1000 ME	5000	8000	≤19	0,40	4,4	5,0	3,0	9,0	55	85	110	110	220
100,0	P432_1000 MEL	5000	8000	≤24	0,83	4,9	5,0	3,0	9,0	55	85	110	110	220

i	Typ	$n_{1\max DB}$ [min ⁻¹]	$n_{1\max ZB}$ [min ⁻¹]	d_{MW} [mm]	J_1 [kgcm ²]	m [kg]	$\Delta\varphi_2$ [arcmin]	$\Delta\varphi_{zred}$ [arcmin]	C_2 [Nm/arcmin]	L_{pA} [dB(A)]	M_{2N} [Nm]	M_{2acc} [Nm]	M_{2accHT} [Nm]	M_{2NOT} [Nm]
P932 ($M_{2acc,max} = 3450$ Nm)														
28,00	P932_0280 MEL	2800	4500	≤60	51	67	4,0	–	401	61	2280	3000	–	6000
35,00	P932_0350 ME	2800	4500	≤48	23	63	4,0	–	403	61	2376	3300	–	6600
35,00	P932_0350 MEL	2800	4500	≤60	51	67	4,0	–	404	61	2376	3300	–	6600
40,00	P932_0400 ME	2800	4500	≤48	20	63	4,0	–	394	59	2000	3000	–	6000
40,00	P932_0400 MEL	2800	4500	≤60	48	67	4,0	–	394	59	2000	3000	–	6000
50,00	P932_0500 ME	2800	4500	≤48	20	63	4,0	–	399	59	2295	3200	–	6400
50,00	P932_0500 MEL	2800	4500	≤60	48	67	4,0	–	399	59	2295	3200	–	6400
70,00	P932_0700 ME	2800	4500	≤48	20	63	4,0	–	372	59	2387	3156	–	6312
70,00	P932_0700 MEL	2800	4500	≤60	48	67	4,0	–	372	59	2387	3156	–	6312
100,0	P932_1000 ME	2800	4500	≤48	20	63	4,0	–	321	59	1692	2200	–	4400
100,0	P932_1000 MEL	2800	4500	≤60	48	67	4,0	–	321	59	1692	2200	–	4400

2.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

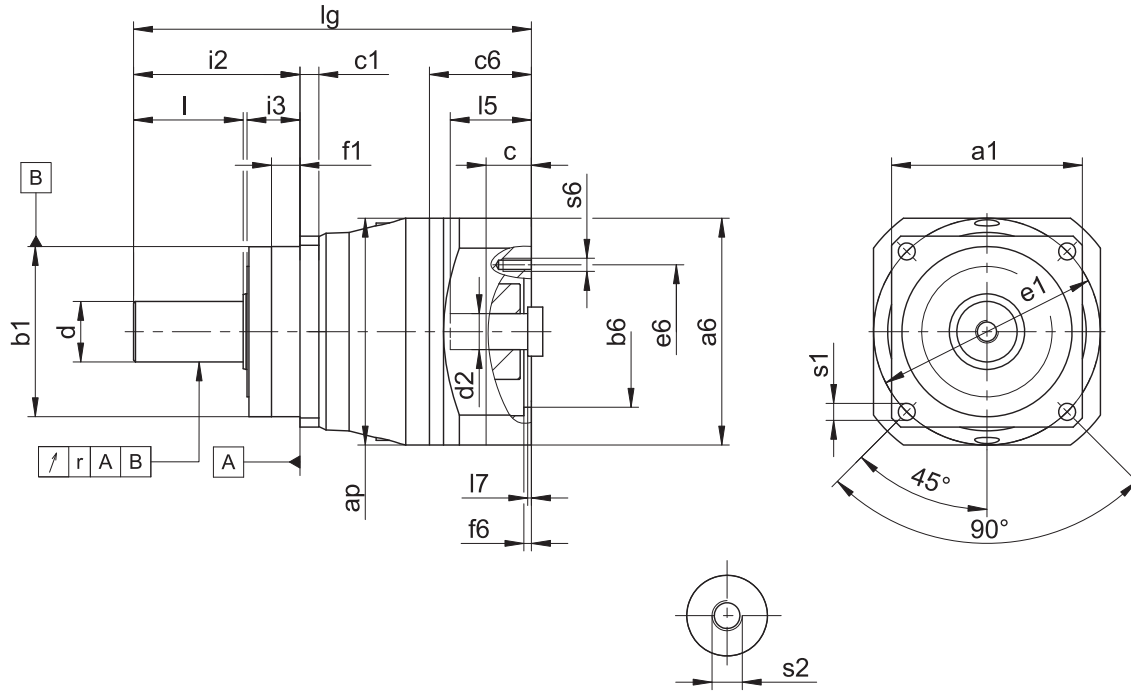
Toleranzen

Vollwelle	Toleranz
Passung	ISO k6
Passfedern	DIN 6885-1, hohe Form A
Wuchtung	Mit halber Passfeder

Zentrierbohrungen in Vollwellen nach DIN 332-2, Form DR

Gewindegröße	M4	M5	M6	M8	M10	M12	M16	M20	M24
Gewindetiefe [mm]	10	12,5	16	19	22	28	36	42	50

2.3.1 Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder)



- Die Rundlaufangabe gilt nur für die verstärkte Lagerung D.

Maße Getriebe

Typ	□a1	ap	Øb1	c1	Ød	Øe1	f1	i2	i3	l	r	Øs1	s2
P231	55	55	50 _{h6}	6	12 _{k6}	63	7,0	36	12	22	-	5,5	M4
P232	55	55	50 _{h6}	6	12 _{k6}	63	7,0	36	12	22	-	5,5	M4
P331	72	72	60 _{h6}	7	16 _{k6}	75	7,5	48	18	28	0,025	5,5	M5
P332	72	75	60 _{h6}	7	16 _{k6}	75	7,5	48	18	28	0,025	5,5	M5
P431	76	98	70 _{h6}	9	22 _{k6}	85	7,5	56	18	36	0,025	6,6	M8
P432	76	100	70 _{h6}	9	22 _{k6}	85	7,5	56	18	36	0,025	6,6	M8
P531	101	115	90 _{h6}	10	32 _{k6}	120	15,0	88	28	58	0,030	9,0	M12
P532	101	120	90 _{h6}	10	32 _{k6}	120	15,0	88	28	58	0,030	9,0	M12
P731	144	150	130 _{h6}	15	40 _{k6}	165	3,5	112	27	82	0,035	11,0	M16
P732	144	150	130 _{h6}	15	40 _{k6}	165	3,5	112	27	82	0,035	11,0	M16
P831	190	204	160 _{h6}	15	55 _{k6}	215	10,0	112	27	82	0,035	13,5	M20
P832	190	204	160 _{h6}	15	55 _{k6}	215	10,0	112	27	82	0,035	13,5	M20
P931	212	230	180 _{h6}	17	75 _{k6}	250	10,0	143	34	105	0,040	17,5	M20
P932	212	230	180 _{h6}	17	75 _{k6}	250	10,0	143	34	105	0,040	17,5	M20

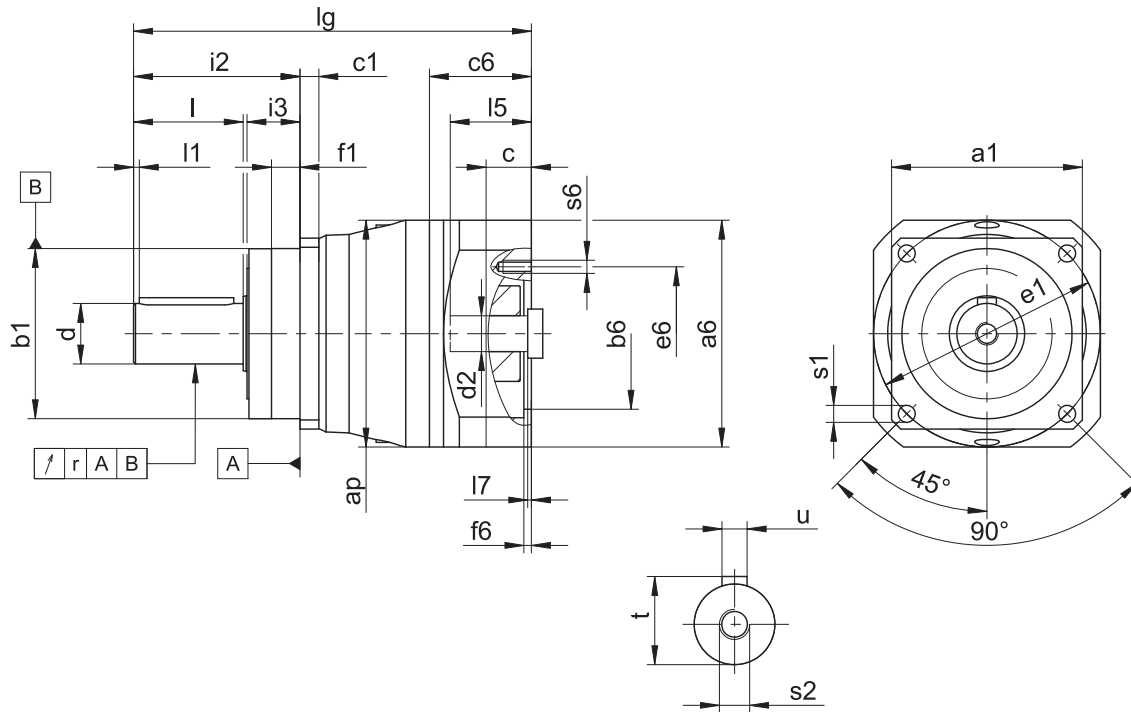
Beispielmaße Motoranschluss + Gesamtlänge

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	lg	s6
P231_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	109,5	M5
P232_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	141,5	M5
P331_ME	60 ^{H7}	75	19	41	75	18	41,5	3,5	4,0	145,5	M5
P332_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	163,0	M5
P431_ME	95 ^{H7}	115	24	41	100	21	42,5	4,0	3,5	165,5	M8
P432_ME	60 ^{H7}	75	19	41	75	18	41,5	3,5	4,0	202,5	M5
P531_ME	110 ^{H7}	130	32	51	120	24	54,0	4,0	4,5	210,5	M8
P532_ME	95 ^{H7}	115	24	41	100	21	42,5	4,0	3,5	239,5	M8
P731_ME	130 ^{H7}	165	38	61	150	26	66,0	5,5	4,5	264,5	M10
P732_ME	110 ^{H7}	130	32	51	120	24	54,0	4,0	4,5	302,5	M8
P831_ME	180 ^{H7}	215	48	83	204	35	80,5	5,5	8,5	311,5	M12
P832_ME	130 ^{H7}	165	38	61	150	26	66,0	5,5	4,5	356,5	M10
P931_ME	180 ^{H7}	215	60	85	230	43	91,5	6,0	10,5	382,5	M12
P932_ME	180 ^{H7}	215	48	83	204	35	80,5	5,5	8,5	463,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6, l5 und lg entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für die Motoradapter ME, MEL und MF finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

2.3.2 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder)



- Die Rundlaufangabe gilt nur für die verstärkte Lagerung D.

Maße Getriebe

Typ	□a1	ap	Øb1	c1	Ød	Øe1	f1	i2	i3	l	l1	r	Øs1	s2	t	u
P231	55	55	50 _{h6}	6	12 _{k6}	63	7,0	36	12	22	2	-	5,5	M4	13,5	A4×4×18
P232	55	55	50 _{h6}	6	12 _{k6}	63	7,0	36	12	22	2	-	5,5	M4	13,5	A4×4×18
P331	72	72	60 _{h6}	7	16 _{k6}	75	7,5	48	18	28	2	0,025	5,5	M5	18,0	A5×5×22
P332	72	75	60 _{h6}	7	16 _{k6}	75	7,5	48	18	28	2	0,025	5,5	M5	18,0	A5×5×22
P431	76	98	70 _{h6}	9	22 _{k6}	85	7,5	56	18	36	3	0,025	6,6	M8	24,5	A6×6×28
P432	76	100	70 _{h6}	9	22 _{k6}	85	7,5	56	18	36	3	0,025	6,6	M8	24,5	A6×6×28
P531	101	115	90 _{h6}	10	32 _{k6}	120	15,0	88	28	58	3	0,030	9,0	M12	35,0	A10×8×50
P532	101	120	90 _{h6}	10	32 _{k6}	120	15,0	88	28	58	3	0,030	9,0	M12	35,0	A10×8×50
P731	144	150	130 _{h6}	15	40 _{k6}	165	3,5	112	27	82	4	0,035	11,0	M16	43,0	A12×8×70
P732	144	150	130 _{h6}	15	40 _{k6}	165	3,5	112	27	82	4	0,035	11,0	M16	43,0	A12×8×70
P831	190	204	160 _{h6}	15	55 _{k6}	215	10,0	112	27	82	6	0,035	13,5	M20	59,0	A16×10×70
P832	190	204	160 _{h6}	15	55 _{k6}	215	10,0	112	27	82	6	0,035	13,5	M20	59,0	A16×10×70
P931	212	230	180 _{h6}	17	75 _{k6}	250	10,0	143	34	105	7	0,040	17,5	M20	79,5	A20×12×90
P932	212	230	180 _{h6}	17	75 _{k6}	250	10,0	143	34	105	7	0,040	17,5	M20	79,5	A20×12×90

Beispielmaße Motoranschluss + Gesamtlänge

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	lg	s6
P231_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	109,5	M5
P232_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	141,5	M5
P331_ME	60 ^{H7}	75	19	41	75	18	41,5	3,5	4,0	145,5	M5
P332_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	163,0	M5
P431_ME	95 ^{H7}	115	24	41	100	21	42,5	4,0	3,5	165,5	M8
P432_ME	60 ^{H7}	75	19	41	75	18	41,5	3,5	4,0	202,5	M5
P531_ME	110 ^{H7}	130	32	51	120	24	54,0	4,0	4,5	210,5	M8
P532_ME	95 ^{H7}	115	24	41	100	21	42,5	4,0	3,5	239,5	M8
P731_ME	130 ^{H7}	165	38	61	150	26	66,0	5,5	4,5	264,5	M10
P732_ME	110 ^{H7}	130	32	51	120	24	54,0	4,0	4,5	302,5	M8
P831_ME	180 ^{H7}	215	48	83	204	35	80,5	5,5	8,5	311,5	M12
P832_ME	130 ^{H7}	165	38	61	150	26	66,0	5,5	4,5	356,5	M10
P931_ME	180 ^{H7}	215	60	85	230	43	91,5	6,0	10,5	382,5	M12
P932_ME	180 ^{H7}	215	48	83	204	35	80,5	5,5	8,5	463,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6, l5 und lg entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für die Motoradapter ME, MEL und MF finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

2.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

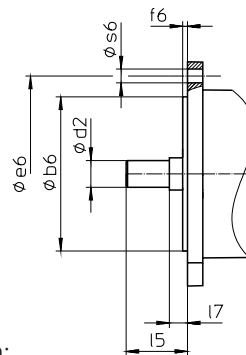
Beispiel-Code

P	4	3	1	S	G	S	S	0100	ME
---	---	---	---	---	---	---	---	------	----

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
P	Typ	Planetengetriebe
4	Größe	4 (Beispiel)
3	Generation	Generation 3
1	Stufen	1-stufig
2		2-stufig
S	Gehäuse	Standard
G	Welle	Vollwelle ohne Passfeder
P		Vollwelle mit Passfeder
S	Lager	Standardlagerung
D		Axial verstärkte Lagerung (P3 – P9)
Z		Radial verstärkte Lagerung (P3 – P9) ¹
S	Drehspiel	Standard
R		Reduziert
0100	Übersetzungskennzahl (i x 10)	i = 10 (Beispiel)
ME	Motoradapter	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung
MEL		Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung für große Motoren
MF		Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung
MB ²		Motoradapter ServoStop mit Bremse

Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



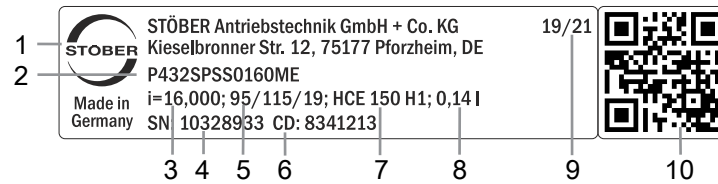
- Motortyp oder Motorabmessungen:
Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.
- Radialwellendichtringe am Abtrieb aus NBR oder FKM (Option), siehe Kapitel [▶ 2.6.4]
- Bei Reversierbetrieb der Abtriebswelle von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ und horizontalem Einbau beachten Sie das Kapitel [▶ 2.6.5]
- P531, P7 – P9: Doppelte Abdichtung für Motoradapter (Option)
- Steckschlüsseinsatz für die Montage des Motors an das Getriebe über den Motoradapter ME/MEL/MF (Option)

¹Nicht für Option Drehspiel reduziert.

²Details finden Sie im Katalog ServoStop Servogetriebe mit Bremse ID 443234.

2.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Serialnummer des Getriebes
5	Maße des Motoradapters (Durchmesser von Passrand/Lochkreis/Motorwelle)
6	Kundenspezifische Daten
7	Schmierstoffspezifikation
8	Schmierstofffüllmenge
9	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
10	QR-Code (Link zu Produktinformationen)

2.4.1.1 Mitgeltende Dokumente

Mitgeltende Dokumente für das Produkt können Sie ansehen oder herunterladen, wenn Sie die Seriennummer auf dem Typenschild des Produkts ablesen und sie im Internet unter folgender Adresse eingeben:

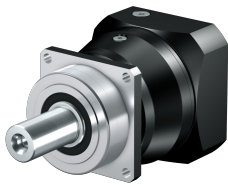
<https://id.stober.com>

Alternativ können Sie mit einem geeigneten Mobilgerät den QR-Code auf dem Typenschild des Produkts einscannen, um dadurch zu den mitgeltenden Dokumenten verlinkt zu werden.

2.5 Produktbeschreibung

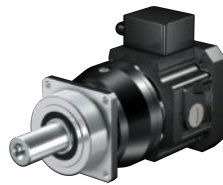
2.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter zum Anbau von Synchron-Servomotoren



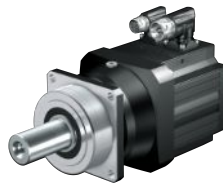
Katalog ID 443054_de

Motoradapter MB zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443234_de

Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 442437_de

Motoradapter MB + Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 443311_de

Lean-Motor LM



Katalog ID 443016_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stober.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

2.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME/MEL)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der EasyAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Einteilige, robuste Klemmkupplung mit Spreizfunktion
- Niedrigste Massenträgheitsmomente für höchste Dynamik
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors
- Bei reduziertem Drehspiel muss die Motorwellenlagerung axial spielfrei ausgeführt sein



Abb. 1: Kupplung EasyAdapt

2.5.3 Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung (MF)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der FlexiAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Robuste, lasergeschweißte Balgkupplung mit Spreizfunktion
- Mit integriertem thermischem Längenausgleich, gleicht Längenausdehnungen der Motorwelle aus
- Motorwelle entkoppelt von Axialkräften
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 2: Kupplung FlexiAdapt

2.5.4 Einbaubedingungen

Die angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten nur bei einer maschinenseitigen Befestigung der Getriebe mit Schrauben der Festigkeitsklasse 12.9. Zusätzlich müssen die Getriebegehäuse am Passrand eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.

2.5.5 Schmierstoffe

STÖBER befüllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs.

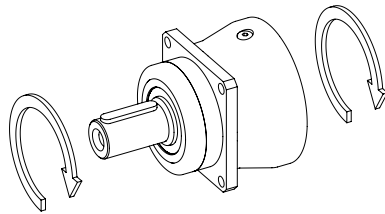
Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

2.5.6 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	≤ 90 °C
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosionssgeschützte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 1-stufig	97 %
η_{get} 2-stufig	95 %
Schutzart ³	IP65

2.5.7 Drehrichtung

Ein- und Abtrieb drehen sich gleichsinnig.



2.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoerber.de/de/ServoSoft> herunter.

Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

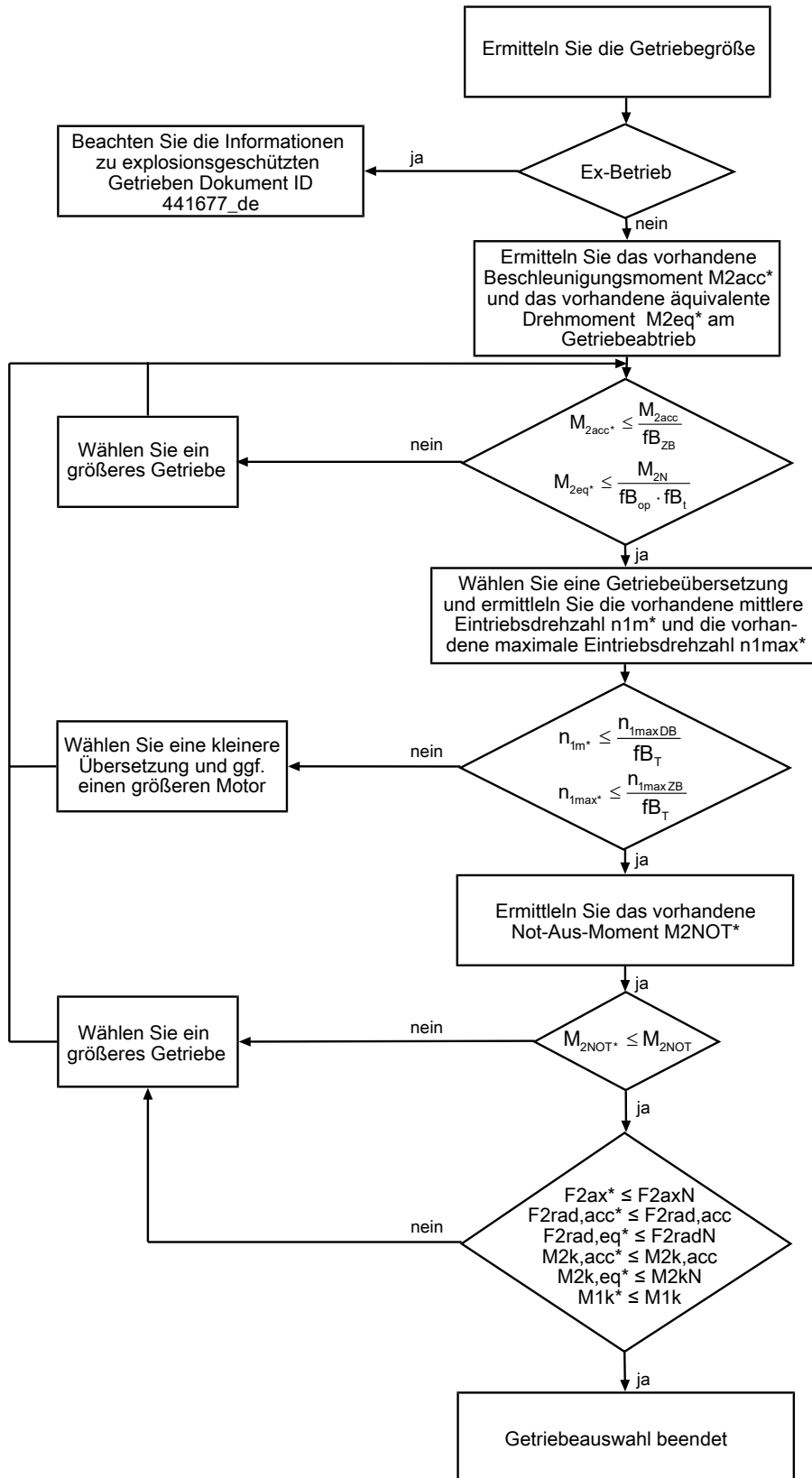
In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

³ Beachten Sie die Schutzart aller Komponenten.

2.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



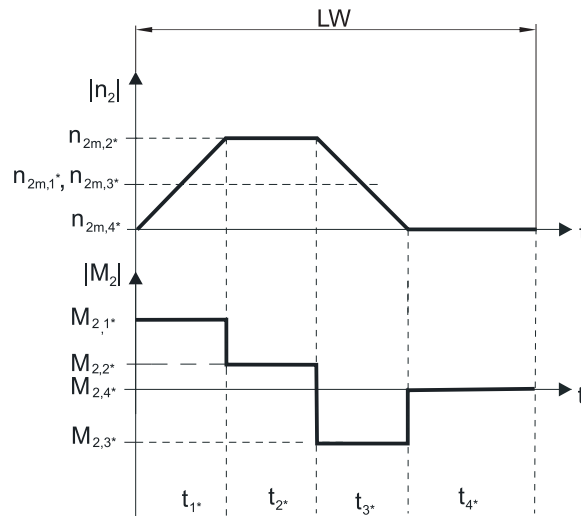
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} (M_{2accHT} bei reduziertem Drehspiel), M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für f_{B_T} , $f_{B_{op}}$, f_{B_t} und $f_{B_{ZB}}$ den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:

**Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments**

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6 \text{ min}$, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB_{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,00
Laufzeit	fB_t
Tägliche Laufzeit $\leq 8 \text{ h}$	1,00
Tägliche Laufzeit $\leq 16 \text{ h}$	1,15
Tägliche Laufzeit $\leq 24 \text{ h}$	1,20
Zyklusbetrieb	fB_{zB}
$\leq 1000 \text{ Lastwechsel/Stunde (LW/h)}$	1,00
$> 1000 \text{ Lastwechsel/Stunde (LW/h)}$	1,15

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 90\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

2.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m} \leq 100\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax100}$; $F_{2radN} = F_{2rad100}$; $M_{2kN} = M_{2k100}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe über dessen Passränder (Gehäuse, Flanschwellen) abgestützt werden

Zulässige Wellenbelastungen Standardlagerung S

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
P2	17,0	500	1200	1300	34	36
P3	17,5	1000	2500	2500	79	79
P4	18,5	1500	4000	4500	146	164
P5	19,5	2300	6500	7000	315	340
P7	23,0	2900	8500	9000	544	576
P8	24,5	4700	13000	18000	852	1179
P9	33,0	6000	18000	27000	1539	2309

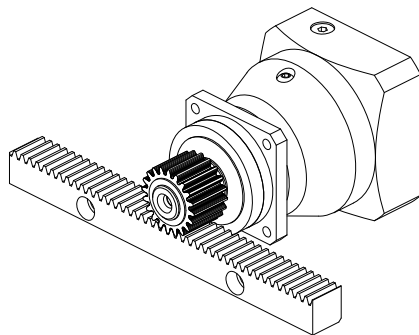


Abb. 3: Empfehlung Lagerzuordnung S (z. B. bei Geradverzahnung)

Zulässige Wellenbelastungen axial verstärkte Lagerung D

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
P3	20,0	2500	2750	2750	94	94
P4	22,5	4000	4500	5000	182	203
P5	25,5	6000	7000	8000	382	436
P7	29,0	10000	9500	10000	665	700
P8	32,0	15500	15000	18000	1095	1314
P9	44,0	25000	20000	30000	1930	2895

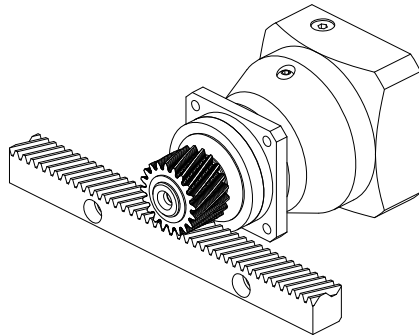


Abb. 4: Empfehlung Lagerzuordnung D (z. B. bei Schrägverzahnung)

Zulässige Wellenbelastungen radial verstärkte Lagerung Z

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
P3	17,5	600	3000	3000	95	95
P4	18,5	1000	5000	5000	183	183
P5	19,5	1600	8000	8000	388	388
P7	23,0	2000	10000	10000	640	640
P8	24,5	3600	18000	18000	1179	1179
P9	33,0	5000	27000	35000	2309	2993

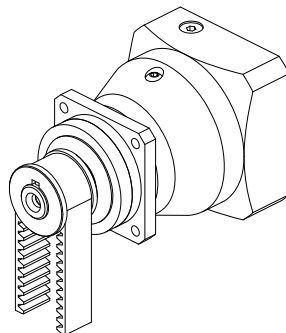


Abb. 5: Empfehlung Lagerzuordnung Z (z. B. bei Riementrieben)

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100 \text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

$$F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

$$M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

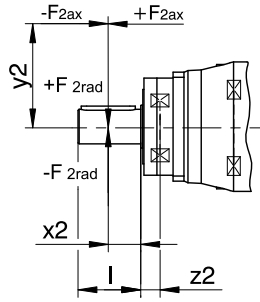


Abb. 6: Kraftangriffspunkte

Die angegebenen Werte für $F_{2rad100}$ und $F_{2rad,acc}$ beziehen sich auf einen Kraftangriff auf die Mitte der Abtriebswelle: $x_2 = l/2$.

Wellenabmessungen finden Sie im Kapitel Maßzeichnungen.

Für andere Kraftangriffspunkte gilt:

$$M_{2k,acc^*} = \frac{2 \cdot F_{2ax^*} \cdot y_2 + F_{2rad,acc^*} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

$$F_{2rad,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

Für die Lagerlebensdauer L_{10h} gilt ($ED_{10} \leq 40\%$):

$L_{10h} > 10000$ h bei $1 < M_{2kN}/M_{2k^*} < 1,25$

$L_{10h} > 20000$ h bei $1,25 < M_{2kN}/M_{2k^*} < 1,5$

$L_{10h} > 30000$ h bei $1,5 < M_{2kN}/M_{2k^*}$

Bei anderer Einschaltdauer gilt:

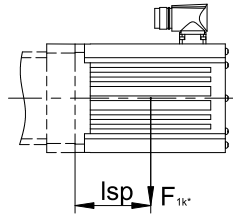
$$L_{10h} > L_{10h(ED_{10}=40\%)} \cdot \frac{40\%}{ED_{10}}$$

2.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
P231_ME	10
P232_ME	10
P331_ME	20
P332_ME	10
P431_ME	40
P432_ME	20
P531_ME	80
P532_ME	40
P731_ME	200
P732_ME	80
P831_ME	400
P832_ME	200
P931_ME	800
P932_ME	400

Die Werte gelten auch für die Motoradapter MEL und MF.

2.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe

Für eine Einschaltdauer > 60 % und bei höheren Umgebungstemperaturen empfehlen wir am Abtrieb Radialwellendichtringe aus FKM.

Eigenschaften:

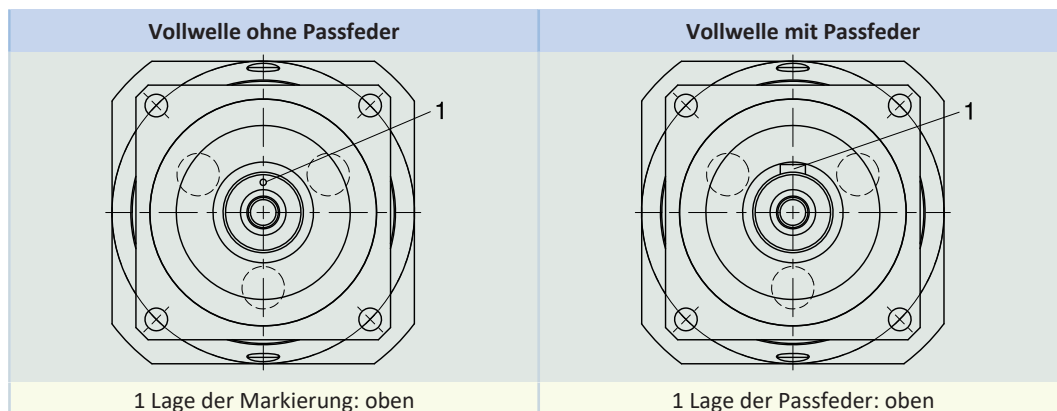
- Hervorragende Temperaturbeständigkeit
- Hohe chemische Stabilität
- Sehr gute Alterungsbeständigkeit
- Hervorragende Beständigkeit in Ölen und Fetten
- Einsatz in der Lebensmittel-, Pharma- und Getränkeindustrie

Leckagesicherheit

Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

2.6.5 Reversierbetrieb

Um die Schmierung der umlaufenden Verzahnungsteile bei zyklischem Reversierbetrieb von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ am Abtrieb zu gewährleisten, achten Sie beim horizontalen Einbau des Getriebes unbedingt auf die Stellung der Abtriebswelle, wie sie in untenstehenden Bildern gezeigt wird. Die Bilder zeigen die Mittellage des Reversierbetriebs. Zyklischer Reversierbetrieb $\leq \pm 20^\circ$ auf Anfrage.



Hinweise

- Wenn Sie die Vollwelle ohne Passfeder (G) verwenden, müssen Sie die Lage der Markierung bei der Montage beachten.
- Verwenden Sie alternativ die Vollwelle mit Passfeder (P). Die Passfeder dient dann zur Lageorientierung. Für eine spielfreie Verbindung, verwenden Sie zusätzlich eine Klemmung.

2.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren P23 – P93	443356_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Planetengetriebe P/PA/PE/PH/PHA/PHQ/PHQA/PHV/PHVA	443030_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

3 Planetengetriebe PH

Inhaltsverzeichnis

3.1	Übersicht	38
3.2	Auswahltabellen	39
3.3	Maßzeichnungen	42
3.4	Typenbezeichnung	44
3.4.1	Typenschild	45
3.5	Produktbeschreibung	45
3.5.1	Eintriebsoptionen	45
3.5.2	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME/MEL)	46
3.5.3	Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung (MF)	46
3.5.4	Einbaubedingungen	47
3.5.5	Schmierstoffe	47
3.5.6	Weitere Produktmerkmale.....	47
3.5.7	Drehrichtung	47
3.6	Projektierung	47
3.6.1	Antriebsauswahl.....	48
3.6.2	Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	50
3.6.3	Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb.....	52
3.6.4	Empfehlung Radialwellendichtringe	52
3.6.5	Reversierbetrieb.....	53
3.7	Weitere Dokumentation.....	53



3 Planetengetriebe

PH

3.1 Übersicht

High-Performance Präzisions-Planetengetriebe

Merkmale

Leistungsdichte	★★★★☆
Drehspiel	★★★★★
Preisklasse	€€€
Wellenbelastung	★★★★★
Laufruhe	★★★★☆
Verdrehsteifigkeit	★★★★☆
Massenträgheitsmoment	★★★★☆
Schrägverzahnung	✓
Wartungsfrei	✓
Beliebige Einbaulage	✓
Dauerbetrieb ohne Kühlung	✓
Steife Abtriebslager durch Vorspannung	✓
Abtriebslager verstärkt (PH3 – PH5)	✓ (Option)
Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar	✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	4 – 100
M_{2acc}	60 – 7500 Nm
$\Delta\phi_2$	1 – 4 arcmin
η_{get}	93 – 96 %

3.2 Auswahltabellen

Die in den Auswahltabellen angegebenen technischen Daten gelten für:

- Aufstellhöhen bis 1000 m über Normalnull
- Umgebungstemperaturen von 0° C bis 40° C
- Ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzleistung

Das Massenträgheitsmoment J_1 für kleinere Motorwelldurchmesser sowie alle weiteren technischen Daten finden Sie unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/>.

Bei der Ausführung mit verstärkter Lagerung und Übersetzungen ≤ 5 reduziert sich die maximal zulässige Eintriebsdrehzahl $n_{1\max ZB}$. Werte finden Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel ▶ 18.1.

i	Typ	$n_{1\max DB}$ [min ⁻¹]	$n_{1\max ZB}$ [min ⁻¹]	d_{MW} [mm]	J_1 [kgcm ²]	m [kg]	$\Delta\varphi_2$ [arcmin]	$\Delta\varphi_{2red}$ [arcmin]	C_2 [Nm/arcmin]	L_{pA} [dB(A)]	M_{2N} [Nm]	M_{2acc} [Nm]	M_{2accHT} [Nm]	M_{2NOT} [Nm]
PH331 ($M_{2acc,max} = 85 \text{ Nm}$)														
5,000	PH331_0050 ME	4000	8000	≤19	0,46	1,8	4,0	2,0	15	58	45	80	85	160
5,000	PH331_0050 MEL	4000	8000	≤24	0,89	2,2	4,0	2,0	15	58	45	80	85	160
7,000	PH331_0070 ME	5000	8000	≤19	0,42	1,8	4,0	2,0	12	57	45	75	77	150
7,000	PH331_0070 MEL	5000	8000	≤24	0,85	2,2	4,0	2,0	12	57	45	75	77	150
10,00	PH331_0100 ME	5500	8000	≤19	0,40	1,8	4,0	2,0	9,1	55	36	60	60	120
10,00	PH331_0100 MEL	5500	8000	≤24	0,83	2,2	4,0	2,0	9,1	55	36	60	60	120
PH332 ($M_{2acc,max} = 85 \text{ Nm}$)														
20,00	PH332_0200 ME	5500	8000	≤14	0,13	2,0	4,0	2,0	14	59	45	80	85	160
20,00	PH332_0200 MEL	5500	8000	≤19	0,42	2,4	4,0	2,0	14	59	45	80	85	160
25,00	PH332_0250 ME	6000	8000	≤14	0,11	2,0	4,0	2,0	14	57	50	80	85	160
25,00	PH332_0250 MEL	6000	8000	≤19	0,41	2,4	4,0	2,0	14	57	50	80	85	160
28,00	PH332_0280 ME	6000	8000	≤14	0,13	2,0	4,0	2,0	12	59	50	75	75	150
28,00	PH332_0280 MEL	6000	8000	≤19	0,42	2,4	4,0	2,0	12	59	50	75	75	150
35,00	PH332_0350 ME	6000	8000	≤14	0,11	2,0	4,0	2,0	14	56	50	80	85	160
35,00	PH332_0350 MEL	6000	8000	≤19	0,40	2,4	4,0	2,0	14	56	50	80	85	160
40,00	PH332_0400 ME	6000	8000	≤14	0,13	2,0	4,0	2,0	9,0	59	50	67	67	134
40,00	PH332_0400 MEL	6000	8000	≤19	0,42	2,4	4,0	2,0	9,0	59	50	67	67	134
50,00	PH332_0500 ME	6000	8000	≤14	0,11	2,0	4,0	2,0	12	54	50	75	75	150
50,00	PH332_0500 MEL	6000	8000	≤19	0,40	2,4	4,0	2,0	12	54	50	75	75	150
70,00	PH332_0700 ME	6000	8000	≤14	0,10	2,0	4,0	2,0	11	54	53	69	69	138
70,00	PH332_0700 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,4	4,0	2,0	11	54	53	69	69	138
100,0	PH332_1000 ME	6000	8000	≤14	0,10	2,0	4,0	2,0	8,9	54	46	60	60	120
100,0	PH332_1000 MEL	6000	8000	≤19	0,39	2,4	4,0	2,0	8,9	54	46	60	60	120
PH431 ($M_{2acc,max} = 189 \text{ Nm}$)														
4,000	PH431_0040 ME	2600	5000	≤24	1,3	4,0	3,0	1,0	36	61	90	136	189	273
4,000	PH431_0040 MEL	2600	5000	≤32	2,9	4,8	3,0	1,0	36	61	90	136	189	273
5,000	PH431_0050 ME	3000	6000	≤24	1,1	4,0	3,0	1,0	35	59	90	172	189	344
5,000	PH431_0050 MEL	3000	6000	≤32	2,7	4,8	3,0	1,0	35	59	90	172	189	344
7,000	PH431_0070 ME	3200	6000	≤24	0,99	4,0	3,0	1,0	30	58	90	160	175	320
7,000	PH431_0070 MEL	3200	6000	≤32	2,6	4,8	3,0	1,0	30	58	90	160	175	320
10,00	PH431_0100 ME	3500	7000	≤24	0,91	4,0	3,0	1,0	21	56	75	115	115	230
10,00	PH431_0100 MEL	3500	7000	≤32	2,5	4,8	3,0	1,0	21	56	75	115	115	230
PH432 ($M_{2acc,max} = 174 \text{ Nm}$)														
16,00	PH432_0160 ME	4000	8000	≤19	0,50	4,8	3,0	1,0	31	60	90	160	173	312
16,00	PH432_0160 MEL	4000	8000	≤24	0,93	5,2	3,0	1,0	31	60	90	160	173	312
20,00	PH432_0200 ME	4000	8000	≤19	0,46	4,8	3,0	1,0	31	60	95	150	150	299
20,00	PH432_0200 MEL	4000	8000	≤24	0,89	5,2	3,0	1,0	31	60	95	150	150	299
25,00	PH432_0250 ME	4500	8000	≤19	0,45	4,8	3,0	1,0	32	58	100	161	174	322
25,00	PH432_0250 MEL	4500	8000	≤24	0,88	5,2	3,0	1,0	32	58	100	161	174	322
28,00	PH432_0280 ME	4500	8000	≤19	0,48	4,8	3,0	1,0	31	57	95	160	173	312
28,00	PH432_0280 MEL	4500	8000	≤24	0,91	5,2	3,0	1,0	31	57	95	160	173	312
35,00	PH432_0350 ME	4500	8000	≤19	0,44	4,8	3,0	1,0	32	57	110	160	174	320
35,00	PH432_0350 MEL	4500	8000	≤24	0,87	5,2	3,0	1,0	32	57	110	160	174	320
40,00	PH432_0400 ME	4500	8000	≤19	0,47	4,8	3,0	1,0	30	55	110	155	169	310
40,00	PH432_0400 MEL	4500	8000	≤24	0,90	5,2	3,0	1,0	30	55	110	155	169	310
50,00	PH432_0500 ME	4500	8000	≤19	0,44	4,8	3,0	1,0	31	55	120	159	174	318
50,00	PH432_0500 MEL	4500	8000	≤24	0,87	5,2	3,0	1,0	31	55	120	159	174	318
70,00	PH432_0700 ME	4500	8000	≤19	0,41	4,8	3,0	1,0	27	55	120	158	164	316
70,00	PH432_0700 MEL	4500	8000	≤24	0,84	5,2	3,0	1,0	27	55	120	158	164	316

i	Typ	$n_{1\max DB}$ [min ⁻¹]	$n_{1\max ZB}$ [min ⁻¹]	d_{MW} [mm]	J_1 [kgcm ²]	m [kg]	$\Delta\varphi_2$ [arcmin]	$\Delta\varphi_{2red}$ [arcmin]	C_2 [Nm/arcmin]	L_{pA} [dB(A)]	M_{2N} [Nm]	M_{2acc} [Nm]	M_{2accHT} [Nm]	M_{2NOT} [Nm]
PH831 ($M_{2acc,max} = 2300$ Nm)														
10,00	PH831_0100 ME	2200	4000	≤48	22	31	3,0	1,0	338	59	850	1392	1392	2784
10,00	PH831_0100 MEL	2200	4000	≤60	50	36	3,0	1,0	341	59	850	1392	1392	2784
PH832 ($M_{2acc,max} = 2300$ Nm)														
16,00	PH832_0160 ME	2500	4500	≤38	11	36	3,0	1,0	490	63	1100	2000	2200	3929
16,00	PH832_0160 MEL	2500	4500	≤48	22	40	3,0	1,0	494	63	1100	2000	2200	3929
20,00	PH832_0200 ME	2500	4500	≤38	9,4	36	3,0	1,0	518	63	1250	2100	2300	4200
20,00	PH832_0200 MEL	2500	4500	≤48	20	40	3,0	1,0	521	63	1250	2100	2300	4200
25,00	PH832_0250 ME	2700	5500	≤38	9,0	36	3,0	1,0	516	61	1300	2100	2300	4200
25,00	PH832_0250 MEL	2700	5500	≤48	19	40	3,0	1,0	518	61	1300	2100	2300	4200
28,00	PH832_0280 ME	3000	6000	≤38	10	36	3,0	1,0	477	60	1100	2000	2000	3929
28,00	PH832_0280 MEL	3000	6000	≤48	20	40	3,0	1,0	478	60	1100	2000	2000	3929
35,00	PH832_0350 ME	3000	6000	≤38	8,7	36	3,0	1,0	509	60	1450	2100	2300	4200
35,00	PH832_0350 MEL	3000	6000	≤48	19	40	3,0	1,0	509	60	1450	2100	2300	4200
40,00	PH832_0400 ME	3000	6000	≤38	9,9	36	3,0	1,0	452	58	1100	1920	1936	3840
40,00	PH832_0400 MEL	3000	6000	≤48	20	40	3,0	1,0	452	58	1100	1920	1936	3840
50,00	PH832_0500 ME	3000	6000	≤38	8,5	36	3,0	1,0	490	58	1557	2100	2300	4200
50,00	PH832_0500 MEL	3000	6000	≤48	19	40	3,0	1,0	490	58	1557	2100	2300	4200
70,00	PH832_0700 ME	3000	6000	≤38	7,5	36	3,0	1,0	425	58	1422	1848	1936	3696
70,00	PH832_0700 MEL	3000	6000	≤48	18	40	3,0	1,0	425	58	1422	1848	1936	3696
100,0	PH832_1000 ME	3000	6000	≤38	6,9	36	3,0	1,0	333	58	1062	1380	1380	2760
100,0	PH832_1000 MEL	3000	6000	≤48	17	40	3,0	1,0	333	58	1062	1380	1380	2760
PH942 ($M_{2acc,max} = 5000$ Nm)														
12,00	PH942_0120 ME	1800	3000	≤48	68	69	3,0	1,0	1200	66	3000	4600	4600	6997
12,00	PH942_0120 MEL	1800	3000	≤60	96	73	3,0	1,0	1223	66	3000	4600	4600	9200
16,00	PH942_0160 ME	2000	3500	≤48	40	69	3,0	1,0	1181	64	3000	5000	5000	9330
16,00	PH942_0160 MEL	2000	3500	≤60	68	73	3,0	1,0	1193	64	3000	5000	5000	10000
18,00	PH942_0180 ME	1800	3000	≤48	62	69	3,0	1,0	1120	66	3000	5000	5000	10000
18,00	PH942_0180 MEL	1800	3000	≤60	90	73	3,0	1,0	1129	66	3000	5000	5000	10000
20,00	PH942_0200 ME	2500	4000	≤48	31	69	3,0	1,0	1174	62	3000	5000	5000	10000
20,00	PH942_0200 MEL	2500	4000	≤60	59	73	3,0	1,0	1182	62	3000	5000	5000	10000
24,00	PH942_0240 ME	2000	3500	≤48	37	69	3,0	1,0	1112	64	3000	5000	5000	10000
24,00	PH942_0240 MEL	2000	3500	≤60	65	73	3,0	1,0	1117	64	3000	5000	5000	10000
28,00	PH942_0280 ME	2800	4500	≤48	25	69	3,0	1,0	1147	61	3500	5000	5000	10000
28,00	PH942_0280 MEL	2800	4500	≤60	53	73	3,0	1,0	1151	61	3500	5000	5000	10000
30,00	PH942_0300 ME	2500	4000	≤48	29	69	3,0	1,0	1110	62	3300	5000	5000	10000
30,00	PH942_0300 MEL	2500	4000	≤60	57	73	3,0	1,0	1113	62	3300	5000	5000	10000
32,00	PH942_0320 ME	2800	4500	≤48	23	69	3,0	1,0	1105	60	3200	4600	4600	9200
32,00	PH942_0320 MEL	2800	4500	≤60	51	73	3,0	1,0	1108	60	3200	4600	4600	9200
40,00	PH942_0400 ME	2800	4500	≤48	21	69	3,0	1,0	1064	59	3200	4600	4600	9200
40,00	PH942_0400 MEL	2800	4500	≤60	49	73	3,0	1,0	1066	59	3200	4600	4600	9200
42,00	PH942_0420 ME	2800	4500	≤48	23	69	3,0	1,0	1099	61	3500	5000	5000	10000
42,00	PH942_0420 MEL	2800	4500	≤60	52	73	3,0	1,0	1101	61	3500	5000	5000	10000
48,00	PH942_0480 ME	2800	4500	≤48	22	69	3,0	1,0	1081	60	3500	5000	5000	10000
48,00	PH942_0480 MEL	2800	4500	≤60	51	73	3,0	1,0	1083	60	3500	5000	5000	10000
60,00	PH942_0600 ME	2800	4500	≤48	20	69	3,0	1,0	1064	59	3500	5000	5000	10000
60,00	PH942_0600 MEL	2800	4500	≤60	49	73	3,0	1,0	1064	59	3500	5000	5000	10000
PH1042 ($M_{2acc,max} = 7500$ Nm)														
18,00	PH1042_0180 ME	1800	3000	≤48	64	84	3,0	–	1727	66	4600	6900	–	10496
18,00	PH1042_0180 MEL	1800	3000	≤60	92	89	3,0	–	1748	66	4600	6900	–	13800
24,00	PH1042_0240 ME	2000	3500	≤48	38	84	3,0	–	1725	64	4700	7500	–	13995
24,00	PH1042_0240 MEL	2000	3500	≤60	66	89	3,0	–	1737	64	4700	7500	–	15000
30,00	PH1042_0300 ME	2500	4000	≤48	30	84	3,0	–	1719	62	5000	7500	–	15000
30,00	PH1042_0300 MEL	2500	4000	≤60	58	89	3,0	–	1726	62	5000	7500	–	15000
42,00	PH1042_0420 ME	2800	4500	≤48	24	84	3,0	–	1693	61	5000	7500	–	15000
42,00	PH1042_0420 MEL	2800	4500	≤60	52	89	3,0	–	1697	61	5000	7500	–	15000
60,00	PH1042_0600 ME	2800	4500	≤48	21	84	3,0	–	1611	59	4900	7000	–	14000
60,00	PH1042_0600 MEL	2800	4500	≤60	49	89	3,0	–	1613	59	4900	7000	–	14000

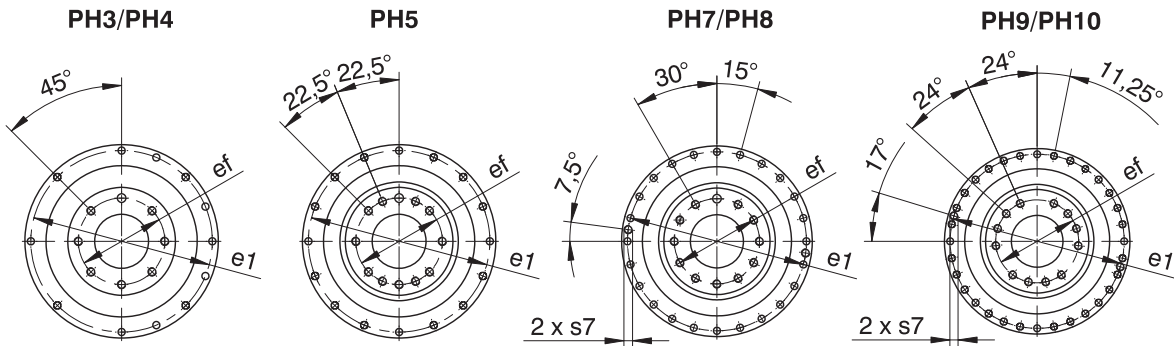
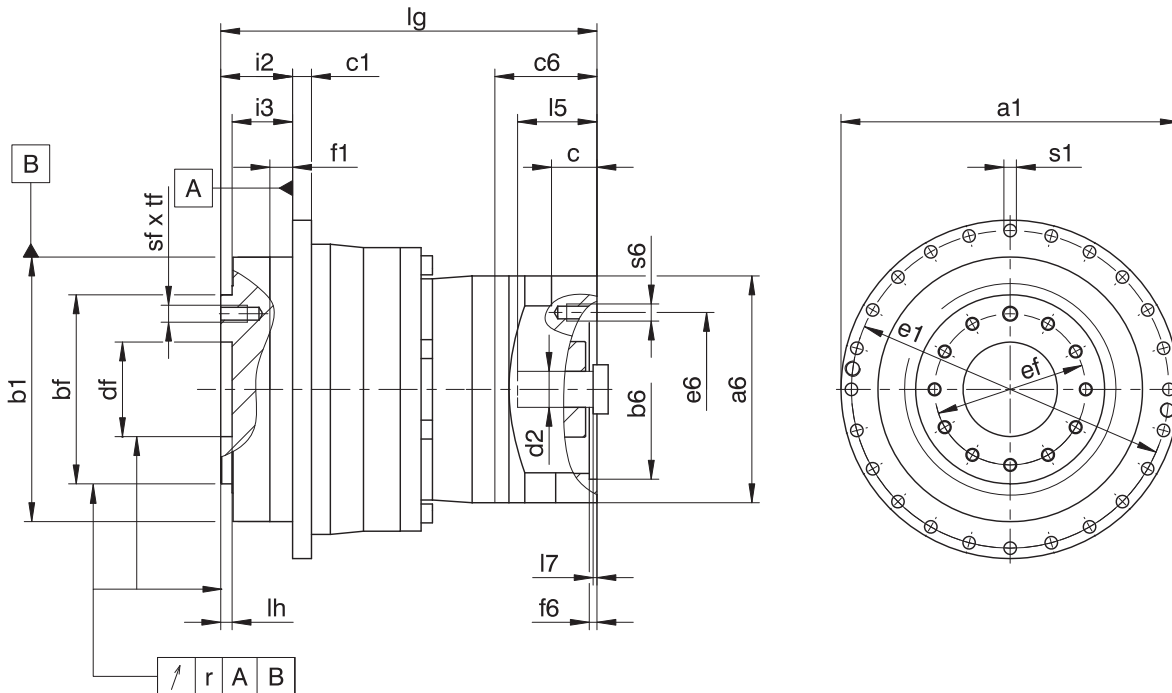
3.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.



Maße Getriebe

Typ	$\varnothing a_1$	$\varnothing b_1$	$\varnothing bf$	c_1	$\varnothing df$	$\varnothing e_1$	$\varnothing ef$	f_1	i_2	i_3	lh	r	$\varnothing s_1$	s_7	sf	tf
PH331	86	64_{h7}	40_{h7}	4	$20,0^{H6}$	79	31,5	7	19,5	16,5	4	0,020	4,5	–	M5	7
PH332	86	64_{h7}	40_{h7}	4	$20,0^{H6}$	79	31,5	7	19,5	16,5	4	0,020	4,5	–	M5	7
PH431	118	90_{h7}	63_{h7}	7	$31,5^{H6}$	109	50,0	10	30,0	24,0	6	0,020	5,5	–	M6	11
PH432	118	90_{h7}	63_{h7}	7	$31,5^{H6}$	109	50,0	10	30,0	24,0	6	0,020	5,5	–	M6	11
PH531	145	110_{h7}	80_{h7}	8	$40,0^{H6}$	135	63,0	12	29,0	23,0	6	0,020	5,5	–	M6	11
PH532	145	110_{h7}	80_{h7}	8	$40,0^{H6}$	135	63,0	12	29,0	23,0	6	0,020	5,5	–	M6	11
PH731	179	140_{h7}	100_{h7}	10	$50,0^{H6}$	168	80,0	12	38,0	32,0	6	0,025	6,6	–	M8	14
PH732	179	140_{h7}	100_{h7}	10	$50,0^{H6}$	168	80,0	12	38,0	32,0	6	0,025	6,6	–	M8	14
PH831	247	200_{h7}	160_{h7}	12	$80,0^{H6}$	233	125,0	15	50,0	42,0	8	0,030	9,0	M10	M10	18
PH832	247	200_{h7}	160_{h7}	12	$80,0^{H6}$	233	125,0	15	50,0	42,0	8	0,030	9,0	M10	M10	18
PH942	300	255_{h7}	180_{h7}	18	$90,0^{H6}$	280	140,0	20	66,0	55,0	12	0,030	13,5	M8	M16	24
PH1042	330	285_{h7}	200_{h7}	20	$95,0^{H6}$	310	160,0	20	75,0	60,0	10	0,040	13,5	M10	M20	28

Beispielmaße Motoranschluss + Gesamtlänge

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	lg	s6
PH331_ME	60 ^{H7}	75	19	41	75	18	41,5	3,5	4,0	98,5	M5
PH332_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	116,0	M5
PH431_ME	95 ^{H7}	115	24	41	100	21	42,5	4,0	3,5	113,5	M8
PH432_ME	60 ^{H7}	75	19	41	75	18	41,5	3,5	4,0	150,5	M5
PH531_ME	110 ^{H7}	130	32	51	120	24	54,0	4,0	4,5	132,0	M8
PH532_ME	95 ^{H7}	115	24	41	100	21	42,5	4,0	3,5	161,0	M8
PH731_ME	130 ^{H7}	165	38	61	150	26	66,0	5,5	4,5	161,0	M10
PH732_ME	110 ^{H7}	130	32	51	120	24	54,0	4,0	4,5	199,0	M8
PH831_ME	180 ^{H7}	215	48	83	204	35	80,5	5,5	8,5	218,0	M12
PH832_ME	130 ^{H7}	165	38	61	150	26	66,0	5,5	4,5	263,0	M10
PH942_ME	180 ^{H7}	215	48	83	204	35	80,5	5,5	8,5	334,5	M12
PH1042_ME	180 ^{H7}	215	48	83	204	35	80,5	5,5	8,5	350,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6, l5 und lg entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für die Motoradapter ME, MEL und MF finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

3.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

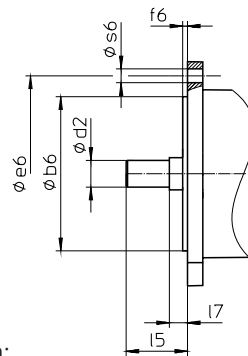
Beispiel-Code

PH	5	3	2	S	F	S	S	0250	ME
----	---	---	---	---	---	---	---	------	----

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
PH	Typ	Planetengetriebe
5	Größe	5 (Beispiel)
3	Generation	Generation 3
4		Generation 4
1	Stufen	1-stufig
2		2-stufig
S	Gehäuse	Standard
F	Welle	Flanschwelle
S	Lager	Standardlagerung
V		Verstärkte Lagerung (PH3 – PH5)
S	Drehspiel	Standard
R		Reduziert (PH3 – PH9)
0250	Übersetzungskennzahl (i x 10)	i = 25 (Beispiel)
ME	Motoradapter	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung
MEL		Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung für große Motoren
MF		Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung
MB ¹		Motoradapter ServoStop mit Bremse

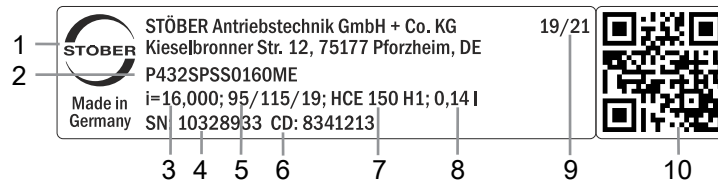
Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



- Motortyp oder Motorabmessungen:
Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.
- Radialwellendichtringe am Abtrieb aus NBR oder FKM (Option), siehe Kapitel [▶ 3.6.4]
- Bei Reversierbetrieb der Abtriebswelle von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ und horizontalem Einbau beachten Sie das Kapitel [▶ 3.6.5]
- PH531, PH7 – PH10: Doppelte Abdichtung für Motoradapter (Option)
- Steckschlüsseinsatz für die Montage des Motors an das Getriebe über den Motoradapter ME/MEL/MF (Option)

3.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Serialnummer des Getriebes
5	Maße des Motoradapters (Durchmesser von Passrand/Lochkreis/Motorwelle)
6	Kundenspezifische Daten
7	Schmierstoffspezifikation
8	Schmierstofffüllmenge
9	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
10	QR-Code (Link zu Produktinformationen)

3.4.1.1 Mitgeltende Dokumente

Mitgeltende Dokumente für das Produkt können Sie ansehen oder herunterladen, wenn Sie die Seriennummer auf dem Typenschild des Produkts ablesen und sie im Internet unter folgender Adresse eingeben:

<https://id.stober.com>

Alternativ können Sie mit einem geeigneten Mobilgerät den QR-Code auf dem Typenschild des Produkts einscannen, um dadurch zu den mitgeltenden Dokumenten verlinkt zu werden.

3.5 Produktbeschreibung

3.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443054_de

Motoradapter MB zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443234_de

Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 442437_de

Motoradapter MB + Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 443311_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stoerber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

3.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME/MEL)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der EasyAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Einteilige, robuste Klemmkupplung mit Spreizfunktion
- Niedrigste Massenträgheitsmomente für höchste Dynamik
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors
- Bei reduziertem Drehspiel muss die Motorwellenlagerung axial spielfrei ausgeführt sein



Abb. 1: Kupplung EasyAdapt

3.5.3 Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung (MF)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der FlexiAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Robuste, lasergeschweißte Balgkupplung mit Spreizfunktion
- Mit integriertem thermischem Längenausgleich, gleicht Längenausdehnungen der Motorwelle aus
- Motorwelle entkoppelt von Axialkräften
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 2: Kupplung FlexiAdapt

3.5.4 Einbaubedingungen

Die in diesem Katalog angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten unter folgenden Bedingungen:

- Bei einer maschinenseitigen Befestigung der Flanschswelle und des Getriebegehäuses mit Schrauben der Festigkeitsklasse 12.9
- Wenn die Getriebegehäuse am Passrand $\varnothing b1$ eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.
- Wenn die Flanschswelle mit dem Verbindungselement am Passrand $\varnothing bf$ oder $\varnothing df$ eingepasst wird

3.5.5 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs.

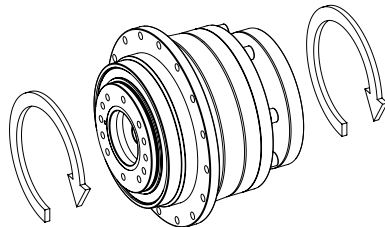
Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

3.5.6 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	$\leq 90 \text{ °C}$
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosionsschutzte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 1-stufig	96 %
η_{get} 2-stufig	93 %
Schutzart ²	IP65

3.5.7 Drehrichtung

Ein- und Abtrieb drehen sich gleichsinnig.



3.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoerber.de/de/ServoSoft> herunter.

Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

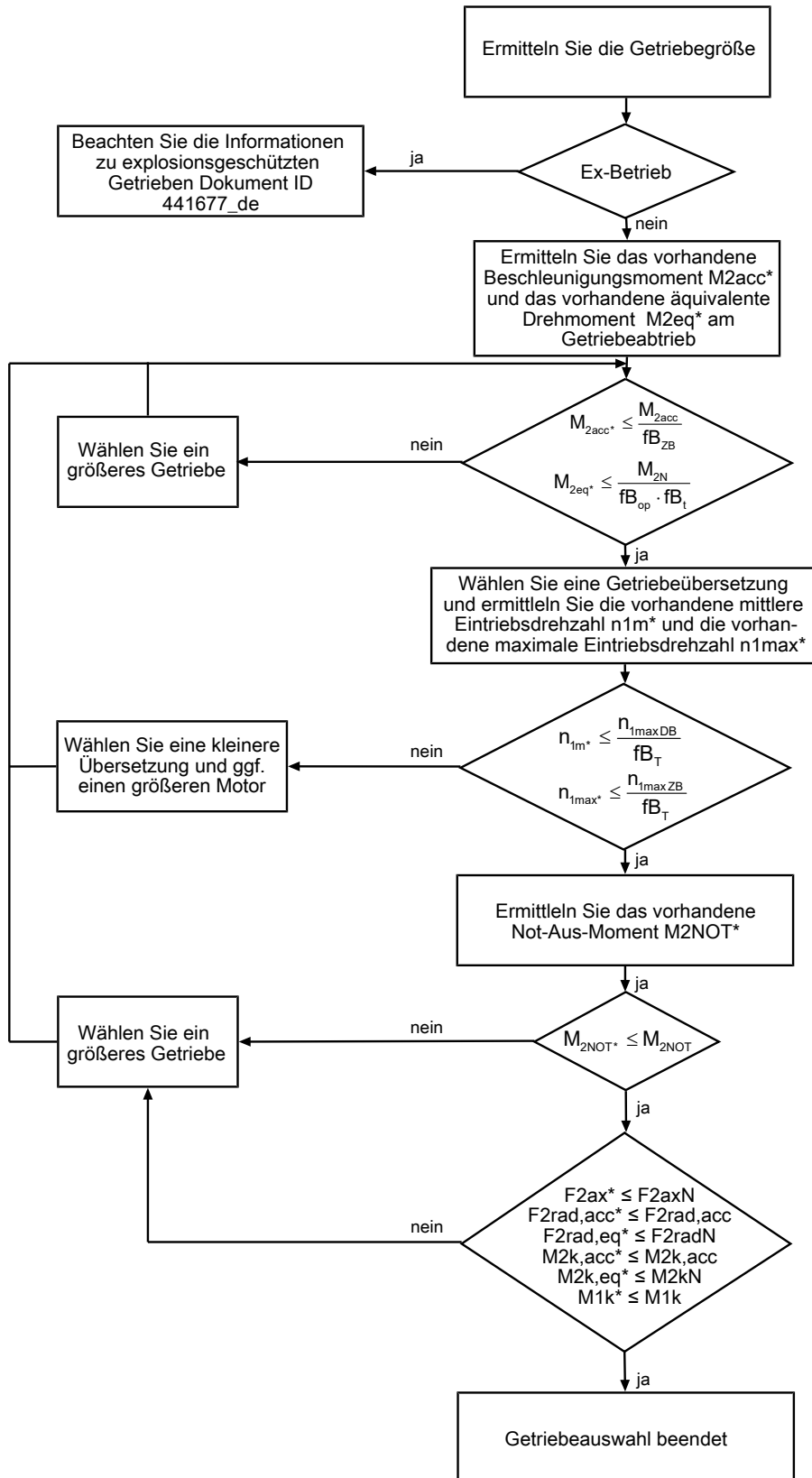
In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [\[18.1 \]](#).

² Beachten Sie die Schutzart aller Komponenten.

3.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



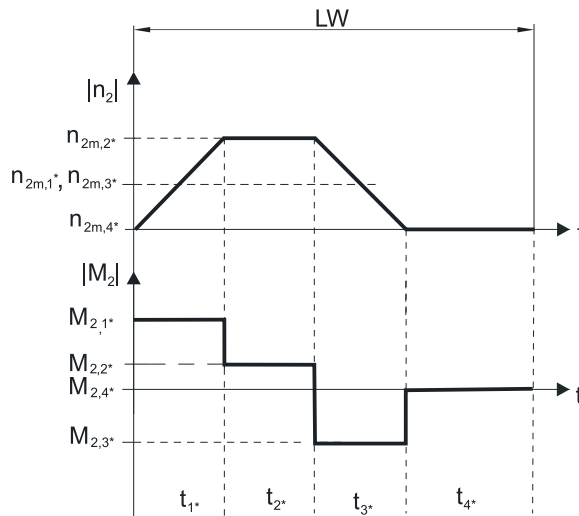
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} (M_{2accHT} bei reduziertem Drehspiel), M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für f_{B_T} , $f_{B_{op}}$, f_{B_t} und $f_{B_{ZB}}$ den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:

**Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments**

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6 \text{ min}$, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB_{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,00
Laufzeit	fB_t
Tägliche Laufzeit $\leq 8 \text{ h}$	1,00
Tägliche Laufzeit $\leq 16 \text{ h}$	1,15
Tägliche Laufzeit $\leq 24 \text{ h}$	1,20
Zyklusbetrieb	fB_{zB}
$\leq 1000 \text{ Lastwechsel/Stunde (LW/h)}$	1,00
$> 1000 \text{ Lastwechsel/Stunde (LW/h)}$	1,15

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 90\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

3.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} \leq 100\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax100}$; $F_{2radN} = F_{2rad100}$; $M_{2kN} = M_{2k100}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe über dessen Passränder (Gehäuse, Flanschwellen) abgestützt werden

Zulässige Wellenbelastungen Standardlagerung S

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]	C_{2k} [Nm/ arcmin]
PH3	62,5	1650	1613	1613	101	101	75
PH4	83,0	2150	3095	3571	257	296	192
PH5	97,0	4150	4536	4897	440	475	429
PH7	86,0	6150	17045	17045	1466	1466	500
PH8	125,5	10050	27778	27778	3486	3486	1550
PH9	155,0	33000	48387	70968	7500	11000	7500
PH10	171,0	50000	51462	73099	8800	12500	9500

Zulässige Wellenbelastungen verstärkte Lagerung V

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]	C_{2k} [Nm/ arcmin]
PH3	66,5	2200	2250	2250	150	150	80
PH4	88,5	2900	4000	4000	354	354	217
PH5	104,0	5000	5500	5500	572	572	478

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100\text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}} \quad F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}} \quad M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

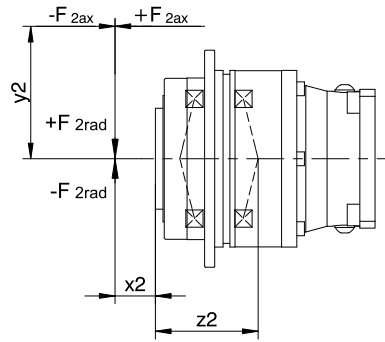


Abb. 3: Kraftangriffspunkte

Die zulässigen Radialkräfte können Sie aus dem zulässigen Kippmoment M_{2kN} und $M_{2k,acc}$ bestimmen. Die vorhandenen Radialkräfte dürfen die zulässigen Radialkräfte nicht übersteigen. Die zulässigen Radialkräfte beziehen sich auf das Ende der Wellenende ($x_2 = 0$).

$$M_{2k,acc} = \frac{2 \cdot F_{2ax} \cdot y_2 + F_{2rad,acc} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

$$F_{2rad,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

Für die Lagerlebensdauer L_{10h} gilt ($ED_{10} \leq 40\%$):

$L_{10h} > 10000$ h bei $1 < M_{2kN}/M_{2k^*} < 1,25$

$L_{10h} > 20000$ h bei $1,25 < M_{2kN}/M_{2k^*} < 1,5$

$L_{10h} > 30000$ h bei $1,5 < M_{2kN}/M_{2k^*}$

Bei anderer Einschaltdauer gilt:

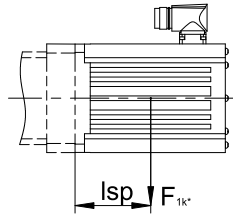
$$L_{10h} > L_{10h(ED_{10}=40\%)} \cdot \frac{40\%}{ED_{10}}$$

3.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
PH331_ME	20
PH332_ME	10
PH431_ME	40
PH432_ME	20
PH531_ME	80
PH532_ME	40
PH731_ME	200
PH732_ME	80
PH831_ME	400
PH832_ME	200
PH942_ME	400
PH1042_ME	400

Die Werte gelten auch für die Motoradapter MEL und MF.

3.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe

Für eine Einschaltdauer > 60 % und bei höheren Umgebungstemperaturen empfehlen wir am Abtrieb Radialwellendichtringe aus FKM.

Eigenschaften:

- Hervorragende Temperaturbeständigkeit
- Hohe chemische Stabilität
- Sehr gute Alterungsbeständigkeit
- Hervorragende Beständigkeit in Ölen und Fetten
- Einsatz in der Lebensmittel-, Pharma- und Getränkeindustrie

Leckagesicherheit

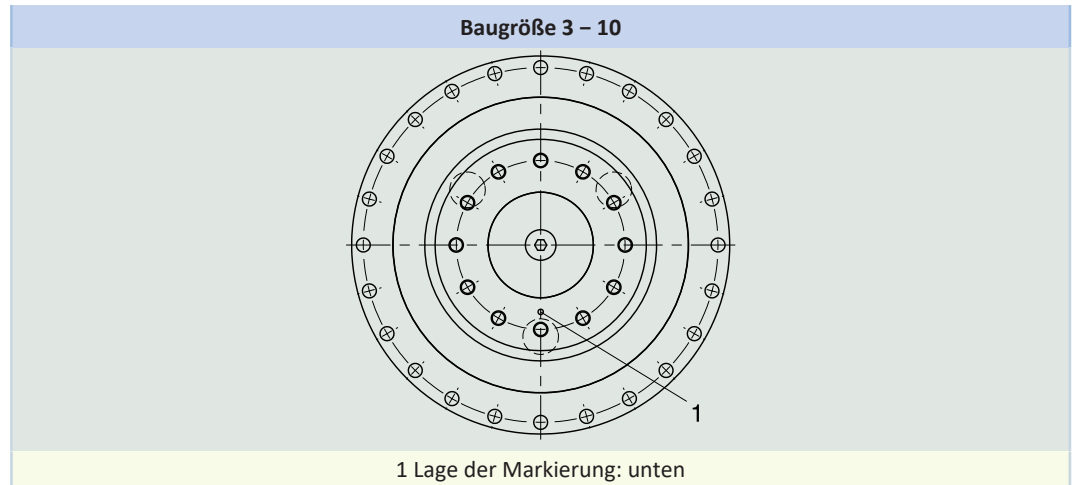
Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

3.6.5 Reversierbetrieb

Um die Schmierung der umlaufenden Verzahnungsteile bei zyklischem Reversierbetrieb von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ am Abtrieb zu gewährleisten, achten Sie beim horizontalen Einbau des Getriebes unbedingt auf die Stellung der Abtriebswelle, wie sie in untenstehenden Bildern gezeigt wird.

Die Bilder zeigen die Mittellage des Reversierbetriebs.

Zyklischer Reversierbetrieb $\leq \pm 20^\circ$ auf Anfrage.



Bitte beachten Sie, dass das Lochbild je nach Baugröße des Planetengetriebes unterschiedlich sein kann.

3.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren PH33 – PH83, PH94 – PH104	443354_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Planetengetriebe P/PA/PE/PH/PHA/PHQ/PHQA/PHV/PHVA	443030_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

4 Planetengetriebe PHQ

Inhaltsverzeichnis

4.1	Übersicht	56
4.2	Auswahltabellen	57
4.3	Maßzeichnungen	60
4.3.1	PHQ4 – PHQ10 Wellenausführung F (Flanschwellen)	60
4.3.2	PHQ11 – PHQ12 Wellenausführung F (Flanschwellen)	62
4.4	Typenbezeichnung	64
4.4.1	Typenschild	65
4.5	Produktbeschreibung	65
4.5.1	Eintriebsoptionen	65
4.5.2	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME/MEL)	66
4.5.3	Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung (MF)	66
4.5.4	Einbaubedingungen	67
4.5.5	Einbaulagen	67
4.5.6	Schmierstoffe	67
4.5.7	Weitere Produktmerkmale	67
4.5.8	Drehrichtung	67
4.6	Projektierung	68
4.6.1	Antriebsauswahl	69
4.6.2	Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	71
4.6.3	Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb	73
4.6.4	Empfehlung Radialwellendichtringe	73
4.6.5	Reversierbetrieb	74
4.7	Weitere Dokumentation	74



4 Planetengetriebe

PHQ

4.1 Übersicht

Quattro-Power für höchste Leistungsdichte

Merkmale

Leistungsdichte	★★★★★
Drehspiel	★★★★★
Preisklasse	€€€€
Wellenbelastung	★★★★★
Laufruhe	★★★★☆
Verdrehsteifigkeit	★★★★★
Massenträgheitsmoment	★★★★☆
Schrägverzahnung	✓
Wartungsfrei	✓
Beliebige Einbaulage (1-/2-stufig)	✓
Hohe Leistungsdichte	✓
Dauerbetrieb ohne Kühlung	✓
Steife Abtriebslager durch Vorspannung	✓
Abtriebslager verstärkt (PHQ4 – PHQ5)	✓ (Option)
Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar	✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	5,5 – 600
M_{2acc}	200 – 43000 Nm
$\Delta\phi_2$	1 – 3 arcmin
η_{get}	90 – 96 %

4.2 Auswahltabellen

Die in den Auswahltabellen angegebenen technischen Daten gelten für:

- Aufstellhöhen bis 1000 m über Normalnull
- Umgebungstemperaturen von 0° C bis 40° C
- Ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzleistung

Das Massenträgheitsmoment J_1 für kleinere Motorwelldurchmesser sowie alle weiteren technischen Daten finden Sie unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/>.

Bei der Ausführung mit verstärkter Lagerung und Übersetzungen ≤ 5 reduziert sich die maximal zulässige Eintriebsdrehzahl $n_{1\max ZB}$. Werte finden Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

i	Typ	$n_{1\max DB}$ [min ⁻¹]	$n_{1\max ZB}$ [min ⁻¹]	d_{MW} [mm]	J_1 [kgcm ²]	m [kg]	$\Delta\phi_2$ [arcmin]	$\Delta\phi_{2red}$ [arcmin]	C_2 [Nm/arcmin]	L_{pA} [dB(A)]	M_{2N} [Nm]	M_{2acc} [Nm]	M_{2accHT} [Nm]	M_{2NOT} [Nm]
PHQ431 ($M_{2acc,max} = 220$ Nm)														
5,500	PHQ431_0055 ME	3000	6000	≤24	1,1	4,0	3,0	1,0	42	59	100	200	220	385
5,500	PHQ431_0055 MEL	3000	6000	≤32	2,7	4,8	3,0	1,0	42	59	100	200	220	400
PHQ432 ($M_{2acc,max} = 247$ Nm)														
22,00	PHQ432_0220 ME	4000	8000	≤19	0,49	4,8	3,0	1,0	40	60	120	200	238	400
22,00	PHQ432_0220 MEL	4000	8000	≤24	0,91	5,3	3,0	1,0	40	60	120	200	238	400
27,50	PHQ432_0280 ME	4500	8000	≤19	0,45	4,8	3,0	1,0	40	58	120	200	246	400
27,50	PHQ432_0280 MEL	4500	8000	≤24	0,88	5,3	3,0	1,0	40	58	120	200	246	400
38,50	PHQ432_0390 ME	4500	8000	≤19	0,42	4,8	3,0	1,0	40	57	130	200	246	400
38,50	PHQ432_0390 MEL	4500	8000	≤24	0,85	5,3	3,0	1,0	40	57	130	200	246	400
55,00	PHQ432_0550 ME	4500	8000	≤19	0,40	4,8	3,0	1,0	38	55	130	200	247	400
55,00	PHQ432_0550 MEL	4500	8000	≤24	0,83	5,3	3,0	1,0	38	55	130	200	247	400
PHQ531 ($M_{2acc,max} = 550$ Nm)														
5,500	PHQ531_0055 ME	2500	5000	≤32	3,3	6,6	3,0	1,0	101	60	280	550	550	948
5,500	PHQ531_0055 MEL	2500	5000	≤38	6,9	7,6	3,0	1,0	102	60	280	550	550	948
PHQ532 ($M_{2acc,max} = 562$ Nm)														
22,00	PHQ532_0220 ME	3500	7000	≤24	1,1	8,1	3,0	1,0	102	61	290	480	530	948
22,00	PHQ532_0220 MEL	3500	7000	≤32	2,7	8,9	3,0	1,0	102	61	290	480	530	948
27,50	PHQ532_0280 ME	3700	7500	≤24	1,0	8,1	3,0	1,0	102	59	300	540	562	948
27,50	PHQ532_0280 MEL	3700	7500	≤32	2,6	8,9	3,0	1,0	102	59	300	540	562	948
38,50	PHQ532_0390 ME	4000	8000	≤24	0,91	8,1	3,0	1,0	100	58	320	530	552	948
38,50	PHQ532_0390 MEL	4000	8000	≤32	2,5	8,9	3,0	1,0	100	58	320	530	552	948
55,00	PHQ532_0550 ME	4000	8000	≤24	0,87	8,1	3,0	1,0	95	56	320	500	500	948
55,00	PHQ532_0550 MEL	4000	8000	≤32	2,5	8,9	3,0	1,0	95	56	320	500	500	948
PHQ731 ($M_{2acc,max} = 1050$ Nm)														
5,500	PHQ731_0055 ME	2200	5000	≤38	8,9	12	3,0	1,0	216	61	500	1050	1050	1816
5,500	PHQ731_0055 MEL	2200	5000	≤48	19	16	3,0	1,0	222	61	500	1050	1050	2100
PHQ732 ($M_{2acc,max} = 1050$ Nm)														
22,00	PHQ732_0220 ME	3000	6000	≤32	3,5	15	3,0	1,0	224	62	650	900	1000	1800
22,00	PHQ732_0220 MEL	3000	6000	≤38	7,0	16	3,0	1,0	224	62	650	900	1000	1800
27,50	PHQ732_0280 ME	3500	7000	≤32	3,1	15	3,0	1,0	223	60	650	1050	1050	2100
27,50	PHQ732_0280 MEL	3500	7000	≤38	6,6	16	3,0	1,0	223	60	650	1050	1050	2100
38,50	PHQ732_0390 ME	3700	7000	≤32	2,8	15	3,0	1,0	220	59	680	1050	1050	2100
38,50	PHQ732_0390 MEL	3700	7000	≤38	6,3	16	3,0	1,0	220	59	680	1050	1050	2100
55,00	PHQ732_0550 ME	3700	7000	≤32	2,7	15	3,0	1,0	213	57	680	1050	1050	2100
55,00	PHQ732_0550 MEL	3700	7000	≤38	6,2	16	3,0	1,0	213	57	680	1050	1050	2100
PHQ733 ($M_{2acc,max} = 1050$ Nm)														
88,00	PHQ733_0880 ME	3300	6000	≤24	1,1	17	3,0	1,0	224	61	680	1050	1050	2100
88,00	PHQ733_0880 MEL	3300	6000	≤32	2,7	17	3,0	1,0	224	61	680	1050	1050	2100
110,0	PHQ733_1100 ME	3300	6000	≤24	1,1	17	3,0	1,0	224	61	680	1050	1050	2100
110,0	PHQ733_1100 MEL	3300	6000	≤32	2,7	17	3,0	1,0	224	61	680	1050	1050	2100
137,5	PHQ733_1380 ME	3700	6500	≤24	0,99	17	3,0	1,0	224	59	680	1050	1050	2100
137,5	PHQ733_1380 MEL	3700	6500	≤32	2,6	17	3,0	1,0	224	59	680	1050	1050	2100
154,0	PHQ733_1540 ME	4000	7000	≤24	0,92	17	3,0	1,0	223	58	680	1050	1050	2100
154,0	PHQ733_1540 MEL	4000	7000	≤32	2,5	17	3,0	1,0	223	58	680	1050	1050	2100
192,5	PHQ733_1930 ME	4000	7000	≤24	0,91	17	3,0	1,0	223	58	680	1050	1050	2100
192,5	PHQ733_1930 MEL	4000	7000	≤32	2,5	17	3,0	1,0	223	58	680	1050	1050	2100
220,0	PHQ733_2200 ME	4000	7000	≤24	0,87	17	3,0	1,0	222	56	680	1050	1050	2100
220,0	PHQ733_2200 MEL	4000	7000	≤32	2,5	17	3,0	1,0	222	56	680	1050	1050	2100
275,0	PHQ733_2750 ME	4000	7000	≤24	0,87	17	3,0	1,0	222	56	680	1050	1050	2100

4.2 Auswahltabellen 4 Planetengetriebe PHQ

i	Typ	n_{1maxDB}	n_{1maxZB}	d_{MW}	J_1	m	$\Delta\varphi_2$	$\Delta\varphi_{2red}$	C_2	L_{PA}	M_{2N}	M_{2acc}	M_{2accHT}	M_{2NOT}
		[min ⁻¹]	[min ⁻¹]	[mm]	[kgcm ²]	[kg]	[arcmin]	[arcmin]	[Nm/arcmin]	[dB(A)]	[Nm]	[Nm]	[Nm]	[Nm]
PHQ733 ($M_{2acc,max} = 1050$ Nm)														
275,0	PHQ733_2750 MEL	4000	7000	≤32	2,5	17	3,0	1,0	222	56	680	1050	1050	2100
385,0	PHQ733_3850 ME	4000	7000	≤24	0,87	17	3,0	1,0	221	56	680	1050	1050	2100
385,0	PHQ733_3850 MEL	4000	7000	≤32	2,5	17	3,0	1,0	221	56	680	1050	1050	2100
550,0	PHQ733_5500 ME	4000	7000	≤24	0,87	17	3,0	1,0	214	56	680	1050	1050	2100
550,0	PHQ733_5500 MEL	4000	7000	≤32	2,5	17	3,0	1,0	214	56	680	1050	1050	2100
PHQ831 ($M_{2acc,max} = 3300$ Nm)														
5,500	PHQ831_0055 ME	1500	4000	≤48	31	32	3,0	1,0	621	62	1400	2800	3300	3311
5,500	PHQ831_0055 MEL	1500	4000	≤60	59	36	3,0	1,0	652	62	1400	2800	3300	4964
PHQ832 ($M_{2acc,max} = 3300$ Nm)														
22,00	PHQ832_0220 ME	2500	4500	≤38	11	37	3,0	1,0	709	63	1700	2800	3300	4964
22,00	PHQ832_0220 MEL	2500	4500	≤48	21	41	3,0	1,0	713	63	1700	2800	3300	4964
27,50	PHQ832_0280 ME	2700	5500	≤38	8,9	37	3,0	1,0	707	61	1700	2800	3300	4964
27,50	PHQ832_0280 MEL	2700	5500	≤48	19	41	3,0	1,0	710	61	1700	2800	3300	4964
38,50	PHQ832_0390 ME	3000	6000	≤38	7,7	37	3,0	1,0	697	60	1700	2800	3300	4964
38,50	PHQ832_0390 MEL	3000	6000	≤48	18	41	3,0	1,0	698	60	1700	2800	3300	4964
55,00	PHQ832_0550 ME	3000	6000	≤38	7,0	37	3,0	1,0	669	58	1700	2700	2990	4964
55,00	PHQ832_0550 MEL	3000	6000	≤48	17	41	3,0	1,0	669	58	1700	2700	2990	4964
PHQ833 ($M_{2acc,max} = 3300$ Nm)														
88,00	PHQ833_0880 ME	3000	5000	≤32	3,6	37	3,0	1,0	711	62	1700	2800	3300	4964
88,00	PHQ833_0880 MEL	3000	5000	≤38	7,1	38	3,0	1,0	711	62	1700	2800	3300	4964
110,0	PHQ833_1100 ME	3000	5000	≤32	3,5	37	3,0	1,0	711	62	1700	2800	3300	4964
110,0	PHQ833_1100 MEL	3000	5000	≤38	7,0	38	3,0	1,0	711	62	1700	2800	3300	4964
137,5	PHQ833_1380 ME	3500	6000	≤32	3,1	37	3,0	1,0	710	60	1700	2800	3300	4964
137,5	PHQ833_1380 MEL	3500	6000	≤38	6,6	38	3,0	1,0	710	60	1700	2800	3300	4964
154,0	PHQ833_1540 ME	3700	6500	≤32	2,9	37	3,0	1,0	709	59	1700	2800	3300	4964
154,0	PHQ833_1540 MEL	3700	6500	≤38	6,4	38	3,0	1,0	709	59	1700	2800	3300	4964
192,5	PHQ833_1930 ME	3700	6500	≤32	2,8	37	3,0	1,0	709	59	1700	2800	3300	4964
192,5	PHQ833_1930 MEL	3700	6500	≤38	6,4	38	3,0	1,0	709	59	1700	2800	3300	4964
220,0	PHQ833_2200 ME	3700	6500	≤32	2,7	37	3,0	1,0	705	57	1700	2800	3300	4964
220,0	PHQ833_2200 MEL	3700	6500	≤38	6,2	38	3,0	1,0	705	57	1700	2800	3300	4964
275,0	PHQ833_2750 ME	3700	6500	≤32	2,7	37	3,0	1,0	707	57	1700	2800	3300	4964
275,0	PHQ833_2750 MEL	3700	6500	≤38	6,2	38	3,0	1,0	707	57	1700	2800	3300	4964
385,0	PHQ833_3850 ME	3700	6500	≤32	2,7	37	3,0	1,0	698	57	1700	2800	3300	4964
385,0	PHQ833_3850 MEL	3700	6500	≤38	6,2	38	3,0	1,0	698	57	1700	2800	3300	4964
550,0	PHQ833_5500 ME	3700	6500	≤32	2,7	37	3,0	1,0	672	57	1700	2700	2990	4964
550,0	PHQ833_5500 MEL	3700	6500	≤38	6,2	38	3,0	1,0	672	57	1700	2700	2990	4964
PHQ942 ($M_{2acc,max} = 6600$ Nm)														
18,00	PHQ942_0180 ME	1800	3000	≤48	62	79	3,0	1,0	1212	66	3800	6000	6000	10496
18,00	PHQ942_0180 MEL	1800	3000	≤60	90	84	3,0	1,0	1223	66	3800	6000	6000	12000
24,00	PHQ942_0240 ME	2000	3500	≤48	37	79	3,0	1,0	1211	64	3800	6600	6600	13200
24,00	PHQ942_0240 MEL	2000	3500	≤60	65	84	3,0	1,0	1217	64	3800	6600	6600	13200
30,00	PHQ942_0300 ME	2500	4000	≤48	29	79	3,0	1,0	1205	62	4200	6600	6600	13200
30,00	PHQ942_0300 MEL	2500	4000	≤60	57	84	3,0	1,0	1209	62	4200	6600	6600	13200
42,00	PHQ942_0420 ME	2800	4500	≤48	23	79	3,0	1,0	1190	61	4500	6600	6600	13200
42,00	PHQ942_0420 MEL	2800	4500	≤60	52	84	3,0	1,0	1192	61	4500	6600	6600	13200
60,00	PHQ942_0600 ME	2800	4500	≤48	20	79	3,0	1,0	1147	59	4500	6600	6600	13200
60,00	PHQ942_0600 MEL	2800	4500	≤60	49	84	3,0	1,0	1148	59	4500	6600	6600	13200
PHQ943 ($M_{2acc,max} = 6600$ Nm)														
72,00	PHQ943_0720 ME	2200	4500	≤38	13	84	3,0	1,0	1202	63	3800	6600	6600	13200
72,00	PHQ943_0720 MEL	2200	4500	≤48	23	88	3,0	1,0	1203	63	3800	6600	6600	13200
96,00	PHQ943_0960 ME	2500	4500	≤38	11	84	3,0	1,0	1205	63	3800	6600	6600	13200
96,00	PHQ943_0960 MEL	2500	4500	≤48	21	88	3,0	1,0	1206	63	3800	6600	6600	13200
120,0	PHQ943_1200 ME	2500	4500	≤38	10	84	3,0	1,0	1201	63	4200	6600	6600	13200
120,0	PHQ943_1200 MEL	2500	4500	≤48	21	88	3,0	1,0	1202	63	4200	6600	6600	13200
150,0	PHQ943_1500 ME	2700	5500	≤38	8,8	84	3,0	1,0	1201	61	4200	6600	6600	13200
150,0	PHQ943_1500 MEL	2700	5500	≤48	19	88	3,0	1,0	1201	61	4200	6600	6600	13200
168,0	PHQ943_1680 ME	3000	6000	≤38	7,8	84	3,0	1,0	1203	60	3800	6600	6600	13200
168,0	PHQ943_1680 MEL	3000	6000	≤48	18	88	3,0	1,0	1203	60	3800	6600	6600	13200
210,0	PHQ943_2100 ME	3000	6000	≤38	7,6	84	3,0	1,0	1200	60	4200	6600	6600	13200
210,0	PHQ943_2100 MEL	3000	6000	≤48	18	88	3,0	1,0	1200	60	4200	6600	6600	13200
240,0	PHQ943_2400 ME	3000	6000	≤38	7,1	84	3,0	1,0	1197	58	3800	6600	6600	13200
240,0	PHQ943_2400 MEL	3000	6000	≤48	17	88	3,0	1,0	1197	58	3800	6600	6600	13200
300,0	PHQ943_3000 ME	3000	6000	≤38	7,0	84	3,0	1,0	1196	58	4200	6600	6600	13200
300,0	PHQ943_3000 MEL	3000	6000	≤48	17	88	3,0	1,0	1196	58	4200	6600	6600	13200
420,0	PHQ943_4200 ME	3000	6000	≤38	6,9	84	3,0	1,0	1184	58	4500	6600	6600	13200

i	Typ	n_{1maxDB}	n_{1maxZB}	d_{MW}	J_1	m	$\Delta\varphi_2$	$\Delta\varphi_{2red}$	C_2	L_{PA}	M_{2N}	M_{2acc}	M_{2accHT}	M_{2NOT}
		[min ⁻¹]	[min ⁻¹]	[mm]	[kgcm ²]	[kg]	[arcmin]	[arcmin]	[Nm/arcmin]	[dB(A)]	[Nm]	[Nm]	[Nm]	[Nm]
PHQ943 ($M_{2acc,max} = 6600$ Nm)														
420,0	PHQ943_4200 MEL	3000	6000	≤48	17	88	3,0	1,0	1184	58	4500	6600	6600	13200
600,0	PHQ943_6000 ME	3000	6000	≤38	6,9	84	3,0	1,0	1145	58	4500	6600	6600	13200
600,0	PHQ943_6000 MEL	3000	6000	≤48	17	88	3,0	1,0	1145	58	4500	6600	6600	13200
PHQ1042 ($M_{2acc,max} = 10000$ Nm)														
24,00	PHQ1042_0240 ME	1800	3000	≤60	100	117	3,0	–	2072	65	6500	10000	–	20000
30,00	PHQ1042_0300 ME	2000	3500	≤60	82	117	3,0	–	2064	63	6500	10000	–	20000
42,00	PHQ1042_0420 ME	2300	4000	≤60	69	117	3,0	–	2043	62	6500	10000	–	20000
60,00	PHQ1042_0600 ME	2500	4000	≤60	62	117	3,0	–	1972	60	6500	10000	–	20000
PHQ1043 ($M_{2acc,max} = 10000$ Nm)														
96,00	PHQ1043_0960 ME	2000	3500	≤48	36	126	3,0	–	2066	64	6500	10000	–	20000
96,00	PHQ1043_0960 MEL	2000	3500	≤60	65	131	3,0	–	2067	64	6500	10000	–	20000
120,0	PHQ1043_1200 ME	2000	3500	≤48	35	126	3,0	–	2060	64	6500	10000	–	20000
120,0	PHQ1043_1200 MEL	2000	3500	≤60	64	131	3,0	–	2061	64	6500	10000	–	20000
150,0	PHQ1043_1500 ME	2500	4000	≤48	28	126	3,0	–	2060	62	6500	10000	–	20000
150,0	PHQ1043_1500 MEL	2500	4000	≤60	56	131	3,0	–	2060	62	6500	10000	–	20000
168,0	PHQ1043_1680 ME	2800	4500	≤48	23	126	3,0	–	2063	61	6500	10000	–	20000
168,0	PHQ1043_1680 MEL	2800	4500	≤60	51	131	3,0	–	2063	61	6500	10000	–	20000
210,0	PHQ1043_2100 ME	2800	4500	≤48	23	126	3,0	–	2059	61	6500	10000	–	20000
210,0	PHQ1043_2100 MEL	2800	4500	≤60	51	131	3,0	–	2059	61	6500	10000	–	20000
240,0	PHQ1043_2400 ME	2800	4500	≤48	20	126	3,0	–	2055	59	6500	10000	–	20000
240,0	PHQ1043_2400 MEL	2800	4500	≤60	48	131	3,0	–	2055	59	6500	10000	–	20000
300,0	PHQ1043_3000 ME	2800	4500	≤48	20	126	3,0	–	2054	59	6500	10000	–	20000
300,0	PHQ1043_3000 MEL	2800	4500	≤60	48	131	3,0	–	2054	59	6500	10000	–	20000
420,0	PHQ1043_4200 ME	2800	4500	≤48	20	126	3,0	–	2036	62	6500	10000	–	20000
420,0	PHQ1043_4200 MEL	2800	4500	≤60	48	131	3,0	–	2036	62	6500	10000	–	20000
600,0	PHQ1043_6000 ME	2800	4500	≤48	20	126	3,0	–	1969	59	6500	10000	–	20000
600,0	PHQ1043_6000 MEL	2800	4500	≤60	48	131	3,0	–	1969	59	6500	10000	–	20000
PHQ1142 ($M_{2acc,max} = 22000$ Nm)														
24,00	PHQ1142_0240 ME	1800	2800	≤60	171	212	3,0	–	3533	68	13000	22000	–	32208
30,00	PHQ1142_0300 ME	2000	3300	≤60	126	212	3,0	–	3538	66	13000	22000	–	40000
42,00	PHQ1142_0420 ME	2300	3800	≤60	92	212	3,0	–	3515	65	13000	22000	–	40000
60,00	PHQ1142_0600 ME	2300	3800	≤60	73	212	3,0	–	3460	63	13000	22000	–	40000
PHQ1143 ($M_{2acc,max} = 22000$ Nm)														
96,00	PHQ1143_0960 ME	2000	3500	≤48	43	236	3,0	–	3526	64	13000	22000	–	40000
96,00	PHQ1143_0960 MEL	2000	3500	≤60	71	240	3,0	–	3529	64	13000	22000	–	40000
120,0	PHQ1143_1200 ME	2000	3500	≤48	40	236	3,0	–	3509	62	13000	22000	–	40000
120,0	PHQ1143_1200 MEL	2000	3500	≤60	68	240	3,0	–	3511	62	13000	22000	–	40000
150,0	PHQ1143_1500 ME	2500	4000	≤48	31	236	3,0	–	3508	62	13000	22000	–	40000
150,0	PHQ1143_1500 MEL	2500	4000	≤60	59	240	3,0	–	3509	62	13000	22000	–	40000
168,0	PHQ1143_1680 ME	2800	4500	≤48	25	236	3,0	–	3518	61	13000	22000	–	40000
168,0	PHQ1143_1680 MEL	2800	4500	≤60	53	240	3,0	–	3519	61	13000	22000	–	40000
210,0	PHQ1143_2100 ME	2800	4500	≤48	24	236	3,0	–	3504	61	13000	22000	–	40000
210,0	PHQ1143_2100 MEL	2800	4500	≤60	52	240	3,0	–	3505	61	13000	22000	–	40000
240,0	PHQ1143_2400 ME	2800	4500	≤48	21	236	3,0	–	3494	59	13000	22000	–	40000
240,0	PHQ1143_2400 MEL	2800	4500	≤60	49	240	3,0	–	3494	59	13000	22000	–	40000
300,0	PHQ1143_3000 ME	2800	4500	≤48	21	236	3,0	–	3489	59	13000	22000	–	40000
300,0	PHQ1143_3000 MEL	2800	4500	≤60	49	240	3,0	–	3490	59	13000	22000	–	40000
PHQ1242 ($M_{2acc,max} = 43000$ Nm)														
24,00	PHQ1242_0240 ME	1200	3000	≤60	584	439	3,0	–	6248	72	25000	43000	–	53836
42,00	PHQ1242_0420 ME	1700	3500	≤60	388	439	3,0	–	6236	69	25000	43000	–	80000
PHQ1243 ($M_{2acc,max} = 43000$ Nm)														
96,00	PHQ1243_0960 ME	1800	3000	≤60	113	450	3,0	–	6277	65	25000	43000	–	80000
120,0	PHQ1243_1200 ME	2000	3500	≤60	91	450	3,0	–	6272	63	25000	43000	–	80000
168,0	PHQ1243_1680 ME	2300	4000	≤60	74	450	3,0	–	6260	62	25000	43000	–	80000
210,0	PHQ1243_2100 ME	2000	3500	≤60	83	450	3,0	–	6154	63	25000	43000	–	80000
240,0	PHQ1243_2400 ME	2500	4000	≤60	64	450	3,0	–	6217	60	25000	43000	–	80000
294,0	PHQ1243_2940 ME	2300	4000	≤60	70	450	3,0	–	6150	62	25000	43000	–	80000
420,0	PHQ1243_4200 ME	2500	4000	≤60	62	450	3,0	–	6136	60	25000	43000	–	80000

4.3 Maßzeichnungen

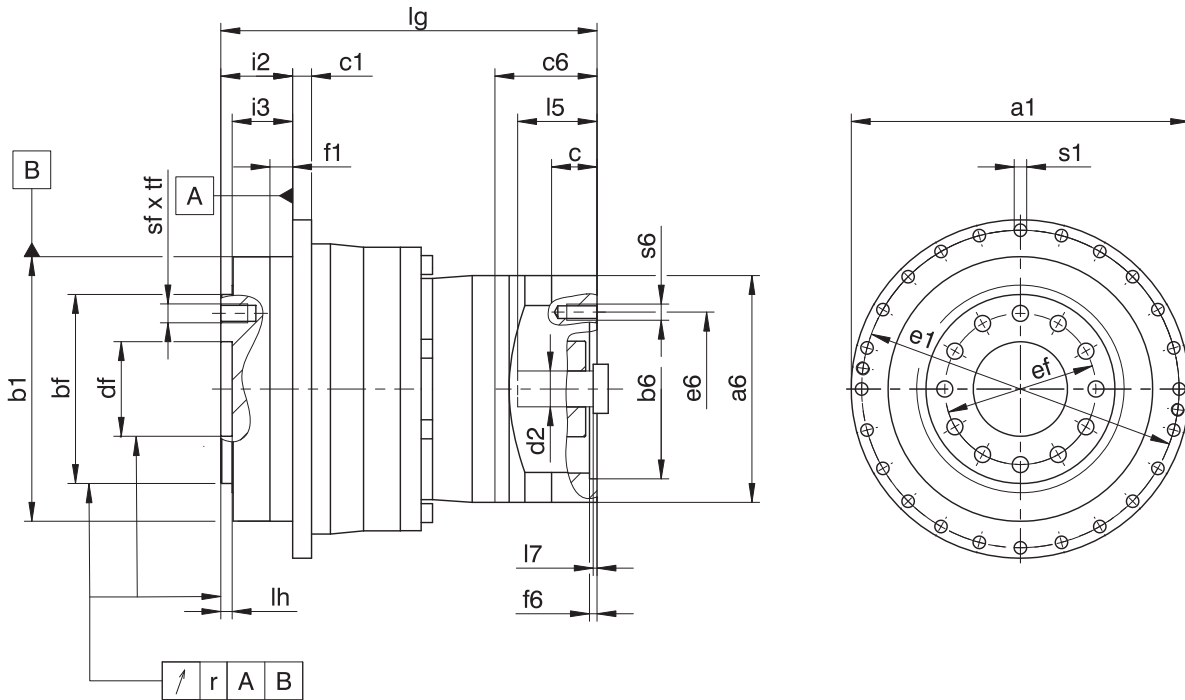
In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

4.3.1 PHQ4 – PHQ10 Wellenausführung F (Flanschwellen)

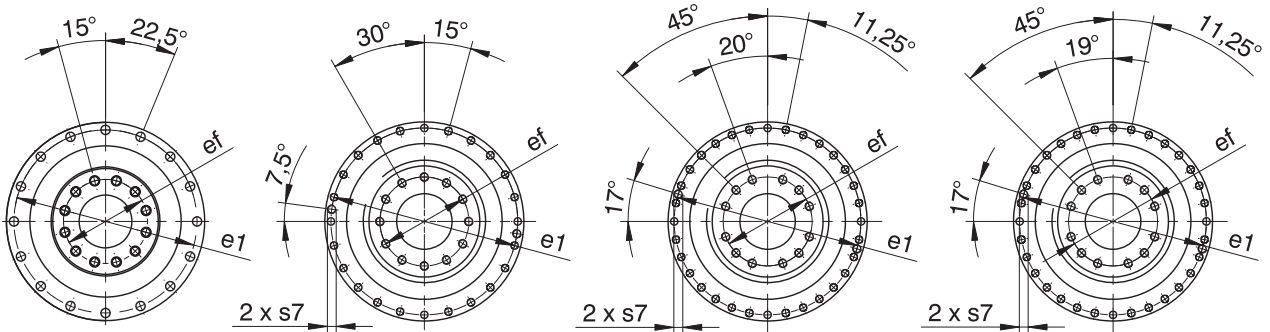


PHQ4/PHQ5

PHQ7/PHQ8

PHQ9

PHQ10



Maße Getriebe

Typ	Øa1	Øb1	Øbf	c1	Ødf	Øe1	Øef	f1	i2	i3	lh	r	Øs1	s7	sf	tf
PHQ431	118 _{h7}	90 _{h7}	63 _{h7}	7	31,5 ^{H6}	109	50	10	30	24	6	0,020	5,5	–	M6	11
PHQ432	118 _{h7}	90 _{h7}	63 _{h7}	7	31,5 ^{H6}	109	50	10	30	24	6	0,020	5,5	–	M6	11
PHQ531	145 _{h7}	110 _{h7}	80 _{h7}	8	40,0 ^{H6}	135	63	12	29	23	6	0,020	5,5	–	M8	12
PHQ532	145 _{h7}	110 _{h7}	80 _{h7}	8	40,0 ^{H6}	135	63	12	29	23	6	0,020	5,5	–	M8	12
PHQ731	179 _{h7}	140 _{h7}	100 _{h7}	10	50,0 ^{H6}	168	80	12	38	32	6	0,025	6,6	–	M10	16
PHQ732	179 _{h7}	140 _{h7}	100 _{h7}	10	50,0 ^{H6}	168	80	12	38	32	6	0,025	6,6	–	M10	16
PHQ733	179 _{h7}	140 _{h7}	100 _{h7}	10	50,0 ^{H6}	168	80	12	38	32	6	0,025	6,6	–	M10	16
PHQ831	247 _{h7}	200 _{h7}	160 _{h7}	12	80,0 ^{H6}	233	125	15	50	42	8	0,030	9,0	M10	M12	17
PHQ832	247 _{h7}	200 _{h7}	160 _{h7}	12	80,0 ^{H6}	233	125	15	50	42	8	0,030	9,0	M10	M12	17
PHQ833	247 _{h7}	200 _{h7}	160 _{h7}	12	80,0 ^{H6}	233	125	15	50	42	8	0,030	9,0	M10	M12	17
PHQ942	300 _{h7}	255 _{h7}	180 _{h7}	18	90,0 ^{H6}	280	145	20	66	55	12	0,030	13,5	M8	M20	28
PHQ943	300 _{h7}	255 _{h7}	180 _{h7}	18	90,0 ^{H6}	280	145	20	66	55	12	0,030	13,5	M8	M20	28
PHQ1042	330 _{h7}	285 _{h7}	200 _{h7}	20	95,0 ^{H6}	310	166	20	75	60	10	0,040	13,5	M10	M24	35
PHQ1043	330 _{h7}	285 _{h7}	200 _{h7}	20	95,0 ^{H6}	310	166	20	75	60	10	0,040	13,5	M10	M24	35

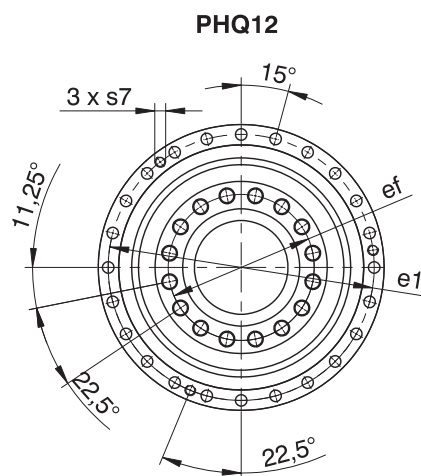
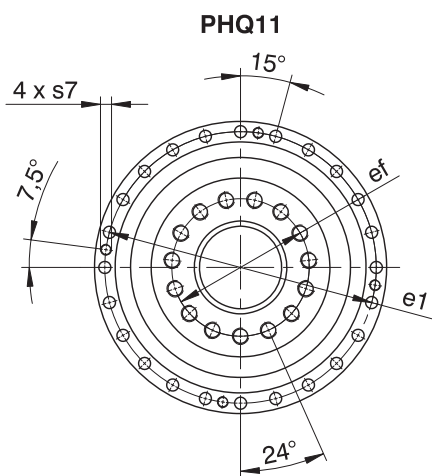
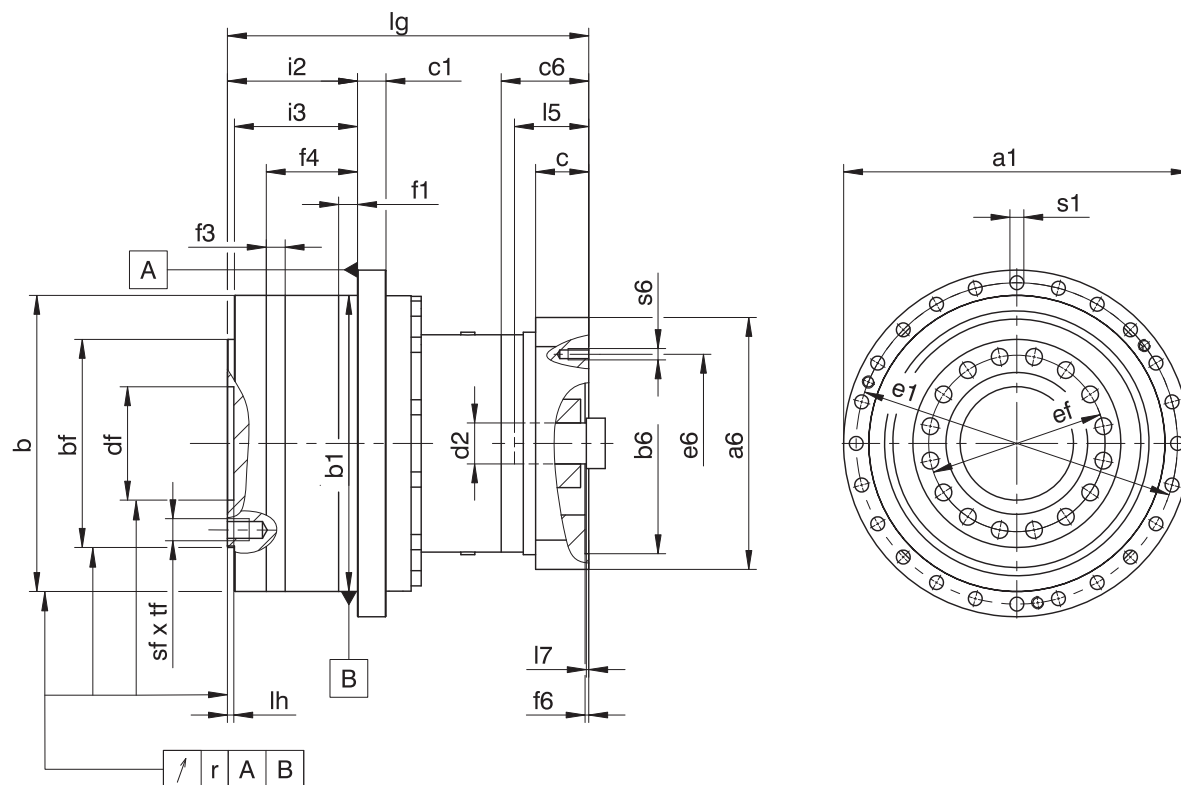
Beispielmaße Motoranschluss + Gesamtlänge

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	lg	s6
PHQ431_ME	95 ^{H7}	115	24	41	100	21,0	42,5	4,0	3,5	113,5	M8
PHQ432_ME	60 ^{H7}	75	19	41	75	18,0	41,5	3,5	4,0	150,5	M5
PHQ531_ME	110 ^{H7}	130	32	51	120	24,0	54,0	4,0	4,5	132,0	M8
PHQ532_ME	95 ^{H7}	115	24	41	100	21,0	42,5	4,0	3,5	161,0	M8
PHQ731_ME	130 ^{H7}	165	38	61	150	26,0	66,0	5,5	4,5	161,0	M10
PHQ732_ME	110 ^{H7}	130	32	51	120	24,0	54,0	4,0	4,5	199,0	M8
PHQ733_ME	95 ^{H7}	115	24	41	100	21,0	42,5	4,0	3,5	228,0	M8
PHQ831_ME	180 ^{H7}	215	48	83	204	35,0	80,5	5,5	8,5	218,0	M12
PHQ832_ME	130 ^{H7}	165	38	61	150	26,0	66,0	5,5	4,5	263,0	M10
PHQ833_ME	110 ^{H7}	130	32	51	120	24,0	54,0	4,0	4,5	301,0	M8
PHQ942_ME	180 ^{H7}	215	48	83	204	35,0	80,5	5,5	8,5	334,5	M12
PHQ943_ME	130 ^{H7}	165	38	61	150	26,0	66,0	5,5	4,5	379,5	M10
PHQ1042_ME	180 ^{H7}	215	60	85	230	43,0	91,5	6,0	10,5	376,5	M12
PHQ1043_ME	180 ^{H7}	215	48	83	204	35,0	80,5	5,5	8,5	457,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6, l5 und lg entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für die Motoradapter ME, MEL und MF finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

4.3.2 PHQ11 – PHQ12 Wellenausführung F (Flanschwelle)



Maße Getriebe

Typ	Øa1	Øb	Øb1	Øbf	c1	Ødf	Øe1	Øef	f1	f3	f4	i2	i3	lh	r	Øs1	s7	sf	tf
PHQ1142	425	365 _{g6}	365 _{h6}	260 _{h7}	32	120,0 ^{H6}	395	200	30	30	120	190,0	180,0	10	0,040	17,5	M16	M24	35,5
PHQ1143	425	365 _{g6}	365 _{h6}	260 _{h7}	32	120,0 ^{H6}	395	200	30	30	120	190,0	180,0	10	0,040	17,5	M16	M24	35,5
PHQ1242	550	470 _{g6}	470 _{h6}	330 _{h7}	45	180,0 ^{H7}	510	280	30	30	145	206,5	195,5	10	0,040	22,0	M16	M30	47,0
PHQ1243	550	470 _{g6}	470 _{h6}	330 _{h7}	45	180,0 ^{H7}	510	280	30	30	145	206,5	195,5	10	0,040	22,0	M16	M30	47,0

Beispielmaße Motoranschluss + Gesamtlänge

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	lg	s6
PHQ1142_ME	250 ^{H7}	300	60	110	315	72,0	131,0	6,0	15,0	473,0	M16
PHQ1143_ME	180 ^{H7}	215	48	83	204	35,0	80,5	5,5	8,5	528,0	M12
PHQ1242_ME	300 ^{H7}	350	60	141	355	84,5	139,0	6,0	15,0	573,5	M16
PHQ1243_ME	180 ^{H7}	215	60	85	230	43,0	91,5	6,0	10,5	643,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6, l5 und lg entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für die Motoradapter ME, MEL und MF finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

4.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

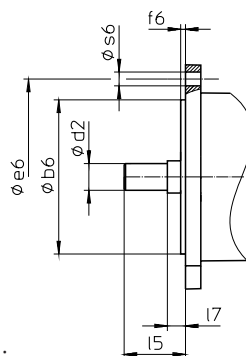
Beispiel-Code

PHQ	7	3	3	S	F	S	S	0880	ME
-----	---	---	---	---	---	---	---	------	----

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
PHQ	Typ	Planetengetriebe
7	Größe	7 (Beispiel)
3	Generation	Generation 3
4		Generation 4
1	Stufen	1-stufig
2		2-stufig
3		3-stufig
S	Gehäuse	Standard
F	Welle	Flanschwelle
S	Lager	Standardlagerung
V		Verstärkte Lagerung (PHQ4 – PHQ5)
S	Drehspiel	Standard
R		Reduziert (PHQ4 – PHQ9)
0880	Übersetzungskennzahl (i x 10)	i = 88 (Beispiel)
ME	Motoradapter	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung
MEL		Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung für große Motoren
MF		Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung
MB ¹		Motoradapter ServoStop mit Bremse

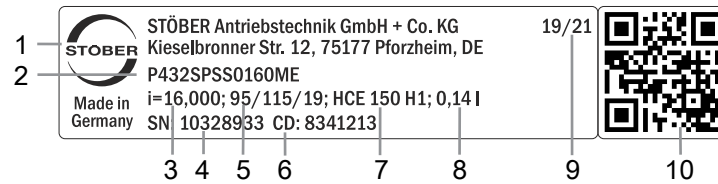
Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



- Motortyp oder Motorabmessungen:
Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.
- Einbaulage (bei 3-stufigen Getrieben), siehe Kapitel [▶ 4.5.5]
- Radialwellendichtringe am Abtrieb aus NBR oder FKM (Option), siehe Kapitel [▶ 4.6.4]
- Bei Reversierbetrieb der Abtriebswelle von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ und horizontalem Einbau beachten Sie das Kapitel [▶ 4.6.5]
- PHQ531, PHQ7 – PHQ10: Doppelte Abdichtung für Motoradapter (Option)
- Steckschlüsseinsatz für die Montage des Motors an das Getriebe über den Motoradapter ME/MEL/MF (Option)

4.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Serialnummer des Getriebes
5	Maße des Motoradapters (Durchmesser von Passrand/Lochkreis/Motorwelle)
6	Kundenspezifische Daten
7	Schmierstoffspezifikation
8	Schmierstofffüllmenge
9	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
10	QR-Code (Link zu Produktinformationen)

4.4.1.1 Mitgeltende Dokumente

Mitgeltende Dokumente für das Produkt können Sie ansehen oder herunterladen, wenn Sie die Seriennummer auf dem Typenschild des Produkts ablesen und sie im Internet unter folgender Adresse eingeben:

<https://id.stober.com>

Alternativ können Sie mit einem geeigneten Mobilgerät den QR-Code auf dem Typenschild des Produkts einscannen, um dadurch zu den mitgeltenden Dokumenten verlinkt zu werden.

4.5 Produktbeschreibung

4.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443054_de

Motoradapter MB zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443234_de

Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 442437_de

Motoradapter MB + Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 443311_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stoerber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

4.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME/MEL)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der EasyAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Einteilige, robuste Klemmkupplung mit Spreizfunktion
- Niedrigste Massenträgheitsmomente für höchste Dynamik
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors
- Bei reduziertem Drehspiel muss die Motorwellenlagerung axial spielfrei ausgeführt sein



Abb. 1: Kupplung EasyAdapt

4.5.3 Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung (MF)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der FlexiAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Robuste, lasergeschweißte Balgkupplung mit Spreizfunktion
- Mit integriertem thermischem Längenausgleich, gleicht Längenausdehnungen der Motorwelle aus
- Motorwelle entkoppelt von Axialkräften
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 2: Kupplung FlexiAdapt

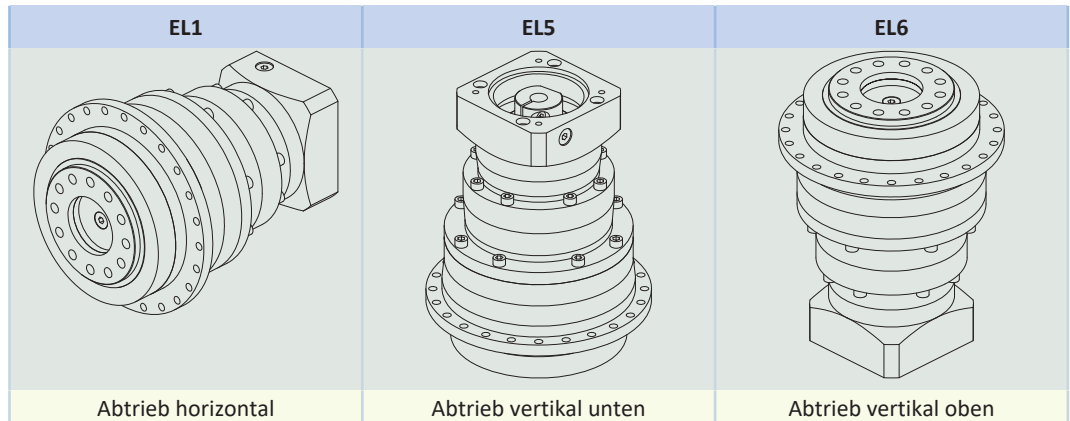
4.5.4 Einbaubedingungen

Die in diesem Katalog angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten unter folgenden Bedingungen:

- Bei einer maschinenseitigen Befestigung der Flanschswelle und des Getriebegehäuses mit Schrauben der Festigkeitsklasse 12.9
- Wenn die Getriebegehäuse am Passrand $\varnothing b1$, bei der Baugröße PHQ11 und PHQ12 zusätzlich am Passrand $\varnothing b$, eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.
- Wenn die Flanschswelle mit dem Verbindungselement am Passrand $\varnothing bf$ oder $\varnothing df$ eingepasst wird

4.5.5 Einbaulagen

Die nachfolgende Tabelle zeigt die Standard-Einbaulagen. Geben Sie bei der Bestellung von 3-stufigen Getrieben die Einbaulage an.



4.5.6 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs. Die Füllmenge und der Aufbau der Getriebe sind von der Einbaulage abhängig.

Setzen Sie die Getriebe nur in der dafür vorgesehenen Einbaulage ein! Bauen Sie die Getriebe nur nach vorheriger Rücksprache mit STÖBER um. Ansonsten übernimmt STÖBER keine Haftung für die Getriebe.

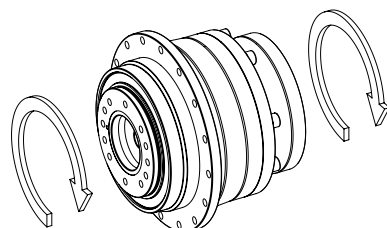
Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

4.5.7 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	$\leq 90 \text{ °C}$
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosiongeschützte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 1-stufig	96 %
η_{get} 2-stufig	93 %
η_{get} 3-stufig	90 %
Schutzart ²	IP65

4.5.8 Drehrichtung

Ein- und Abtrieb drehen sich gleichsinnig.



² Beachten Sie die Schutzart aller Komponenten.

4.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoeber.de/de/ServoSoft> herunter.

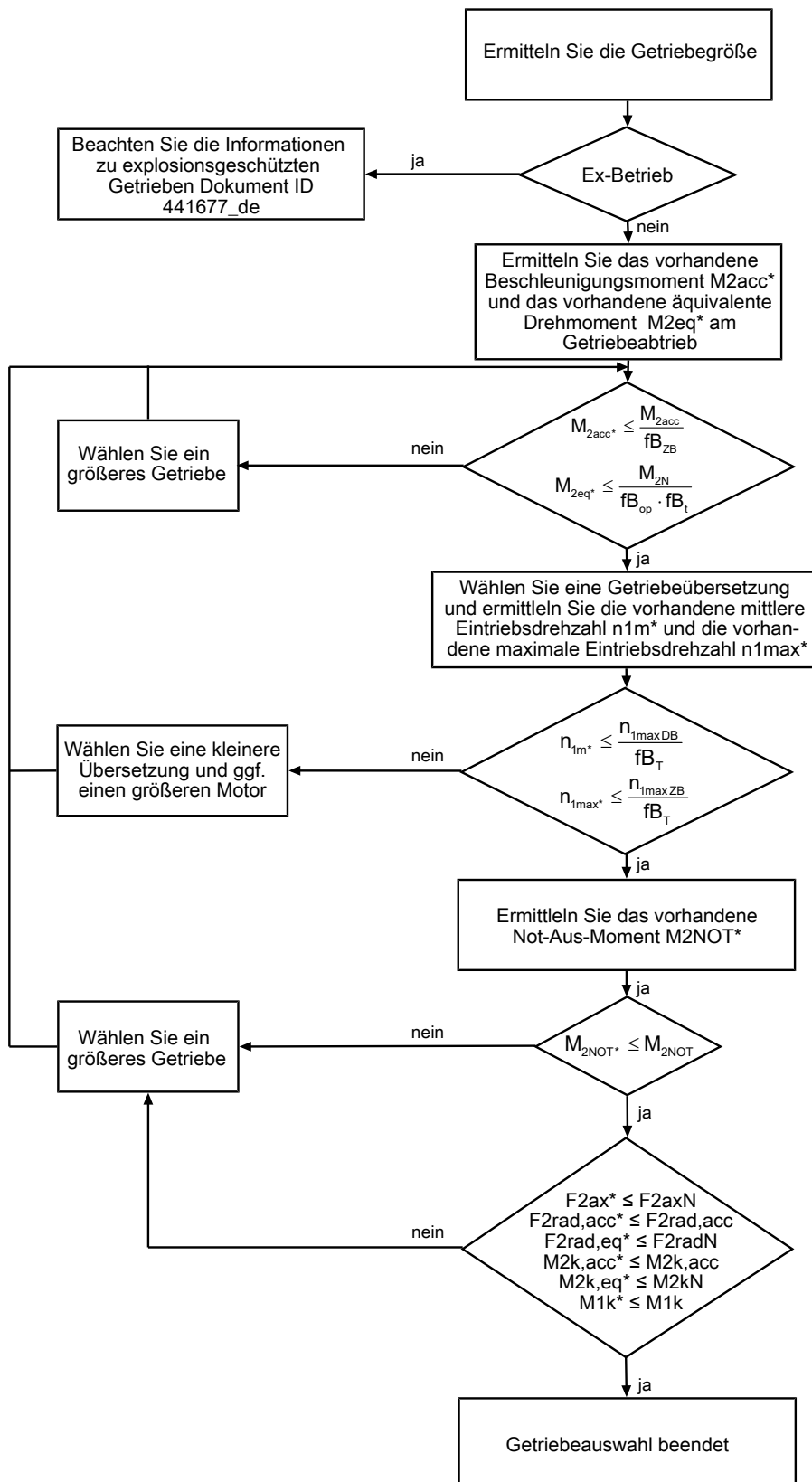
Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

4.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



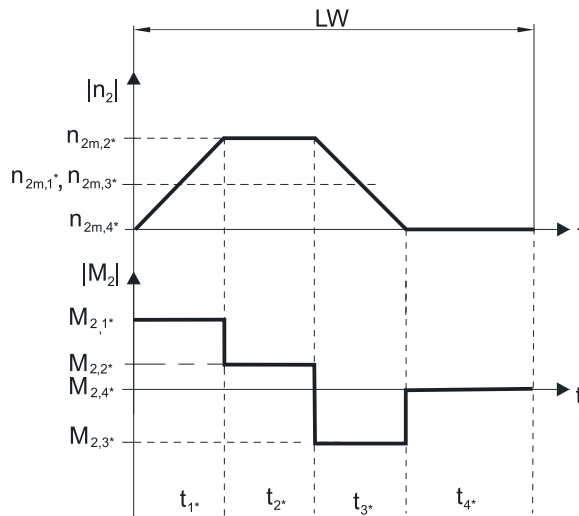
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} (M_{2accHT} bei reduziertem Drehspiel), M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahl tabellen.

Entnehmen Sie die Werte für f_{B_T} , $f_{B_{op}}$, f_{B_t} und $f_{B_{ZB}}$ den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:



Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6$ min, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB_{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,00
Laufzeit	fB_t
Tägliche Laufzeit ≤ 8 h	1,00
Tägliche Laufzeit ≤ 16 h	1,15
Tägliche Laufzeit ≤ 24 h	1,20
Zyklusbetrieb	fB_{zB}
≤ 1000 Lastwechsel/Stunde (LW/h)	1,00
> 1000 Lastwechsel/Stunde (LW/h)	1,15

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 90\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

4.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} \leq 100\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax100}$; $F_{2radN} = F_{2rad100}$; $M_{2kN} = M_{2k100}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe über dessen Passränder (Gehäuse, Flanschwellen) abgestützt werden

Zulässige Wellenbelastungen Standardlagerung S

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]	C_{2k} [Nm/ arcmin]
PHQ4	83,0	2150	3095	3929	257	326	192
PHQ5	97,0	4150	4536	4897	440	475	429
PHQ7	86,0	6150	17045	17045	1466	1466	500
PHQ8	125,5	10050	27778	33333	3486	4183	1550
PHQ9	155,0	33000	48387	70968	7500	11000	7500
PHQ10	171,0	50000	51462	73099	8800	12500	9500
PHQ11	231,0	60000	47619	69264	11000	16000	11500
PHQ12	281,0	70000	64057	106761	18000	30000	14000

Zulässige Wellenbelastungen verstärkte Lagerung V

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]	C_{2k} [Nm/ arcmin]
PHQ4	88,5	2900	4000	4000	354	354	217
PHQ5	104,0	5000	5500	5500	572	572	478

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100\text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}} \quad F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}} \quad M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

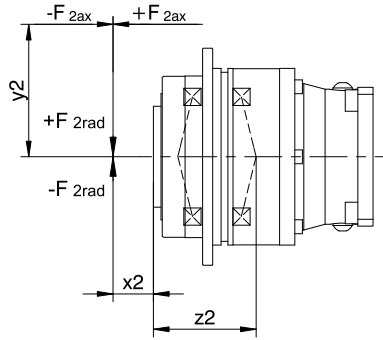


Abb. 3: Kraftangriffspunkte

Die zulässigen Radialkräfte können Sie aus dem zulässigen Kippmoment M_{2kN} und $M_{2k,acc}$ bestimmen. Die vorhandenen Radialkräfte dürfen die zulässigen Radialkräfte nicht übersteigen. Die zulässigen Radialkräfte beziehen sich auf das Ende der Wellenende ($x_2 = 0$).

$$M_{2k,acc} = \frac{2 \cdot F_{2ax} \cdot y_2 + F_{2rad,acc} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2k,acc,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2k,acc,n*}|^3}{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*}}}$$

$$F_{2rad,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} \cdot |F_{2rad,acc,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*} \cdot |F_{2rad,acc,n*}|^3}{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*}}}$$

Für die Lagerlebensdauer L_{10h} gilt ($ED_{10} \leq 40\%$):

$L_{10h} > 10000$ h bei $1 < M_{2kN}/M_{2k*} < 1,25$

$L_{10h} > 20000$ h bei $1,25 < M_{2kN}/M_{2k*} < 1,5$

$L_{10h} > 30000$ h bei $1,5 < M_{2kN}/M_{2k*}$

Bei anderer Einschaltdauer gilt:

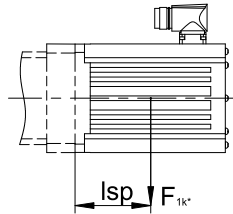
$$L_{10h} > L_{10h(ED_{10}=40\%)} \cdot \frac{40\%}{ED_{10}}$$

4.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
PHQ431_ME	40
PHQ432_ME	20
PHQ531_ME	80
PHQ532_ME	40
PHQ731_ME	200
PHQ732_ME	80
PHQ733_ME	40
PHQ831_ME	400
PHQ832_ME	200
PHQ833_ME	80
PHQ942_ME	400
PHQ943_ME	200
PHQ1042_ME	800
PHQ1043_ME	400
PHQ1142_ME	1200
PHQ1143_ME	400
PHQ1242_ME	1800
PHQ1243_ME	800

Die Werte gelten auch für die Motoradapter MEL und MF.

4.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe

Für eine Einschaltdauer > 60 % und bei höheren Umgebungstemperaturen empfehlen wir am Abtrieb Radialwellendichtringe aus FKM.

Eigenschaften:

- Hervorragende Temperaturbeständigkeit
- Hohe chemische Stabilität
- Sehr gute Alterungsbeständigkeit
- Hervorragende Beständigkeit in Ölen und Fetten
- Einsatz in der Lebensmittel-, Pharma- und Getränkeindustrie

Leckagesicherheit

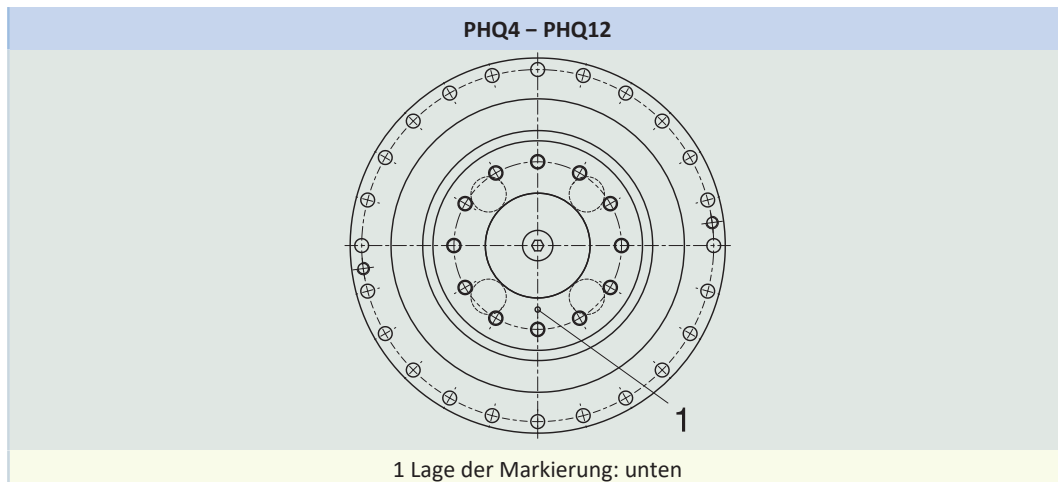
Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

4.6.5 Reversierbetrieb

Um die Schmierung der umlaufenden Verzahnungsteile bei zyklischem Reversierbetrieb von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ am Abtrieb zu gewährleisten, achten Sie beim horizontalen Einbau des Getriebes unbedingt auf die Stellung der Abtriebswelle, wie sie in untenstehenden Bildern gezeigt wird.

Die Bilder zeigen die Mittellage des Reversierbetriebs.

Zyklischer Reversierbetrieb $\leq \pm 20^\circ$ auf Anfrage.



Bitte beachten Sie, dass das Lochbild je nach Baugröße des Planetengetriebes unterschiedlich sein kann.

4.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren PHQ43 – PHQ83, PHQ94 – PHQ124	443353_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Planetengetriebe P/PA/PE/PH/PHA/PHQ/PHQA/PHV/PHVA	443030_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

5 Planetengetriebe PHV

Inhaltsverzeichnis

5.1	Übersicht	76
5.2	Auswahltabellen	77
5.3	Maßzeichnungen	78
5.4	Typenbezeichnung	79
5.4.1	Typenschild	80
5.5	Produktbeschreibung	80
5.5.1	Eintriebsoptionen	80
5.5.2	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME/MEL)	81
5.5.3	Einbaubedingungen	81
5.5.4	Schmierstoffe	81
5.5.5	Weitere Produktmerkmale	81
5.5.6	Drehrichtung	82
5.6	Projektierung	82
5.6.1	Antriebsauswahl	83
5.6.2	Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	85
5.6.3	Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb	86
5.6.4	Empfehlung Radialwellendichtringe	87
5.6.5	Reversierbetrieb	87
5.7	Weitere Dokumentation	87



5 Planetengetriebe

PHV

5.1 Übersicht

High-Performance Präzisions-Planetengetriebe

Merkmale

Leistungsdichte	★★★★☆
Drehspiel	★★★★☆
Preisklasse	€€€
Wellenbelastung	★★★★★
Laufruhe	★★★★☆
Verdrehsteifigkeit	★★★★☆
Massenträgheitsmoment	★★★★☆
Schrägverzahnung	✓
Wartungsfrei	✓
Beliebige Einbaulage	✓
Dauerbetrieb ohne Kühlung	✓
Steife Abtriebslager durch Vorspannung	✓
Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar	✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	61 – 121
M_{2acc}	4250 – 7500 Nm
$\Delta\phi_2$	1 – 3 arcmin
η_{get}	90 %

5.2 Auswahltabellen

Die in den Auswahltabellen angegebenen technischen Daten gelten für:

- Aufstellhöhen bis 1000 m über Normalnull
- Umgebungstemperaturen von 0° C bis 40° C
- Ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzleistung

Das Massenträgheitsmoment J_1 für kleinere Motorwellendurchmesser sowie alle weiteren technischen Daten finden Sie unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/>.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

i	Typ	$n_{1\max DB}$ [min ⁻¹]	$n_{1\max ZB}$ [min ⁻¹]	d_{MW} [mm]	J_1 [kgcm ²]	m [kg]	$\Delta\varphi_2$ [arcmin]	$\Delta\varphi_{2red}$ [arcmin]	C_2 [Nm/arcmin]	L_{pA} [dB(A)]	M_{2N} [Nm]	M_{2acc} [Nm]	M_{2accHT} [Nm]	M_{2NOT} [Nm]
PHV943 ($M_{2acc,max} = 4250$ Nm)														
61,00	PHV943_0610 ME	2500	4500	≤38	12	62	3,0	1,0	848	62	2500	4250	4250	9000
61,00	PHV943_0610 MEL	2500	4500	≤48	22	66	3,0	1,0	849	62	2500	4250	4250	9000
91,00	PHV943_0910 ME	2500	4500	≤38	8,7	62	3,0	1,0	837	62	2500	4250	4250	9000
91,00	PHV943_0910 MEL	2500	4500	≤48	19	66	3,0	1,0	838	62	2500	4250	4250	9000
121,0	PHV943_1210 ME	2500	4500	≤38	7,7	62	3,0	1,0	805	62	2500	4250	4250	9000
121,0	PHV943_1210 MEL	2500	4500	≤48	18	66	3,0	1,0	805	62	2500	4250	4250	9000
PHV1043 ($M_{2acc,max} = 7500$ Nm)														
61,00	PHV1043_0610 ME	2500	4500	≤48	24	88	3,0	–	1368	63	4000	7500	–	15000
91,00	PHV1043_0910 ME	2500	4500	≤48	21	88	3,0	–	1341	63	4000	7500	–	15000

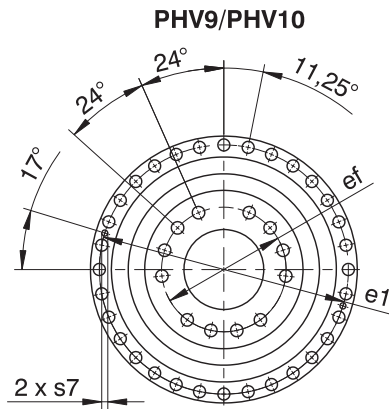
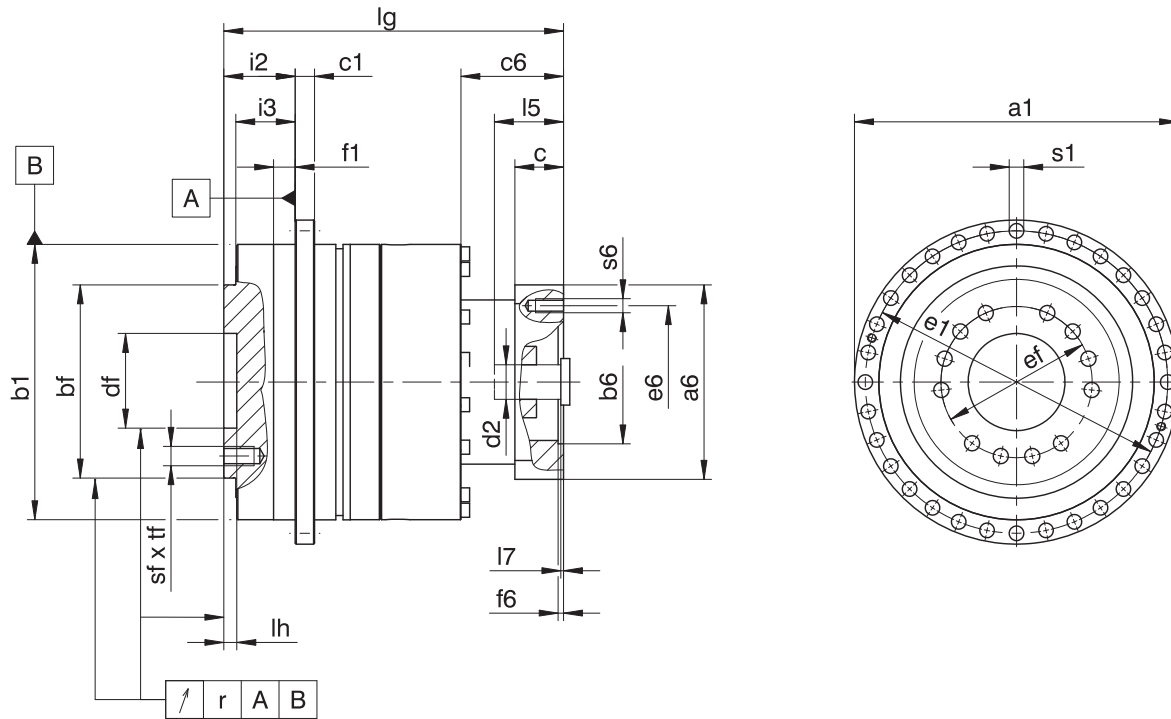
5.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoerber.de/de-DE/> herunterladen.



Maße Getriebe

Typ	Øa1	Øb1	Øbf	c1	Ødf	Øe1	Øef	f1	i2	i3	lh	r	Øs1	s7	sf	tf
PHV943	300	255 _{h7}	180 _{h7}	18	90 ^{H6}	280	140	20	66	55	12	0,030	13,5	M8	M16	24
PHV1043	330	285 _{h7}	200 _{h7}	20	95 ^{H6}	310	160	20	75	60	10	0,040	13,5	M10	M20	28

Beispielmaße Motoranschluss + Gesamtlänge

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	lg	s6
PHV943_ME	130 ^{H7}	165	38	61	150	26	66,0	5,5	4,5	294	M10
PHV1043_ME	180 ^{H7}	215	48	83	204	35	80,5	5,5	8,5	344	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6, l5 und lg entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME und MEL finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoerber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

5.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

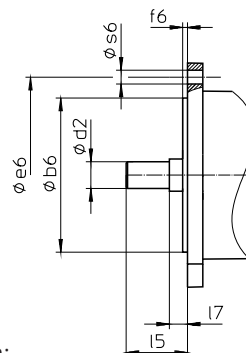
Beispiel-Code

PHV	9	4	3	S	F	S	S	0910	ME
-----	---	---	---	---	---	---	---	------	----

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
PHV	Typ	Planetengetriebe
9	Größe	9 (Beispiel)
4	Generation	Generation 4
3	Stufen	3-stufig
S	Gehäuse	Standard
F	Welle	Flanschwelle
S	Lager	Standardlagerung
S	Drehspiel	Standard
R		Reduziert (PHV9)
0910	Übersetzungskennzahl (i x 10)	i = 91 (Beispiel)
ME	Motoradapter	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung
MEL		Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung für große Motoren
MB ¹		Motoradapter ServoStop mit Bremse

Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:

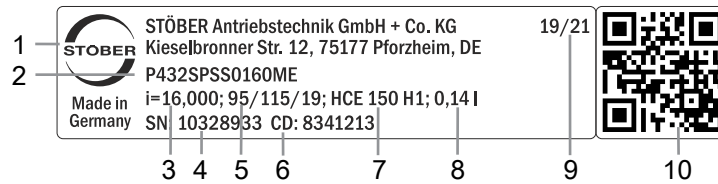


- Motortyp oder Motorabmessungen:
Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.
- Radialwellendichtringe am Abtrieb aus NBR oder FKM (Option), siehe Kapitel [▶ 5.6.4]
- Bei Reversierbetrieb der Abtriebswelle von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ und horizontalem Einbau beachten Sie das Kapitel [▶ 5.6.5]
- PHV9 – PHV10: Doppelte Abdichtung für Motoradapter (Option)
- Steckschlüsseinsatz für die Montage des Motors an das Getriebe über den Motoradapter ME/MEL (Option)

¹Details finden Sie im Katalog ServoStop Servogetriebe mit Bremse ID 443234.

5.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Serialnummer des Getriebes
5	Maße des Motoradapters (Durchmesser von Passrand/Lochkreis/Motorwelle)
6	Kundenspezifische Daten
7	Schmierstoffspezifikation
8	Schmierstofffüllmenge
9	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
10	QR-Code (Link zu Produktinformationen)

5.4.1.1 Mitgeltende Dokumente

Mitgeltende Dokumente für das Produkt können Sie ansehen oder herunterladen, wenn Sie die Seriennummer auf dem Typenschild des Produkts ablesen und sie im Internet unter folgender Adresse eingeben:

<https://id.stober.com>

Alternativ können Sie mit einem geeigneten Mobilgerät den QR-Code auf dem Typenschild des Produkts einscannen, um dadurch zu den mitgeltenden Dokumenten verlinkt zu werden.

5.5 Produktbeschreibung

5.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443054_de

Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 442437_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stoerber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

5.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME/MEL)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der EasyAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Einteilige, robuste Klemmkupplung mit Spreizfunktion
- Niedrigste Massenträgheitsmomente für höchste Dynamik
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors
- Bei reduziertem Drehspiel muss die Motorwellenlagerung axial spielfrei ausgeführt sein

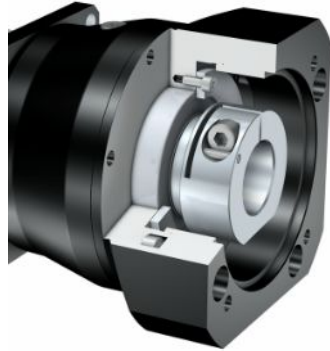


Abb. 1: Kupplung EasyAdapt

5.5.3 Einbaubedingungen

Die in diesem Katalog angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten unter folgenden Bedingungen:

- Bei einer maschinenseitigen Befestigung der Flanschswelle und des Getriebegehäuses mit Schrauben der Festigkeitsklasse 12.9
- Wenn die Getriebegehäuse am Passrand $\varnothing b1$ eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.
- Wenn die Flanschswelle mit dem Verbindungselement am Passrand $\varnothing bf$ oder $\varnothing df$ eingepasst wird

5.5.4 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs.

Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

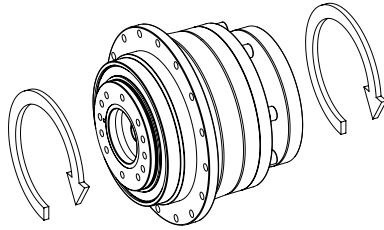
5.5.5 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	≤ 90 °C
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosionsgeschützte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 3-stufig	90 %
Schutzart ²	IP65

² Beachten Sie die Schutzart aller Komponenten.

5.5.6 Drehrichtung

Ein- und Abtrieb drehen sich gleichsinnig.



5.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSoft. Laden Sie SERVOSoft kostenlos unter <https://www.stoeber.de/de/ServoSoft> herunter.

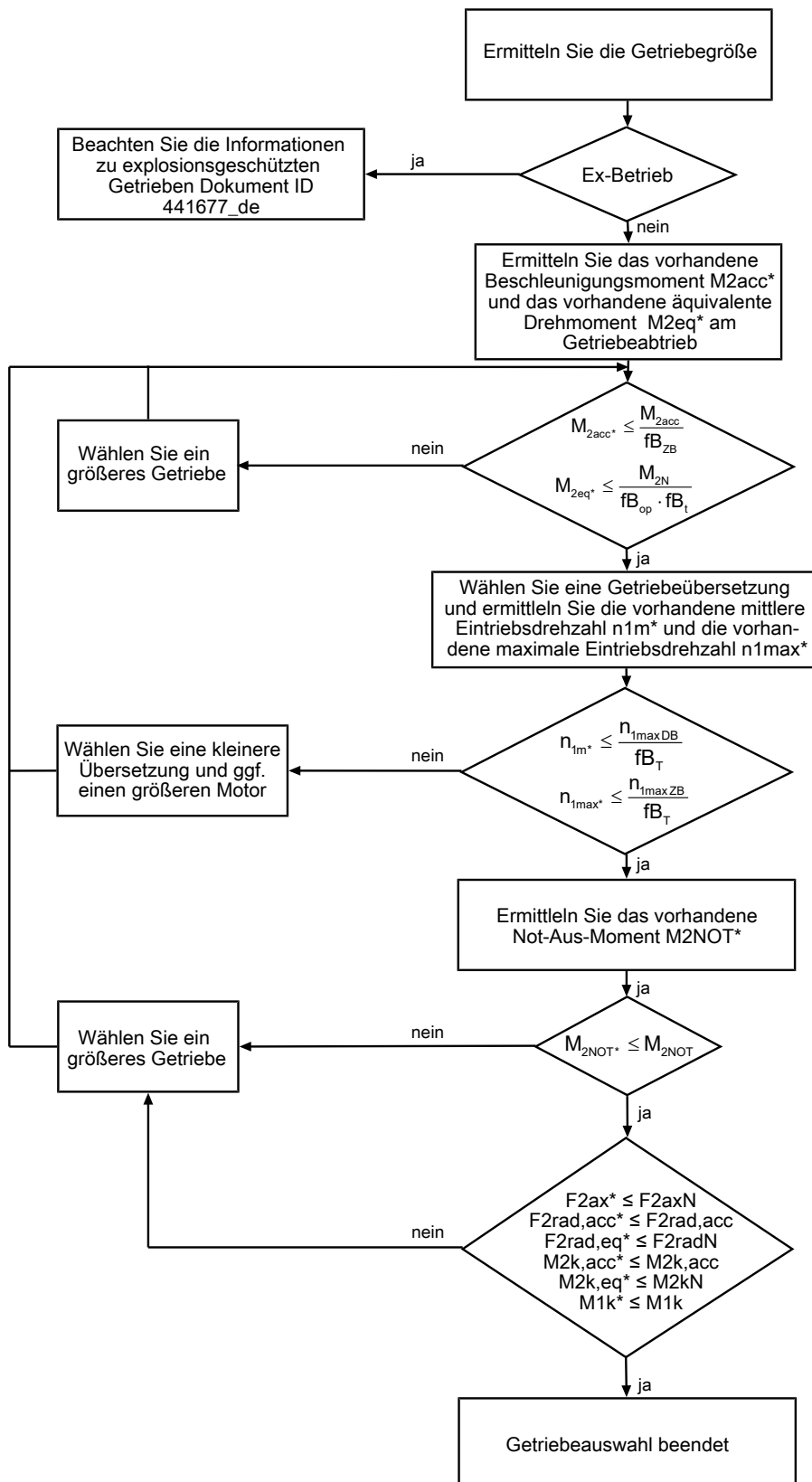
Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [\[▶ 18.1\]](#).

5.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



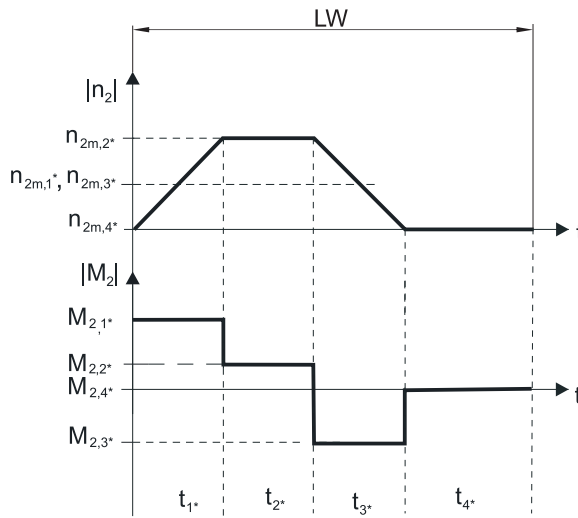
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} , M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für f_{B_T} , $f_{B_{op}}$, f_{B_t} und $f_{B_{ZB}}$ den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:



Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6$ min, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB_{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,00
Laufzeit	fB_t
Tägliche Laufzeit ≤ 8 h	1,00
Tägliche Laufzeit ≤ 16 h	1,15
Tägliche Laufzeit ≤ 24 h	1,20
Zyklusbetrieb	fB_{zB}
≤ 1000 Lastwechsel/Stunde (LW/h)	1,00
> 1000 Lastwechsel/Stunde (LW/h)	1,15

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 90\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

5.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} \leq 100\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax100}$; $F_{2radN} = F_{2rad100}$; $M_{2kN} = M_{2k100}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe über dessen Passränder (Gehäuse, Flanschwellen) abgestützt werden

Zulässige Wellenbelastungen

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]	C_{2k} [Nm/ arcmin]
PHV9	155,0	33000	48387	70968	7500	11000	7500
PHV10	171,0	50000	51462	73099	8800	12500	9500

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100\text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}} \quad F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}} \quad M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

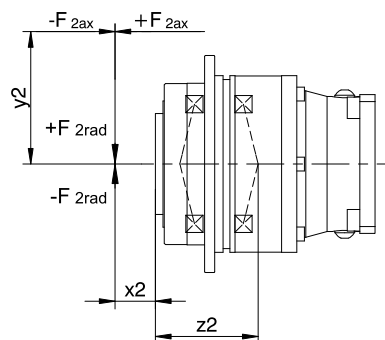


Abb. 2: Kraftangriffspunkte

Die zulässigen Radialkräfte können Sie aus dem zulässigen Kippmoment M_{2kN} und $M_{2k,acc}$ bestimmen. Die vorhandenen Radialkräfte dürfen die zulässigen Radialkräfte nicht übersteigen. Die zulässigen Radialkräfte beziehen sich auf das Ende der Wellenende ($x_2 = 0$).

$$M_{2k,acc^*} = \frac{2 \cdot F_{2ax^*} \cdot y_2 + F_{2rad,acc^*} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

$$F_{2rad,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

Für die Lagerlebensdauer L_{10h} gilt ($ED_{10} \leq 40\%$):

$L_{10h} > 10000$ h bei $1 < M_{2kN}/M_{2k^*} < 1,25$

$L_{10h} > 20000$ h bei $1,25 < M_{2kN}/M_{2k^*} < 1,5$

$L_{10h} > 30000$ h bei $1,5 < M_{2kN}/M_{2k^*}$

Bei anderer Einschaltdauer gilt:

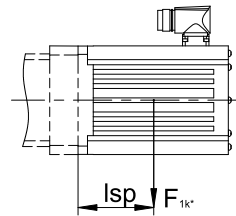
$$L_{10h} > L_{10h(ED_{10}=40\%)} \cdot \frac{40\%}{ED_{10}}$$

5.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
PHV943_ME	200
PHV1043_ME	400

Die Werte gelten auch für den Motoradapter MEL.

5.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe

Für eine Einschaltdauer > 60 % und bei höheren Umgebungstemperaturen empfehlen wir am Abtrieb Radialwellendichtringe aus FKM.

Eigenschaften:

- Hervorragende Temperaturbeständigkeit
- Hohe chemische Stabilität
- Sehr gute Alterungsbeständigkeit
- Hervorragende Beständigkeit in Ölen und Fetten
- Einsatz in der Lebensmittel-, Pharma- und Getränkeindustrie

Leckagesicherheit

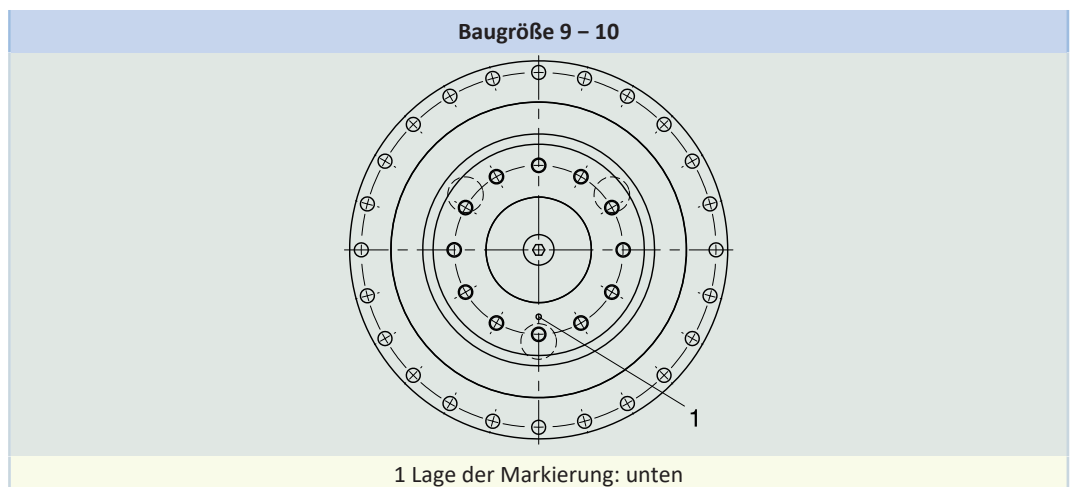
Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

5.6.5 Reversierbetrieb

Um die Schmierung der umlaufenden Verzahnungsteile bei zyklischem Reversierbetrieb von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ am Abtrieb zu gewährleisten, achten Sie beim horizontalen Einbau des Getriebes unbedingt auf die Stellung der Abtriebswelle, wie sie in untenstehenden Bildern gezeigt wird.

Die Bilder zeigen die Mittellage des Reversierbetriebs.

Zyklischer Reversierbetrieb $\leq \pm 20^\circ$ auf Anfrage.



Bitte beachten Sie, dass das Lochbild je nach Baugröße des Planetengetriebes unterschiedlich sein kann.

5.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren PHV94 – PHV104	443355_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Planetengetriebe P/PA/PE/PH/PHA/PHQ/PHQA/PHV/PHVA	443030_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

6 Planetengetriebe PE

Inhaltsverzeichnis

6.1	Übersicht	90
6.2	Auswahltabellen	91
6.3	Maßzeichnungen	93
6.3.1	Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder)	94
6.4	Typenbezeichnung	95
6.4.1	Typenschild	96
6.5	Produktbeschreibung	96
6.5.1	Eintriebsoptionen	96
6.5.2	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME/MEL)	97
6.5.3	Einbaubedingungen	97
6.5.4	Schmierstoffe	97
6.5.5	Weitere Produktmerkmale.....	97
6.5.6	Drehrichtung	98
6.6	Projektierung	98
6.6.1	Antriebsauswahl.....	99
6.6.2	Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	101
6.6.3	Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb.....	103
6.6.4	Dichtheit.....	103
6.7	Weitere Dokumentation.....	103



6 Planetengetriebe

PE

6.1 Übersicht

Kostengünstige schrägverzahnte Planetengetriebe

Merkmale

- Leistungsdichte ★★★★★
- Drehspiel ★★★★★
- Preisklasse €
- Wellenbelastung ★★★★★
- Laufruhe ★★★★★
- Verdrehsteifigkeit ★★★★★
- Massenträgheitsmoment ★★★★★
- Schrägverzahnung ✓
- Wartungsfrei ✓
- Beliebige Einbaulage ✓
- Berührungslose Dichtung am Eintrieb ✓
- Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar ✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	3 – 100
M_{2acc}	17 – 250 Nm
$\Delta\phi_z$	8 – 13 arcmin
η_{get}	95 – 97 %

6.2 Auswahltabellen

Die in den Auswahltabellen angegebenen technischen Daten gelten für:

- Aufstellhöhen bis 1000 m über Normalnull
- Umgebungstemperaturen von 0° C bis 40° C
- Ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzleistung

Das Massenträgheitsmoment J_1 für kleinere Motorwellendurchmesser sowie alle weiteren technischen Daten finden Sie unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/>.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [18.1](#).

i	Typ	$n_{1\max DB}$ [min ⁻¹]	$n_{1\max ZB}$ [min ⁻¹]	d_{MW} [mm]	J_1 [kgcm ²]	m [kg]	$\Delta\varphi_2$ [arcmin]	C_2 [Nm/arcmin]	L_{pA} [dB(A)]	M_{2N} [Nm]	M_{2acc} [Nm]	M_{2NOT} [Nm]
PE221 ($M_{2acc,max} = 20 \text{ Nm}$)												
4,000	PE221_0040 ME	4000	8000	≤14	0,12	0,9	10,0	1,4	60	8,0	20	32
4,000	PE221_0040 MEL	4000	8000	≤19	0,41	1,3	10,0	1,4	60	8,0	20	32
5,000	PE221_0050 ME	4000	8000	≤14	0,11	0,9	10,0	1,4	58	8,0	20	32
5,000	PE221_0050 MEL	4000	8000	≤19	0,40	1,3	10,0	1,4	58	8,0	20	32
7,000	PE221_0070 ME	4500	8000	≤14	0,10	0,9	10,0	1,3	56	8,0	18	32
7,000	PE221_0070 MEL	4500	8000	≤19	0,39	1,3	10,0	1,3	56	8,0	18	32
10,00	PE221_0100 ME	4500	8000	≤14	0,10	0,9	10,0	1,2	54	8,0	17	32
10,00	PE221_0100 MEL	4500	8000	≤19	0,39	1,3	10,0	1,2	54	8,0	17	32
PE222 ($M_{2acc,max} = 20 \text{ Nm}$)												
16,00	PE222_0160 ME	4000	8000	≤14	0,14	1,4	13,0	1,4	60	10	19	32
16,00	PE222_0160 MEL	4000	8000	≤19	0,42	1,8	13,0	1,4	60	10	19	32
20,00	PE222_0200 ME	4000	8000	≤14	0,12	1,4	13,0	1,4	60	10	20	32
20,00	PE222_0200 MEL	4000	8000	≤19	0,41	1,8	13,0	1,4	60	10	20	32
25,00	PE222_0250 ME	4000	8000	≤14	0,12	1,4	13,0	1,4	59	10	20	32
25,00	PE222_0250 MEL	4000	8000	≤19	0,41	1,8	13,0	1,4	59	10	20	32
28,00	PE222_0280 ME	4000	8000	≤14	0,11	1,4	13,0	1,4	59	10	19	32
28,00	PE222_0280 MEL	4000	8000	≤19	0,40	1,8	13,0	1,4	59	10	19	32
35,00	PE222_0350 ME	4000	8000	≤14	0,11	1,4	13,0	1,4	58	10	20	32
35,00	PE222_0350 MEL	4000	8000	≤19	0,40	1,8	13,0	1,4	58	10	20	32
40,00	PE222_0400 ME	4500	8000	≤14	0,10	1,4	13,0	1,4	58	10	19	32
40,00	PE222_0400 MEL	4500	8000	≤19	0,39	1,8	13,0	1,4	58	10	19	32
50,00	PE222_0500 ME	4500	8000	≤14	0,10	1,4	13,0	1,4	57	10	20	32
50,00	PE222_0500 MEL	4500	8000	≤19	0,39	1,8	13,0	1,4	57	10	20	32
70,00	PE222_0700 ME	4500	8000	≤14	0,10	1,4	13,0	1,3	56	10	18	32
70,00	PE222_0700 MEL	4500	8000	≤19	0,39	1,8	13,0	1,3	56	10	18	32
100,0	PE222_1000 ME	4500	8000	≤14	0,10	1,4	13,0	1,2	55	10	17	32
100,0	PE222_1000 MEL	4500	8000	≤19	0,39	1,8	13,0	1,2	55	10	17	32
PE321 ($M_{2acc,max} = 53 \text{ Nm}$)												
3,000	PE321_0030 ME	3500	6000	≤19	0,56	2,0	8,0	3,4	62	21	40	80
3,000	PE321_0030 MEL	3500	6000	≤24	0,99	2,5	8,0	3,4	62	21	40	80
4,000	PE321_0040 ME	3700	7000	≤19	0,47	2,0	8,0	4,3	61	24	46	90
4,000	PE321_0040 MEL	3700	7000	≤24	0,90	2,5	8,0	4,3	61	24	46	90
5,000	PE321_0050 ME	3700	7000	≤19	0,44	2,0	8,0	4,4	59	25	53	90
5,000	PE321_0050 MEL	3700	7000	≤24	0,87	2,5	8,0	4,4	59	25	53	90
7,000	PE321_0070 ME	4000	7000	≤19	0,41	2,0	8,0	4,1	57	26	50	90
7,000	PE321_0070 MEL	4000	7000	≤24	0,84	2,5	8,0	4,1	57	26	50	90
10,00	PE321_0100 ME	4000	7000	≤19	0,40	2,0	8,0	3,7	55	26	48	90
10,00	PE321_0100 MEL	4000	7000	≤24	0,83	2,5	8,0	3,7	55	26	48	90
PE322 ($M_{2acc,max} = 50 \text{ Nm}$)												
16,00	PE322_0160 ME	4000	8000	≤14	0,16	2,4	10,0	4,0	61	30	45	90
16,00	PE322_0160 MEL	4000	8000	≤19	0,45	2,8	10,0	4,0	61	30	45	90
20,00	PE322_0200 ME	4000	8000	≤14	0,16	2,4	10,0	4,0	61	30	50	90
20,00	PE322_0200 MEL	4000	8000	≤19	0,44	2,8	10,0	4,0	61	30	50	90
25,00	PE322_0250 ME	4000	8000	≤14	0,13	2,4	10,0	4,2	60	30	50	90
25,00	PE322_0250 MEL	4000	8000	≤19	0,42	2,8	10,0	4,2	60	30	50	90
28,00	PE322_0280 ME	4000	8000	≤14	0,12	2,4	10,0	4,0	60	30	44	88
28,00	PE322_0280 MEL	4000	8000	≤19	0,40	2,8	10,0	4,0	60	30	44	88
35,00	PE322_0350 ME	4000	8000	≤14	0,11	2,4	10,0	4,2	59	30	50	90
35,00	PE322_0350 MEL	4000	8000	≤19	0,40	2,8	10,0	4,2	59	30	50	90
40,00	PE322_0400 ME	4500	8000	≤14	0,10	2,4	10,0	3,9	59	30	44	88
40,00	PE322_0400 MEL	4500	8000	≤19	0,39	2,8	10,0	3,9	59	30	44	88
50,00	PE322_0500 ME	4500	8000	≤14	0,10	2,4	10,0	4,1	58	30	50	90
50,00	PE322_0500 MEL	4500	8000	≤19	0,39	2,8	10,0	4,1	58	30	50	90

6.2 Auswahltabellen 6 Planetengetriebe PE

i	Typ	n _{1maxDB} [min ⁻¹]	n _{1maxZB} [min ⁻¹]	d _{MW} [mm]	J ₁ [kgcm ²]	m [kg]	Δφ ₂ [arcmin]	C ₂ [Nm/arcmin]	L _{pA} [dB(A)]	M _{2N} [Nm]	M _{2acc} [Nm]	M _{2NOT} [Nm]
PE322 (M_{2acc,max} = 50 Nm)												
70,00	PE322_0700 ME	4500	8000	≤14	0,10	2,4	10,0	4,0	57	30	50	90
70,00	PE322_0700 MEL	4500	8000	≤19	0,39	2,8	10,0	4,0	57	30	50	90
100,0	PE322_1000 ME	4500	8000	≤14	0,10	2,4	10,0	3,6	56	30	48	90
100,0	PE322_1000 MEL	4500	8000	≤19	0,39	2,8	10,0	3,6	56	30	48	90
PE421 (M_{2acc,max} = 109 Nm)												
3,000	PE421_0030 ME	3000	5500	≤24	1,4	3,8	8,0	12	64	45	90	180
3,000	PE421_0030 MEL	3000	5500	≤32	3,0	4,7	8,0	12	64	45	90	180
4,000	PE421_0040 ME	3400	6000	≤24	1,1	3,8	8,0	14	63	55	100	200
4,000	PE421_0040 MEL	3400	6000	≤32	2,7	4,7	8,0	14	63	55	100	200
5,000	PE421_0050 ME	3400	6000	≤24	1,0	3,8	8,0	14	61	56	109	200
5,000	PE421_0050 MEL	3400	6000	≤32	2,6	4,7	8,0	14	61	56	109	200
7,000	PE421_0070 ME	3600	6000	≤24	0,91	3,8	8,0	12	59	60	100	200
7,000	PE421_0070 MEL	3600	6000	≤32	2,5	4,7	8,0	12	59	60	100	200
10,00	PE421_0100 ME	3600	6000	≤24	0,87	3,8	8,0	10	57	60	92	184
10,00	PE421_0100 MEL	3600	6000	≤32	2,5	4,7	8,0	10	57	60	92	184
PE422 (M_{2acc,max} = 104 Nm)												
16,00	PE422_0160 ME	3700	7000	≤19	0,52	4,6	10,0	13	63	65	95	190
16,00	PE422_0160 MEL	3700	7000	≤24	0,95	5,1	10,0	13	63	65	95	190
20,00	PE422_0200 ME	3700	7000	≤19	0,51	4,6	10,0	13	63	65	104	200
20,00	PE422_0200 MEL	3700	7000	≤24	0,94	5,1	10,0	13	63	65	104	200
25,00	PE422_0250 ME	3700	7000	≤19	0,47	4,6	10,0	13	62	65	103	200
25,00	PE422_0250 MEL	3700	7000	≤24	0,90	5,1	10,0	13	62	65	103	200
28,00	PE422_0280 ME	4000	7000	≤19	0,43	4,6	10,0	13	62	65	95	190
28,00	PE422_0280 MEL	4000	7000	≤24	0,86	5,1	10,0	13	62	65	95	190
35,00	PE422_0350 ME	4000	7000	≤19	0,42	4,6	10,0	13	61	65	103	200
35,00	PE422_0350 MEL	4000	7000	≤24	0,85	5,1	10,0	13	61	65	103	200
40,00	PE422_0400 ME	4000	7000	≤19	0,41	4,6	10,0	13	61	65	95	190
40,00	PE422_0400 MEL	4000	7000	≤24	0,84	5,1	10,0	13	61	65	95	190
50,00	PE422_0500 ME	4000	7000	≤19	0,41	4,6	10,0	13	60	65	102	200
50,00	PE422_0500 MEL	4000	7000	≤24	0,83	5,1	10,0	13	60	65	102	200
70,00	PE422_0700 ME	4000	7000	≤19	0,42	4,6	10,0	10	59	65	90	180
70,00	PE422_0700 MEL	4000	7000	≤24	0,85	5,1	10,0	10	59	65	90	180
100,0	PE422_1000 ME	4000	7000	≤19	0,40	4,6	10,0	10	58	65	90	180
100,0	PE422_1000 MEL	4000	7000	≤24	0,83	5,1	10,0	10	58	65	90	180
PE521 (M_{2acc,max} = 250 Nm)												
3,000	PE521_0030 ME	2500	4500	≤32	4,4	7,7	8,0	31	65	90	180	360
3,000	PE521_0030 MEL	2500	4500	≤38	7,9	8,8	8,0	31	65	90	180	360
4,000	PE521_0040 ME	2600	5000	≤32	3,5	7,7	8,0	35	64	130	250	500
4,000	PE521_0040 MEL	2600	5000	≤38	7,0	8,8	8,0	35	64	130	250	500
5,000	PE521_0050 ME	2600	5000	≤32	3,1	7,7	8,0	35	62	130	250	500
5,000	PE521_0050 MEL	2600	5000	≤38	6,6	8,8	8,0	35	62	130	250	500
7,000	PE521_0070 ME	2800	5000	≤32	2,8	7,7	8,0	32	60	130	250	500
7,000	PE521_0070 MEL	2800	5000	≤38	6,3	8,8	8,0	32	60	130	250	500
10,00	PE521_0100 ME	3000	5000	≤32	2,7	7,7	8,0	27	58	130	220	440
10,00	PE521_0100 MEL	3000	5000	≤38	6,2	8,8	8,0	27	58	130	220	440
PE522 (M_{2acc,max} = 250 Nm)												
16,00	PE522_0160 ME	3400	6000	≤24	1,2	9,1	10,0	33	64	160	240	480
16,00	PE522_0160 MEL	3400	6000	≤32	2,8	10	10,0	33	64	160	240	480
20,00	PE522_0200 ME	3400	6000	≤24	1,2	9,1	10,0	33	64	160	250	500
20,00	PE522_0200 MEL	3400	6000	≤32	2,8	10	10,0	33	64	160	250	500
25,00	PE522_0250 ME	3400	6000	≤24	1,0	9,1	10,0	33	63	160	250	500
25,00	PE522_0250 MEL	3400	6000	≤32	2,7	10	10,0	33	63	160	250	500
28,00	PE522_0280 ME	3600	6000	≤24	0,95	9,1	10,0	33	63	160	240	480
28,00	PE522_0280 MEL	3600	6000	≤32	2,6	10	10,0	33	63	160	240	480
35,00	PE522_0350 ME	3600	6000	≤24	0,94	9,1	10,0	33	62	160	250	500
35,00	PE522_0350 MEL	3600	6000	≤32	2,5	10	10,0	33	62	160	250	500
40,00	PE522_0400 ME	3600	6000	≤24	0,89	9,1	10,0	33	62	160	240	480
40,00	PE522_0400 MEL	3600	6000	≤32	2,5	10	10,0	33	62	160	240	480
50,00	PE522_0500 ME	3600	6000	≤24	0,89	9,1	10,0	33	61	160	250	500
50,00	PE522_0500 MEL	3600	6000	≤32	2,5	10	10,0	33	61	160	250	500
70,00	PE522_0700 ME	3600	6000	≤24	0,93	9,1	10,0	27	60	160	220	440
70,00	PE522_0700 MEL	3600	6000	≤32	2,5	10	10,0	27	60	160	220	440
100,0	PE522_1000 ME	3600	6000	≤24	0,88	9,1	10,0	27	59	160	220	440
100,0	PE522_1000 MEL	3600	6000	≤32	2,5	10	10,0	27	59	160	220	440

6.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

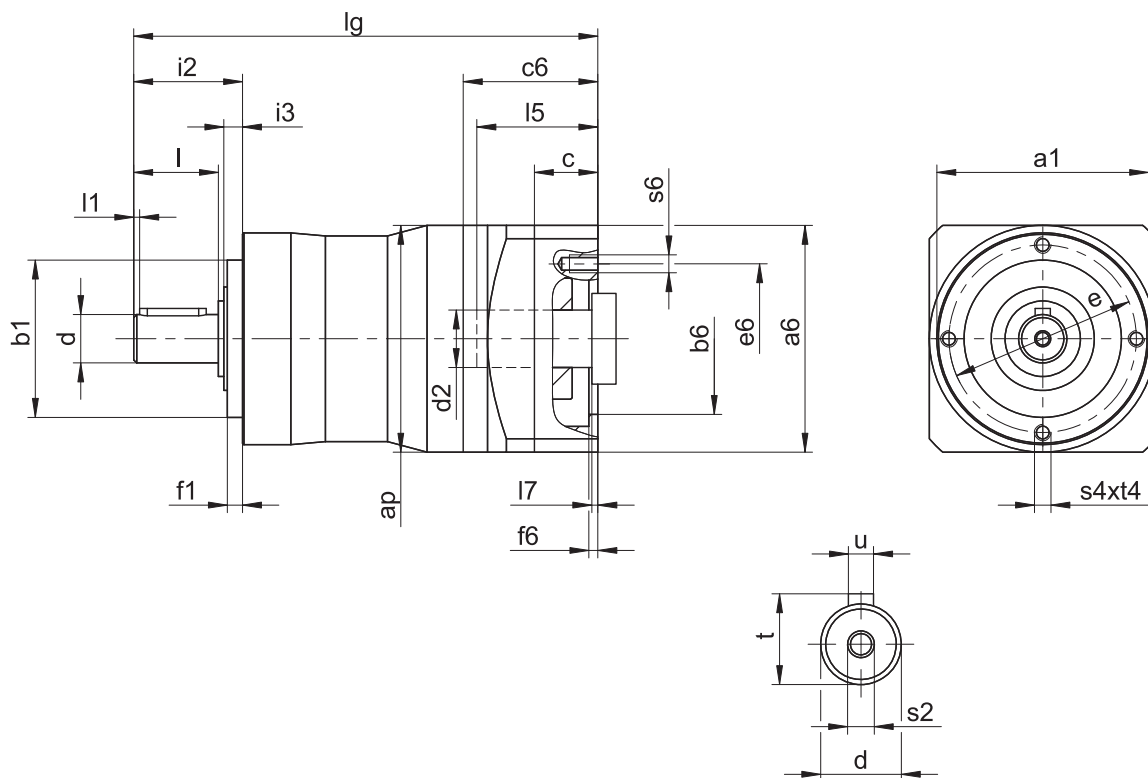
Toleranzen

Vollwelle	Toleranz
Passung	ISO k6
Passfedern	DIN 6885-1, hohe Form A
Wuchtung	Mit halber Passfeder

Zentrierbohrungen in Vollwellen nach DIN 332-2, Form DR

Gewindegröße	M4	M5	M6	M8	M10	M12	M16	M20	M24
Gewindetiefe [mm]	10	12,5	16	19	22	28	36	42	50

6.3.1 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder)



Maße Getriebe

Typ	Øa1	ap	Øb1	Ød	Øe	f1	i2	i3	l	l1	s2	s4	t	t4	u
PE221	50	55	35 _{h6}	12 _{k6}	44	4	24,5	5,0	18	2	M4	M4	13,5	8	A4×4×14
PE222	50	55	35 _{h6}	12 _{k6}	44	4	24,5	5,0	18	2	M4	M4	13,5	8	A4×4×14
PE321	70	72	52 _{h6}	16 _{k6}	62	5	36,0	6,0	28	2	M5	M5	18,0	10	A5×5×22
PE322	70	75	52 _{h6}	16 _{k6}	62	5	36,0	6,0	28	2	M5	M5	18,0	10	A5×5×22
PE421	90	98	68 _{h6}	22 _{k6}	80	5	46,0	6,5	36	2	M8	M6	24,5	12	A6×6×32
PE422	90	100	68 _{h6}	22 _{k6}	80	5	46,0	6,5	36	2	M8	M6	24,5	12	A6×6×32
PE521	120	120	90 _{h6}	32 _{k6}	108	6	70,0	8,0	58	4	M12	M8	35,0	16	A10×8×50
PE522	120	120	90 _{h6}	32 _{k6}	108	6	70,0	8,0	58	4	M12	M8	35,0	16	A10×8×50

Beispielmaße Motoranschluss + Gesamtlänge

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	lg	s6
PE221_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	109,5	M5
PE222_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	141,5	M5
PE321_ME	60 ^{H7}	75	19	41	75	18	41,5	3,5	4,0	150,5	M5
PE322_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	168,0	M5
PE421_ME	95 ^{H7}	115	24	41	100	21	42,5	4,0	3,5	167,0	M8
PE422_ME	60 ^{H7}	75	19	41	75	18	41,5	3,5	4,0	204,0	M5
PE521_ME	110 ^{H7}	130	32	51	120	24	54,0	4,0	4,5	222,0	M8
PE522_ME	95 ^{H7}	115	24	41	100	21	42,5	4,0	3,5	251,0	M8

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6, l5 und lg entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME und MEL finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

6.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

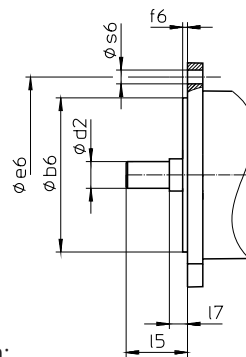
Beispiel-Code

PE	4	2	2	S	P	S	S	0200	ME
----	---	---	---	---	---	---	---	------	----

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
PE	Typ	Planetengetriebe
4	Größe	4 (Beispiel)
2	Generation	Generation 2
1	Stufen	1-stufig
2		2-stufig
S	Gehäuse	Standard
P	Welle	Vollwelle mit Passfeder
S	Lager	Standardlagerung
S	Drehspiel	Standard
0200	Übersetzungskennzahl (i x 10)	i = 20 (Beispiel)
ME	Motoradapter	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung
MEL		Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung für große Motoren

Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



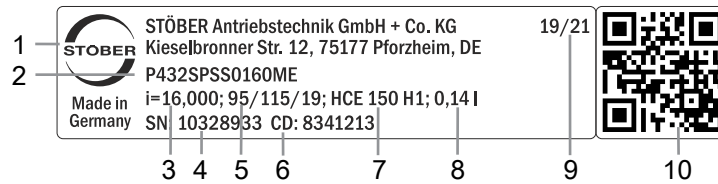
- Motortyp oder Motorabmessungen:

Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.

- Steckschlüsseinsatz für die Montage des Motors an das Getriebe über den Motoradapter ME/MEL (Option)

6.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Serialnummer des Getriebes
5	Maße des Motoradapters (Durchmesser von Passrand/Lochkreis/Motorwelle)
6	Kundenspezifische Daten
7	Schmierstoffspezifikation
8	Schmierstofffüllmenge
9	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
10	QR-Code (Link zu Produktinformationen)

6.4.1.1 Mitgeltende Dokumente

Mitgeltende Dokumente für das Produkt können Sie ansehen oder herunterladen, wenn Sie die Seriennummer auf dem Typenschild des Produkts ablesen und sie im Internet unter folgender Adresse eingeben:

<https://id.stober.com>

Alternativ können Sie mit einem geeigneten Mobilgerät den QR-Code auf dem Typenschild des Produkts einscannen, um dadurch zu den mitgeltenden Dokumenten verlinkt zu werden.

6.5 Produktbeschreibung

6.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter ME zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443054_de

Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 442437_de

Lean-Motor LM



Katalog ID 443016_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stoerber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

6.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME/MEL)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der EasyAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Einteilige, robuste Klemmkupplung mit Spreizfunktion
- Niedrigste Massenträgheitsmomente für höchste Dynamik
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors
- Bei reduziertem Drehspiel muss die Motorwellenlagerung axial spielfrei ausgeführt sein



Abb. 1: Kupplung EasyAdapt

6.5.3 Einbaubedingungen

Die angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten nur bei einer maschinenseitigen Befestigung der Getriebe mit Schrauben der Festigkeitsklasse 10.9. Zusätzlich müssen die Getriebegehäuse am Passrand eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.

6.5.4 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs.

Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

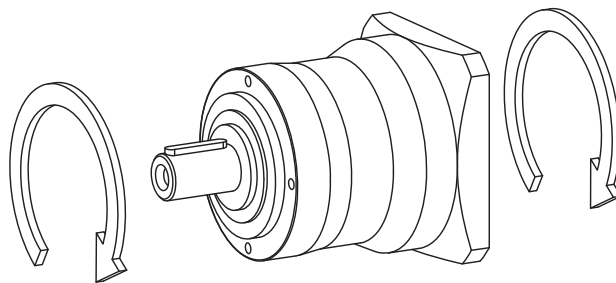
6.5.5 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	≤ 80 °C
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosiongeschützte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 1-stufig	97 %
η_{get} 2-stufig	95 %
Schutzart ¹	IP64

¹ Beachten Sie die Schutzart aller Komponenten.

6.5.6 Drehrichtung

Ein- und Abtrieb drehen sich gleichsinnig.



6.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoeber.de/de/ServoSoft> herunter.

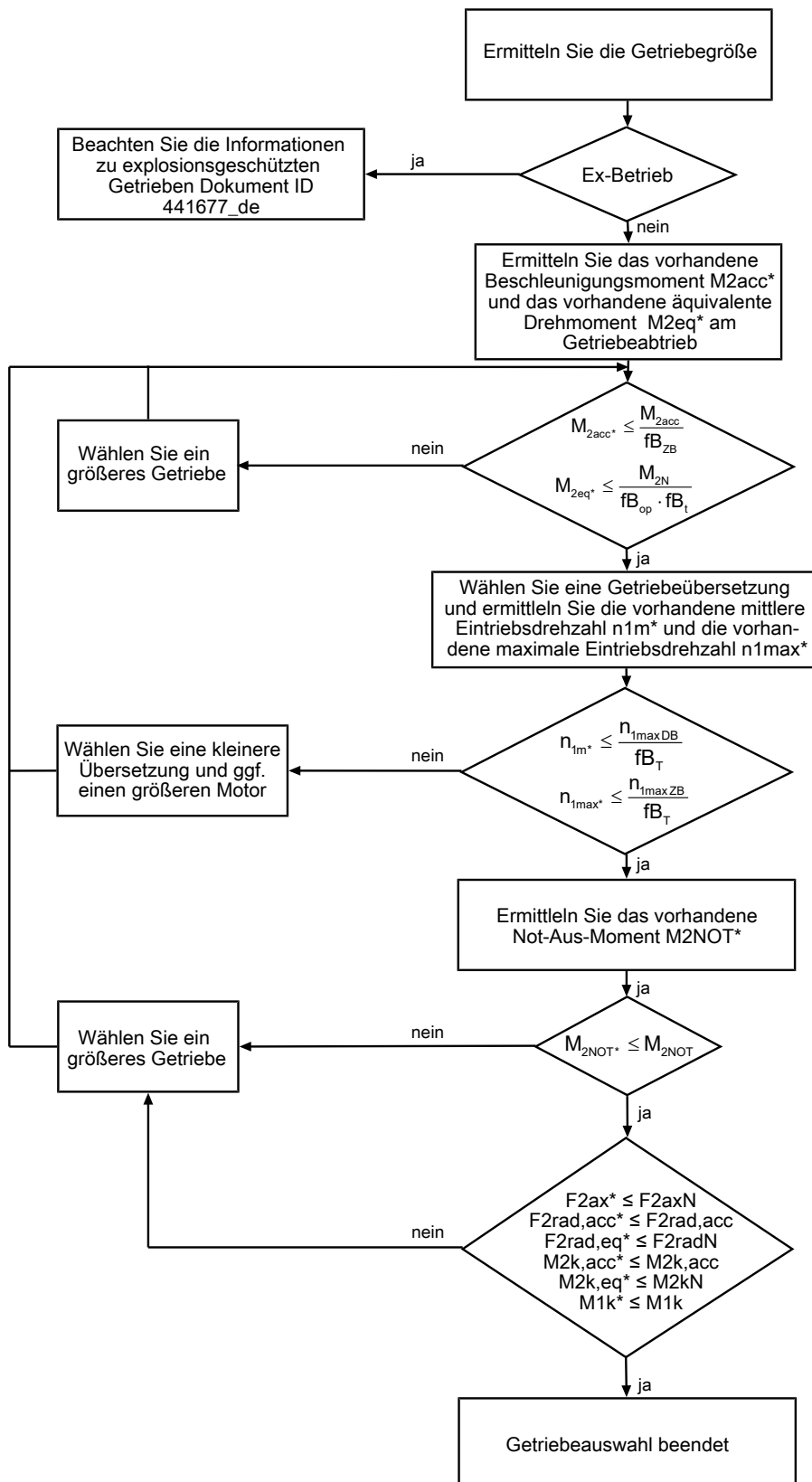
Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [\[▶ 18.1\]](#).

6.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



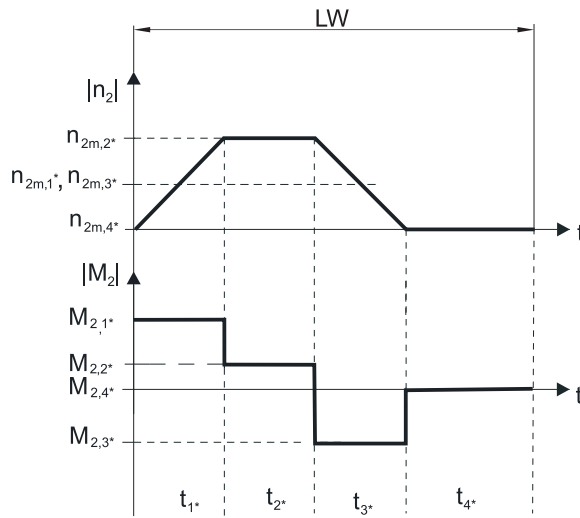
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} , M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für f_{B_T} , $f_{B_{op}}$, f_{B_t} und $f_{B_{ZB}}$ den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:



Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6$ min, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart		f_{B_{op}}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb		1,00
Zyklusbetrieb		1,00
Zyklusbetrieb reversierende Last		1,00
Laufzeit		f_{B_t}
Tägliche Laufzeit ≤ 8 h		1,00
Tägliche Laufzeit ≤ 16h		1,15
Tägliche Laufzeit ≤ 24 h		1,20
Zyklusbetrieb		f_{B_{ZB}}
≤ 1000 Lastwechsel/Stunde (LW/h)		1,00
> 1000 Lastwechsel/Stunde (LW/h)		1,15
Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	≤ 20 °C	0,9
	≤ 30 °C	1,0
	≤ 40 °C	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	≤ 20 °C	1,0
	≤ 30 °C	1,1
	≤ 40 °C	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von ≤ 80 °C darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

6.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} \leq 100 \text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax100}$; $F_{2radN} = F_{2rad100}$; $M_{2kN} = M_{2k100}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe über dessen Passränder (Gehäuse, Flanschelle) abgestützt werden

Zulässige Wellenbelastungen Standardlagerung S

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
PE2	8,0	400	800	800	13	13
PE3	11,0	800	1600	1600	40	40
PE4	13,0	1900	2400	2400	73	73
PE5	16,0	4000	4600	4600	206	206

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100 \text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}} \quad F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}} \quad M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

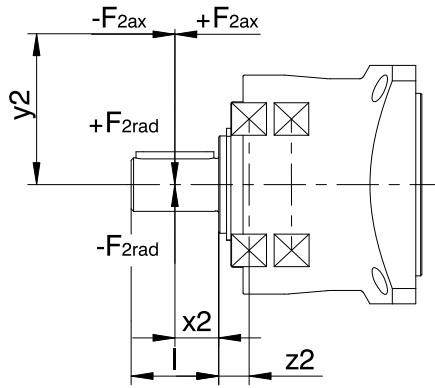


Abb. 2: Kraftangriffspunkte

Die angegebenen Werte für $F_{2rad100}$ und $F_{2rad,acc}$ beziehen sich auf einen Kraftangriff auf die Mitte der Abtriebswelle: $x_2 = l/2$.

Wellenabmessungen finden Sie im Kapitel Maßzeichnungen.

Für andere Kraftangriffspunkte gilt:

$$M_{2k,acc^*} = \frac{2 \cdot F_{2ax^*} \cdot y_2 + F_{2rad,acc^*} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

$$F_{2rad,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

Für die Lagerlebensdauer L_{10h} gilt ($ED_{10} \leq 40\%$):

$L_{10h} > 10000$ h bei $1 < M_{2kN}/M_{2k^*} < 1,25$

$L_{10h} > 20000$ h bei $1,25 < M_{2kN}/M_{2k^*} < 1,5$

$L_{10h} > 30000$ h bei $1,5 < M_{2kN}/M_{2k^*}$

Bei anderer Einschaltdauer gilt:

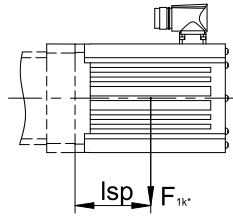
$$L_{10h} > L_{10h(ED_{10}=40\%)} \cdot \frac{40\%}{ED_{10}}$$

6.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
PE221_ME	10
PE222_ME	10
PE321_ME	20
PE322_ME	10
PE421_ME	40
PE422_ME	20
PE521_ME	80
PE522_ME	40

Die Werte gelten auch für den Motoradapter MEL.

6.6.4 Dichtheit

Trotz größter Sorgfalt kann ein Schmierstoffaustritt über die Gebrauchsdauer der Getriebe nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebschmierstoff im Falle eines Austritts verhindern.

6.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

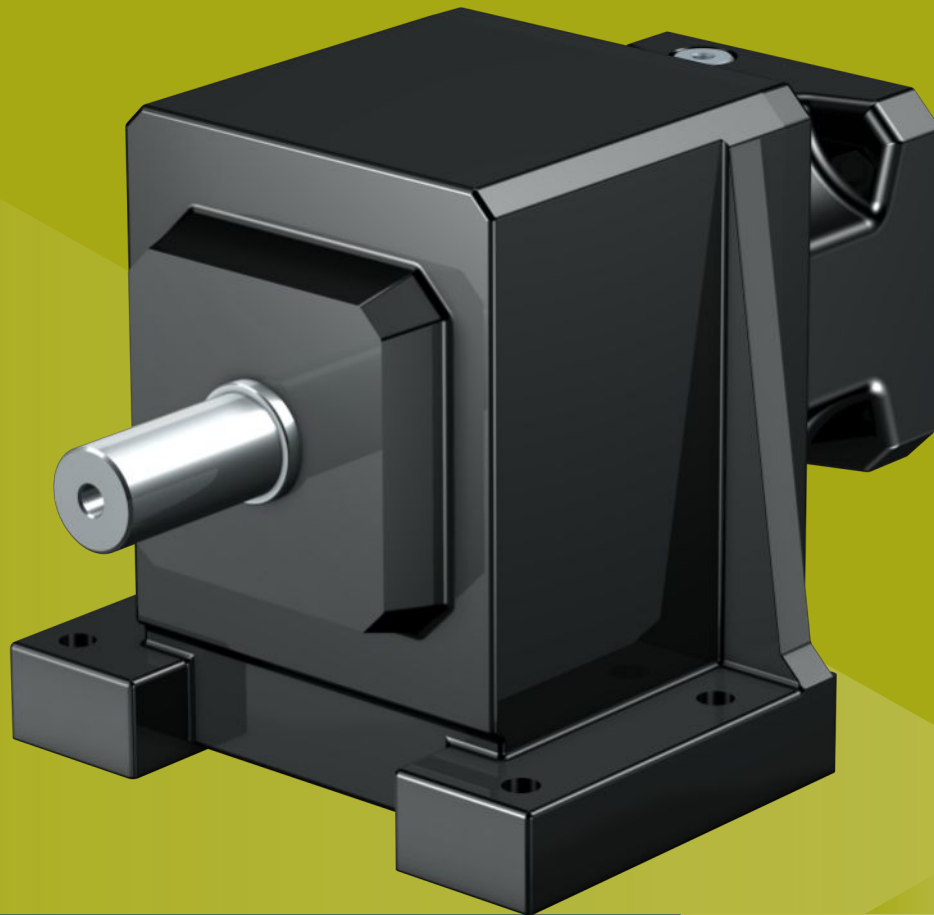
Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Planetengetriebe und Planetengetriebemotoren PE22 – PE52	443252_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Planetengetriebe P/PA/PE/PH/PHA/PHQ/PHQA/PHV/PHVA	443030_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

7 Stirnradgetriebe C

Inhaltsverzeichnis

7.1	Übersicht	106
7.2	Auswahltabellen	107
7.3	Maßzeichnungen	119
7.3.1	Wellenausführung Vollwelle mit Passfeder, Gehäuseausführung N (Fuß)	120
7.3.2	Wellenausführung Vollwelle mit Passfeder, Gehäuseausführung G (Gewindelockkreis).....	122
7.3.3	Wellenausführung Vollwelle mit Passfeder, Gehäuseausführung F (Rundflansch)	124
7.3.4	Wellenausführung Vollwelle mit Passfeder, Gehäuseausführung Q (Quadratflansch).....	126
7.3.5	Ölausgleichsbehälter	127
7.4	Typenbezeichnung	128
7.4.1	Typenschild	129
7.5	Produktbeschreibung	129
7.5.1	Eintriebsoptionen.....	129
7.5.2	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME).....	130
7.5.3	Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ).....	130
7.5.4	Gehäuseausführung	131
7.5.5	Wellenausführung	131
7.5.6	Einbaubedingungen	131
7.5.7	Einbaulagen	132
7.5.8	Schmierstoffe	132
7.5.9	Position Zugang Klemmschraube	132
7.5.10	Weitere Produktmerkmale.....	133
7.5.11	Wartung	133
7.5.12	Drehrichtung	133
7.6	Projektierung	133
7.6.1	Antriebsauswahl.....	134
7.6.2	Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	136
7.6.3	Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb.....	137
7.6.4	Radialwellendichtringe.....	137
7.6.5	Ölausgleichsbehälter	138
7.7	Weitere Dokumentation.....	138



7 Stirnradgetriebe

C

7.1 Übersicht

Kompakte, schrägverzahnte Stirnradgetriebe

Merkmale

- Leistungsdichte ★★★★★
- Drehspiel ★★★★★
- Preisklasse €
- Wellenbelastung ★★★★★
- Laufruhe ★★★★★
- Verdrehsteifigkeit ★★★★★
- Massenträgheitsmoment ★★★★★
- Schrägverzahnung ✓
- Wartungsfrei (C0 – C5) ✓
- FKM Dichtring am Eintrieb ✓
- Abtriebslager verstärkt ✓ (auf Anfrage)
- Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar ✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	2 – 276
M_{2acc}	25 – 8000 Nm
$\Delta\phi_2$	10 – 20 arcmin
η_{get}	96 – 97 %

7.2 Auswahltabellen

Die in den Auswahltabellen angegebenen technischen Daten gelten für:

- Aufstellhöhen bis 1000 m über Normalnull
- Umgebungstemperaturen von 0° C bis 40° C
- Ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzleistung

Das Massenträgheitsmoment J_1 für kleinere Motorwelldurchmesser sowie alle weiteren technischen Daten finden Sie unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/>.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [18.1](#).

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB} [min ⁻¹]	J ₁ [kgcm ²]	m [kg]	d _{MW} [mm]	Δφ ₂ [arcmin]	C ₂ [Nm/ arcmin]	M _{2N} [Nm]	M _{2acc} [Nm]	M _{2NOT} [Nm]
			EL1,2,3,4 [min ⁻¹]	EL5,6 [min ⁻¹]									
C002 (M_{2acc,max} = 72 Nm)													
1,997	1480/741	C002_0020 ME10	3500	3000	6000	1,4	7,4	≤19	20,0	1,2	35	47	58
1,997	1480/741	C002_0020 ME20	3500	3000	6000	3,3	8,4	≤24	20,0	1,2	35	47	58
2,769	36/13	C002_0028 ME10	3500	3000	6000	1,1	7,4	≤19	20,0	1,2	39	58	81
2,769	36/13	C002_0028 ME20	3500	3000	6000	3,0	8,4	≤24	20,0	1,2	39	58	81
3,067	46/15	C002_0031 ME10	3700	3600	6000	1,0	7,4	≤19	20,0	1,2	40	60	89
3,067	46/15	C002_0031 ME20	3700	3600	6000	2,9	8,4	≤24	20,0	1,2	40	60	89
3,318	1702/513	C002_0033 ME10	3700	3600	6000	0,99	7,4	≤19	20,0	1,2	41	62	97
3,318	1702/513	C002_0033 ME20	3700	3600	6000	2,9	8,4	≤24	20,0	1,2	41	62	97
3,835	441/115	C002_0038 ME10	3700	3600	6000	0,90	7,4	≤19	20,0	1,2	43	65	110
3,835	441/115	C002_0038 ME20	3700	3600	6000	2,8	8,4	≤24	20,0	1,2	43	65	110
4,149	1813/437	C002_0041 ME10	3700	3600	6000	0,89	7,4	≤19	20,0	1,2	44	65	110
4,149	1813/437	C002_0041 ME20	3700	3600	6000	2,8	8,4	≤24	20,0	1,2	44	65	110
4,680	117/25	C002_0047 ME10	4000	4000	6500	0,83	7,4	≤19	20,0	1,2	46	65	110
4,680	117/25	C002_0047 ME20	3700	3700	6000	2,7	8,4	≤24	20,0	1,2	46	65	110
5,063	481/95	C002_0051 ME10	4000	4000	6500	0,82	7,4	≤19	20,0	1,2	47	65	110
5,063	481/95	C002_0051 ME20	3700	3700	6000	2,7	8,4	≤24	20,0	1,2	47	65	110
5,824	99/17	C002_0058 ME10	4000	4000	6500	0,77	7,4	≤19	20,0	1,2	49	65	110
5,824	99/17	C002_0058 ME20	3700	3700	6000	2,7	8,4	≤24	20,0	1,2	49	65	110
6,300	2035/323	C002_0063 ME10	4000	4000	6500	0,77	7,4	≤19	20,0	1,2	51	65	110
6,300	2035/323	C002_0063 ME20	3700	3700	6000	2,7	8,4	≤24	20,0	1,2	51	65	110
7,714	54/7	C002_0077 ME10	4000	4000	7000	0,72	7,4	≤19	20,0	1,2	54	65	110
7,714	54/7	C002_0077 ME20	3700	3700	6000	2,6	8,4	≤24	20,0	1,2	54	65	110
8,235	667/81	C002_0082 ME10	3700	3600	6000	0,91	7,4	≤19	16,0	1,6	60	72	120
8,235	667/81	C002_0082 ME20	3700	3600	6000	2,8	8,4	≤24	16,0	1,6	60	72	120
9,228	1495/162	C002_0092 ME10	3700	3600	6000	0,90	7,4	≤19	16,0	1,6	60	65	120
9,228	1495/162	C002_0092 ME20	3700	3600	6000	2,8	8,4	≤24	16,0	1,6	60	65	120
10,30	1421/138	C002_0105 ME10	3700	3600	6000	0,84	7,4	≤19	16,0	1,6	60	72	120
10,30	1421/138	C002_0105 ME20	3700	3600	6000	2,7	8,4	≤24	16,0	1,6	60	72	120
11,54	3185/276	C002_0115 ME10	3700	3600	6000	0,83	7,4	≤19	16,0	1,6	60	65	120
11,54	3185/276	C002_0115 ME20	3700	3600	6000	2,7	8,4	≤24	16,0	1,6	60	65	120
12,57	377/30	C002_0125 ME10	4000	4000	6500	0,79	7,4	≤19	16,0	1,6	60	72	120
12,57	377/30	C002_0125 ME20	3700	3700	6000	2,7	8,4	≤24	16,0	1,6	60	72	120
14,08	169/12	C002_0140 ME10	4000	4000	6500	0,79	7,4	≤19	16,0	1,6	60	65	120
14,08	169/12	C002_0140 ME20	3700	3700	6000	2,7	8,4	≤24	16,0	1,6	60	65	120
15,64	1595/102	C002_0155 ME10	4000	4000	6500	0,75	7,4	≤19	16,0	1,6	60	72	120
15,64	1595/102	C002_0155 ME20	3700	3700	6000	2,6	8,4	≤24	16,0	1,6	60	72	120
17,53	3575/204	C002_0175 ME10	4000	4000	6500	0,75	7,4	≤19	16,0	1,6	60	65	120
17,53	3575/204	C002_0175 ME20	3700	3700	6000	2,6	8,4	≤24	16,0	1,6	60	65	120
20,71	145/7	C002_0210 ME10	4000	4000	7000	0,71	7,4	≤19	16,0	1,6	60	72	120
20,71	145/7	C002_0210 ME20	3700	3700	6000	2,6	8,4	≤24	16,0	1,6	60	72	120
23,21	325/14	C002_0230 ME10	4000	4000	7000	0,71	7,4	≤19	16,0	1,6	60	65	120
23,21	325/14	C002_0230 ME20	3700	3700	6000	2,6	8,4	≤24	16,0	1,6	60	65	120
24,97	899/36	C002_0250 ME10	4000	4000	7000	0,69	7,4	≤19	16,0	1,6	60	72	120
24,97	899/36	C002_0250 ME20	3700	3700	6000	2,6	8,4	≤24	16,0	1,6	60	72	120
27,99	2015/72	C002_0280 ME10	4000	4000	7000	0,69	7,4	≤19	16,0	1,6	60	65	120
27,99	2015/72	C002_0280 ME20	3700	3700	6000	2,6	8,4	≤24	16,0	1,6	60	65	120
31,26	2813/90	C002_0310 ME10	4000	4000	7000	0,67	7,4	≤19	16,0	1,6	60	72	120
31,26	2813/90	C002_0310 ME20	3700	3700	6000	2,6	8,4	≤24	16,0	1,6	60	72	120
35,03	1261/36	C002_0350 ME10	4000	4000	7000	0,67	7,4	≤19	16,0	1,6	60	65	120
35,03	1261/36	C002_0350 ME20	3700	3700	6000	2,6	8,4	≤24	16,0	1,6	60	65	120
41,77	3509/84	C002_0420 ME10	4000	4000	7000	0,63	7,4	≤19	16,0	1,6	60	72	120

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	J ₁	m	d _{MW}	Δφ ₂	C ₂	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2NOT}
			EL1,2,3,4 [min ⁻¹]	EL5,6 [min ⁻¹]									
C402 (M_{2acc,max} = 600 Nm)													
15,75	63/4	C402_0160 ME20	3300	2800	5000	6,6	33	≤32	12,0	22	550	600	1065
15,75	63/4	C402_0160 ME30	3300	2800	5000	12	35	≤38	12,0	22	550	600	1100
15,75	63/4	C402_0160 ME40	3000	2800	4500	34	39	≤48	12,0	22	550	600	1100
17,60	845/48	C402_0175 ME20	3300	2800	5000	6,5	33	≤32	12,0	22	550	550	1100
17,60	845/48	C402_0175 ME30	3300	2800	5000	12	35	≤38	12,0	22	550	550	1100
17,60	845/48	C402_0175 ME40	3000	2800	4500	34	39	≤48	12,0	22	550	550	1100
20,90	4347/208	C402_0210 ME20	3500	3200	5500	5,7	33	≤32	12,0	22	550	600	1100
20,90	4347/208	C402_0210 ME30	3500	3200	5000	11	35	≤38	12,0	22	550	600	1100
20,90	4347/208	C402_0210 ME40	3000	3000	4500	33	39	≤48	12,0	22	550	600	1100
23,36	1495/64	C402_0230 ME20	3500	3200	5500	5,7	33	≤32	12,0	22	550	550	1100
23,36	1495/64	C402_0230 ME30	3500	3200	5000	11	35	≤38	12,0	22	550	550	1100
23,36	1495/64	C402_0230 ME40	3000	3000	4500	33	39	≤48	12,0	22	550	550	1100
24,92	324/13	C402_0250 ME20	3500	3200	5500	5,3	33	≤32	12,0	22	550	600	1100
24,92	324/13	C402_0250 ME30	3500	3200	5000	11	35	≤38	12,0	22	550	600	1100
27,86	195/7	C402_0280 ME20	3500	3200	5500	5,3	33	≤32	12,0	22	550	550	1100
27,86	195/7	C402_0280 ME30	3500	3200	5000	11	35	≤38	12,0	22	550	550	1100
31,15	405/13	C402_0310 ME20	3500	3200	5500	4,9	33	≤32	12,0	22	550	600	1100
31,15	405/13	C402_0310 ME30	3500	3200	5000	10	35	≤38	12,0	22	550	600	1100
34,82	975/28	C402_0350 ME20	3500	3200	5500	4,9	33	≤32	12,0	22	550	550	1100
34,82	975/28	C402_0350 ME30	3500	3200	5000	10	35	≤38	12,0	22	550	550	1100
41,75	7056/169	C402_0420 ME20	3500	3200	5500	4,6	33	≤32	12,0	22	550	600	1100
41,75	7056/169	C402_0420 ME30	3500	3200	5000	9,9	35	≤38	12,0	22	550	600	1100
46,67	140/3	C402_0470 ME20	3500	3200	5500	4,6	33	≤32	12,0	22	550	550	1100
46,67	140/3	C402_0470 ME30	3500	3200	5000	9,9	35	≤38	12,0	22	550	550	1100
50,19	1305/26	C402_0500 ME20	3500	3200	5500	2,9	33	≤24	12,0	22	550	600	917
56,10	9425/168	C402_0560 ME20	3500	3200	5500	2,9	33	≤24	12,0	22	550	550	1025
62,52	8127/130	C402_0630 ME20	3500	3200	5500	2,8	33	≤24	12,0	22	501	600	949
69,88	559/8	C402_0700 ME20	3500	3200	5500	2,8	33	≤24	12,0	22	550	550	1061
C403 (M_{2acc,max} = 600 Nm)													
80,81	42021/520	C403_0810 ME20	3500	3200	5500	2,8	37	≤24	12,0	22	550	600	1100
90,32	8671/96	C403_0900 ME20	3500	3200	5500	2,8	37	≤24	12,0	22	550	550	1100
107,7	754/7	C403_1080 ME20	3500	3200	5500	2,8	37	≤24	12,0	22	550	550	1100
134,6	1885/14	C403_1350 ME20	3500	3200	5500	2,8	37	≤24	12,0	22	550	550	1100
180,4	1624/9	C403_1800 ME20	3500	3200	5500	2,7	37	≤24	12,0	22	550	550	1100
216,9	54665/252	C403_2170 ME20	3500	3200	5500	2,7	37	≤24	12,0	22	550	550	1025
270,2	16211/60	C403_2700 ME20	3500	3200	5500	2,7	37	≤24	12,0	22	550	550	1061
C502 (M_{2acc,max} = 920 Nm)													
1,976	81/41	C502_0020 ME30	2400	2000	3200	40	46	≤38	14,0	20	290	307	384
1,976	81/41	C502_0020 ME40	2400	2000	3200	62	51	≤48	14,0	20	389	575	719
1,976	81/41	C502_0020 ME50	2400	2000	3200	90	59	≤60	14,0	20	389	575	719
3,077	477/155	C502_0031 ME30	2800	2400	4000	25	46	≤38	14,0	21	350	478	597
3,077	477/155	C502_0031 ME40	2800	2400	4000	47	51	≤48	14,0	20	451	478	597
3,077	477/155	C502_0031 ME50	2500	2400	4000	76	59	≤60	14,0	21	451	478	597
3,867	58/15	C502_0039 ME30	2800	2400	4000	20	46	≤38	14,0	21	385	600	750
3,867	58/15	C502_0039 ME40	2800	2400	4000	42	51	≤48	14,0	21	487	600	750
3,867	58/15	C502_0039 ME50	2500	2400	4000	71	59	≤60	14,0	21	487	600	750
4,629	162/35	C502_0046 ME20	3100	2700	4500	12	44	≤32	14,0	20	269	269	337
4,629	162/35	C502_0046 ME30	3100	2700	4500	18	46	≤38	14,0	21	404	704	881
4,629	162/35	C502_0046 ME40	3000	2700	4500	40	51	≤48	14,0	21	517	704	881
4,629	162/35	C502_0046 ME50	2500	2500	4000	69	59	≤60	14,0	21	517	704	881
5,850	117/20	C502_0059 ME30	3100	2700	4500	15	46	≤38	14,0	21	435	774	967
5,850	117/20	C502_0059 ME40	3000	2700	4500	37	51	≤48	14,0	21	559	774	967
5,850	117/20	C502_0059 ME50	2500	2500	4000	66	59	≤60	14,0	21	559	774	967
7,763	621/80	C502_0078 ME20	3400	3000	5000	7,8	44	≤32	14,0	21	320	396	496
7,763	621/80	C502_0078 ME30	3400	3000	5000	13	46	≤38	14,0	21	464	800	1110
7,763	621/80	C502_0078 ME40	3000	3000	4500	35	51	≤48	14,0	21	614	800	1110
7,763	621/80	C502_0078 ME50	2500	2500	4000	64	59	≤60	14,0	21	614	800	1110
8,263	1537/186	C502_0083 ME30	2800	2400	4000	20	46	≤38	12,0	23	800	920	1600
8,263	1537/186	C502_0083 ME40	2800	2400	4000	42	51	≤48	12,0	23	800	920	1600
8,263	1537/186	C502_0083 ME50	2500	2400	4000	71	59	≤60	12,0	23	800	920	1600
9,261	3445/372	C502_0093 ME30	2800	2400	4000	20	46	≤38	12,0	23	800	850	1600
9,261	3445/372	C502_0093 ME40	2800	2400	4000	42	51	≤48	12,0	23	800	850	1600
9,261	3445/372	C502_0093 ME50	2500	2400	4000	71	59	≤60	12,0	23	800	850	1600
10,38	841/81	C502_0105 ME30	2800	2400	4000	18	46	≤38	12,0	23	800	920	1600

7.2 Auswahltabellen 7 Stirnradgetriebe C

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	J ₁	m	d _{MW}	Δφ ₂	C ₂	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2NOT}
			EL1,2,3,4 [min ⁻¹]	EL5,6 [min ⁻¹]									
C502 (M_{2acc,max} = 920 Nm)													
10,38	841/81	C502_0105 ME40	2800	2400	4000	40	51	≤48	12,0	23	800	920	1600
10,38	841/81	C502_0105 ME50	2500	2400	4000	69	59	≤60	12,0	23	800	920	1600
11,64	1885/162	C502_0115 ME30	2800	2400	4000	17	46	≤38	12,0	23	800	850	1600
11,64	1885/162	C502_0115 ME40	2800	2400	4000	39	51	≤48	12,0	23	800	850	1600
11,64	1885/162	C502_0115 ME50	2500	2400	4000	68	59	≤60	12,0	23	800	850	1600
12,43	87/7	C502_0125 ME20	3100	2700	4500	10	44	≤32	12,0	23	723	723	904
12,43	87/7	C502_0125 ME30	3100	2700	4500	16	46	≤38	12,0	23	800	920	1600
12,43	87/7	C502_0125 ME40	3000	2700	4500	38	51	≤48	12,0	23	800	920	1600
12,43	87/7	C502_0125 ME50	2500	2500	4000	67	59	≤60	12,0	23	800	920	1600
13,93	195/14	C502_0140 ME20	3100	2700	4500	10	44	≤32	12,0	23	800	811	1013
13,93	195/14	C502_0140 ME30	3100	2700	4500	16	46	≤38	12,0	23	800	850	1600
13,93	195/14	C502_0140 ME40	3000	2700	4500	37	51	≤48	12,0	23	800	850	1600
13,93	195/14	C502_0140 ME50	2500	2500	4000	67	59	≤60	12,0	23	800	850	1600
15,71	377/24	C502_0155 ME30	3100	2700	4500	14	46	≤38	12,0	23	800	920	1600
15,71	377/24	C502_0155 ME40	3000	2700	4500	36	51	≤48	12,0	23	800	920	1600
15,71	377/24	C502_0155 ME50	2500	2500	4000	65	59	≤60	12,0	23	800	920	1600
17,60	845/48	C502_0175 ME30	3100	2700	4500	14	46	≤38	12,0	23	800	850	1600
17,60	845/48	C502_0175 ME40	3000	2700	4500	36	51	≤48	12,0	23	800	850	1600
17,60	845/48	C502_0175 ME50	2500	2500	4000	65	59	≤60	12,0	23	800	850	1600
20,84	667/32	C502_0210 ME20	3400	3000	5000	7,1	44	≤32	12,0	23	800	920	1331
20,84	667/32	C502_0210 ME30	3400	3000	5000	13	46	≤38	12,0	23	800	920	1600
20,84	667/32	C502_0210 ME40	3000	3000	4500	34	51	≤48	12,0	23	800	920	1600
20,84	667/32	C502_0210 ME50	2500	2500	4000	64	59	≤60	12,0	23	800	920	1600
23,36	1495/64	C502_0230 ME20	3400	3000	5000	7,1	44	≤32	12,0	23	800	850	1491
23,36	1495/64	C502_0230 ME30	3400	3000	5000	13	46	≤38	12,0	23	800	850	1600
23,36	1495/64	C502_0230 ME40	3000	3000	4500	34	51	≤48	12,0	23	800	850	1600
23,36	1495/64	C502_0230 ME50	2500	2500	4000	63	59	≤60	12,0	23	800	850	1600
25,07	2407/96	C502_0250 ME20	3400	3000	5000	6,3	44	≤32	12,0	23	800	920	1444
25,07	2407/96	C502_0250 ME30	3400	3000	5000	12	46	≤38	12,0	23	800	920	1600
25,07	2407/96	C502_0250 ME40	3000	3000	4500	34	51	≤48	12,0	23	800	920	1600
25,07	2407/96	C502_0250 ME50	2500	2500	4000	63	59	≤60	12,0	23	800	920	1600
28,10	5395/192	C502_0280 ME20	3400	3000	5000	6,3	44	≤32	12,0	23	800	850	1600
28,10	5395/192	C502_0280 ME30	3400	3000	5000	12	46	≤38	12,0	23	800	850	1600
28,10	5395/192	C502_0280 ME40	3000	3000	4500	34	51	≤48	12,0	23	800	850	1600
28,10	5395/192	C502_0280 ME50	2500	2500	4000	63	59	≤60	12,0	23	800	850	1600
31,23	406/13	C502_0310 ME20	3400	3000	5000	5,7	44	≤32	12,0	23	800	920	1524
31,23	406/13	C502_0310 ME30	3400	3000	5000	11	46	≤38	12,0	23	800	920	1524
35,00	35/1	C502_0350 ME20	3400	3000	5000	5,6	44	≤32	12,0	23	800	850	1600
35,00	35/1	C502_0350 ME30	3400	3000	5000	11	46	≤38	12,0	23	800	850	1600
41,69	667/16	C502_0420 ME20	3400	3000	5000	5,0	44	≤32	12,0	23	800	920	1600
41,69	667/16	C502_0420 ME30	3400	3000	5000	10	46	≤38	12,0	23	800	920	1600
46,72	1495/32	C502_0470 ME20	3400	3000	5000	5,0	44	≤32	12,0	23	800	850	1600
46,72	1495/32	C502_0470 ME30	3400	3000	5000	10	46	≤38	12,0	23	800	850	1600
49,82	1943/39	C502_0500 ME20	3400	3000	5000	4,8	44	≤32	12,0	23	800	920	1600
49,82	1943/39	C502_0500 ME30	3400	3000	5000	10	46	≤38	12,0	23	800	920	1600
55,83	335/6	C502_0560 ME20	3400	3000	5000	4,8	44	≤32	12,0	23	800	850	1600
55,83	335/6	C502_0560 ME30	3400	3000	5000	10	46	≤38	12,0	23	800	850	1600
62,43	4495/72	C502_0620 ME20	3400	3000	5000	3,0	44	≤24	12,0	23	714	857	1089
69,97	10075/144	C502_0700 ME20	3400	3000	5000	3,0	44	≤24	12,0	23	800	850	1221
C503 (M_{2acc,max} = 920 Nm)													
80,60	19343/240	C503_0810 ME20	3400	3000	5000	2,9	48	≤24	12,0	23	800	920	1331
90,32	8671/96	C503_0900 ME20	3400	3000	5000	2,9	48	≤24	12,0	23	800	850	1491
108,6	31291/288	C503_1090 ME20	3400	3000	5000	2,8	48	≤24	12,0	23	800	850	1600
135,3	406/3	C503_1350 ME20	3400	3000	5000	2,8	48	≤24	12,0	23	800	850	1600
180,6	8671/48	C503_1810 ME20	3400	3000	5000	2,8	48	≤24	12,0	23	800	850	1600
215,9	1943/9	C503_2160 ME20	3400	3000	5000	2,7	48	≤24	12,0	23	800	850	1600
270,5	58435/216	C503_2710 ME20	3400	3000	5000	2,7	48	≤24	12,0	23	800	850	1221
C612 (M_{2acc,max} = 1650 Nm)													
4,184	2745/656	C612_0042 ME40	2300	1900	3000	79	66	≤48	10,0	70	927	1219	1523
4,184	2745/656	C612_0042 ME50	2300	1900	3000	107	74	≤60	10,0	72	927	1219	1523
5,083	61/12	C612_0051 ME40	2300	1900	3000	68	66	≤48	10,0	71	989	1479	1849
5,083	61/12	C612_0051 ME50	2300	1900	3000	96	74	≤60	10,0	72	989	1479	1849
5,854	240/41	C612_0059 ME40	2300	1900	3000	74	66	≤48	10,0	72	1037	1380	2130
5,854	240/41	C612_0059 ME50	2300	1900	3000	102	74	≤60	10,0	73	1037	1380	2130

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	J ₁	m	d _{MW}	Δφ ₂	C ₂	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2NOT}
			EL1,2,3,4 [min ⁻¹]	EL5,6 [min ⁻¹]									
C612 (M_{2acc,max} = 1650 Nm)													
6,518	3233/496	C612_0065 ME30	2700	2300	3800	35	61	≤38	10,0	72	829	1012	1265
6,518	3233/496	C612_0065 ME40	2700	2300	3800	58	66	≤48	10,0	72	1075	1612	2372
6,518	3233/496	C612_0065 ME50	2500	2300	3800	86	74	≤60	10,0	73	1075	1612	2372
7,111	64/9	C612_0071 ME40	2300	1900	3000	64	66	≤48	10,0	73	1107	1380	2586
7,111	64/9	C612_0071 ME50	2300	1900	3000	92	74	≤60	10,0	73	1107	1380	2586
8,190	1769/216	C612_0082 ME30	2700	2300	3800	29	61	≤38	10,0	73	913	1268	1585
8,190	1769/216	C612_0082 ME40	2700	2300	3800	51	66	≤48	10,0	73	1160	1650	2900
8,190	1769/216	C612_0082 ME50	2500	2300	3800	79	74	≤60	10,0	74	1160	1650	2900
9,118	848/93	C612_0091 ME30	2700	2300	3800	33	61	≤38	10,0	73	1160	1380	1770
9,118	848/93	C612_0091 ME40	2700	2300	3800	56	66	≤48	10,0	73	1202	1380	2600
9,118	848/93	C612_0091 ME50	2500	2300	3800	83	74	≤60	10,0	74	1202	1380	2600
10,11	3721/368	C612_0100 ME30	3000	2600	4000	24	61	≤38	10,0	73	965	1439	1799
10,11	3721/368	C612_0100 ME40	3000	2600	4000	47	66	≤48	10,0	73	1244	1650	2900
10,11	3721/368	C612_0100 ME50	2500	2500	4000	75	74	≤60	10,0	74	1244	1650	2900
11,46	928/81	C612_0115 ME30	2700	2300	3800	27	61	≤38	10,0	74	1277	1380	2217
11,46	928/81	C612_0115 ME40	2700	2300	3800	50	66	≤48	10,0	74	1297	1380	2600
11,46	928/81	C612_0115 ME50	2500	2300	3800	78	74	≤60	10,0	74	1297	1380	2600
12,58	2013/160	C612_0125 ME30	3000	2600	4000	20	61	≤38	10,0	74	1029	1650	2120
12,58	2013/160	C612_0125 ME40	3000	2600	4000	43	66	≤48	10,0	74	1338	1650	2900
12,58	2013/160	C612_0125 ME50	2500	2500	4000	71	74	≤60	10,0	74	1338	1650	2900
14,15	976/69	C612_0140 ME30	3000	2600	4000	23	61	≤38	10,0	74	1300	1380	2516
14,15	976/69	C612_0140 ME40	3000	2600	4000	46	66	≤48	10,0	74	1300	1380	2600
14,15	976/69	C612_0140 ME50	2500	2500	4000	74	74	≤60	10,0	74	1300	1380	2600
16,20	1037/64	C612_0160 ME30	3200	2900	4500	17	61	≤38	10,0	74	1086	1650	2296
16,20	1037/64	C612_0160 ME40	3000	2900	4500	39	66	≤48	10,0	74	1450	1650	2900
16,20	1037/64	C612_0160 ME50	2500	2500	4000	67	74	≤60	10,0	74	1450	1650	2900
17,60	88/5	C612_0175 ME30	3000	2600	4000	20	61	≤38	10,0	74	1300	1380	2600
17,60	88/5	C612_0175 ME40	3000	2600	4000	42	66	≤48	10,0	74	1300	1380	2600
17,60	88/5	C612_0175 ME50	2500	2500	4000	70	74	≤60	10,0	74	1300	1380	2600
19,61	549/28	C612_0195 ME30	3200	2900	4500	15	61	≤38	10,0	74	1129	1650	2560
19,61	549/28	C612_0195 ME40	3000	2900	4500	37	66	≤48	10,0	74	1450	1650	2560
19,61	549/28	C612_0195 ME50	2500	2500	4000	66	74	≤60	10,0	74	1450	1650	2560
22,67	68/3	C612_0230 ME30	3200	2900	4500	16	61	≤38	10,0	74	1300	1380	2600
22,67	68/3	C612_0230 ME40	3000	2900	4500	39	66	≤48	10,0	74	1300	1380	2600
22,67	68/3	C612_0230 ME50	2500	2500	4000	67	74	≤60	10,0	74	1300	1380	2600
24,93	5185/208	C612_0250 ME30	3200	2900	4500	13	61	≤38	10,0	74	1169	1650	2900
24,93	5185/208	C612_0250 ME40	3000	2900	4500	35	66	≤48	10,0	74	1450	1650	2900
24,93	5185/208	C612_0250 ME50	2500	2500	4000	64	74	≤60	10,0	74	1450	1650	2900
27,43	192/7	C612_0270 ME30	3200	2900	4500	15	61	≤38	10,0	74	1300	1380	2600
27,43	192/7	C612_0270 ME40	3000	2900	4500	37	66	≤48	10,0	74	1300	1380	2600
27,43	192/7	C612_0270 ME50	2500	2500	4000	66	74	≤60	10,0	74	1300	1380	2600
32,41	1037/32	C612_0320 ME30	3200	2900	4500	12	61	≤38	10,0	74	1218	1650	2900
32,41	1037/32	C612_0320 ME40	3000	2900	4500	34	66	≤48	10,0	74	1450	1650	2900
32,41	1037/32	C612_0320 ME50	2500	2500	4000	63	74	≤60	10,0	74	1450	1650	2900
34,87	1360/39	C612_0350 ME30	3200	2900	4500	13	61	≤38	10,0	74	1300	1380	2600
34,87	1360/39	C612_0350 ME40	3000	2900	4500	35	66	≤48	10,0	74	1300	1380	2600
34,87	1360/39	C612_0350 ME50	2500	2500	4000	64	74	≤60	10,0	74	1300	1380	2600
39,40	1891/48	C612_0390 ME30	3200	2900	4500	11	61	≤38	10,0	74	1221	1283	1603
45,33	136/3	C612_0450 ME30	3200	2900	4500	12	61	≤38	10,0	74	1300	1380	2600
45,33	136/3	C612_0450 ME40	3000	2900	4500	34	66	≤48	10,0	74	1300	1380	2600
45,33	136/3	C612_0450 ME50	2500	2500	4000	63	74	≤60	10,0	74	1300	1380	2600
55,11	496/9	C612_0550 ME30	3200	2900	4500	11	61	≤38	10,0	74	1300	1380	2243
68,89	620/9	C612_0690 ME30	3200	2900	4500	10	61	≤38	10,0	74	1300	1380	2289
C613 (M_{2acc,max} = 1650 Nm)													
49,28	31537/640	C613_0490 ME30	3200	2900	4500	11	70	≤38	10,0	74	1450	1545	1931
63,46	48739/768	C613_0630 ME30	3200	2900	4500	10	70	≤38	10,0	74	1450	1650	2296
75,81	5307/70	C613_0760 ME20	3200	2900	4500	3,1	68	≤24	10,0	74	913	913	1141
76,80	8601/112	C613_0770 ME30	3200	2900	4500	10	70	≤38	10,0	74	1450	1650	2560
88,78	799/9	C613_0890 ME30	3200	2900	4500	10	70	≤38	10,0	74	1300	1380	2600
97,63	243695/2496	C613_0980 ME30	3200	2900	4500	10	70	≤38	10,0	74	1450	1650	2900
106,1	3712/35	C613_1060 ME20	3200	2900	4500	3,0	68	≤24	10,0	74	1277	1277	1597
107,4	752/7	C613_1070 ME30	3200	2900	4500	10	70	≤38	10,0	74	1300	1380	2600
126,9	48739/384	C613_1270 ME30	3200	2900	4500	10	70	≤38	10,0	74	1450	1650	2900
134,8	15776/117	C613_1350 ME20	3200	2900	4500	2,9	68	≤24	10,0	74	1300	1376	1720

7.2 Auswahltabellen 7 Stirnradgetriebe C

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	J ₁	m	d _{MW}	Δφ ₂	C ₂	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2NOT}
			EL1,2,3,4 [min ⁻¹]	EL5,6 [min ⁻¹]									
C613 (M_{2acc,max} = 1650 Nm)													
136,6	15980/117	C613_1370 ME30	3200	2900	4500	10	70	≤38	10,0	74	1300	1380	2600
175,3	7888/45	C613_1750 ME20	3200	2900	4500	2,8	68	≤24	10,0	74	1300	1380	2007
177,6	1598/9	C613_1780 ME30	3200	2900	4500	10	70	≤38	10,0	74	1300	1380	2600
213,1	28768/135	C613_2130 ME20	3200	2900	4500	2,8	68	≤24	10,0	74	1300	1380	2243
266,4	7192/27	C613_2660 ME20	3200	2900	4500	2,8	68	≤24	10,0	74	1300	1380	2289
C712 (M_{2acc,max} = 2760 Nm)													
4,259	477/112	C712_0043 ME40	2200	1900	2800	128	102	≤48	10,0	112	1240	1240	1550
4,259	477/112	C712_0043 ME50	2200	1900	2800	156	109	≤60	10,0	116	1240	1240	1550
5,311	1827/344	C712_0053 ME40	2200	1900	2800	103	102	≤48	10,0	116	1546	1546	1933
5,311	1827/344	C712_0053 ME50	2200	1900	2800	131	109	≤60	10,0	118	1546	1546	1933
7,357	3480/473	C712_0074 ME40	2200	1900	2800	97	102	≤48	10,0	119	1852	2142	2677
7,357	3480/473	C712_0074 ME50	2200	1900	2800	125	109	≤60	10,0	120	1852	2142	2677
8,490	4347/512	C712_0085 ME40	2600	2300	3500	70	102	≤48	10,0	119	1943	2471	3089
8,490	4347/512	C712_0085 ME50	2500	2300	3500	98	109	≤60	10,0	120	1943	2471	3089
9,912	4599/464	C712_0099 ME30	2900	2600	4000	41	97	≤38	10,0	120	1175	1539	1923
9,912	4599/464	C712_0099 ME40	2900	2600	4000	64	102	≤48	10,0	120	2046	2760	3606
9,912	4599/464	C712_0099 ME50	2500	2500	4000	91	109	≤60	10,0	121	2046	2760	3606
11,76	1035/88	C712_0120 ME40	2600	2300	3500	68	102	≤48	10,0	121	2000	2300	4000
11,76	1035/88	C712_0120 ME50	2500	2300	3500	96	109	≤60	10,0	121	2000	2300	4000
13,18	4851/368	C712_0130 ME30	2900	2600	4000	31	97	≤38	10,0	121	1250	1820	2275
13,18	4851/368	C712_0130 ME40	2900	2600	4000	54	102	≤48	10,0	121	2250	2760	4797
13,18	4851/368	C712_0130 ME50	2500	2500	4000	82	109	≤60	10,0	121	2250	2760	4797
13,73	4380/319	C712_0135 ME30	2900	2600	4000	39	97	≤38	10,0	121	1628	2131	2664
13,73	4380/319	C712_0135 ME40	2900	2600	4000	62	102	≤48	10,0	121	2000	2300	4000
13,73	4380/319	C712_0135 ME50	2500	2500	4000	90	109	≤60	10,0	122	2000	2300	4000
16,73	1071/64	C712_0165 ME30	3100	2900	4500	25	97	≤38	10,0	121	1359	2177	2722
16,73	1071/64	C712_0165 ME40	3000	2900	4500	47	102	≤48	10,0	121	2400	2760	4800
16,73	1071/64	C712_0165 ME50	2500	2500	4000	75	109	≤60	10,0	122	2400	2760	4800
18,26	420/23	C712_0185 ME30	2900	2600	4000	30	97	≤38	10,0	122	1731	2300	3151
18,26	420/23	C712_0185 ME40	2900	2600	4000	53	102	≤48	10,0	122	2000	2300	4000
18,26	420/23	C712_0185 ME50	2500	2500	4000	81	109	≤60	10,0	122	2000	2300	4000
20,67	1323/64	C712_0210 ME30	3100	2900	4500	20	97	≤38	10,0	122	1375	2257	2821
20,67	1323/64	C712_0210 ME40	3000	2900	4500	43	102	≤48	10,0	122	2400	2760	4800
20,67	1323/64	C712_0210 ME50	2500	2500	4000	71	109	≤60	10,0	122	2400	2760	4800
23,18	255/11	C712_0230 ME30	3100	2900	4500	24	97	≤38	10,0	122	1883	2300	3770
23,18	255/11	C712_0230 ME40	3000	2900	4500	47	102	≤48	10,0	122	2000	2300	4000
23,18	255/11	C712_0230 ME50	2500	2500	4000	74	109	≤60	10,0	122	2000	2300	4000
25,31	405/16	C712_0250 ME30	3100	2900	4500	17	97	≤38	10,0	122	1447	2536	3170
25,31	405/16	C712_0250 ME40	3000	2900	4500	39	102	≤48	10,0	122	2400	2536	3170
25,31	405/16	C712_0250 ME50	2500	2500	4000	68	109	≤60	10,0	122	2400	2536	3170
28,64	315/11	C712_0290 ME30	3100	2900	4500	20	97	≤38	10,0	122	1905	2300	3908
28,64	315/11	C712_0290 ME40	3000	2900	4500	43	102	≤48	10,0	122	2000	2300	4000
28,64	315/11	C712_0290 ME50	2500	2500	4000	70	109	≤60	10,0	122	2000	2300	4000
33,80	2163/64	C712_0340 ME30	3100	2900	4500	14	97	≤38	10,0	122	1486	2760	3710
33,80	2163/64	C712_0340 ME40	3000	2900	4500	36	102	≤48	10,0	122	2400	2760	3710
33,80	2163/64	C712_0340 ME50	2500	2500	4000	65	109	≤60	10,0	122	2400	2760	3710
35,07	2700/77	C712_0350 ME30	3100	2900	4500	17	97	≤38	10,0	122	2000	2300	4000
35,07	2700/77	C712_0350 ME40	3000	2900	4500	39	102	≤48	10,0	122	2000	2300	4000
35,07	2700/77	C712_0350 ME50	2500	2500	4000	68	109	≤60	10,0	122	2000	2300	4000
41,02	2625/64	C712_0410 ME30	3100	2900	4500	13	97	≤38	10,0	122	1531	2514	4081
41,02	2625/64	C712_0410 ME40	3000	2900	4500	35	102	≤48	10,0	122	2095	2514	4081
41,02	2625/64	C712_0410 ME50	2500	2500	4000	64	109	≤60	10,0	122	2095	2514	4081
46,82	515/11	C712_0470 ME30	3100	2900	4500	14	97	≤38	10,0	122	2000	2300	4000
46,82	515/11	C712_0470 ME40	3000	2900	4500	36	102	≤48	10,0	122	2000	2300	4000
46,82	515/11	C712_0470 ME50	2500	2500	4000	65	109	≤60	10,0	122	2000	2300	4000
56,82	625/11	C712_0570 ME30	3100	2900	4500	13	97	≤38	10,0	122	2000	2300	4000
56,82	625/11	C712_0570 ME40	3000	2900	4500	35	102	≤48	10,0	122	2000	2300	4000
56,82	625/11	C712_0570 ME50	2500	2500	4000	64	109	≤60	10,0	122	2000	2300	4000
69,55	765/11	C712_0700 ME30	3100	2900	4500	12	97	≤38	10,0	122	2000	2128	2661
C713 (M_{2acc,max} = 2760 Nm)													
50,85	18711/368	C713_0510 ME40	3000	2900	4500	34	115	≤48	10,0	122	2400	2760	4797
64,55	4131/64	C713_0650 ME40	3000	2900	4500	34	115	≤48	10,0	122	2400	2760	4800
79,73	5103/64	C713_0800 ME40	3000	2900	4500	34	115	≤48	10,0	122	2400	2760	4800
80,97	20727/256	C713_0810 ME30	3100	2900	4500	11	110	≤38	10,0	122	2224	2257	2821

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	J ₁	m	d _{MW}	Δφ ₂	C ₂	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2NOT}
			EL1,2,3,4 [min ⁻¹]	EL5,6 [min ⁻¹]									
C713 (M_{2acc,max} = 2760 Nm)													
89,42	6885/77	C713_0890 ME40	3000	2900	4500	34	115	≤48	10,0	122	2000	2300	4000
97,63	10935/112	C713_0980 ME40	3000	2900	4500	34	115	≤48	10,0	122	2400	2536	3170
99,14	6345/64	C713_0990 ME30	3100	2900	4500	10	110	≤38	10,0	122	2354	2536	3170
110,5	1215/11	C713_1100 ME40	3000	2900	4500	34	115	≤48	10,0	122	2000	2300	4000
130,4	8343/64	C713_1300 ME40	3000	2900	4500	33	115	≤48	10,0	122	2400	2760	3710
132,4	33887/256	C713_1320 ME30	3100	2900	4500	10	110	≤38	10,0	122	2400	2760	3710
135,3	72900/539	C713_1350 ME40	3000	2900	4500	34	115	≤48	10,0	122	2000	2300	4000
137,3	10575/77	C713_1370 ME30	3100	2900	4500	10	110	≤38	10,0	122	2000	2300	4000
180,6	13905/77	C713_1810 ME40	3000	2900	4500	33	115	≤48	10,0	122	2000	2300	4000
183,4	24205/132	C713_1830 ME30	3100	2900	4500	10	110	≤38	10,0	122	2000	2300	4000
219,2	16875/77	C713_2190 ME40	3000	2900	4500	33	115	≤48	10,0	122	2000	2300	4000
222,5	29375/132	C713_2230 ME30	3100	2900	4500	10	110	≤38	10,0	122	2000	2300	4000
C812 (M_{2acc,max} = 4800 Nm)													
6,670	767/115	C812_0067 ME40	2500	2200	3500	164	161	≤48	10,0	139	1942	1942	2427
6,670	767/115	C812_0067 ME50	2500	2200	3500	192	169	≤60	10,0	142	1942	1942	2427
9,043	208/23	C812_0090 ME40	2500	2200	3500	153	161	≤48	10,0	197	2633	2633	3291
9,043	208/23	C812_0090 ME50	2500	2200	3500	181	169	≤60	10,0	199	2633	2633	3291
10,15	944/93	C812_0100 ME40	2700	2400	3800	106	161	≤48	10,0	143	2677	2955	3693
10,15	944/93	C812_0100 ME50	2500	2400	3800	134	169	≤60	10,0	144	2955	2955	3693
12,75	5546/435	C812_0125 ME40	2700	2400	3800	86	161	≤48	10,0	144	2837	3710	4638
12,75	5546/435	C812_0125 ME50	2500	2400	3800	114	169	≤60	10,0	144	3615	3710	4638
13,76	1280/93	C812_0140 ME40	2700	2400	3800	101	161	≤48	10,0	201	3600	4006	5008
13,76	1280/93	C812_0140 ME50	2500	2400	3800	129	169	≤60	10,0	202	3600	4006	5008
17,10	1180/69	C812_0170 ME40	2900	2700	4300	67	161	≤48	10,0	144	3037	4800	6222
17,10	1180/69	C812_0170 ME50	2500	2500	4000	95	169	≤60	10,0	145	3986	4800	6222
17,29	1504/87	C812_0175 ME40	2700	2400	3800	83	161	≤48	10,0	202	3600	4140	6289
17,29	1504/87	C812_0175 ME50	2500	2400	3800	111	169	≤60	10,0	202	3600	4140	6289
20,26	6077/300	C812_0200 ME40	2900	2700	4300	59	161	≤48	10,0	145	3137	4800	6759
20,26	6077/300	C812_0200 ME50	2500	2500	4000	87	169	≤60	10,0	145	4192	4800	6759
23,19	1600/69	C812_0230 ME40	2900	2700	4300	66	161	≤48	10,0	203	3600	4140	7200
23,19	1600/69	C812_0230 ME50	2500	2500	4000	94	169	≤60	10,0	203	3600	4140	7200
26,06	3127/120	C812_0260 ME40	2900	2700	4300	50	161	≤48	10,0	145	3241	4800	7453
26,06	3127/120	C812_0260 ME50	2500	2500	4000	78	169	≤60	10,0	145	4200	4800	7453
27,47	412/15	C812_0270 ME40	2900	2700	4300	58	161	≤48	10,0	203	3600	4140	7200
27,47	412/15	C812_0270 ME50	2500	2500	4000	86	169	≤60	10,0	203	3600	4140	7200
33,59	2183/65	C812_0340 ME40	2900	2700	4300	44	161	≤48	10,0	145	3365	4800	8400
33,59	2183/65	C812_0340 ME50	2500	2500	4000	72	169	≤60	10,0	145	4200	4800	8400
35,33	106/3	C812_0350 ME40	2900	2700	4300	50	161	≤48	10,0	203	3600	4140	7200
35,33	106/3	C812_0350 ME50	2500	2500	4000	78	169	≤60	10,0	203	3600	4140	7200
39,94	2596/65	C812_0400 ME40	2900	2700	4300	40	161	≤48	10,0	145	3470	3686	4608
39,94	2596/65	C812_0400 ME50	2500	2500	4000	69	169	≤60	10,0	145	3686	3686	4608
45,54	592/13	C812_0460 ME40	2900	2700	4300	44	161	≤48	10,0	203	3600	4140	7200
45,54	592/13	C812_0460 ME50	2500	2500	4000	72	169	≤60	10,0	203	3600	4140	7200
54,15	704/13	C812_0540 ME40	2900	2700	4300	40	161	≤48	10,0	203	3600	4140	6248
54,15	704/13	C812_0540 ME50	2500	2500	4000	69	169	≤60	10,0	203	3600	4140	6248
68,89	620/9	C812_0690 ME40	2900	2700	4300	37	161	≤48	10,0	203	3600	4140	6770
68,89	620/9	C812_0690 ME50	2500	2500	4000	66	169	≤60	10,0	204	3600	4140	6770
C813 (M_{2acc,max} = 4800 Nm)													
49,18	49914/1015	C813_0490 ME40	2900	2700	4300	37	174	≤48	10,0	203	3710	3710	4638
65,96	10620/161	C813_0660 ME40	2900	2700	4300	35	174	≤48	10,0	203	4188	4800	6222
78,13	54693/700	C813_0780 ME40	2900	2700	4300	35	174	≤48	10,0	204	4200	4800	6759
79,34	285619/3600	C813_0790 ME30	2900	2700	4300	12	169	≤38	10,0	203	2456	2486	3108
89,44	14400/161	C813_0890 ME40	2900	2700	4300	35	174	≤48	10,0	204	3600	4140	7200
90,82	18800/207	C813_0910 ME30	2900	2700	4300	12	169	≤38	10,0	204	2812	2846	3558
100,5	28143/280	C813_1010 ME40	2900	2700	4300	34	174	≤48	10,0	204	4200	4800	7453
105,9	3708/35	C813_1060 ME40	2900	2700	4300	35	174	≤48	10,0	204	3600	4140	7200
107,6	4841/45	C813_1080 ME30	2900	2700	4300	12	169	≤38	10,0	204	3331	3371	4214
129,5	58941/455	C813_1300 ME40	2900	2700	4300	34	174	≤48	10,0	204	4200	4800	8400
136,3	954/7	C813_1360 ME40	2900	2700	4300	34	174	≤48	10,0	204	3600	4140	7200
138,4	2491/18	C813_1380 ME30	2900	2700	4300	11	169	≤38	10,0	204	3600	3718	4648
175,6	15984/91	C813_1760 ME40	2900	2700	4300	34	174	≤48	10,0	204	3600	4140	7200
178,4	6956/39	C813_1780 ME30	2900	2700	4300	11	169	≤38	10,0	204	3600	4140	5251
208,9	19008/91	C813_2090 ME40	2900	2700	4300	34	174	≤48	10,0	204	3600	4140	6248
212,1	8272/39	C813_2120 ME30	2900	2700	4300	10	169	≤38	10,0	204	3600	4140	6248

7.2 Auswahltabellen 7 Stirnradgetriebe C

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	J ₁	m	d _{MW}	Δφ ₂	C ₂	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2NOT}
			EL1,2,3,4 [min ⁻¹]	EL5,6 [min ⁻¹]									
C813 (M_{2acc,max} = 4800 Nm)													
265,7	1860/7	C813_2660 ME40	2900	2700	4300	33	174	≤48	10,0	204	3600	4140	6770
269,8	7285/27	C813_2700 ME30	2900	2700	4300	10	169	≤38	10,0	204	3600	4140	6770
C912 (M_{2acc,max} = 7211 Nm)													
20,15	2257/112	C912_0200 ME50	2500	2500	4000	120	259	≤60	10,0	260	4802	5630	7037
28,63	2405/84	C912_0290 ME50	2500	2500	4000	116	259	≤60	10,0	391	6000	6500	9997
32,13	3599/112	C912_0320 ME50	2500	2500	4000	88	259	≤60	10,0	261	5136	6758	8448
39,30	4087/104	C912_0390 ME50	2500	2500	4000	80	259	≤60	10,0	261	5195	7211	10378
45,66	3835/84	C912_0460 ME50	2500	2500	4000	87	259	≤60	10,0	392	6000	6500	12000
55,83	335/6	C912_0560 ME50	2500	2500	4000	79	259	≤60	10,0	392	6000	6500	12000
69,97	10075/144	C912_0700 ME50	2500	2500	4000	73	259	≤60	10,0	392	5520	5520	6900
C913 (M_{2acc,max} = 8000 Nm)													
64,59	295545/4576	C913_0650 ME50	2500	2500	4000	68	288	≤60	10,0	392	7000	8000	12779
77,73	60939/784	C913_0780 ME40	2800	2600	4000	37	281	≤48	10,0	392	4988	5630	7037
79,06	115107/1456	C913_0790 ME50	2500	2500	4000	67	288	≤60	10,0	392	7000	8000	14000
91,76	8075/88	C913_0920 ME50	2500	2500	4000	68	288	≤60	10,0	393	6000	6500	12000
99,42	20679/208	C913_0990 ME50	2500	2500	4000	66	288	≤60	10,0	393	7000	8000	14000
110,4	21645/196	C913_1100 ME40	2800	2600	4000	37	281	≤48	10,0	392	6000	6500	9997
112,3	3145/28	C913_1120 ME50	2500	2500	4000	67	288	≤60	10,0	393	6000	6500	12000
126,1	183549/1456	C913_1260 ME50	2500	2500	4000	65	288	≤60	10,0	393	7000	8000	14000
141,3	565/4	C913_1410 ME50	2500	2500	4000	66	288	≤60	10,0	393	6000	6500	12000
176,1	34515/196	C913_1760 ME40	2800	2600	4000	35	281	≤48	10,0	393	6000	6500	12000
179,1	5015/28	C913_1790 ME50	2500	2500	4000	65	288	≤60	10,0	393	6000	6500	12000
215,4	3015/14	C913_2150 ME40	2800	2600	4000	35	281	≤48	10,0	393	6000	6500	12000

7.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Toleranzen

Achshöhe nach DIN 747	Toleranz
Bis 50 mm	-0,4 mm
Bis 250 mm	-0,5 mm
Bis 630 mm	-0,6 mm

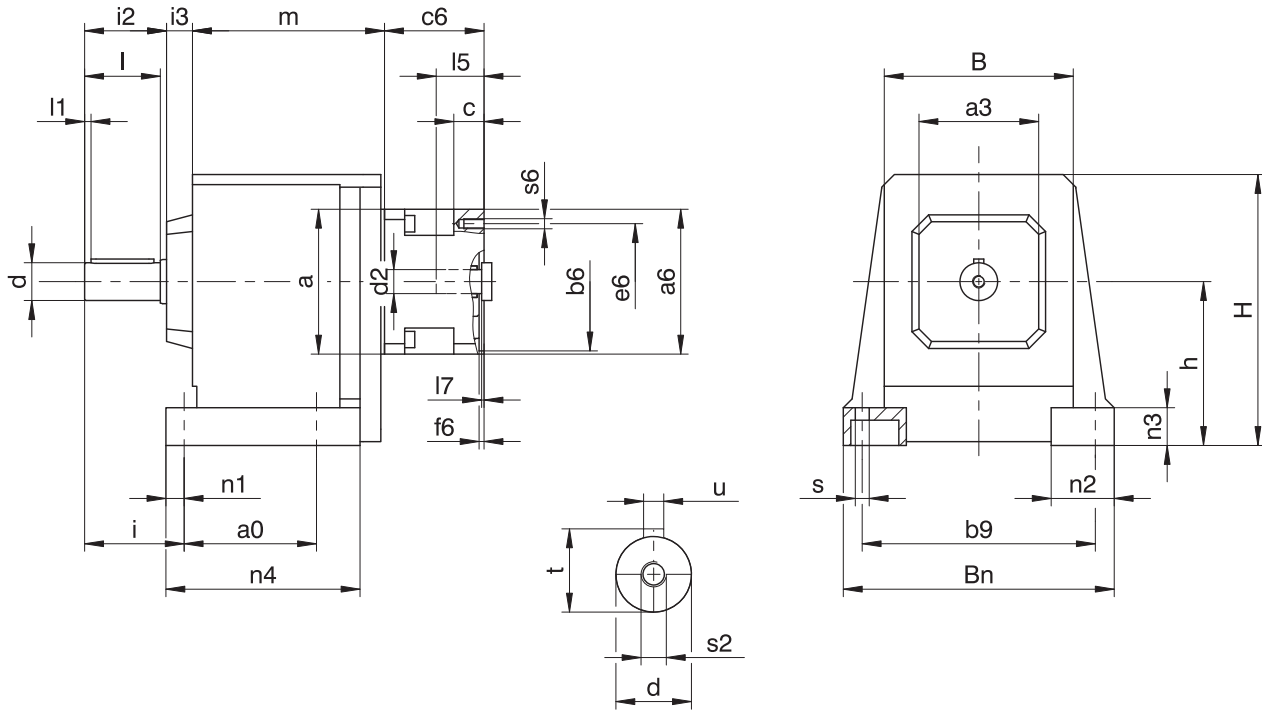
Vollwelle	Toleranz
Passung \varnothing Welle \leq 50 mm	DIN 748-1, ISO k6
Passung \varnothing Welle $>$ 50 mm	DIN 748-1, ISO m6
Passfedern	DIN 6885-1, hohe Form A

Flansch	Toleranz Passrand
Bis 300 mm	ISO j6
Ab 350 mm	ISO h6

Zentrierbohrungen in Vollwellen nach DIN 332-2, Form DR

Gewindegröße	M4	M5	M6	M8	M10	M12	M16	M20	M24
Gewindetiefe [mm]	10	12,5	16	19	22	28	36	42	50

7.3.1 Wellenausführung Vollwelle mit Passfeder, Gehäuseausführung N (Fuß)



C203, C303, C612, C613: Motoradapter und Getriebe sind teilweise nicht koaxial.

Optionen: C0 – C5 auch mit Vollwelle ohne Passfeder lieferbar; ab C6 auf Anfrage.

Maße Getriebe

Typ	a0	a3	b9	B	Bn	Ød	h	H	i	i2	i3	l	l1	n1	n2	n3	n4	Øs	s2	t	u
C0	62	60	110	92	132	20 _{k6}	82	144	55	44	13	40	3	11	35	20	95,0	7	M6	22,5	A6×6×32
C1	70	80	150	124	176	25 _{k6}	102	177	67	54	15	50	5	13	42	25	117,5	9	M10	28,0	A8×7×40
C2	85	95	170	138	200	30 _{k6}	115	195	79	65	21	60	5	14	50	30	134,5	11	M10	33,0	A8×7×50
C3	105	95	185	150	215	30 _{k6}	130	215	79	65	20	60	5	14	50	30	153,5	11	M10	33,0	A8×7×50
C4	110	110	220	175	255	40 _{k6}	145	245	105	86	20	80	5	19	60	35	180,0	14	M16	43,0	A12×8×70
C5	130	130	245	192	290	40 _{k6}	170	290	108	86	21	80	5	22	70	40	197,0	18	M16	43,0	A12×8×70
C6	215	177	245	225	300	50 _{k6}	200	315	130	106	47	100	5	25	75	40	265,0	18	M16	53,5	A14×9×90
C7	235	192	300	265	365	60 _{m6}	235	375	163	127	58	120	5	25	90	50	285,0	18	M20	64,0	A18×11×100
C8	300	223	340	310	435	70 _{m6}	290	450	190	148	70	140	5	29	95	55	360,0	22	M20	74,5	A20×12×125
C9	340	277	400	365	510	90 _{m6}	340	530	222	178	78	170	5	34	110	60	410,0	26	M24	95,0	A25×14×140

Typ	ME10		ME20		ME30		ME40		ME50	
	a	m	a	m	a	m	a	m	a	m
C002	□98	97,5	□115	101,5	-	-	-	-	-	-
C102	□98	118,0	□115	122,0	□145	124,0	-	-	-	-
C103	Ø140	155,0	-	-	-	-	-	-	-	-
C202	Ø140	129,0	□115	133,0	□145	135,0	-	-	-	-
C203	Ø140	166,0	Ø160	176,0	-	-	-	-	-	-
C302	-	-	Ø160	152,5	□145	154,5	□190	157,5	-	-
C303	Ø140	185,5	Ø160	195,5	-	-	-	-	-	-
C402	-	-	Ø160	180,0	□145	182,0	□190	185,0	-	-
C403	-	-	Ø160	223,0	-	-	-	-	-	-
C502	-	-	Ø160	200,0	Ø200	202,0	□190	205,0	Ø300	219,0
C503	-	-	Ø160	243,0	-	-	-	-	-	-
C612	-	-	-	-	Ø200	180,0	□190	183,0	Ø300	196,0
C613	-	-	Ø160	222,0	Ø200	242,0	-	-	-	-
C712	-	-	-	-	Ø200	201,0	Ø250	203,0	Ø300	216,0
C713	-	-	-	-	Ø200	262,0	Ø250	274,0	-	-
C812	-	-	-	-	-	-	Ø250	237,0	Ø300	250,0
C813	-	-	-	-	Ø200	296,0	Ø250	308,0	-	-
C912	-	-	-	-	-	-	-	-	Ø300	279,0
C913	-	-	-	-	-	-	Ø250	337,0	Ø300	362,0

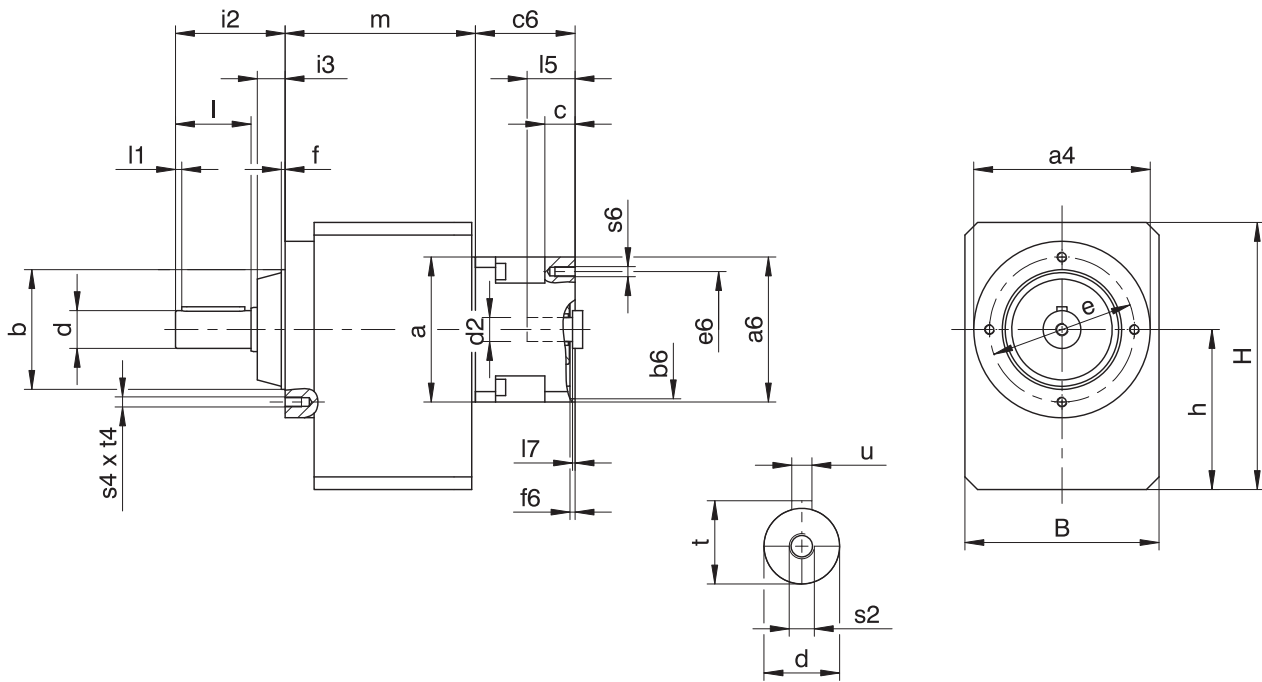
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
C_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
C_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
C_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
C_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
C_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

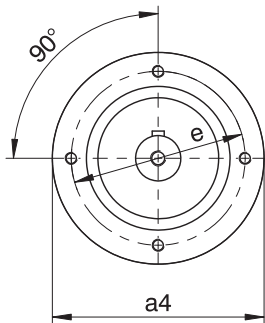
In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

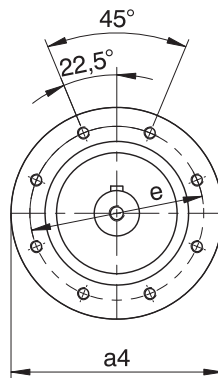
7.3.2 Wellenausführung Vollwelle mit Passfeder, Gehäuseausführung G (Gewindelockkreis)



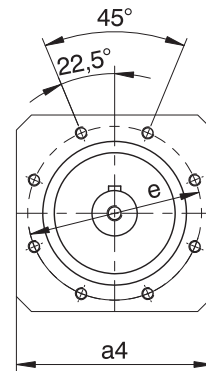
C1 - C4



C5



C6 - C9



C203, C303, C612, C613: Motoradapter und Getriebe sind teilweise nicht koaxial.

Optionen: C0 - C5 auch mit Vollwelle ohne Passfeder lieferbar; ab C6 auf Anfrage.

Maße Getriebe

Typ	a4	Øb	B	Ød	Øe	f	h	H	i2	i3	l	l1	s2	s4	t	t4	u
C0	Ø87	55 _{j6}	97	20 _{k6}	75	3,0	79,0	141,0	58	14	40	3	M6	M6	22,5	10	A6×6×32
C1	Ø120	80 _{j6}	130	25 _{k6}	100	3,0	100,0	175,0	71	17	50	5	M10	M6	28,0	13	A8×7×40
C2	Ø140	95 _{j6}	142	30 _{k6}	115	3,0	112,0	192,0	87	22	60	5	M10	M8	33,0	13	A8×7×50
C3	Ø140	95 _{j6}	154	30 _{k6}	115	3,0	127,0	212,0	87	22	60	5	M10	M8	33,0	13	A8×7×50
C4	Ø160	110 _{j6}	178	40 _{k6}	130	3,5	142,5	242,5	108	22	80	5	M16	M10	43,0	16	A12×8×70
C5	Ø192	130 _{j6}	195	40 _{k6}	165	3,5	166,0	286,0	109	23	80	5	M16	M10	43,0	16	A12×8×70
C6	□180	140 _{j6}	225	50 _{k6}	165	5,0	195,0	310,0	136	30	100	5	M16	M10	53,5	16	A14×9×90
C7	□195	155 _{j6}	265	60 _{m6}	185	8,0	231,0	371,0	164	37	120	5	M20	M12	64,0	19	A18×11×100
C8	□226	185 _{j6}	310	70 _{m6}	215	5,0	285,0	445,0	185	37	140	5	M20	M12	74,5	19	A20×12×125
C9	□280	230 _{j6}	365	90 _{m6}	265	5,0	334,0	524,0	220	42	170	5	M24	M16	95,0	26	A25×14×140

Typ	ME10		ME20		ME30		ME40		ME50	
	a	m	a	m	a	m	a	m	a	m
C002	□98	96	□115	100	–	–	–	–	–	–
C102	□98	116	□115	120	□145	122	–	–	–	–
C103	∅140	153	–	–	–	–	–	–	–	–
C202	∅140	128	□115	132	□145	134	–	–	–	–
C203	∅140	165	∅160	175	–	–	–	–	–	–
C302	–	–	∅160	151	□145	153	□190	156	–	–
C303	∅140	184	∅160	194	–	–	–	–	–	–
C402	–	–	∅160	178	□145	180	□190	183	–	–
C403	–	–	∅160	221	–	–	–	–	–	–
C502	–	–	∅160	198	∅200	200	□190	203	∅300	217
C503	–	–	∅160	241	–	–	–	–	–	–
C612	–	–	–	–	∅200	197	□190	200	∅300	213
C613	–	–	∅160	239	∅200	259	–	–	–	–
C712	–	–	–	–	∅200	222	∅250	224	∅300	237
C713	–	–	–	–	∅200	283	∅250	295	–	–
C812	–	–	–	–	–	–	∅250	270	∅300	283
C813	–	–	–	–	∅200	329	∅250	341	–	–
C912	–	–	–	–	–	–	–	–	∅300	315
C913	–	–	–	–	–	–	∅250	373	∅300	398

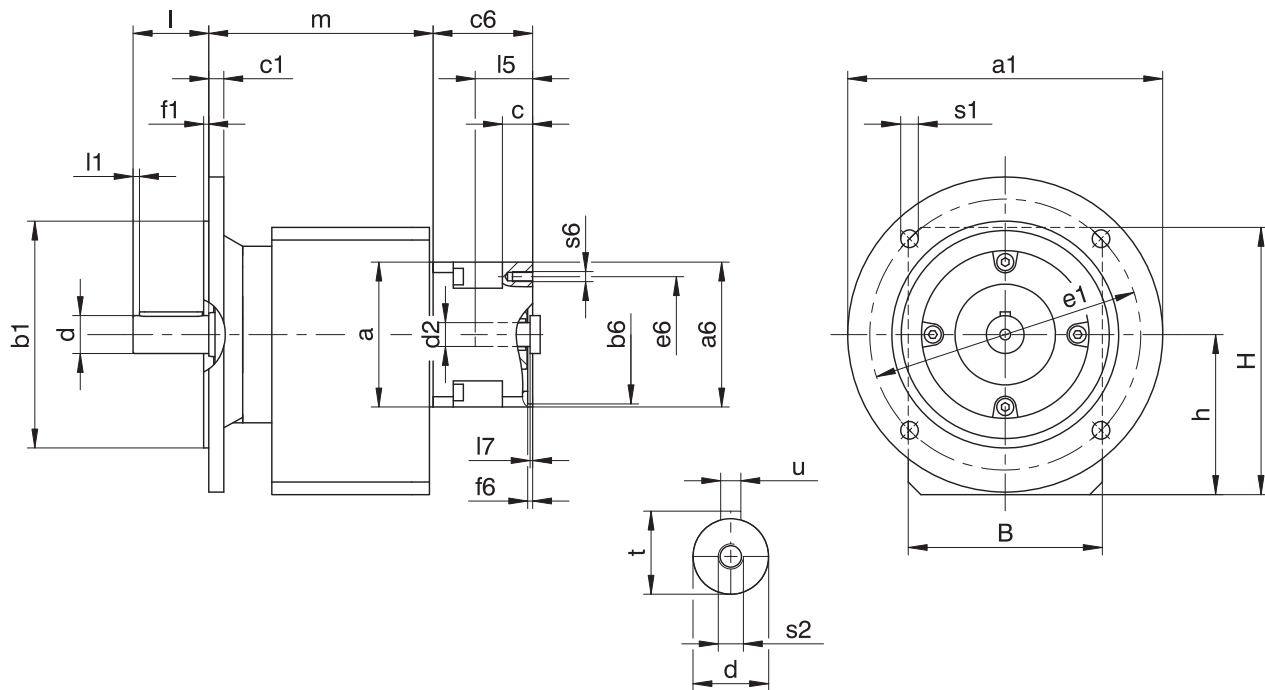
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	∅b6	∅e6	∅d2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
C_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
C_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
C_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
C_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
C_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

7.3.3 Wellenausführung Vollwelle mit Passfeder, Gehäuseausführung F (Rundflansch)



C203, C303, C612, C613: Motoradapter und Getriebe sind teilweise nicht koaxial.

Optionen: C0 – C5 auch mit Vollwelle ohne Passfeder lieferbar; ab C6 auf Anfrage.

Maße Getriebe

Typ	Øa1	Øb1	B	c1	Ød	Øe1	f1	h	H	l	l1	Øs1	s2	t	u
C0	160	110 _{j6}	97	10	20 _{k6}	130	3,0	79,0	141,0	40	3	9	M6	22,5	A6×6×32
C1	200	130 _{j6}	130	12	25 _{k6}	165	3,5	100,0	175,0	50	5	11	M10	28,0	A8×7×40
C2	200	130 _{j6}	142	12	30 _{k6}	165	3,5	112,0	192,0	60	5	11	M10	33,0	A8×7×50
C3	250	180 _{j6}	154	12	30 _{k6}	215	4,0	127,0	212,0	60	5	14	M10	33,0	A8×7×50
C4	250	180 _{j6}	178	14	40 _{k6}	215	4,0	142,5	242,5	80	5	14	M16	43,0	A12×8×70
C5	300	230 _{j6}	195	16	40 _{k6}	265	4,0	166,0	286,0	80	5	14	M16	43,0	A12×8×70
C6	300	230 _{j6}	225	17	50 _{k6}	265	4,0	195,0	310,0	100	5	14	M16	53,5	A14×9×90
C7	350	250 _{h6}	265	18	60 _{m6}	300	5,0	231,0	371,0	120	5	18	M20	64,0	A18×11×100
C8	400	300 _{h6}	310	20	70 _{m6}	350	5,0	285,0	445,0	140	5	18	M20	74,5	A20×12×125
C9	450	350 _{h6}	365	23	90 _{m6}	400	5,0	334,0	524,0	170	5	18	M24	95,0	A25×14×140

Maße zusätzliche Rundflansche

Typ	Øa1	Øb1	c1	Øe1	f1	Øs1
C0	120	80 _{j6}	10	100	3,0	7
C0	140	95 _{j6}	10	115	3,0	9
C1	140	95 _{j6}	8	115	3,5	9
C1	160	110 _{j6}	10	130	3,5	9
C2	160	110 _{j6}	10	130	3,5	9
C2	250	180 _{j6}	12	215	4,0	14
C3	160	110 _{j6}	10	130	3,5	9
C3	200	130 _{j6}	12	165	3,5	11
C4	200	130 _{j6}	14	165	3,5	11
C4	300	230 _{j6}	14	265	4,0	14
C5	250	180 _{j6}	14	215	4,0	14
C8	350	250 _{h6}	18	300	5,0	18
C8	450	350 _{h6}	20	400	5,0	18

Typ	ME10		ME20		ME30		ME40		ME50	
	a	m	a	m	a	m	a	m	a	m
C002	□98	114	□115	118	–	–	–	–	–	–
C102	□98	137	□115	141	□145	143	–	–	–	–
C103	∅140	174	–	–	–	–	–	–	–	–
C202	∅140	155	□115	159	□145	161	–	–	–	–
C203	∅140	192	∅160	202	–	–	–	–	–	–
C302	–	–	∅160	178	□145	180	□190	183	–	–
C303	∅140	211	∅160	221	–	–	–	–	–	–
C402	–	–	∅160	206	□145	208	□190	211	–	–
C403	–	–	∅160	249	–	–	–	–	–	–
C502	–	–	∅160	227	∅200	229	□190	232	∅300	246
C503	–	–	∅160	270	–	–	–	–	–	–
C612	–	–	–	–	∅200	233	□190	236	∅300	249
C613	–	–	∅160	275	∅200	295	–	–	–	–
C712	–	–	–	–	∅200	266	∅250	268	∅300	281
C713	–	–	–	–	∅200	327	∅250	339	–	–
C812	–	–	–	–	–	–	∅250	315	∅300	328
C813	–	–	–	–	∅200	374	∅250	386	–	–
C912	–	–	–	–	–	–	–	–	∅300	365
C913	–	–	–	–	–	–	∅250	423	∅300	448

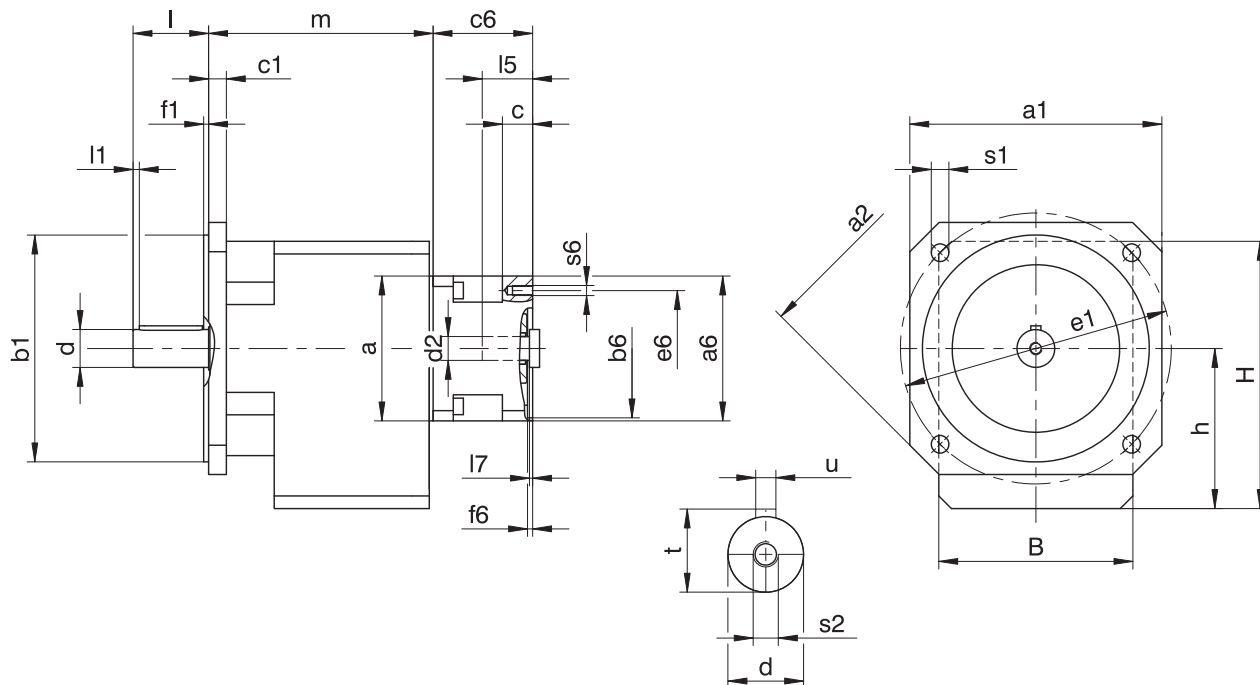
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	∅b6	∅e6	∅d2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
C_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
C_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
C_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
C_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
C_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

7.3.4 Wellenausführung Vollwelle mit Passfeder, Gehäuseausführung Q (Quadratflansch)



C203, C303: Motoradapter und Getriebe sind teilweise nicht koaxial.

Optionen: C0 – C5 auch mit Vollwelle ohne Passfeder lieferbar; ab C6 auf Anfrage.

Maße Getriebe

Typ	□a1	□a2	Øb1	B	c1	Ød	Øe1	f1	h	H	l	l1	Øs1	s2	t	u
C0	124	160	110 _{js}	97	9	20 _{k6}	130	3,0	79,0	141,0	40	3	9	M6	22,5	A6×6×32
C1	145	192	130 _{js}	130	11	25 _{k6}	165	3,5	100,0	175,0	50	5	11	M10	28,0	A8×7×40
C2	145	192	130 _{js}	142	11	30 _{k6}	165	3,5	112,0	192,0	60	5	11	M10	33,0	A8×7×50
C3	200	250	180 _{js}	154	14	30 _{k6}	215	4,0	127,0	212,0	60	5	14	M10	33,0	A8×7×50
C4	200	250	180 _{js}	178	14	40 _{k6}	215	4,0	142,5	242,5	80	5	14	M16	43,0	A12×8×70

Typ	ME10		ME20		ME30		ME40	
	a	m	a	m	a	m	a	m
C002	□98	114	□115	118	-	-	-	-
C102	□98	137	□115	141	□145	143	-	-
C103	Ø140	174	-	-	-	-	-	-
C202	Ø140	155	□115	159	□145	161	-	-
C203	Ø140	192	Ø160	202	-	-	-	-
C302	-	-	Ø160	178	□145	180	□190	183
C303	Ø140	211	Ø160	221	-	-	-	-
C402	-	-	Ø160	206	□145	208	□190	211
C403	-	-	Ø160	249	-	-	-	-

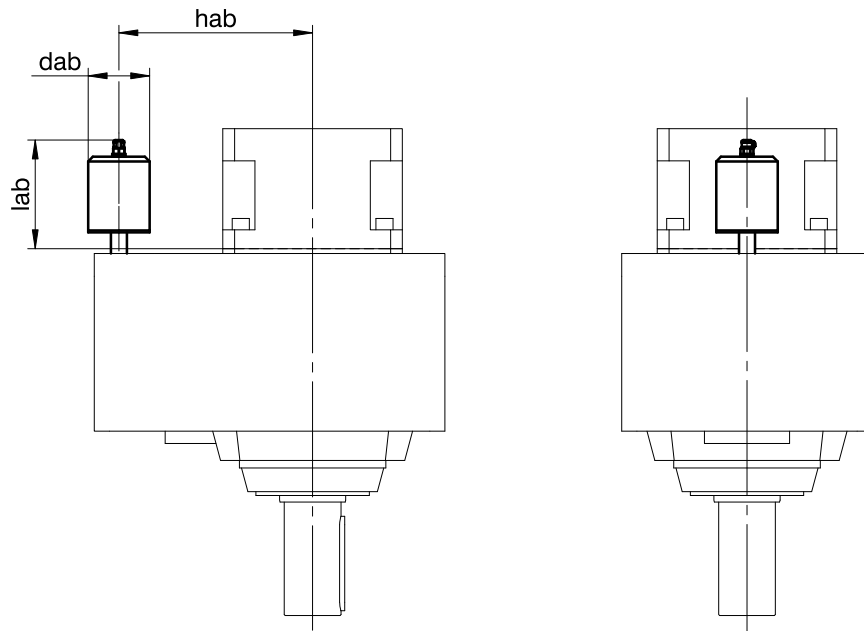
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
C_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
C_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
C_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
C_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
C_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

7.3.5 Ölausgleichsbehälter



Maße

Typ	ME30			ME40			ME50		
	dab	hab	lab	dab	hab	lab	dab	hab	lab
C612	65	170	114,5	65	170	112,0	65	214	191,5
C712	73	205	129,5	73	205	129,5	73	205	129,5
C812	–	–	–	73	255	129,5	73	255	129,5
C912	–	–	–	–	–	–	73	305	126,0

Weitere Informationen finden Sie im Kapitel [7.6.5](#)

7.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

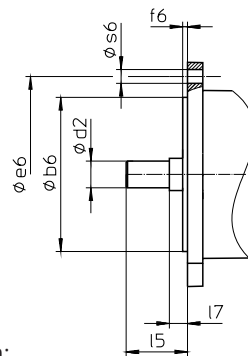
Beispiel-Code

C	2	0	2	N	0280	ME20
---	---	---	---	---	------	------

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
C	Typ	Stirnradgetriebe
2	Größe	2 (Beispiel)
0	Generation	Generation 0
1		Generation 1
2	Stufen	2-stufig
3		3-stufig
G	Gehäuse	Gewindelochkreis
F		Rundflansch
Q		Quadratflansch
N		Fuß
0280	Übersetzungskennzahl (i x 10 gerundet)	i = 28,24 (Beispiel)
ME20	Motoradapter	Motoradapter ME20 (Beispiel) mit EasyAdapt-Kupplung
MQ		Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung
MB ¹		Motoradapter ServoStop mit Bremse

Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



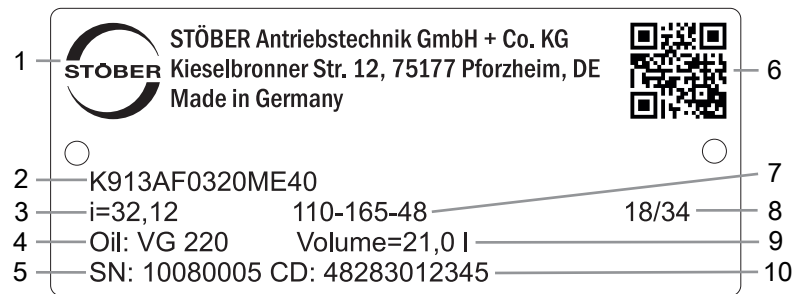
- Motortyp oder Motorabmessungen:

Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.

- Einbaulage, siehe Kapitel [▶ 7.5.7]
- Position Zugang Klemmschraube, siehe Kapitel [▶ 7.5.9]
- Ölausgleichsbehälter (Option, empfohlen für Getriebe in der Einbaulage EL5), siehe Kapitel [▶ 7.6.5]
- C002, C102, C202, C302, C402, C502, C612, C712, C812, C912: Ritzelsicherung für Motoradapter (Option)
- Doppelte Abdichtung für Motoradapter ME (Option)

7.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Schmierstoffspezifikation
5	Serialnummer des Getriebes
6	QR-Code (Link zu Produktinformationen)
7	Maße des Motoradapters (Passrand/Lochkreis/Motorwellendurchmesser)
8	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
9	Schmierstofffüllmenge
10	Kundenspezifische Daten

7.4.1.1 Mitgeltende Dokumente

Mitgeltende Dokumente für das Produkt können Sie ansehen oder herunterladen, wenn Sie die Seriennummer auf dem Typenschild des Produkts ablesen und sie im Internet unter folgender Adresse eingeben:

<https://id.stober.com>

Alternativ können Sie mit einem geeigneten Mobilgerät den QR-Code auf dem Typenschild des Produkts einscannen, um dadurch zu den mitgeltenden Dokumenten verlinkt zu werden.

7.5 Produktbeschreibung

7.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter ME
zum Anbau von Syn-
chron-Servomotoren



Katalog ID 443054_de

Motoradapter MB
zum Anbau von Syn-
chron-Servomotoren



Katalog ID 443234_de

Motoradapter MR
zum Anbau von Asyn-
chronmotoren



Auf Anfrage

Synchron-Servomotor
EZ



Katalog ID 442437_de

Motoradapter MB +
Synchron-Servomotor
EZ



Katalog ID 443311_de

Lean-Motor LM



Katalog ID 443016_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stober.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

7.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der EasyAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Robuste, patentierte Klemmkupplung mit Spreizfunktion
- Niedrigste Massenträgheitsmomente für höchste Dynamik
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 1: Kupplung EasyAdapt

7.5.3 Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der spielfreien Steckkupplung (Klauenkupplung).

Eigenschaften:

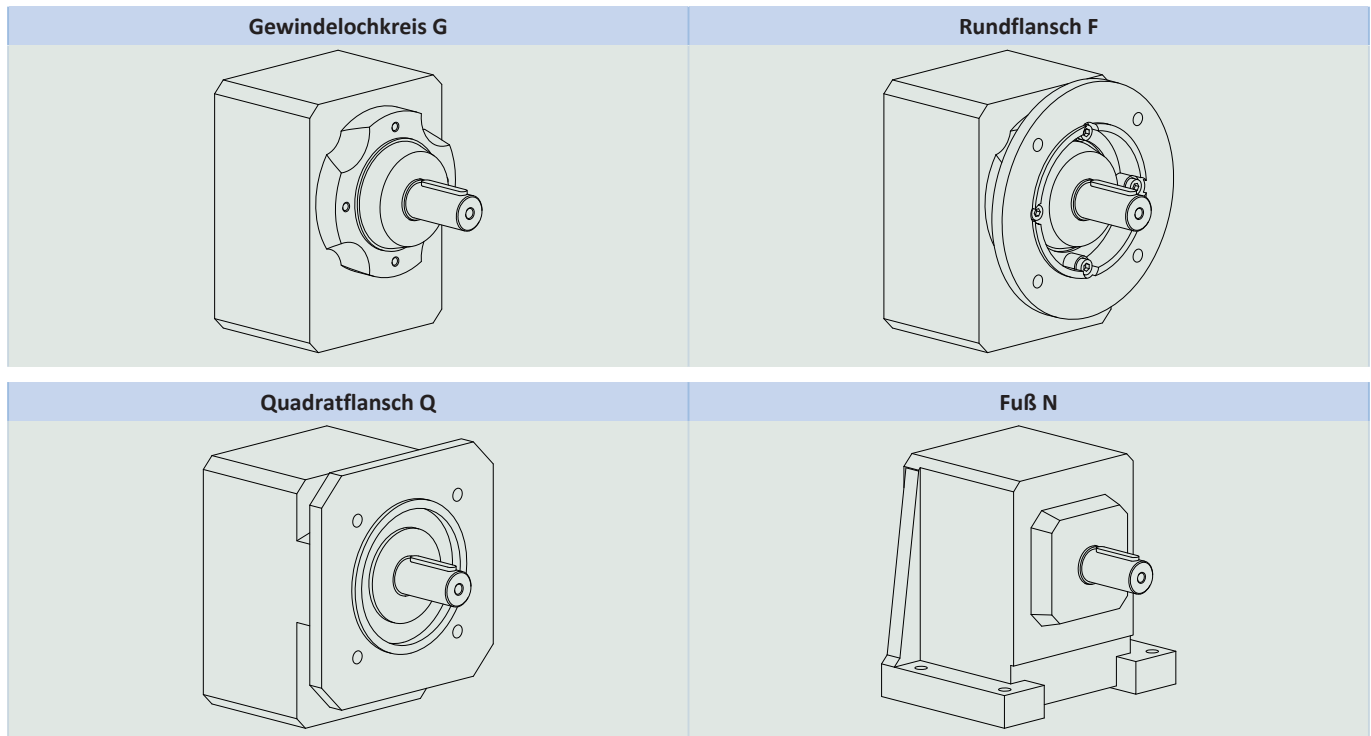
- Einfacher und schneller Motoranbau
- Demontage des Motors in jeder beliebigen Stellung möglich
- Mit integriertem thermischem Längenausgleich, gleicht Längenausdehnungen der Motorwelle aus
- Motorwelle entkoppelt von Axialkräften
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 2: Spielfreie Steckkupplung

Alle technischen Daten und Kombinationen mit unseren Getrieben finden Sie unter <https://configurator.stober.de/de-DE/>.

7.5.4 Gehäuseausführung



	G	F	Q	N
C0	✓	✓	✓	✓
C1	✓	✓	✓	✓
C2	✓	✓	✓	✓
C3	✓	✓	✓	✓
C4	✓	✓	✓	✓
C5	✓	✓	-	✓
C6	✓	✓	-	✓
C7	✓	✓	-	✓
C8	✓	✓	-	✓
C9	✓	✓	-	✓

7.5.5 Wellenausführung

Die Getriebe der Baugröße C0 – C9 erhalten Sie im Standard mit einer Vollwelle mit Passfeder.

Die Getriebe der Baugröße C0 – C5 können Sie optional mit Vollwelle ohne Passfeder bestellen. Ab der Baugröße C6 nur auf Anfrage.

7.5.6 Einbaubedingungen

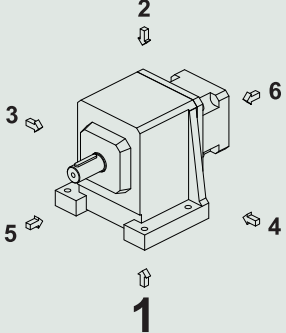
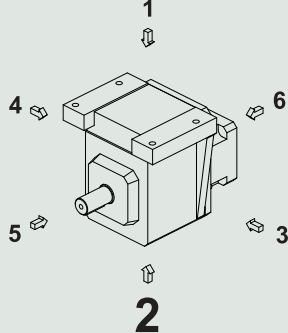
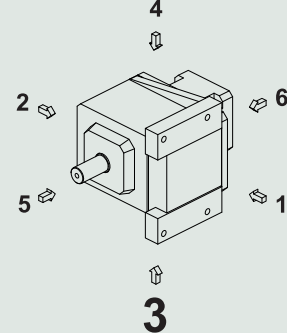
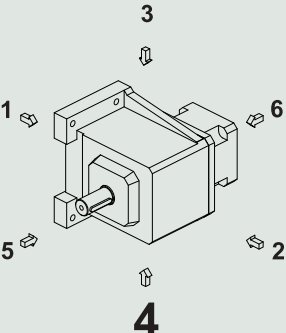
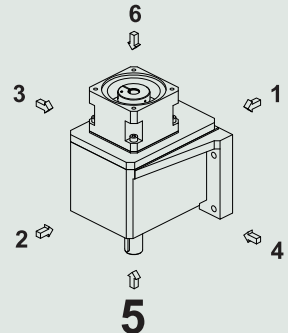
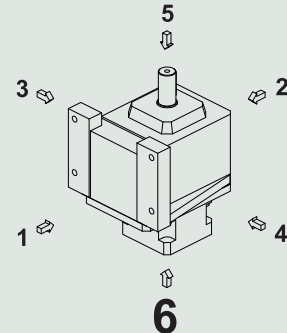
Maschinenseitige Befestigung der Getriebe über Gewindelochkreis

Die angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten nur bei einer maschinenseitigen Befestigung der Getriebe mit Schrauben der Festigkeitsklasse 10.9. Zusätzlich müssen die Getriebegehäuse am Passrand eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.

7.5.7 Einbaulagen

Die folgende Tabelle zeigt die Standard-Einbaulagen.

Die Zahlen kennzeichnen die Getriebeseiten. Die Einbaulage ist durch die nach unten weisende Getriebeseite definiert.

EL1 IMB3, IMB5, IMB14, IMB34, IMB35 	EL2 IMB8 	EL3 IMB7 
EL4 IMB6 	EL5 IMV1, IMV5, IMV18 	EL6 IMV3, IMV6, IMV19 

Da die Schmierstofffüllmenge der Getriebe von der Einbaulage abhängt, muss die Einbaulage bei der Bestellung angegeben werden.

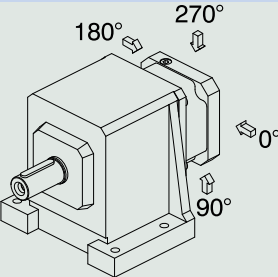
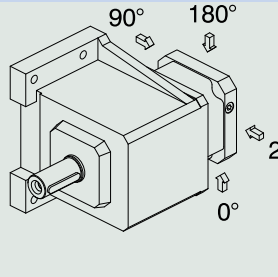
7.5.8 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs. Die Füllmenge und der Aufbau der Getriebe sind von der Einbaulage abhängig.

Setzen Sie die Getriebe nur in der dafür vorgesehenen Einbaulage ein! Bauen Sie die Getriebe nur nach vorheriger Rücksprache mit STÖBER um. Ansonsten übernimmt STÖBER keine Haftung für die Getriebe.

Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

7.5.9 Position Zugang Klemmschraube

Einbaulage EL1 Klemmschraube in 270°-Position (Standard) 	Einbaulage EL4 Klemmschraube in 270°-Position (Standard) 
---	---

Geben Sie Abweichungen für Ihr Getriebe bei der Bestellung an.

Beachten Sie, dass sich die Zugangsbohrung der Klemmschraube mitdreht, wenn das Getriebe in eine andere Einbaulage gedreht wird.

7.5.10 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	≤ 80 °C
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosionssgeschützte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 2-stufig	97 %
η_{get} 3-stufig	96 %
Schutzart ²	IP65

7.5.11 Wartung

Die Hinweise zur Wartung finden Sie in der Betriebsanleitung ID 443027_de unter <http://www.stoeber.de/de/downloads/>. Geben Sie im Feld Suche... die ID der Dokumentation ein.

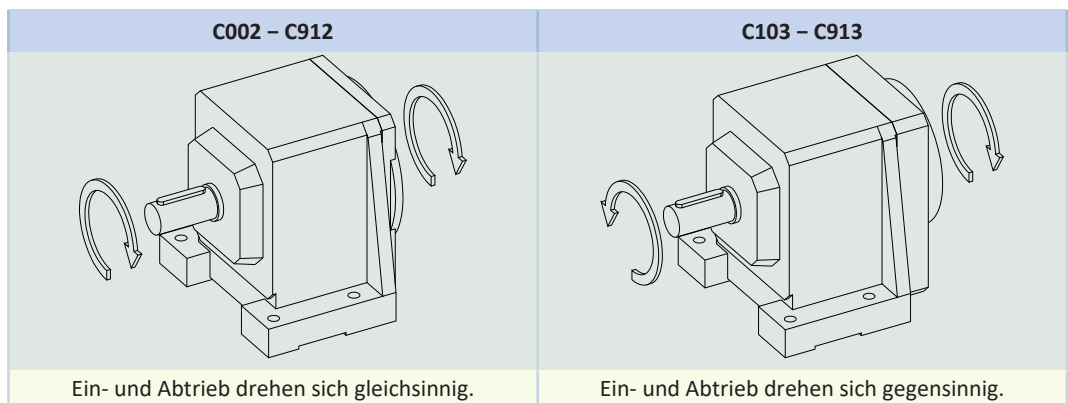
Entlüftung

Bei den Getriebegrößen C6 bis C9 sind standardmäßig einbaulagenabhängig Entlüftungsventile montiert.

Die Position und Abmessungen der Entlüftungsventile können Sie dem 3D-Modell entnehmen.

Laden Sie das 3D-Modell unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunter.

7.5.12 Drehrichtung



Die Bilder zeigen die Einbaulage EL1.

7.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoeber.de/de/ServoSoft> herunter.

Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

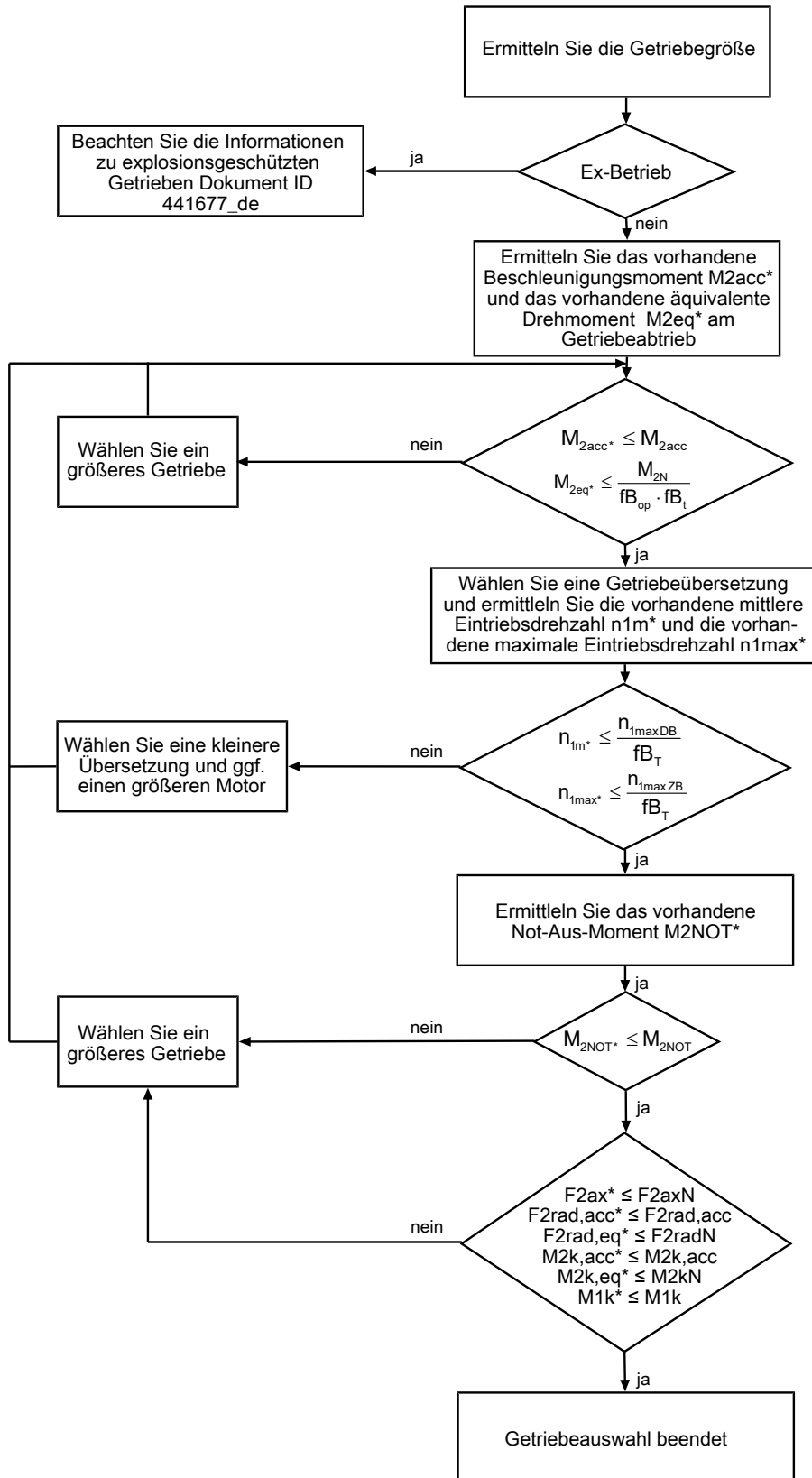
In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

² Beachten Sie die Schutzart aller Komponenten.

7.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



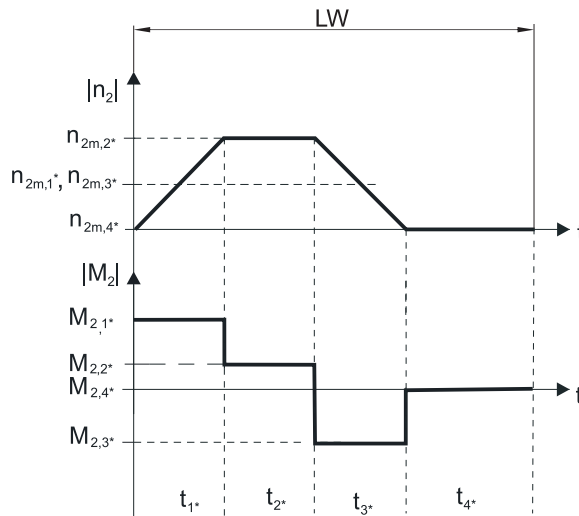
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} , M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für fb_T , fb_{op} und fb_t den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:

**Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments**

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6 \text{ min}$, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB_{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,25
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,40
Laufzeit	fB_t
Tägliche Laufzeit $\leq 8 \text{ h}$	1,00
Tägliche Laufzeit $\leq 16 \text{ h}$	1,15
Tägliche Laufzeit $\leq 24 \text{ h}$	1,20

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 80\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

7.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} \leq 20\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax20}$; $F_{2radN} = F_{2rad20}$; $M_{2kN} = M_{2k20}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe bei Gehäuseausführung Gewindelochkreis und Flansch über dessen Passränder abgestützt werden

Zulässige Wellenbelastungen

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax20} [N]	F_{2rad20} [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k20} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
C0	20,0	500	1900	1900	80	80
C1	30,0	850	3400	3400	190	190
C2	30,0	1050	4200	4200	260	260
C3	30,0	1400	5650	5650	350	350
C4	35,0	2400	9700	9700	750	750
C5	42,0	3000	11000	11000	900	900
C6	40,0	4000	16000	16000	1500	1500
C7	45,0	5500	22000	22000	2400	2400
C8	50,0	7500	30000	30000	3700	3700
C9	55,0	9500	37000	37000	5200	5200

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 20\text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20\text{ min}^{-1}}}}$$

$$F_{2radN} = \frac{F_{2rad20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20\text{ min}^{-1}}}}$$

$$M_{2kN} = \frac{M_{2k20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20\text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

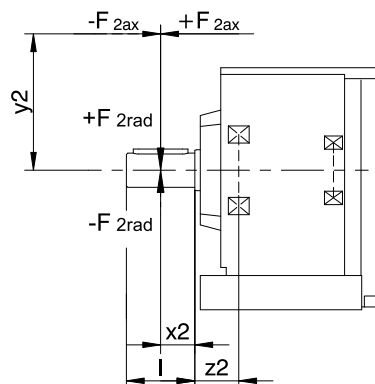


Abb. 3: Kraftangriffspunkte

Die angegebenen Werte für F_{2rad20} und $F_{2rad,acc}$ beziehen sich auf einen Kraftangriff auf die Mitte der Abtriebswelle: $x_2 = l/2$.

Wellenabmessungen finden Sie im Kapitel Maßzeichnungen.

Für andere Kraftangriffspunkte gilt:

$$M_{2k,acc^*} = \frac{2 \cdot F_{2ax^*} \cdot y_2 + F_{2rad,acc^*} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

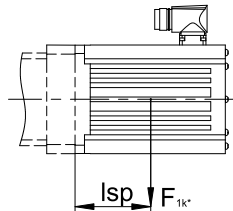
$$F_{2rad,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

7.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
ME10	25
ME20	60
ME30	125
ME40	250
ME50	600

7.6.4 Radialwellendichtringe

Leckagesicherheit

Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

7.6.5 Ölausgleichsbehälter

In der Einbaulage EL5 haben die Getriebe einen erhöhten Füllstand. Der Ölausgleichsbehälter verhindert einen Ölaustritt am Getriebe.

Hinweise

- Wir empfehlen in der Einbaulage EL5 den Einsatz eines Ölausgleichsbehälters (Mehrpreis) bei schnelllaufenden Getrieben mit Eintriebsdrehzahl $n_1 > 1750 \text{ min}^{-1}$ und Getriebeübersetzungen $i < 20$.
- Der Ölausgleichsbehälter kann nur bei bestimmten Baugrößen eingesetzt werden, siehe Kapitel [\[▶ 7.3.5\]](#)

7.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren C	443365_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Getriebe C/F/K/S	443028_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

8 Flachgetriebe F

Inhaltsverzeichnis

8.1	Übersicht	140
8.2	Auswahltabellen	141
8.3	Maßzeichnungen	145
8.3.1	Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis).....	146
8.3.2	Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung GN (Gewindelochkreis + Seitenbefestigung)	148
8.3.3	Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung F (Rundflansch)	150
8.3.4	Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung Q (Quadratflansch)	152
8.3.5	Wellenausführung V (Vollwelle), Gehäuseausführung F (Rundflansch).....	154
8.3.6	Wellenausführung V (Vollwelle), Gehäuseausführung Q (Quadratflansch).....	155
8.3.7	Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis)	156
8.3.8	Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung GN (Gewindelochkreis + Seitenbefestigung)	158
8.3.9	Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung F (Rundflansch).....	160
8.3.10	Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung Q (Quadratflansch)	162
8.4	Typenbezeichnung	164
8.4.1	Typenschild	165
8.5	Produktbeschreibung	165
8.5.1	Eintriebsoptionen.....	165
8.5.2	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME).....	166
8.5.3	Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ).....	166
8.5.4	Gehäuseausführung	167
8.5.5	Kombinatorik Wellen-/Gehäuseausführung	167
8.5.6	Einbaubedingungen	167
8.5.7	Einbaulagen.....	168
8.5.8	Schmierstoffe	168
8.5.9	Position Zugang Klemmschraube	169
8.5.10	Weitere Produktmerkmale.....	169
8.5.11	Drehrichtung	169
8.6	Projektierung	170
8.6.1	Antriebsauswahl.....	171
8.6.2	Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	173
8.6.3	Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb.....	175
8.6.4	Radialwellendichtringe.....	176
8.7	Weitere Dokumentation.....	176



8

Flachgetriebe

F

8.1 Übersicht

Schrägverzahnte Flachgetriebe mit großer Achsdistanz

Merkmale

- Leistungsdichte ★☆☆☆☆
- Drehspiel ★★☆☆☆
- Preisklasse €
- Wellenbelastung ★★☆☆☆
- Laufruhe ★★☆☆☆
- Verdrehsteifigkeit ★★☆☆☆
- Massenträgheitsmoment ★★☆☆☆
- Schrägverzahnung ✓
- Wartungsfrei ✓
- FKM Dichtring am Eintrieb ✓
- Große Achsdistanzen, geeignet für räumlich enge Situationen ✓
- Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar ✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	4,3 – 552
M_{2acc}	53 – 1100 Nm
$\Delta\phi_2$	5 – 11 arcmin
η_{get}	96 – 97 %

8.2 Auswahltabellen

Die in den Auswahltabellen angegebenen technischen Daten gelten für:

- Aufstellhöhen bis 1000 m über Normalnull
- Umgebungstemperaturen von 0° C bis 40° C
- Ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzleistung

Das Massenträgheitsmoment J_1 für kleinere Motorwelldurchmesser sowie alle weiteren technischen Daten finden Sie unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/>.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [18.1](#).

i	i _{exakt}	Typ	n _{1max}		n _{1maxZB} [min ⁻¹]	J ₁ [kgcm ²]	m [kg]	d _{MW} [mm]	Δφ ₂ [arcmin]	Δφ _{2redll} [arcmin]	C ₂ [Nm/ arcmin]	M _{2N} [Nm]	M _{2acc} [Nm]	M _{2NOT} [Nm]
			EL1,2,3,4 [min ⁻¹]	EL5,6 [min ⁻¹]										
F102 (M_{2acc,max} = 120 Nm)														
4,308	56/13	F102_0043 ME10	3500	3000	6000	2,1	13	≤19	11,0	8,0	6,2	69	100	125
4,308	56/13	F102_0043 ME20	3500	3000	6000	4,0	14	≤24	11,0	8,0	6,4	69	100	125
6,462	84/13	F102_0065 ME10	3500	3000	6000	1,4	13	≤19	11,0	8,0	6,4	79	105	188
6,462	84/13	F102_0065 ME20	3500	3000	6000	3,3	14	≤24	11,0	8,0	6,5	79	105	188
7,156	322/45	F102_0072 ME10	3700	3600	6000	1,3	13	≤19	11,0	8,0	6,4	81	105	200
7,156	322/45	F102_0072 ME20	3700	3600	6000	3,2	14	≤24	11,0	8,0	6,5	81	105	200
8,948	1029/115	F102_0089 ME10	3700	3600	6000	1,1	13	≤19	11,0	8,0	6,5	88	105	200
8,948	1029/115	F102_0089 ME20	3700	3600	6000	3,0	14	≤24	11,0	8,0	6,5	88	105	200
10,92	273/25	F102_0110 ME10	4000	4000	6500	0,94	13	≤19	11,0	8,0	6,5	94	105	200
10,92	273/25	F102_0110 ME20	3700	3700	6000	2,8	14	≤24	11,0	8,0	6,5	94	105	200
13,59	231/17	F102_0135 ME10	4000	4000	6500	0,85	13	≤19	11,0	8,0	6,5	101	105	200
13,59	231/17	F102_0135 ME20	3700	3700	6000	2,7	14	≤24	11,0	8,0	6,5	101	105	200
18,46	1495/81	F102_0185 ME10	3700	3600	6000	0,96	13	≤19	11,0	6,0	7,7	111	120	240
18,46	1495/81	F102_0185 ME20	3700	3600	6000	2,9	14	≤24	11,0	6,0	7,7	111	120	240
23,08	3185/138	F102_0230 ME10	3700	3600	6000	0,87	13	≤19	11,0	6,0	7,7	120	120	240
23,08	3185/138	F102_0230 ME20	3700	3600	6000	2,8	14	≤24	11,0	6,0	7,7	120	120	240
28,17	169/6	F102_0280 ME10	4000	4000	6500	0,81	13	≤19	11,0	6,0	7,7	120	120	240
28,17	169/6	F102_0280 ME20	3700	3700	6000	2,7	14	≤24	11,0	6,0	7,7	120	120	240
35,05	3575/102	F102_0350 ME10	4000	4000	6500	0,77	13	≤19	11,0	6,0	7,7	120	120	240
35,05	3575/102	F102_0350 ME20	3700	3700	6000	2,7	14	≤24	11,0	6,0	7,7	120	120	240
46,43	325/7	F102_0460 ME10	4000	4000	7000	0,72	13	≤19	11,0	6,0	7,7	120	120	240
46,43	325/7	F102_0460 ME20	3700	3700	6000	2,6	14	≤24	11,0	6,0	7,7	120	120	240
55,97	2015/36	F102_0560 ME10	4000	4000	7000	0,70	13	≤19	11,0	6,0	7,7	120	120	240
55,97	2015/36	F102_0560 ME20	3700	3700	6000	2,6	14	≤24	11,0	6,0	7,7	120	120	240
70,06	1261/18	F102_0700 ME10	4000	4000	7000	0,68	13	≤19	11,0	6,0	7,7	120	120	240
70,06	1261/18	F102_0700 ME20	3700	3700	6000	2,6	14	≤24	11,0	6,0	7,7	120	120	240
93,63	7865/84	F102_0940 ME10	4000	4000	7000	0,63	13	≤19	11,0	6,0	7,7	120	120	240
111,9	2015/18	F102_1120 ME10	4000	4000	7000	0,62	13	≤19	11,0	6,0	7,7	120	120	240
139,8	559/4	F102_1400 ME10	4000	4000	7000	0,62	13	≤19	11,0	6,0	7,7	120	120	240
F202 (M_{2acc,max} = 270 Nm)														
4,680	2616/559	F202_0047 ME10	3100	2600	5000	4,7	21	≤19	11,0	8,0	14	109	109	136
4,680	2616/559	F202_0047 ME20	3100	2600	5000	8,1	22	≤32	11,0	8,0	15	140	210	340
4,680	2616/559	F202_0047 ME30	3100	2600	5000	13	24	≤38	11,0	8,0	15	140	210	340
5,552	5341/962	F202_0056 ME20	3100	2600	5000	7,1	22	≤32	11,0	8,0	15	149	210	400
5,552	5341/962	F202_0056 ME30	3100	2600	5000	12	24	≤38	11,0	8,0	15	149	210	400
7,167	5777/806	F202_0072 ME10	3600	3100	6000	2,6	21	≤19	11,0	8,0	15	145	167	209
7,167	5777/806	F202_0072 ME20	3600	3100	6000	6,0	22	≤32	11,0	8,0	15	162	210	400
7,167	5777/806	F202_0072 ME30	3500	3100	5000	11	24	≤38	11,0	8,0	15	162	210	400
9,006	3161/351	F202_0090 ME10	3600	3100	6000	1,9	21	≤19	11,0	8,0	15	160	210	262
9,006	3161/351	F202_0090 ME20	3600	3100	6000	5,3	22	≤32	11,0	8,0	15	175	210	400
9,006	3161/351	F202_0090 ME30	3500	3100	5000	11	24	≤38	11,0	8,0	15	175	210	400
10,80	7303/676	F202_0110 ME10	3800	3500	6000	1,6	21	≤19	11,0	8,0	15	166	210	314
10,80	7303/676	F202_0110 ME20	3700	3500	6000	5,0	22	≤32	11,0	8,0	15	185	210	400
10,80	7303/676	F202_0110 ME30	3500	3500	5000	10	24	≤38	11,0	8,0	16	185	210	400
13,63	109/8	F202_0135 ME10	3800	3500	6000	1,3	21	≤19	11,0	8,0	15	180	210	397
13,63	109/8	F202_0135 ME20	3700	3500	6000	4,7	22	≤32	11,0	8,0	16	200	210	400
13,63	109/8	F202_0135 ME30	3500	3500	5000	10	24	≤38	11,0	8,0	16	200	210	400
18,65	6360/341	F202_0185 ME10	3600	3100	6000	1,6	21	≤19	11,0	6,0	18	222	270	480
18,65	6360/341	F202_0185 ME20	3600	3100	6000	5,0	22	≤32	11,0	6,0	18	222	270	480
18,65	6360/341	F202_0185 ME30	3500	3100	5000	10	24	≤38	11,0	6,0	18	222	270	480
23,43	2320/99	F202_0230 ME10	3600	3100	6000	1,3	21	≤19	11,0	6,0	18	240	270	480

8.2 Auswahltabellen 8 Flachgetriebe F

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	J ₁	m	d _{MW}	Δφ ₂	Δφ _{2redII}	C ₂	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2NOT}
			EL1,2,3,4 [min ⁻¹]	EL5,6 [min ⁻¹]										
F403 (M_{2acc,max} = 700 Nm)														
439,7	58045/132	F403_4400 ME10	3800	3500	6000	0,66	41	≤19	10,0	6,0	39	700	700	1400
547,4	26273/48	F403_5470 ME10	3800	3500	6000	0,66	41	≤19	10,0	6,0	39	700	700	1400
F602 (M_{2acc,max} = 1100 Nm)														
4,546	1273/280	F602_0045 ME30	2500	2100	3500	46	67	≤38	10,0	7,0	69	581	706	883
4,546	1273/280	F602_0045 ME40	2500	2100	3500	68	72	≤48	10,0	7,0	69	638	706	883
5,673	1407/248	F602_0057 ME30	2500	2100	3500	34	67	≤38	10,0	7,0	70	646	881	1101
5,673	1407/248	F602_0057 ME40	2500	2100	3500	56	72	≤48	10,0	7,0	70	687	881	1101
7,159	3551/496	F602_0072 ME30	2900	2500	4500	26	67	≤38	10,0	7,0	71	702	1000	1385
7,159	3551/496	F602_0072 ME40	2900	2500	4500	48	72	≤48	10,0	7,0	71	743	1000	1385
8,995	1943/216	F602_0090 ME20	2900	2500	4500	15	65	≤32	10,0	7,0	70	524	524	655
8,995	1943/216	F602_0090 ME30	2900	2500	4500	20	67	≤38	10,0	7,0	72	764	1000	1600
8,995	1943/216	F602_0090 ME40	2900	2500	4500	42	72	≤48	10,0	7,0	72	801	1000	1600
10,82	2077/192	F602_0110 ME20	3300	2800	5000	12	65	≤32	10,0	7,0	71	564	630	787
10,82	2077/192	F602_0110 ME30	3300	2800	5000	17	67	≤38	10,0	7,0	72	819	1000	1600
10,82	2077/192	F602_0110 ME40	3000	2800	4500	39	72	≤48	10,0	7,0	72	852	1000	1600
13,61	871/64	F602_0135 ME20	3300	2800	5000	9,4	65	≤32	10,0	7,0	72	594	736	921
13,61	871/64	F602_0135 ME30	3300	2800	5000	15	67	≤38	10,0	7,0	72	862	1000	1600
13,61	871/64	F602_0135 ME40	3000	2800	4500	37	72	≤48	10,0	7,0	72	920	1000	1600
18,52	3445/186	F602_0185 ME30	2900	2500	4500	17	67	≤38	10,0	5,0	77	1019	1100	2000
18,52	3445/186	F602_0185 ME40	2900	2500	4500	39	72	≤48	10,0	5,0	77	1019	1100	2000
23,27	1885/81	F602_0230 ME20	2900	2500	4500	9,5	65	≤32	10,0	5,0	77	1100	1100	1693
23,27	1885/81	F602_0230 ME30	2900	2500	4500	15	67	≤38	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
23,27	1885/81	F602_0230 ME40	2900	2500	4500	37	72	≤48	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
27,99	2015/72	F602_0280 ME20	3300	2800	5000	8,2	65	≤32	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
27,99	2015/72	F602_0280 ME30	3300	2800	5000	14	67	≤38	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
27,99	2015/72	F602_0280 ME40	3000	2800	4500	36	72	≤48	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
35,21	845/24	F602_0350 ME20	3300	2800	5000	7,0	65	≤32	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
35,21	845/24	F602_0350 ME30	3300	2800	5000	12	67	≤38	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
35,21	845/24	F602_0350 ME40	3000	2800	4500	34	72	≤48	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
46,72	1495/32	F602_0470 ME20	3500	3200	5500	6,0	65	≤32	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
46,72	1495/32	F602_0470 ME30	3500	3200	5000	11	67	≤38	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
46,72	1495/32	F602_0470 ME40	3000	3000	4500	33	72	≤48	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
55,71	390/7	F602_0560 ME20	3500	3200	5500	5,5	65	≤32	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
55,71	390/7	F602_0560 ME30	3500	3200	5000	11	67	≤38	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
69,64	975/14	F602_0700 ME20	3500	3200	5500	5,1	65	≤32	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
69,64	975/14	F602_0700 ME30	3500	3200	5000	10	67	≤38	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
93,33	280/3	F602_0930 ME20	3500	3200	5500	4,7	65	≤32	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
93,33	280/3	F602_0930 ME30	3500	3200	5000	10	67	≤38	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
112,2	9425/84	F602_1120 ME20	3500	3200	5500	3,0	65	≤24	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
139,8	559/4	F602_1400 ME20	3500	3200	5500	2,8	65	≤24	10,0	5,0	77	1100	1100	2000
F603 (M_{2acc,max} = 1100 Nm)														
180,6	8671/48	F603_1810 ME20	3500	3200	5500	2,8	69	≤24	10,0	6,0	77	1100	1100	2000
215,4	1508/7	F603_2150 ME20	3500	3200	5500	2,8	69	≤24	10,0	6,0	77	1100	1100	2000
269,3	1885/7	F603_2690 ME20	3500	3200	5500	2,8	69	≤24	10,0	6,0	77	1100	1100	2000
360,9	3248/9	F603_3610 ME20	3500	3200	5500	2,7	69	≤24	10,0	6,0	77	1100	1100	2000
433,8	54665/126	F603_4340 ME20	3500	3200	5500	2,7	69	≤24	10,0	6,0	77	1100	1100	2000
540,4	16211/30	F603_5400 ME20	3500	3200	5500	2,7	69	≤24	10,0	6,0	77	1100	1100	2000

8.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Toleranzen

Achshöhe nach DIN 747	Toleranz
Bis 50 mm	-0,4 mm
Bis 250 mm	-0,5 mm
Bis 630 mm	-0,6 mm

Vollwelle	Toleranz
Passung \varnothing Welle \leq 50 mm	DIN 748-1, ISO k6
Passung \varnothing Welle $>$ 50 mm	DIN 748-1, ISO m6
Passfedern	DIN 6885-1, hohe Form A

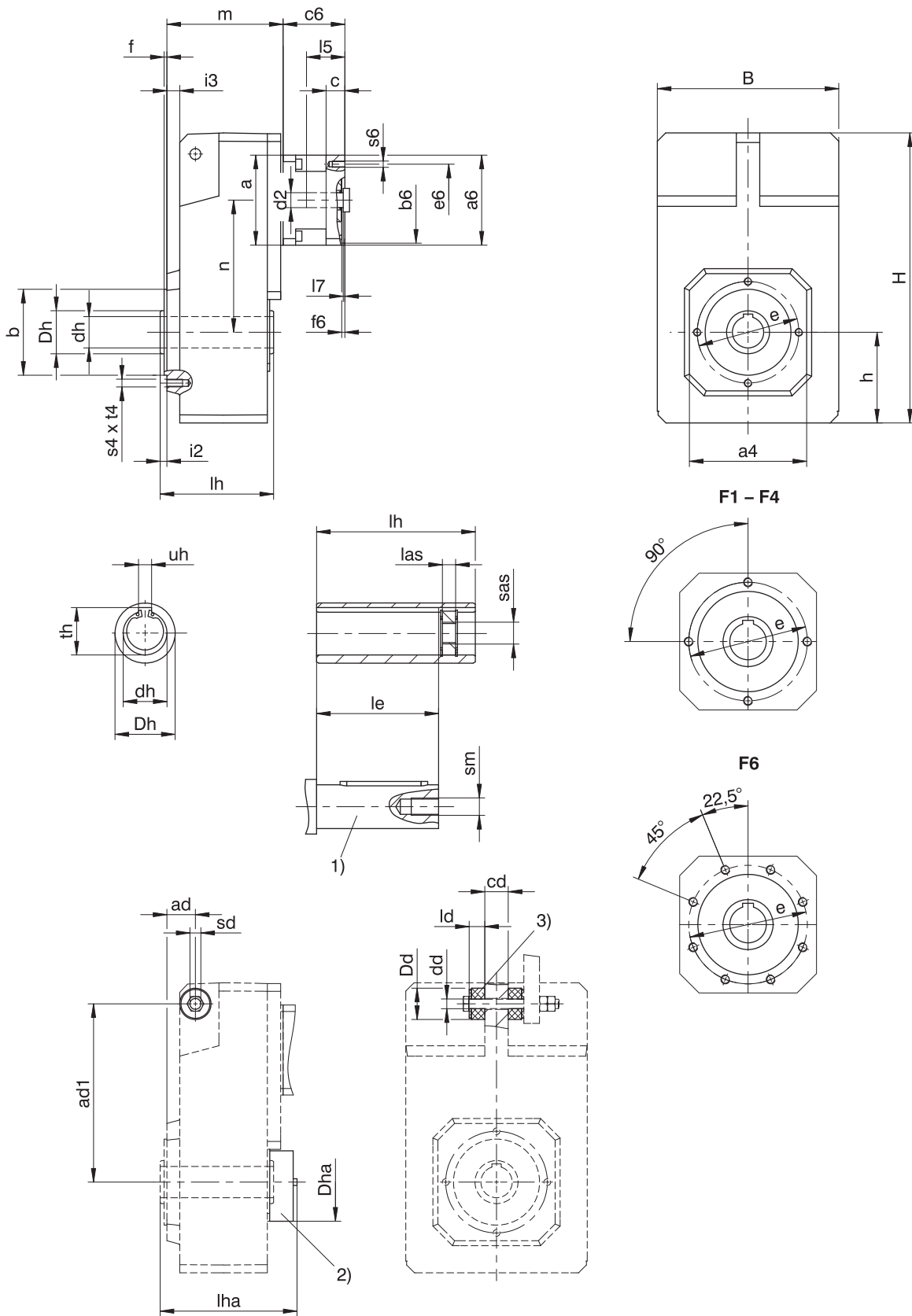
Hohlwelle	Toleranz
Passung Hohlwellenbohrung	ISO H7
Passfedern	DIN 6885-1, hohe Form

Flansch	Toleranz Passrand
Bis 300 mm	ISO j6
Ab 350 mm	ISO h6

Zentrierbohrungen in Vollwellen nach DIN 332-2, Form DR

Gewindegröße	M4	M5	M6	M8	M10	M12	M16	M20	M24
Gewindetiefe [mm]	10	12,5	16	19	22	28	36	42	50

8.3.1 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung G (Gewindelockkreis)



- 1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens $2,2 \times \varnothing dh$ sein, die Länge der Passfeder mindestens $2 \times \varnothing dh$.
- 2) Deckel (Option)
- 3) Gummipuffer für Drehmomentstütze (Option). Maß $\varnothing Dd$ = Außen \varnothing der Gummipuffer im entspannten Zustand.

Maße Getriebe

Typ	□a4	ad	ad1	Øb	B	cd	Ødd	Ødh	ØDd	ØDh	ØDha	Øe	f	h	H	i2	i3	ld	le	lh	las	lha	s4	sd	sm	sas	t4	th	uh
F1	100	28,5	150	70 _β	145	20	11,0 ^{+0,5}	20 ^{H7}	30	35	70	85	2,5	74	238,0	6,5	12,5	15	73	95	12	112	M8	M10	M6	M8	13	22,8	6 ^{JS9}
F2	130	32,0	181	95 _β	180	22	11,0 ^{+0,5}	25 ^{H7}	30	45	82	115	3,0	93	299,0	8,0	15,0	15	92	115	12	132	M8	M10	M10	M12	13	28,3	8 ^{JS9}
F3	150	36,5	205	110 _β	206	30	14,0 ^{+0,5}	30 ^{H7}	37	50	88	130	3,5	106	335,5	8,5	16,5	20	103	130	12	157	M10	M12	M10	M12	16	33,3	8 ^{JS9}
F4	150	36,5	228	110 _β	230	30	14,0 ^{+0,5}	40 ^{H7}	37	55	100	130	3,5	116	370,0	8,5	16,5	20	114	145	12	175	M10	M12	M16	M20	16	43,3	12 ^{JS9}
F6	180	44,5	270	130 _β	265	35	22,0 ^{+0,5}	50 ^{H7}	60	70	115	165	3,5	137	433,0	10,5	20,5	30	143	180	12	194	M10	M20	M16	M20	16	53,8	14 ^{JS9}

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
F102	□98	97,5	102,0	□115	101,5	102,0	–	–	–	–	–	–
F202	□98	115,0	131,0	□115	119,0	131,0	□145	121,0	131,0	–	–	–
F203	Ø140	152,0	131,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
F302	Ø140	129,5	149,5	□115	133,5	149,5	□145	135,5	149,5	–	–	–
F303	Ø140	166,5	149,5	Ø160	176,5	113,0	–	–	–	–	–	–
F402	–	–	–	Ø160	148,5	169,0	□145	150,5	169,0	□190	153,5	169,0
F403	Ø140	181,5	169,0	Ø160	191,5	132,0	–	–	–	–	–	–
F602	–	–	–	Ø160	179,5	196,0	□145	181,5	196,0	□190	184,5	196,0
F603	–	–	–	Ø160	222,5	196,0	–	–	–	–	–	–

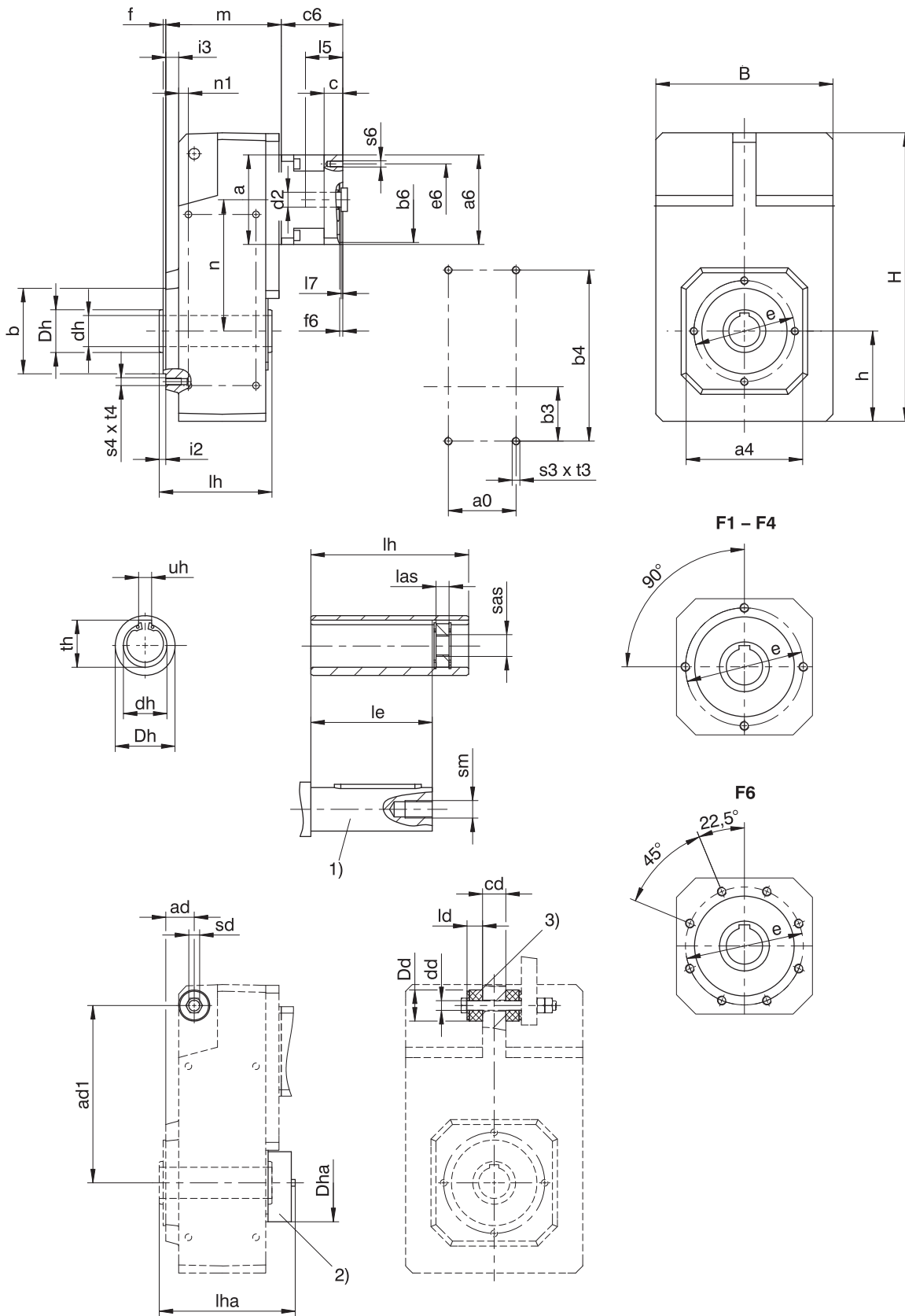
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
F_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61	4,0	3,0	M8
F_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74	4,0	3,5	M8
F_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86	5,5	4,5	M10
F_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123	5,5	5,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

8.3.2 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung GN (Gewindelockkreis + Seitenbefestigung)



- 1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens $2,2 \times \varnothing dh$ sein, die Länge der Passfeder mindestens $2 \times \varnothing dh$. 2) Deckel (Option)
- 3) Gummipuffer für Drehmomentstütze (Option). Maß $\varnothing Dd$ = Außen \varnothing der Gummipuffer im entspannten Zustand.

Maße Getriebe

Typ	a0	□a4	ad	ad1	Øb	b3	b4	B	cd	Ødd	Ødh	ØDd	ØDh	ØDha	Øe	f	h	H
F1	50	100	28,5	150	70 _{js}	40	140	145	20	11,0 ^{+0,5}	20 ^{H7}	30	35	70	85	2,5	74	238,0
F2	64	130	32,0	181	95 _{js}	55	175	180	22	11,0 ^{+0,5}	25 ^{H7}	30	45	82	115	3,0	93	299,0
F3	72	150	36,5	205	110 _{js}	60	200	206	30	14,0 ^{+0,5}	30 ^{H7}	37	50	88	130	3,5	106	335,5
F4	87	150	36,5	228	110 _{js}	70	220	230	30	14,0 ^{+0,5}	40 ^{H7}	37	55	100	130	3,5	116	370,0
F6	108	180	44,5	270	130 _{js}	85	270	265	35	22,0 ^{+0,5}	50 ^{H7}	60	70	115	165	3,5	137	433,0

Typ	i2	i3	ld	le	lh	las	lha	n1	s3	s4	sd	sm	sas	t3	t4	th	uh
F1	6,5	12,5	15	73	95	12	112	10,0	M6	M8	M10	M6	M8	11	13	22,8	6 ^{JS9}
F2	8,0	15,0	15	92	115	12	132	10,5	M8	M8	M10	M10	M12	13	13	28,3	8 ^{JS9}
F3	8,5	16,5	20	103	130	12	157	12,5	M10	M10	M12	M10	M12	16	16	33,3	8 ^{JS9}
F4	8,5	16,5	20	114	145	12	175	12,5	M10	M10	M12	M16	M20	16	16	43,3	12 ^{JS9}
F6	10,5	20,5	30	143	180	12	194	15,5	M12	M10	M20	M16	M20	19	16	53,8	14 ^{JS9}

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
F102	□98	97,5	102,0	□115	101,5	102,0	–	–	–	–	–	–
F202	□98	115,0	131,0	□115	119,0	131,0	□145	121,0	131,0	–	–	–
F203	Ø140	152,0	131,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
F302	Ø140	129,5	149,5	□115	133,5	149,5	□145	135,5	149,5	–	–	–
F303	Ø140	166,5	149,5	Ø160	176,5	113,0	–	–	–	–	–	–
F402	–	–	–	Ø160	148,5	169,0	□145	150,5	169,0	□190	153,5	169,0
F403	Ø140	181,5	169,0	Ø160	191,5	132,0	–	–	–	–	–	–
F602	–	–	–	Ø160	179,5	196,0	□145	181,5	196,0	□190	184,5	196,0
F603	–	–	–	Ø160	222,5	196,0	–	–	–	–	–	–

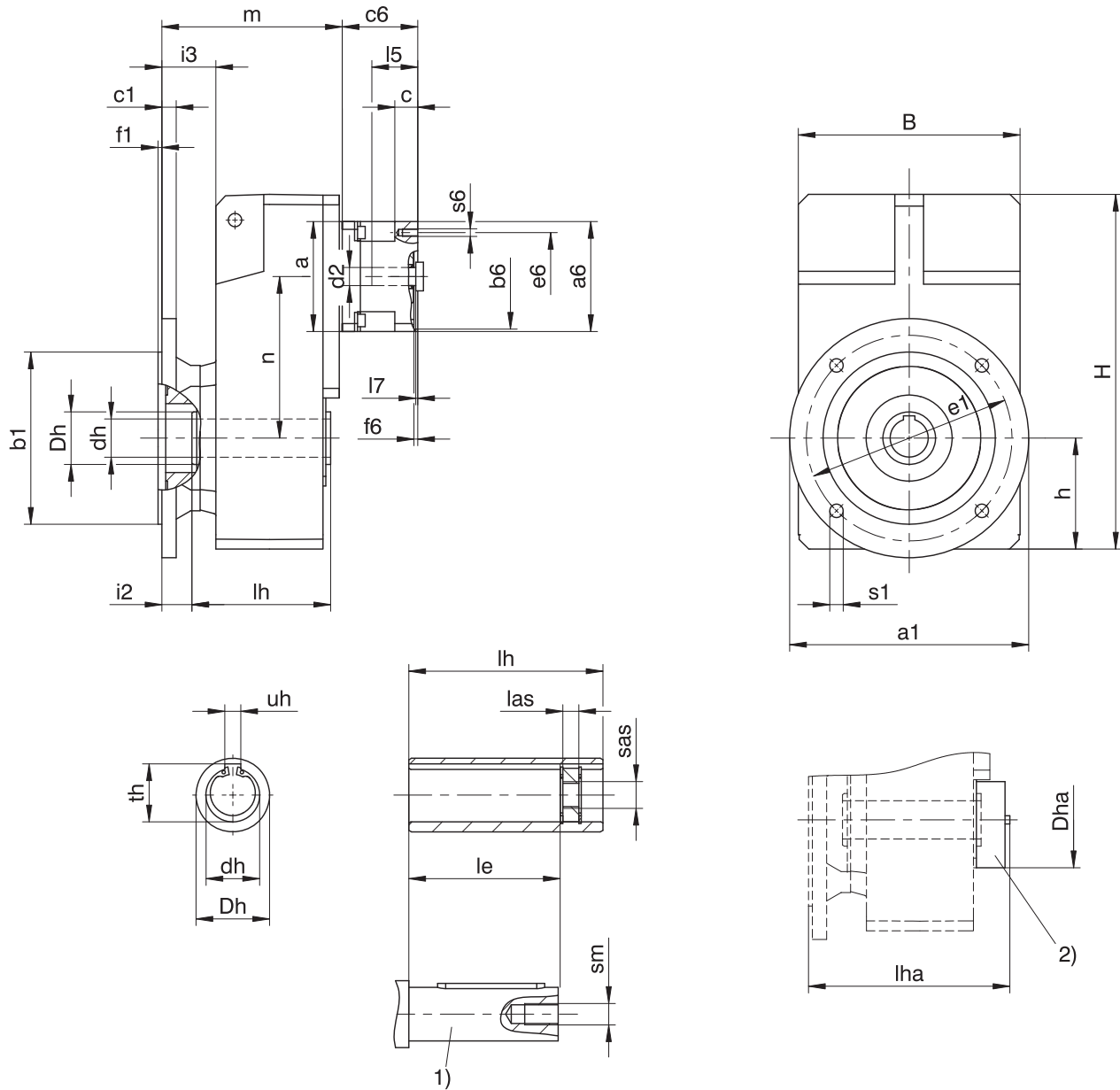
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
F_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61	4,0	3,0	M8
F_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74	4,0	3,5	M8
F_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86	5,5	4,5	M10
F_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123	5,5	5,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

8.3.3 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung F (Rundflansch)



- 1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens 2,2 x $\varnothing dh$ sein, die Länge der Passfeder mindestens 2 x $\varnothing dh$.
- 2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	$\varnothing a_1$	$\varnothing b_1$	B	c1	$\varnothing dh$	$\varnothing Dh$	$\varnothing Dha$	$\varnothing e_1$	f1	h	H	i2	i3	le	lh	las	lha	$\varnothing s_1$	sm	sas	th	uh
F1	160	110 ₆	145	10	20 ^{H7}	35	70	130	3,5	74	238,0	25,5	44,5	73	95	12	112	9	M6	M8	22,8	6 ^{JS9}
F2	200	130 ₆	180	14	25 ^{H7}	45	82	165	3,5	93	299,0	30,0	53,0	92	115	12	132	11	M10	M12	28,3	8 ^{JS9}
F3	250	180 ₆	206	15	30 ^{H7}	50	88	215	4,0	106	335,5	31,5	56,5	103	130	12	157	14	M10	M12	33,3	8 ^{JS9}
F4	250	180 ₆	230	15	40 ^{H7}	55	100	215	4,0	116	370,0	31,5	56,5	114	145	12	175	14	M16	M20	43,3	12 ^{JS9}
F6	300	230 ₆	265	17	50 ^{H7}	70	115	265	4,0	137	433,0	29,5	60,5	143	180	12	194	14	M16	M20	53,8	14 ^{JS9}

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
F102	□98	129,5	102,0	□115	133,5	102,0	–	–	–	–	–	–
F202	□98	153,0	131,0	□115	157,0	131,0	□145	159,0	131,0	–	–	–
F203	∅140	190,0	131,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
F302	∅140	169,5	149,5	□115	173,5	149,5	□145	175,5	149,5	–	–	–
F303	∅140	206,5	149,5	∅160	216,5	113,0	–	–	–	–	–	–
F402	–	–	–	∅160	188,5	169,0	□145	190,5	169,0	□190	193,5	169,0
F403	∅140	221,5	169,0	∅160	231,5	132,0	–	–	–	–	–	–
F602	–	–	–	∅160	219,5	196,0	□145	221,5	196,0	□190	224,5	196,0
F603	–	–	–	∅160	262,5	196,0	–	–	–	–	–	–

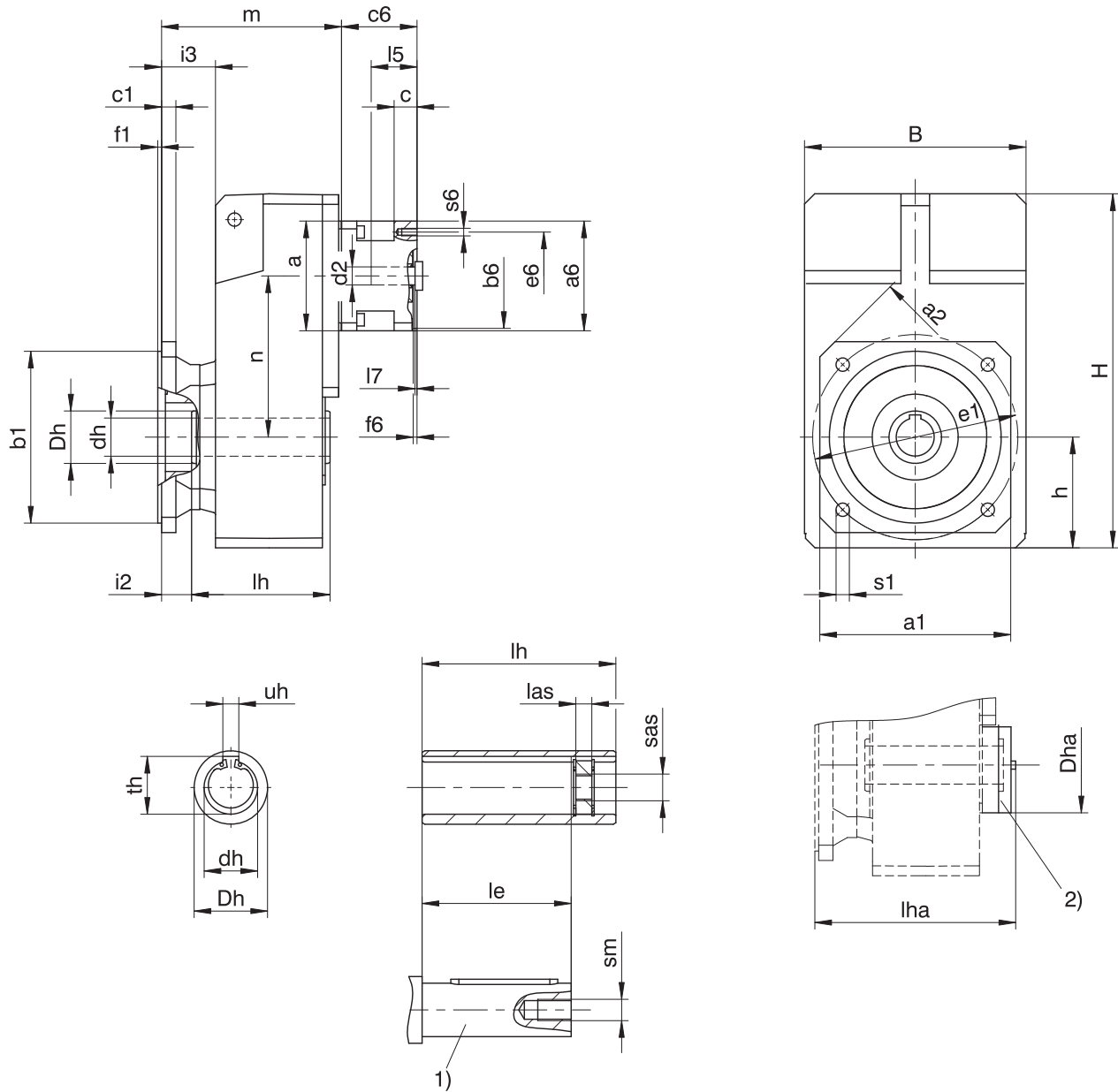
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	∅b6	∅e6	∅d2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
F_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61	4,0	3,0	M8
F_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74	4,0	3,5	M8
F_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86	5,5	4,5	M10
F_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123	5,5	5,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

8.3.4 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung Q (Quadratflansch)



- 1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens $2,2 \times \varnothing dh$ sein, die Länge der Passfeder mindestens $2 \times \varnothing dh$.
 2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	□a1	□a2	∅b1	B	c1	∅dh	∅Dh	∅Dha	∅e1	f1	h	H	i2	i3	le	lh	las	lha	∅s1	sm	sas	th	uh
F1	125	160	110 _{f6}	145	10	20 ^{H7}	35	70	130	3,5	74	238,0	25,5	44,5	73	95	12	112	9	M6	M8	22,8	6 ^{JS9}
F2	150	195	130 _{f6}	180	14	25 ^{H7}	45	82	165	3,5	93	299,0	30,0	53,0	92	115	12	132	11	M10	M12	28,3	8 ^{JS9}
F3	200	260	180 _{f6}	206	15	30 ^{H7}	50	88	215	4,0	106	335,5	31,5	56,5	103	130	12	157	14	M10	M12	33,3	8 ^{JS9}
F4	200	260	180 _{f6}	230	15	40 ^{H7}	55	100	215	4,0	116	370,0	31,5	56,5	114	145	12	175	14	M16	M20	43,3	12 ^{JS9}
F6	250	325	230 _{f6}	265	17	50 ^{H7}	70	115	265	4,0	137	433,0	29,5	60,5	143	180	12	194	14	M16	M20	53,8	14 ^{JS9}

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
F102	□98	129,5	102,0	□115	133,5	102,0	–	–	–	–	–	–
F202	□98	153,0	131,0	□115	157,0	131,0	□145	159,0	131,0	–	–	–
F203	∅140	190,0	131,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
F302	∅140	169,5	149,5	□115	173,5	149,5	□145	175,5	149,5	–	–	–
F303	∅140	206,5	149,5	∅160	216,5	113,0	–	–	–	–	–	–
F402	–	–	–	∅160	188,5	169,0	□145	190,5	169,0	□190	193,5	169,0
F403	∅140	221,5	169,0	∅160	231,5	132,0	–	–	–	–	–	–
F602	–	–	–	∅160	219,5	196,0	□145	221,5	196,0	□190	224,5	196,0
F603	–	–	–	∅160	262,5	196,0	–	–	–	–	–	–

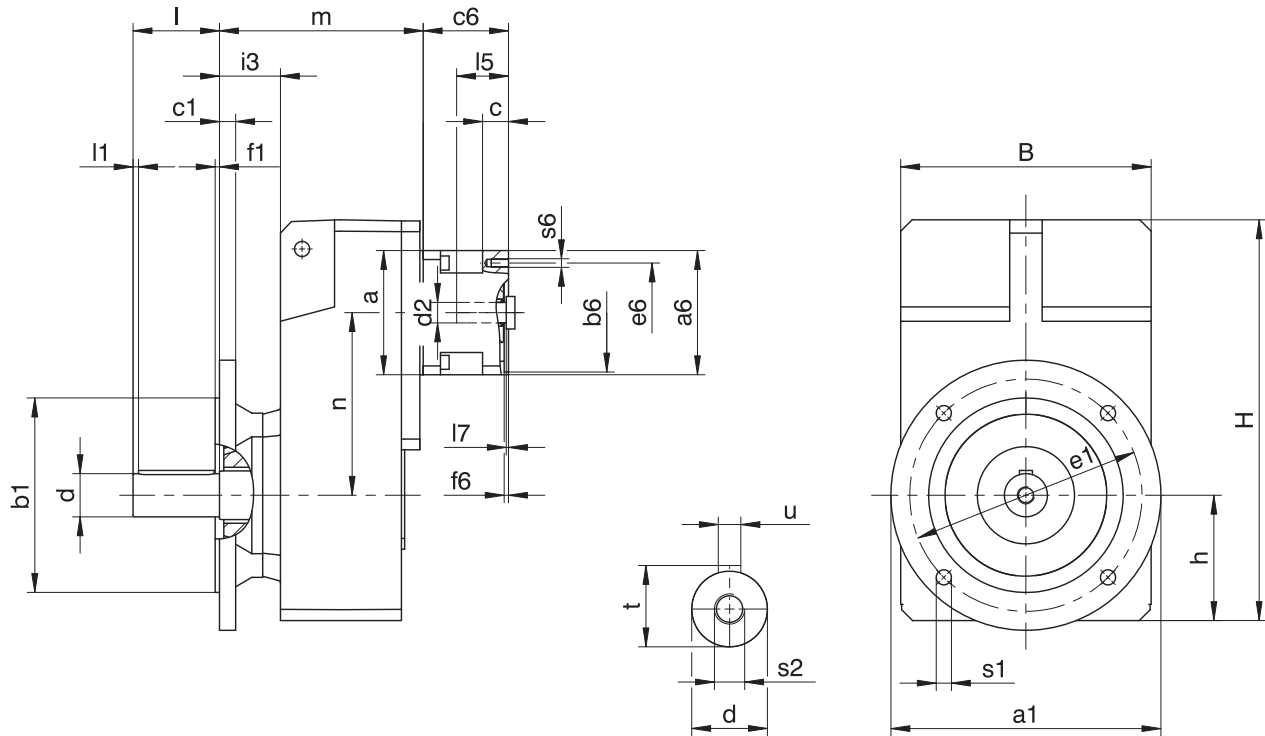
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	∅b6	∅e6	∅d2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
F_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61	4,0	3,0	M8
F_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74	4,0	3,5	M8
F_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86	5,5	4,5	M10
F_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123	5,5	5,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

8.3.5 Wellenausführung V (Vollwelle), Gehäuseausführung F (Rundflansch)



Maße Getriebe

Typ	Øa1	Øb1	B	c1	Ød	Øe1	f1	h	H	i3	l	l1	Øs1	s2	t	u
F1	160	110 _{f6}	145	10	25 _{k6}	130	3,5	74	238,0	44,5	50	5	9	M10	28,0	A8×7×40
F2	200	130 _{f6}	180	14	30 _{k6}	165	3,5	93	299,0	53,0	60	5	11	M10	33,0	A8×7×50
F3	250	180 _{f6}	206	15	35 _{k6}	215	4,0	106	335,5	56,5	70	5	14	M12	38,0	A10×8×60
F4	250	180 _{f6}	230	15	40 _{k6}	215	4,0	116	370,0	56,5	80	5	14	M16	43,0	A12×8×70
F6	300	230 _{f6}	265	17	50 _{k6}	265	4,0	137	433,0	60,5	100	5	14	M16	53,5	A14×9×90

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
F102	□98	129,5	102,0	□115	133,5	102,0	-	-	-	-	-	-
F202	□98	153,0	131,0	□115	157,0	131,0	□145	159,0	131,0	-	-	-
F203	Ø140	190,0	131,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
F302	Ø140	169,5	149,5	□115	173,5	149,5	□145	175,5	149,5	-	-	-
F303	Ø140	206,5	149,5	Ø160	216,5	113,0	-	-	-	-	-	-
F402	-	-	-	Ø160	188,5	169,0	□145	190,5	169,0	□190	193,5	169,0
F403	Ø140	221,5	169,0	Ø160	231,5	132,0	-	-	-	-	-	-
F602	-	-	-	Ø160	219,5	196,0	□145	221,5	196,0	□190	224,5	196,0
F603	-	-	-	Ø160	262,5	196,0	-	-	-	-	-	-

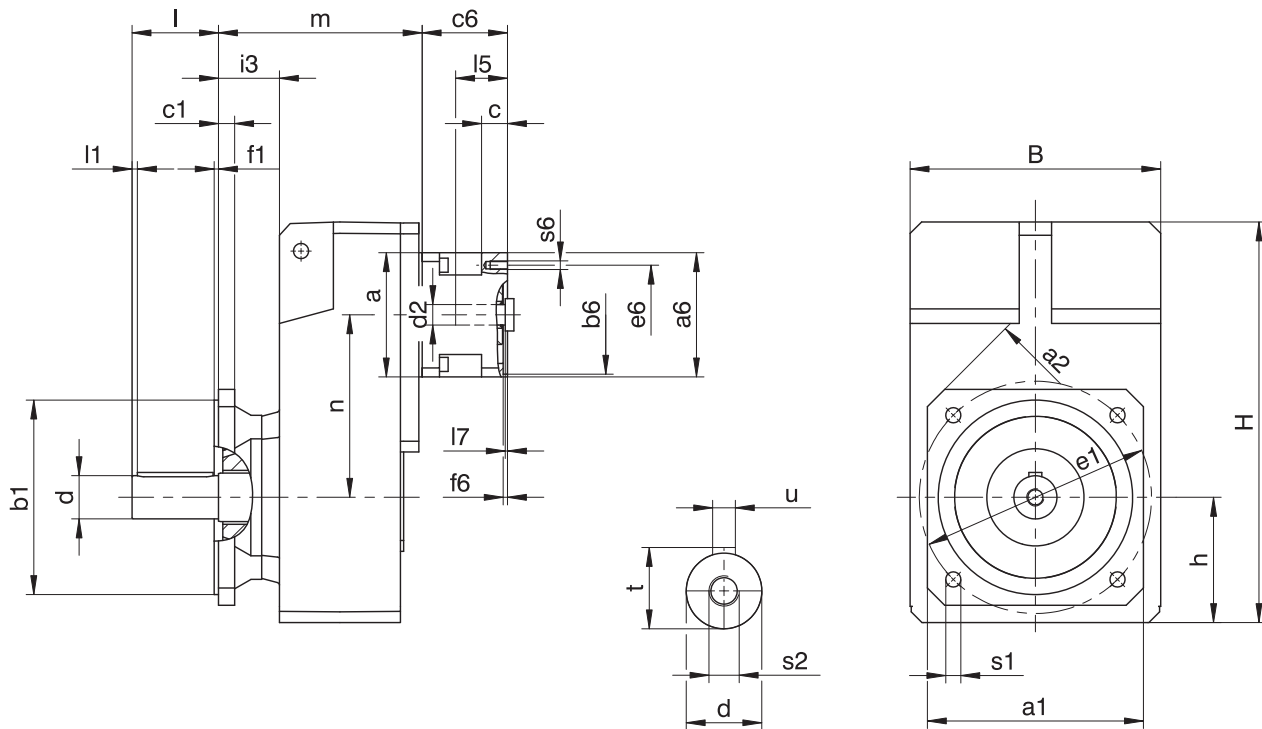
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
F_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61	4,0	3,0	M8
F_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74	4,0	3,5	M8
F_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86	5,5	4,5	M10
F_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123	5,5	5,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

8.3.6 Wellenausführung V (Vollwelle), Gehäuseausführung Q (Quadratflansch)



Maße Getriebe

Typ	□a1	□a2	∅b1	c1	B	∅d	∅e1	f1	h	H	i3	l	l1	∅s1	s2	t	u
F1	125	160	110 _{f6}	10	145	25 _{h6}	130	3,5	74	238,0	44,5	50	5	9	M10	28,0	A8×7×40
F2	150	195	130 _{f6}	14	180	30 _{h6}	165	3,5	93	299,0	53,0	60	5	11	M10	33,0	A8×7×50
F3	200	260	180 _{f6}	15	206	35 _{h6}	215	4,0	106	335,5	56,5	70	5	14	M12	38,0	A10×8×60
F4	200	260	180 _{f6}	15	230	40 _{h6}	215	4,0	116	370,0	56,5	80	5	14	M16	43,0	A12×8×70
F6	250	325	230 _{f6}	17	265	50 _{h6}	265	4,0	137	433,0	60,5	100	5	14	M16	53,5	A14×9×90

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
F102	□98	129,5	102,0	□115	133,5	102,0	-	-	-	-	-	-
F202	□98	153,0	131,0	□115	157,0	131,0	□145	159,0	131,0	-	-	-
F203	∅140	190,0	131,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
F302	∅140	169,5	149,5	□115	173,5	149,5	□145	175,5	149,5	-	-	-
F303	∅140	206,5	149,5	∅160	216,5	113,0	-	-	-	-	-	-
F402	-	-	-	∅160	188,5	169,0	□145	190,5	169,0	□190	193,5	169,0
F403	∅140	221,5	169,0	∅160	231,5	132,0	-	-	-	-	-	-
F602	-	-	-	∅160	219,5	196,0	□145	221,5	196,0	□190	224,5	196,0
F603	-	-	-	∅160	262,5	196,0	-	-	-	-	-	-

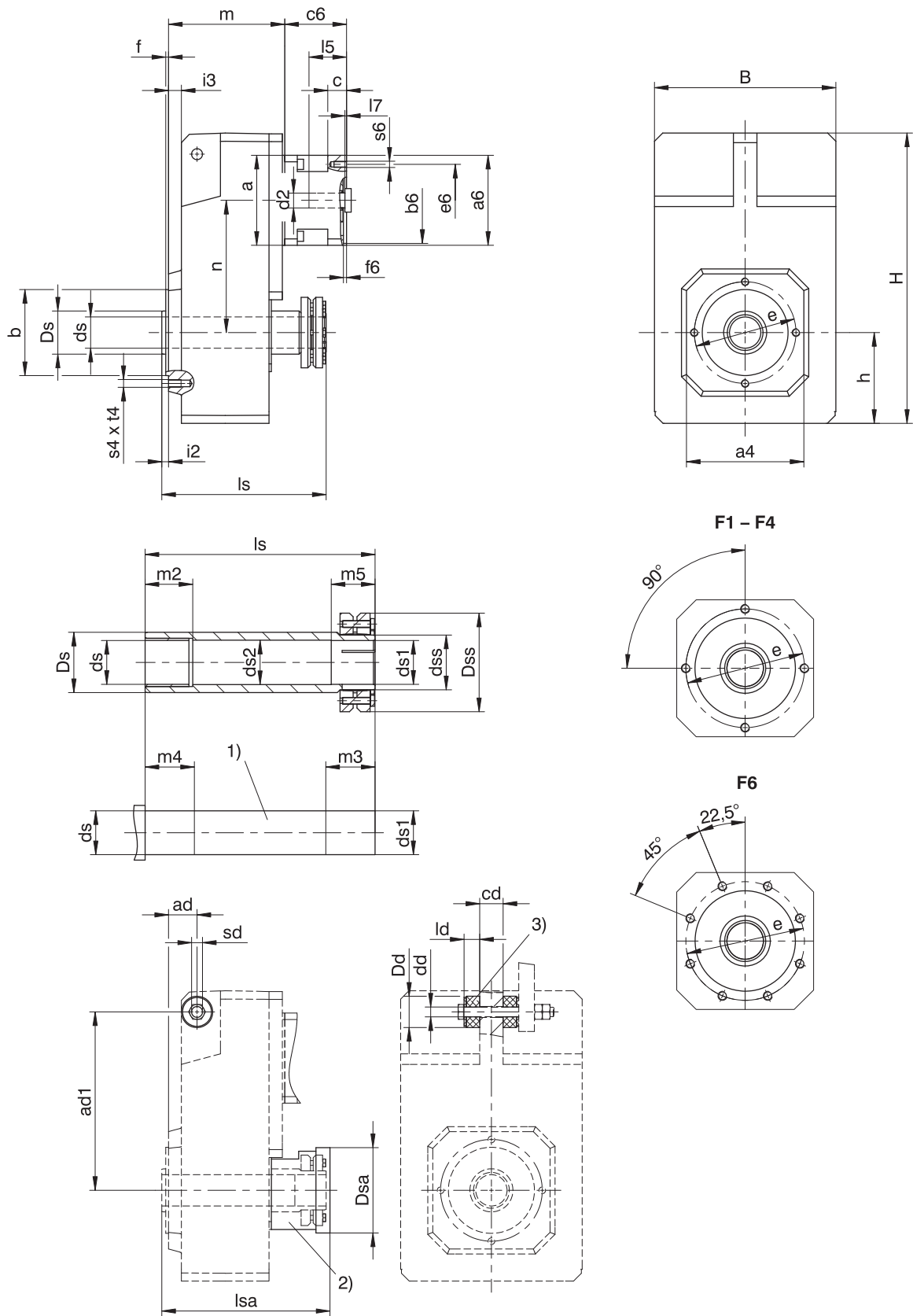
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	∅b6	∅e6	∅d2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
F_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61	4,0	3,0	M8
F_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74	4,0	3,5	M8
F_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86	5,5	4,5	M10
F_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123	5,5	5,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

8.3.7 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis)



- 1) Maschinenwelle: Das Maß ls darf nicht unterschritten werden. 2) Deckel (Option)
- 3) Gummipuffer für Drehmomentstütze (Option). Maß $\varnothing Dd$ = Außen \varnothing der Gummipuffer im entspannten Zustand.

Maße Getriebe

Typ	□a4	ad	ad1	Øb	B	cd	Ødd	Øds	Øds1	Øds2	Ødss	ØDd	ØDs	ØDsa	ØDss	Øe	f	h	H	i2	i3	ld	ls	lsa	m2	m3	m4	m5	s4	sd	t4
F1	100	28,5	150	70 _f	145	20	11,0 ^{+0,5}	20 _{h9}	20 ^{H7} _{h9}	20,5	24	30	35	63	50	85	2,5	74	238,0	6,5	12,5	15	146	150	20	31	25	26	M8	M10	13
F2	130	32,0	181	95 _f	180	22	11,0 ^{+0,5}	25 _{h9}	25 ^{H7} _{h9}	25,5	30	30	45	73	60	115	3,0	93	299,0	8,0	15,0	15	175	180	20	37	25	32	M8	M10	13
F3	150	36,5	205	110 _f	206	30	14,0 ^{+0,5}	30 _{h9}	30 ^{H7} _{h9}	30,5	36	37	50	83	72	130	3,5	106	335,5	8,5	16,5	20	192	196	25	37	30	32	M10	M12	16
F4	150	36,5	228	110 _f	230	30	14,0 ^{+0,5}	40 _{h9}	40 ^{H7} _{h9}	40,5	50	37	55	108	90	130	3,5	116	370,0	8,5	16,5	20	210	215	40	45	45	40	M10	M12	16
F6	180	44,5	270	130 _f	265	35	22,0 ^{+0,5}	50 _{h9}	50 ^{H7} _{h9}	50,5	62	60	70	128	106	165	3,5	137	433,0	10,5	20,5	30	248	251	40	47	45	42	M10	M20	16

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
F102	□98	97,5	102,0	□115	101,5	102,0	–	–	–	–	–	–
F202	□98	115,0	131,0	□115	119,0	131,0	□145	121,0	131,0	–	–	–
F203	Ø140	152,0	131,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
F302	Ø140	129,5	149,5	□115	133,5	149,5	□145	135,5	149,5	–	–	–
F303	Ø140	166,5	149,5	Ø160	176,5	113,0	–	–	–	–	–	–
F402	–	–	–	Ø160	148,5	169,0	□145	150,5	169,0	□190	153,5	169,0
F403	Ø140	181,5	169,0	Ø160	191,5	132,0	–	–	–	–	–	–
F602	–	–	–	Ø160	179,5	196,0	□145	181,5	196,0	□190	184,5	196,0
F603	–	–	–	Ø160	222,5	196,0	–	–	–	–	–	–

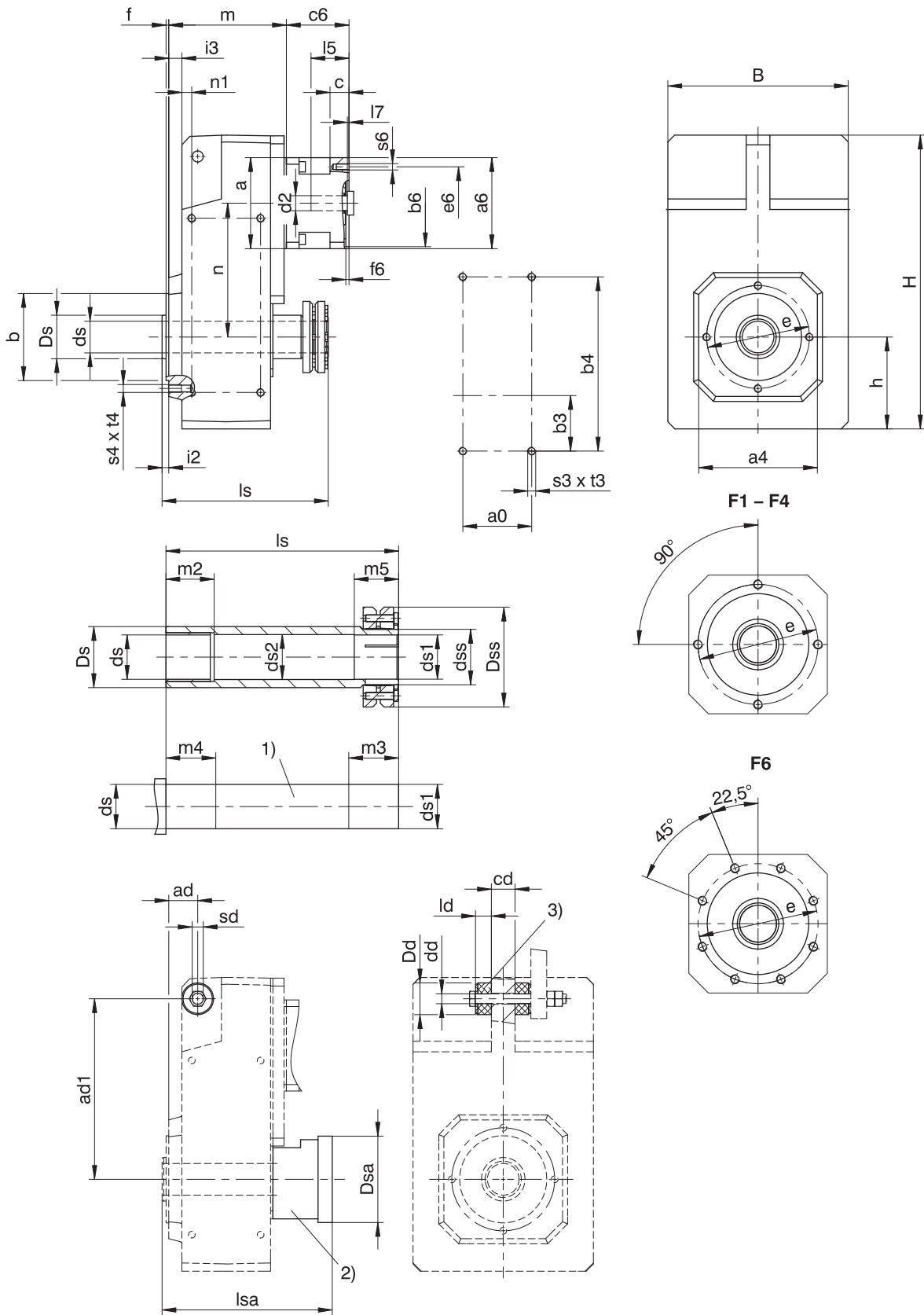
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
F_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61	4,0	3,0	M8
F_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74	4,0	3,5	M8
F_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86	5,5	4,5	M10
F_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123	5,5	5,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

8.3.8 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung GN (Gewindelockkreis + Seitenbefestigung)



- 1) Maschinenwelle: Das Maß l_s darf nicht unterschritten werden.
- 2) Deckel (Option)
- 3) Gummipuffer für Drehmomentstütze (Option). Maß $\varnothing D_d$ = Außen \varnothing der Gummipuffer im entspannten Zustand.

Maße Getriebe

Typ	a0	□a4	ad	ad1	Øb	b3	b4	B	cd	Ødd	Øds	Øds1	Øds2	Ødss	ØDd	ØDs	ØDsa	ØDss
F1	50	100	28,5	150	70 _{js}	40	140	145	20	11,0 ^{+0,5}	20 _{hg}	20 ^{H7} _{hg}	20,5	24	30	35	63	50
F2	64	130	32,0	181	95 _{js}	55	175	180	22	11,0 ^{+0,5}	25 _{hg}	25 ^{H7} _{hg}	25,5	30	30	45	73	60
F3	72	150	36,5	205	110 _{js}	60	200	206	30	14,0 ^{+0,5}	30 _{hg}	30 ^{H7} _{hg}	30,5	36	37	50	83	72
F4	87	150	36,5	228	110 _{js}	70	220	230	30	14,0 ^{+0,5}	40 _{hg}	40 ^{H7} _{hg}	40,5	50	37	55	108	90
F6	108	180	44,5	270	130 _{js}	85	270	265	35	22,0 ^{+0,5}	50 _{hg}	50 ^{H7} _{hg}	50,5	62	60	70	128	106

Typ	Øe	f	h	H	i2	i3	ld	ls	lsa	n1	m2	m3	m4	m5	s3	s4	sd	t3	t4
F1	85	2,5	74	238,0	6,5	12,5	15	146	150	10	20	31	25	26	M6	M8	M10	11	13
F2	115	3,0	93	299,0	8,0	15,0	15	175	180	10,5	20	37	25	32	M8	M8	M10	13	13
F3	130	3,5	106	335,5	8,5	16,5	20	192	196	12,5	25	37	30	32	M10	M10	M12	16	16
F4	130	3,5	116	370,0	8,5	16,5	20	210	215	12,5	40	45	45	40	M10	M10	M12	16	16
F6	165	3,5	137	433,0	10,5	20,5	30	248	251	15,5	40	47	45	42	M12	M10	M20	19	16

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
F102	□98	97,5	102,0	□115	101,5	102,0	–	–	–	–	–	–
F202	□98	115,0	131,0	□115	119,0	131,0	□145	121,0	131,0	–	–	–
F203	Ø140	152,0	131,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
F302	Ø140	129,5	149,5	□115	133,5	149,5	□145	135,5	149,5	–	–	–
F303	Ø140	166,5	149,5	Ø160	176,5	113,0	–	–	–	–	–	–
F402	–	–	–	Ø160	148,5	169,0	□145	150,5	169,0	□190	153,5	169,0
F403	Ø140	181,5	169,0	Ø160	191,5	132,0	–	–	–	–	–	–
F602	–	–	–	Ø160	179,5	196,0	□145	181,5	196,0	□190	184,5	196,0
F603	–	–	–	Ø160	222,5	196,0	–	–	–	–	–	–

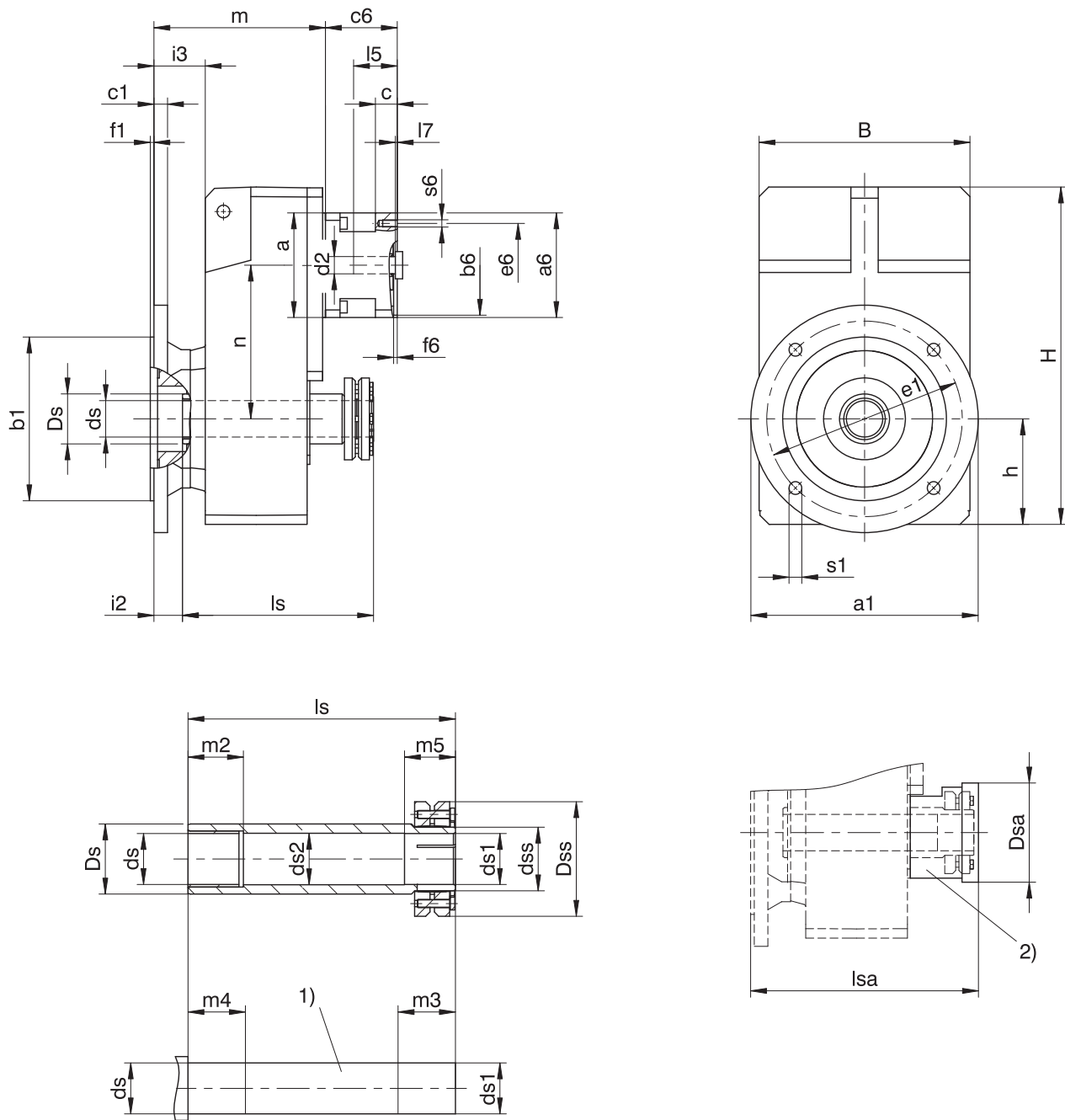
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
F_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61	4,0	3,0	M8
F_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74	4,0	3,5	M8
F_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86	5,5	4,5	M10
F_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123	5,5	5,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

8.3.9 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung F (Rundflansch)



- 1) Maschinenwelle: Das Maß l_s darf nicht unterschritten werden. 2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	$\varnothing a_1$	$\varnothing b_1$	B	c1	$\varnothing ds$	$\varnothing ds_1$	$\varnothing ds_2$	$\varnothing dss$	$\varnothing Ds$	$\varnothing Dsa$	$\varnothing Dss$	$\varnothing e_1$	f1	h	H	i2	i3	l _s	l _{sa}	m2	m3	m4	m5	$\varnothing s_1$
F1	160	110 _{j6}	145	10	20 _{h9}	20 ^{H7} _{h9}	20,5	24	35	63	50	130	3,5	74	238,0	25,5	44,5	146	150	20	31	25	26	9
F2	200	130 _{j6}	180	14	25 _{h9}	25 ^{H7} _{h9}	25,5	30	45	73	60	165	3,5	93	299,0	30,0	53,0	175	180	20	37	25	32	11
F3	250	180 _{j6}	206	15	30 _{h9}	30 ^{H7} _{h9}	30,5	36	50	83	72	215	4,0	106	335,5	31,5	56,5	192	196	25	37	30	32	14
F4	250	180 _{j6}	230	15	40 _{h9}	40 ^{H7} _{h9}	40,5	50	55	108	90	215	4,0	116	370,0	31,5	56,5	210	215	40	45	45	40	14
F6	300	230 _{j6}	265	17	50 _{h9}	50 ^{H7} _{h9}	50,5	62	70	128	106	265	4,0	137	433,0	29,5	60,5	248	251	40	47	45	42	14

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
F102	□98	129,5	102,0	□115	133,5	102,0	–	–	–	–	–	–
F202	□98	153,0	131,0	□115	157,0	131,0	□145	159,0	131,0	–	–	–
F203	∅140	190,0	131,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
F302	∅140	169,5	149,5	□115	173,5	149,5	□145	175,5	149,5	–	–	–
F303	∅140	206,5	149,5	∅160	216,5	113,0	–	–	–	–	–	–
F402	–	–	–	∅160	188,5	169,0	□145	190,5	169,0	□190	193,5	169,0
F403	∅140	221,5	169,0	∅160	231,5	132,0	–	–	–	–	–	–
F602	–	–	–	∅160	219,5	196,0	□145	221,5	196,0	□190	224,5	196,0
F603	–	–	–	∅160	262,5	196,0	–	–	–	–	–	–

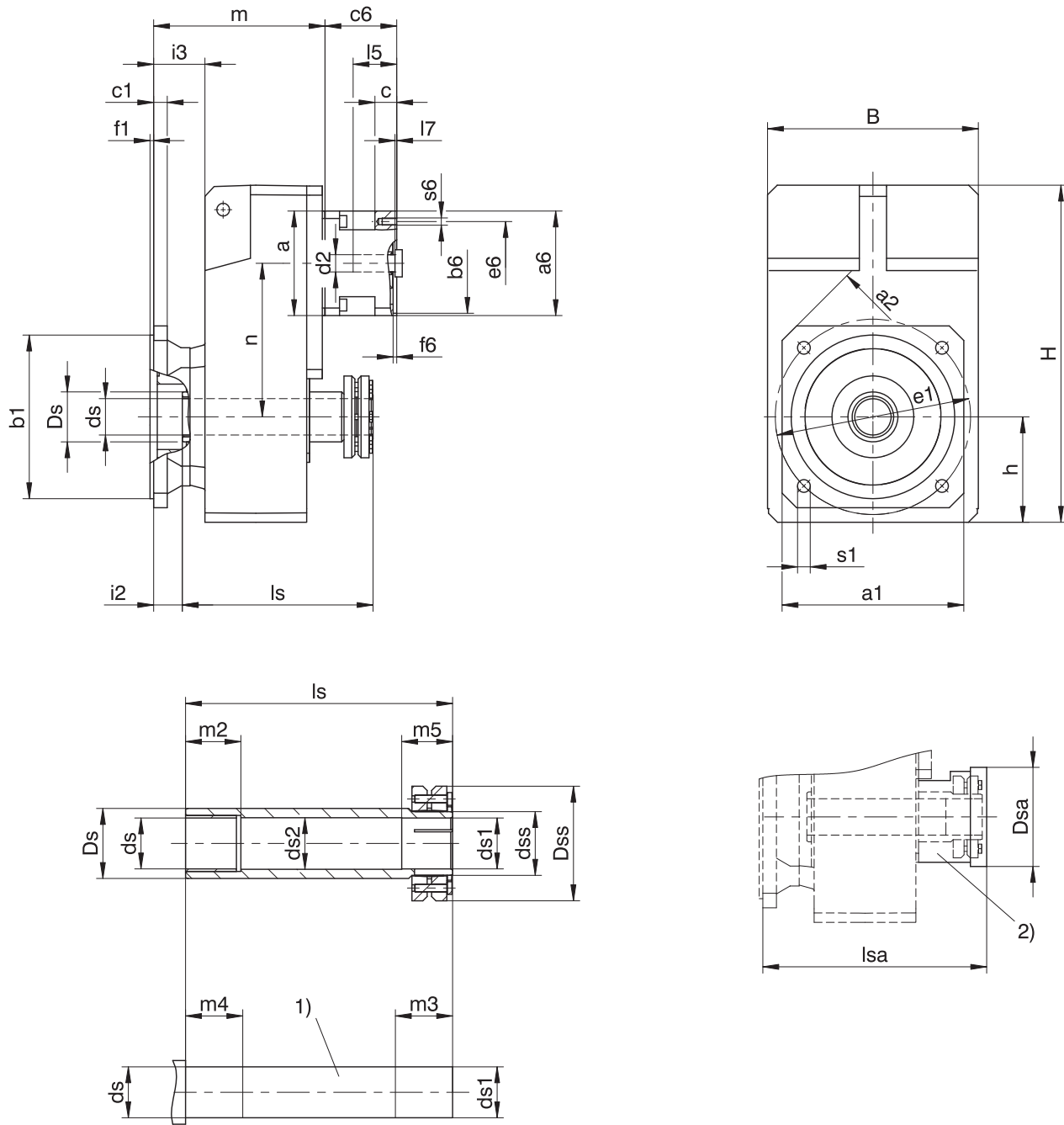
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	∅b6	∅e6	∅d2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
F_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61	4,0	3,0	M8
F_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74	4,0	3,5	M8
F_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86	5,5	4,5	M10
F_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123	5,5	5,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

8.3.10 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung Q (Quadratflansch)



- 1) Maschinenwelle: Das Maß l_s darf nicht unterschritten werden.
- 2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	$\square a_1$	$\square a_2$	$\varnothing b_1$	B	c1	$\varnothing d_s$	$\varnothing d_{s1}$	$\varnothing d_{s2}$	$\varnothing d_{ss}$	$\varnothing D_s$	$\varnothing D_{sa}$	$\varnothing D_{ss}$	$\varnothing e_1$	f1	h	H	i2	i3	l_s	l_{sa}	m2	m3	m4	m5	$\varnothing s_1$
F1	125	160	110 _{f6}	145	10	20 _{h9}	20 ^{H7} _{h9}	20,5	24	35	63	50	130	3,5	74	238,0	25,5	44,5	146	150	20	31	25	26	9
F2	150	195	130 _{f6}	180	14	25 _{h9}	25 ^{H7} _{h9}	25,5	30	45	73	60	165	3,5	93	299,0	30,0	53,0	175	180	20	37	25	32	11
F3	200	260	180 _{f6}	206	15	30 _{h9}	30 ^{H7} _{h9}	30,5	36	50	83	72	215	4,0	106	335,5	31,5	56,5	192	196	25	37	30	32	14
F4	200	260	180 _{f6}	230	15	40 _{h9}	40 ^{H7} _{h9}	40,5	50	55	108	90	215	4,0	116	370,0	31,5	56,5	210	215	40	45	45	40	14
F6	250	325	230 _{f6}	265	17	50 _{h9}	50 ^{H7} _{h9}	50,5	62	70	128	106	265	4,0	137	433,0	29,5	60,5	248	251	40	47	45	42	14

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
F102	□98	129,5	102,0	□115	133,5	102,0	–	–	–	–	–	–
F202	□98	153,0	131,0	□115	157,0	131,0	□145	159,0	131,0	–	–	–
F203	∅140	190,0	131,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
F302	∅140	169,5	149,5	□115	173,5	149,5	□145	175,5	149,5	–	–	–
F303	∅140	206,5	149,5	∅160	216,5	113,0	–	–	–	–	–	–
F402	–	–	–	∅160	188,5	169,0	□145	190,5	169,0	□190	193,5	169,0
F403	∅140	221,5	169,0	∅160	231,5	132,0	–	–	–	–	–	–
F602	–	–	–	∅160	219,5	196,0	□145	221,5	196,0	□190	224,5	196,0
F603	–	–	–	∅160	262,5	196,0	–	–	–	–	–	–

Beispielmaße Motoranschluss

Typ	∅b6	∅e6	∅d2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
F_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61	4,0	3,0	M8
F_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74	4,0	3,5	M8
F_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86	5,5	4,5	M10
F_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123	5,5	5,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

8.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

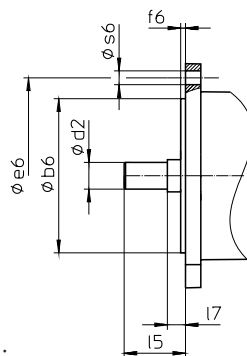
Beispiel-Code

F	2	0	2	A	G	0700	ME20
---	---	---	---	---	---	------	------

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
F	Typ	Flachgetriebe
2	Größe	2 (Beispiel)
0	Generation	Generation 0
2	Stufen	2-stufig
3		3-stufig
A	Welle	Hohlwelle mit Passfedernut
S		Hohlwelle mit Schrumpfscheibe
V		Vollwelle
G	Gehäuse	Gewindelochkreis
F		Rundflansch
Q		Quadratflansch
GN		Gewindelochkreis + Seitenbefestigung
0700	Übersetzungskennzahl (i x 10 gerundet)	i = 70,13 (Beispiel)
ME20	Motoradapter	Motoradapter ME20 (Beispiel)
		mit EasyAdapt-Kupplung
MQ		Motoradapter quadratisch
		mit spielfreier Steckkupplung
MB ¹		Motoradapter ServoStop mit Bremse

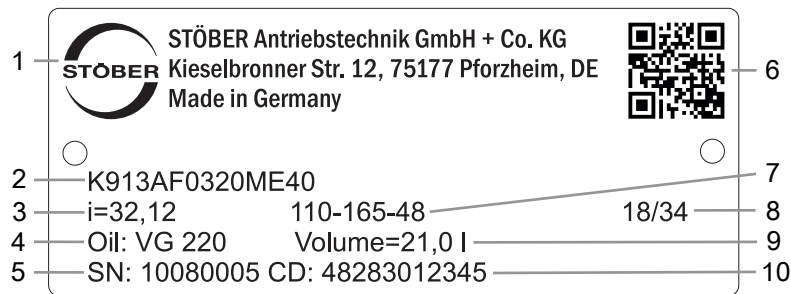
Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



- Motortyp oder Motorabmessungen:
Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.
- Einbaulage, siehe Kapitel [▶ 8.5.7]
- Position Zugang Klemmschraube, siehe Kapitel [▶ 8.5.9]
- F102, F202, F302, F402, F602: Ritzelsicherung für Motoradapter (Option)
- Doppelte Abdichtung für Motoradapter ME (Option)

8.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Schmierstoffspezifikation
5	Serialnummer des Getriebes
6	QR-Code (Link zu Produktinformationen)
7	Maße des Motoradapters (Passrand/Lochkreis/Motorwellendurchmesser)
8	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
9	Schmierstofffüllmenge
10	Kundenspezifische Daten

8.4.1.1 Mitgeltende Dokumente

Mitgeltende Dokumente für das Produkt können Sie ansehen oder herunterladen, wenn Sie die Seriennummer auf dem Typenschild des Produkts ablesen und sie im Internet unter folgender Adresse eingeben:

<https://id.stober.com>

Alternativ können Sie mit einem geeigneten Mobilgerät den QR-Code auf dem Typenschild des Produkts einscannen, um dadurch zu den mitgeltenden Dokumenten verlinkt zu werden.

8.5 Produktbeschreibung

8.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter ME
zum Anbau von Syn-
chron-Servomotoren



Katalog ID 443054_de

Motoradapter MB
zum Anbau von Syn-
chron-Servomotoren



Katalog ID 443234_de

Motoradapter MR
zum Anbau von Asyn-
chronmotoren



Auf Anfrage

Synchron-Servomotor
EZ



Katalog ID 442437_de

Motoradapter MB +
Synchron-Servomotor
EZ



Katalog ID 443311_de

Lean-Motor LM



Katalog ID 443016_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stober.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

8.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der EasyAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Robuste, patentierte Klemmkupplung mit Spreizfunktion
- Niedrigste Massenträgheitsmomente für höchste Dynamik
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 1: Kupplung EasyAdapt

8.5.3 Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der spielfreien Steckkupplung (Klauenkupplung).

Eigenschaften:

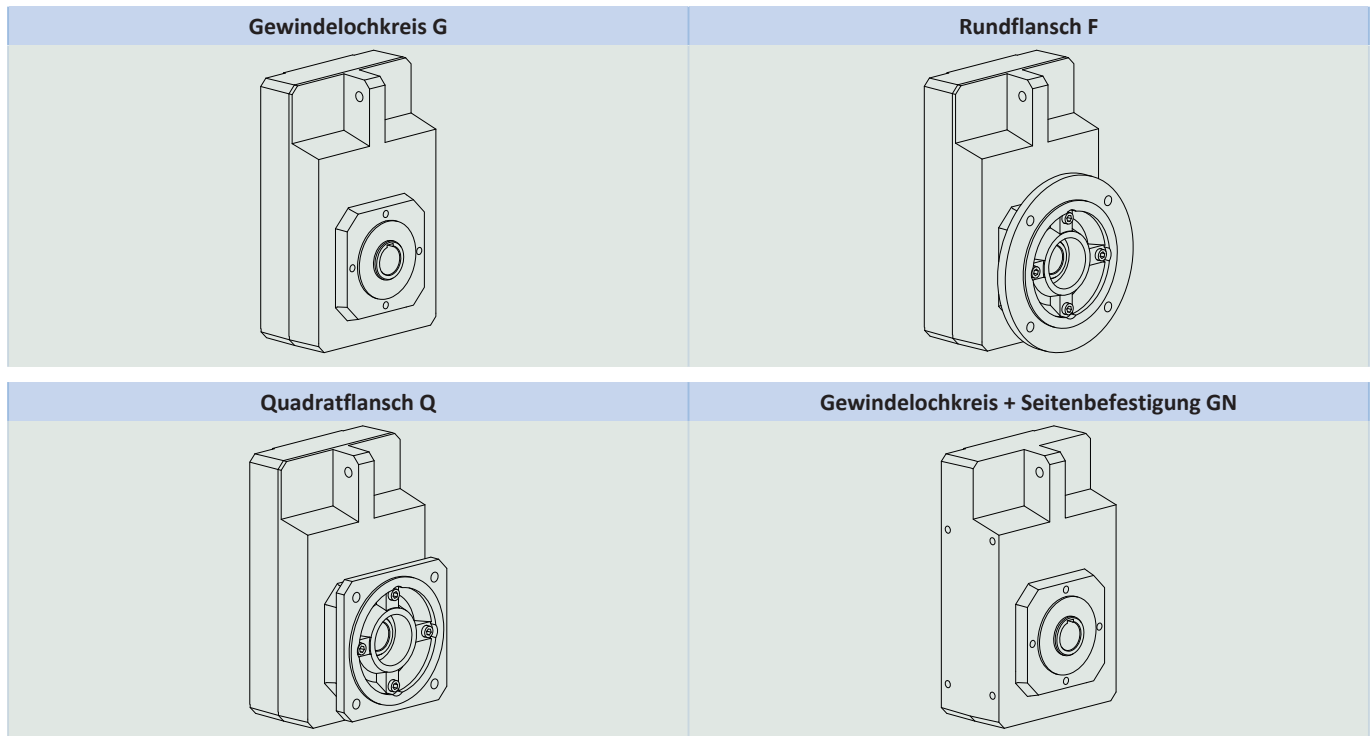
- Einfacher und schneller Motoranbau
- Demontage des Motors in jeder beliebigen Stellung möglich
- Mit integriertem thermischem Längenausgleich, gleicht Längenausdehnungen der Motorwelle aus
- Motorwelle entkoppelt von Axialkräften
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 2: Spielfreie Steckkupplung

Alle technischen Daten und Kombinationen mit unseren Getrieben finden Sie unter <https://configurator.stober.de/de-DE/>.

8.5.4 Gehäuseausführung



	G	F	Q	GN
F1	✓	✓	✓	✓
F2	✓	✓	✓	✓
F3	✓	✓	✓	✓
F4	✓	✓	✓	✓
F6	✓	✓	✓	✓

8.5.5 Kombinatorik Wellen-/Gehäuseausführung

Wellenausführung	Code	Gehäuseausführung			
		G	F	Q	GN
Hohlwelle mit Passfeder- nut	A	AG	AF	AQ	AGN
Hohlwelle mit Schrumpf- scheibe	S	SG	SF	SQ	SGN
Vollwelle	V	-	VF	VQ	-

8.5.6 Einbaubedingungen

Hohlwelle

Die Hohlwellenbohrungstoleranz ist ISO H7, die Toleranz der Maschinenwelle muss ISO k6 sein.

Achten Sie bei der Getriebebefestigung auf die Fluchtung der Maschinenwelle zur Getriebehohlwelle.

Maximale Abweichung $\leq 0,03$ mm.

Zur leichteren Montage bzw. Demontage der Maschinenwelle sind die Hohlwellen mit einer Spiralnute (als Fettdepot) ausgestattet.

Im Lieferumfang ist eine gehärtete Abdrückscheibe mit Gewinde enthalten. Optional können Sie die Hohlwelle auch ohne Abdrückscheibe bestellen.

Hohlwelle mit Schrumpfscheibe

Die Hohlwellenbohrungstoleranz ist ISO H7.

Die Maschinenwelle muss ISO h9 sein.

Wählen Sie für die Maschinenwelle einen Werkstoff mit einer zulässigen Flächenpressung $p \geq 325 \text{ N/mm}^2$.

Mögliche Werkstoffe:

- C45E +QT
- 42CrMo4

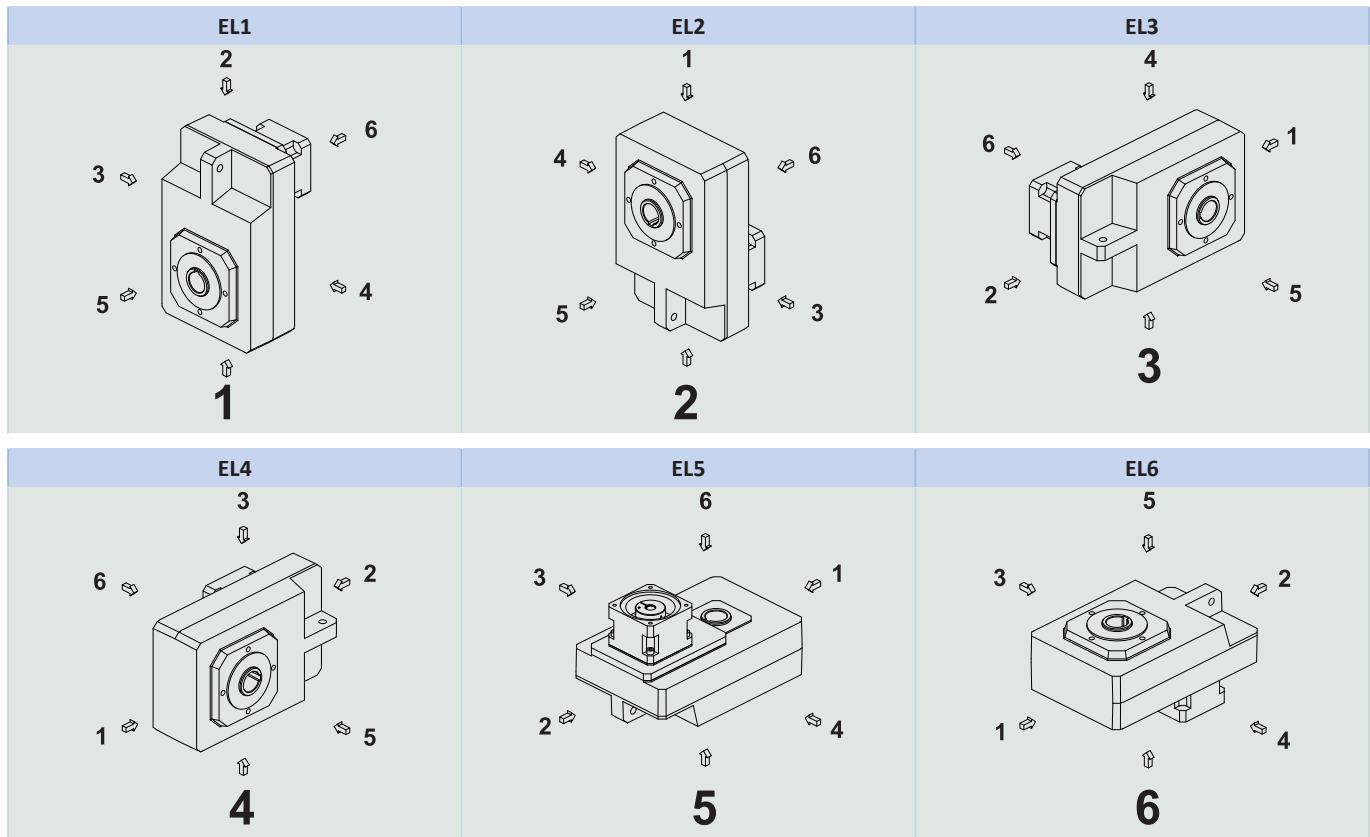
Maschinenseitige Befestigung der Getriebe über Gewindelockkreis

Die angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten nur bei einer maschinenseitigen Befestigung der Getriebe mit Schrauben der Festigkeitsklasse 10.9. Zusätzlich müssen die Getriebegehäuse am Passrand eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.

8.5.7 Einbaulagen

Die folgende Tabelle zeigt die Standard-Einbaulagen.

Die Zahlen kennzeichnen die Getriebeseiten. Die Einbaulage ist durch die nach unten weisende Getriebeseite definiert.



Da die Schmierstofffüllmenge der Getriebe von der Einbaulage abhängt, muss die Einbaulage bei der Bestellung angegeben werden.

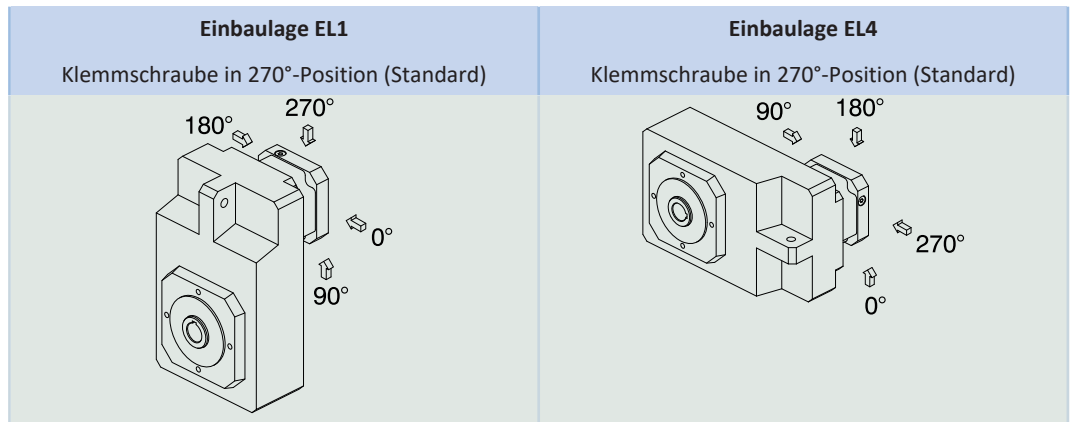
8.5.8 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs. Die Füllmenge und der Aufbau der Getriebe sind von der Einbaulage abhängig.

Setzen Sie die Getriebe nur in der dafür vorgesehenen Einbaulage ein! Bauen Sie die Getriebe nur nach vorheriger Rücksprache mit STÖBER um. Ansonsten übernimmt STÖBER keine Haftung für die Getriebe.

Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

8.5.9 Position Zugang Klemmschraube



Geben Sie Abweichungen für Ihr Getriebe bei der Bestellung an.

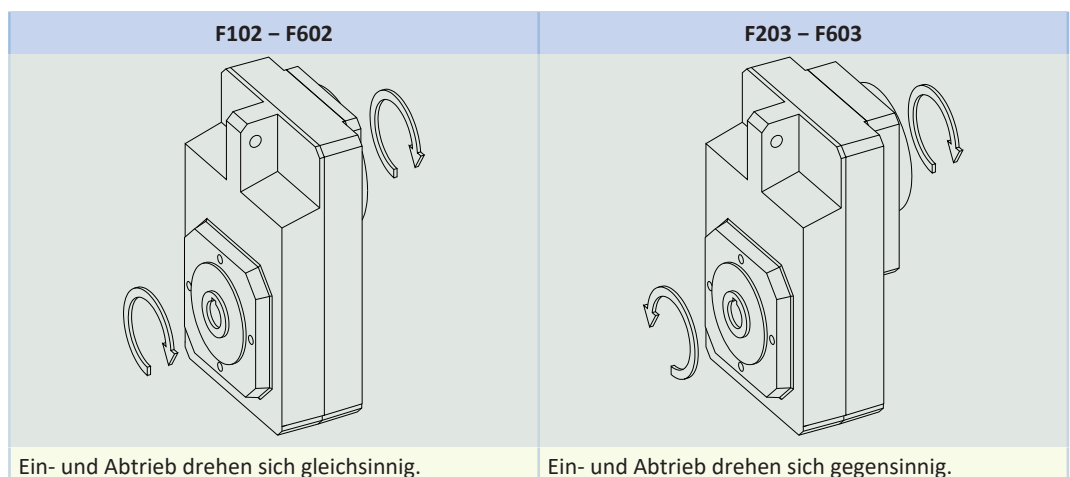
Beachten Sie, dass sich die Zugangsbohrung der Klemmschraube mitdreht, wenn das Getriebe in eine andere Einbaulage gedreht wird.

8.5.10 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	≤ 80 °C
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosionsschutzte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 2-stufig	97 %
η_{get} 3-stufig	96 %
Schutzart ²	IP65

8.5.11 Drehrichtung

Vollwelle (V), Hohlwelle mit Passfedernut (A), Hohlwelle mit Schrumpfscheibe (S)



Die Bilder zeigen die Einbaulage EL1.

² Beachten Sie die Schutzart aller Komponenten.

8.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoeber.de/de/ServoSoft> herunter.

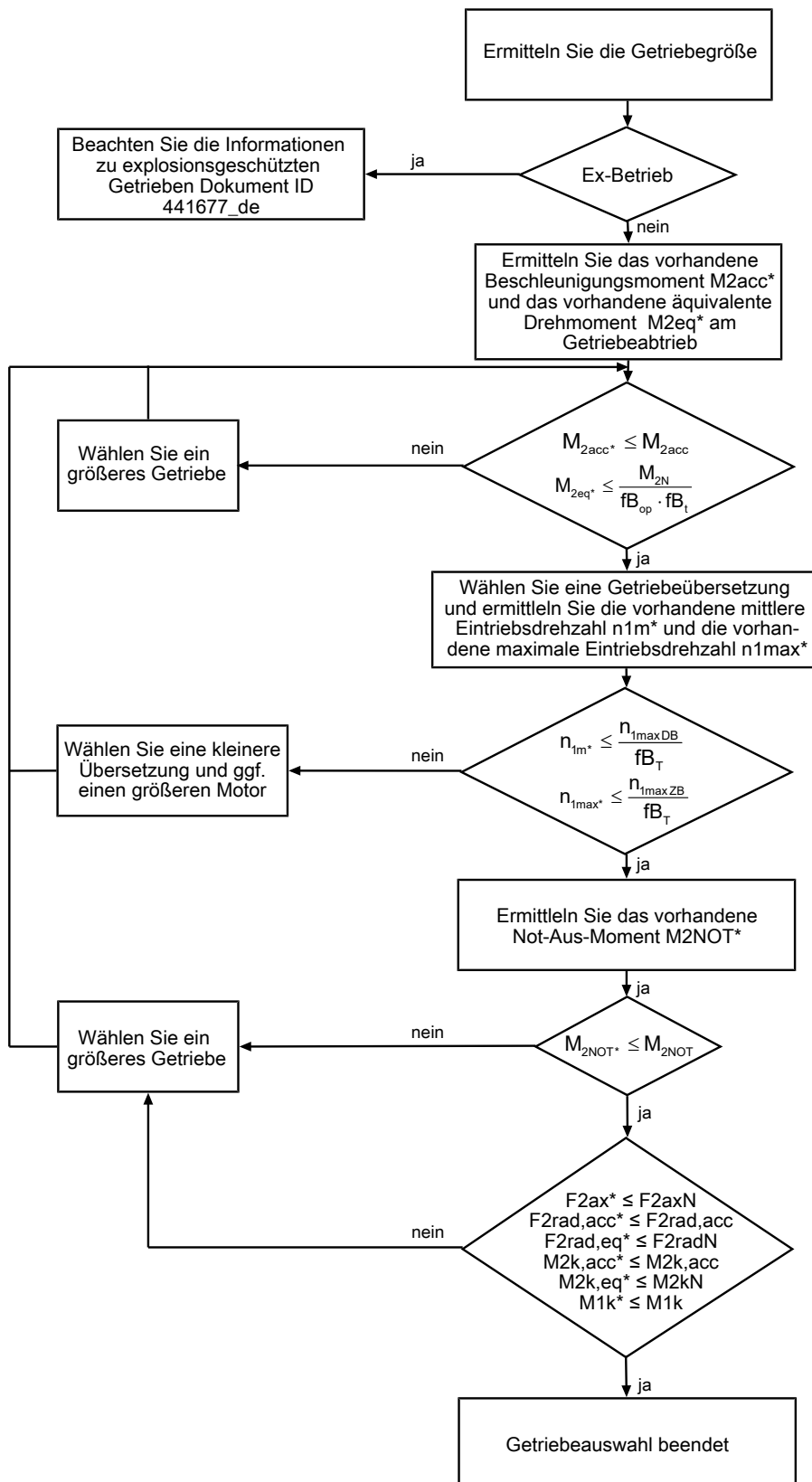
Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [\[▶ 18.1\]](#).

8.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



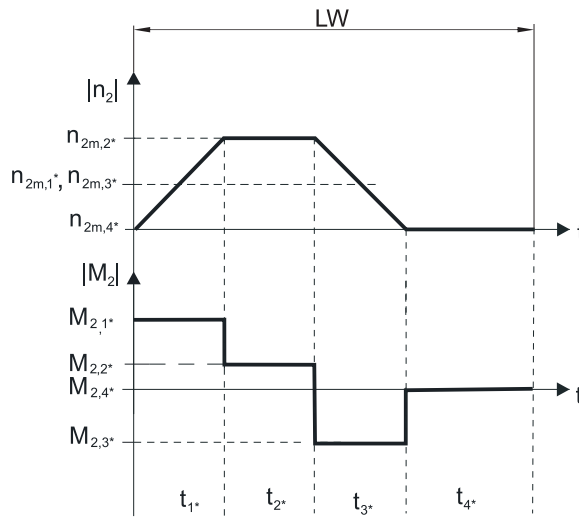
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} , M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für fb_T , fb_{op} und fb_t den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:



Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6$ min, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB _{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,25
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,40
Laufzeit	fB _t
Tägliche Laufzeit ≤ 8 h	1,00
Tägliche Laufzeit ≤ 16h	1,15
Tägliche Laufzeit ≤ 24 h	1,20

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 80\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

8.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} \leq 20\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax20}$; $F_{2radN} = F_{2rad20}$; $M_{2kN} = M_{2k20}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe bei Gehäuseausführung Gewindelochkreis und Flansch über dessen Passränder abgestützt werden

8.6.2.1 Wellenausführung V**Zulässige Wellenbelastungen Wellenausführung V (Vollwelle)**

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax20} [N]	F_{2rad20} [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k20} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
F1	35,0	1100	4200	4200	260	260
F2	41,0	1400	5400	5400	400	400
F3	43,0	1900	7500	7500	600	600
F4	44,0	2350	9250	9250	800	800
F6	44,0	3100	12500	12500	1200	1200

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 20\text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20\text{ min}^{-1}}}} \quad F_{2radN} = \frac{F_{2rad20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20\text{ min}^{-1}}}} \quad M_{2kN} = \frac{M_{2k20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20\text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

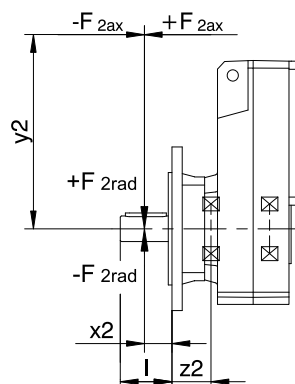


Abb. 3: Kraftangriffspunkte für die Vollwelle

Die angegebenen Werte für F_{2rad20} und $F_{2rad,acc}$ beziehen sich auf einen Kraftangriff auf die Mitte der Abtriebswelle: $x_2 = l/2$.

Wellenabmessungen finden Sie im Kapitel Maßzeichnungen.

Für andere Kraftangriffspunkte gilt:

$$M_{2k,acc^*} = \frac{2 \cdot F_{2ax^*} \cdot y_2 + F_{2rad,acc^*} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

$$F_{2rad,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

8.6.2.2 Wellenausführung A, S

Zulässige Wellenbelastungen Wellenausführung A (Hohlwelle mit Passfedernut)

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax20} [N]	F_{2rad20} [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k20} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
F1	30,0	900	4200	4200	175	175
F2	33,0	1200	5400	5400	250	250
F3	33,0	1350	7500	7500	375	375
F4	39,0	1900	9250	9250	550	550
F6	45,0	2200	12500	12500	800	800

Zulässige Wellenbelastungen Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe)

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax20} [N]	F_{2rad20} [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k20} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
F1	30,0	900	4200	4200	175	175
F2	33,0	1200	5400	5400	250	250
F3	33,0	1350	7500	7500	375	375
F4	39,0	1900	9250	9250	550	550
F6	45,0	2200	12500	12500	800	800

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 20 \text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20 \text{ min}^{-1}}}} \quad F_{2radN} = \frac{F_{2rad20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20 \text{ min}^{-1}}}} \quad M_{2kN} = \frac{M_{2k20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20 \text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

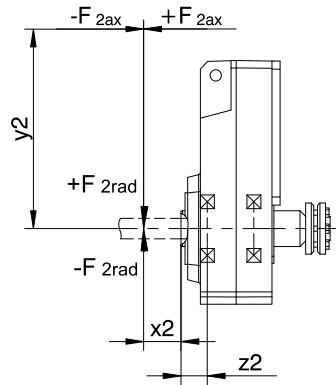


Abb. 4: Kraftangriffspunkte für die Hohlwelle

Die zulässigen Radialkräfte können Sie aus dem zulässigen Kippmoment M_{2kN} und $M_{2k,acc}$ bestimmen. Die vorhandenen Radialkräfte dürfen die zulässigen Radialkräfte nicht übersteigen. Die zulässigen Radialkräfte beziehen sich auf das Ende der Wellenende ($x_2 = 0$).

$$M_{2k,acc} = \frac{2 \cdot F_{2ax} \cdot y_2 + F_{2rad,acc} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n^*}}}$$

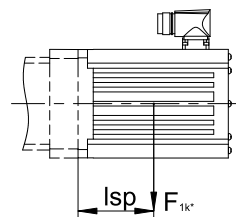
$$F_{2rad,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n^*}}}$$

8.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
ME10	25
ME20	60
ME30	125
ME40	250
ME50	600

8.6.4 Radialwellendichtringe

Leckagesicherheit

Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

8.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

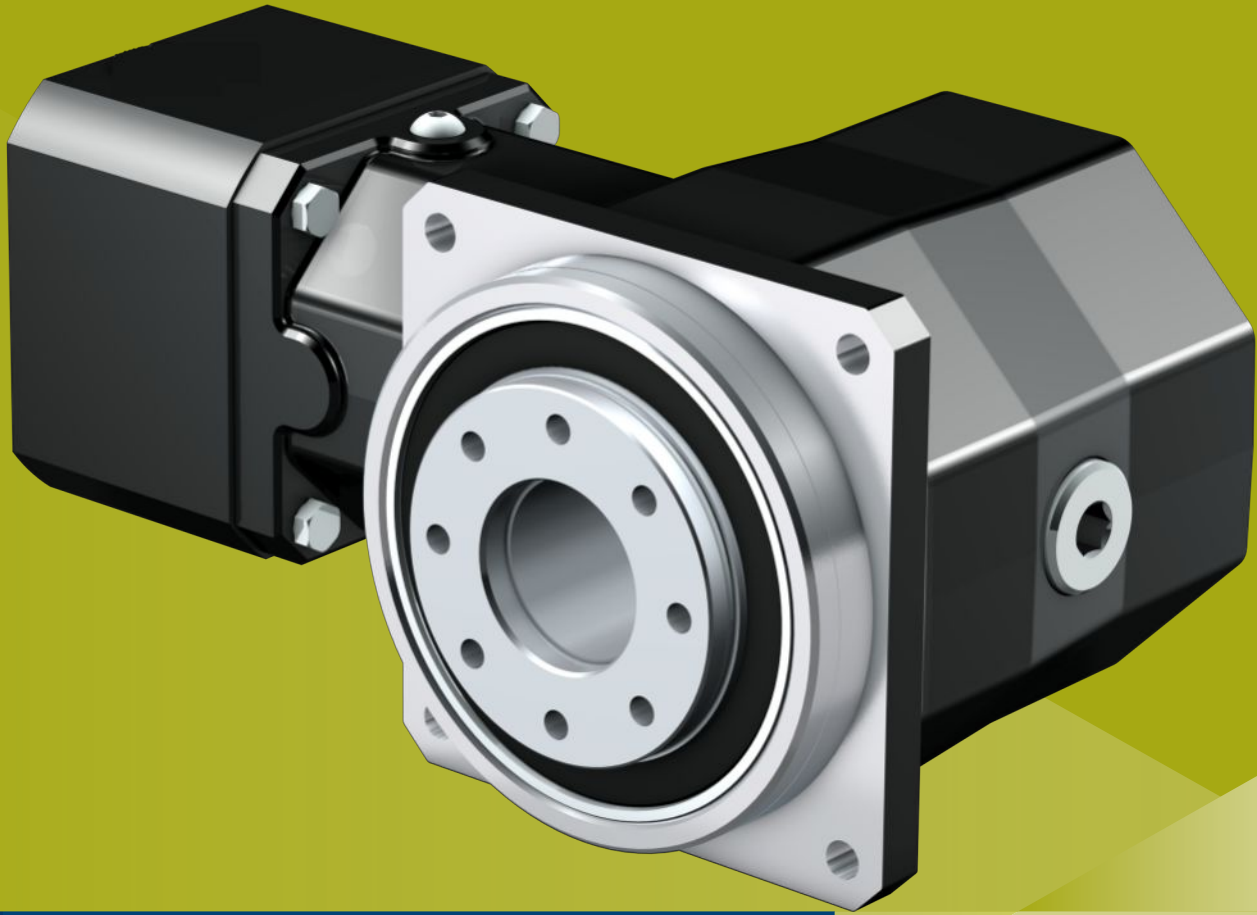
Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren F	443366_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Getriebe C/F/K/S	443028_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

9 Servowinkelgetriebe KS

Inhaltsverzeichnis

9.1	Übersicht	178
9.2	Auswahltabellen	179
9.3	Maßzeichnungen	181
9.3.1	Wellenausführung F (Flanschhohlwelle)	182
9.3.2	Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe)	184
9.3.3	Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder)	186
9.3.4	Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder)	187
9.3.5	Ölausgleichsbehälter	188
9.4	Typenbezeichnung	189
9.4.1	Typenschild	190
9.5	Produktbeschreibung	190
9.5.1	Eintriebsoptionen	190
9.5.2	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME/MEL)	191
9.5.3	Einbaubedingungen	191
9.5.4	Einbaulagen	192
9.5.5	Schmierstoffe	192
9.5.6	Position Zugang Klemmschraube	193
9.5.7	Weitere Produktmerkmale	193
9.5.8	Drehrichtung	193
9.6	Projektierung	193
9.6.1	Antriebsauswahl	194
9.6.2	Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	196
9.6.3	Verdrehsteifigkeit	200
9.6.4	Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb	200
9.6.5	Empfehlung Radialwellendichtringe	200
9.6.6	Ölausgleichsbehälter	201
9.7	Weitere Dokumentation	201



9 Servowinkelgetriebe

KS

9.1 Übersicht

Präzisions-Servowinkelgetriebe

Merkmale

- Leistungsdichte ★★★★★
- Drehspiel ★★★★★
- Preisklasse €€€
- Wellenbelastung ★★★★★
- Laufruhe ★★★★★
- Verdrehsteifigkeit ★★★★★
- Massenträgheitsmoment ★★★★★
- Schrägverzahnung ✓
- Wartungsfrei ✓
- FKM Dichtring am Eintrieb ✓
- Steife Abtriebslager durch Vorspannung ✓
- Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar ✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	6 – 200
M_{2acc}	90 – 400 Nm
$\Delta\phi_2$	4 – 6 arcmin
η_{get}	93 – 95 %

9.2 Auswahltabellen

Die in den Auswahltabellen angegebenen technischen Daten gelten für:

- Aufstellhöhen bis 1000 m über Normalnull
- Umgebungstemperaturen von 0° C bis 40° C
- Ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzleistung

Das Massenträgheitsmoment J_1 für kleinere Motorwellendurchmesser sowie alle weiteren technischen Daten finden Sie unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/>.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [18.1](#).

i	Typ	$n_{1\max DB}$ [min ⁻¹]	$n_{1\max ZB}$ [min ⁻¹]	d_{MW} [mm]	J_1 [kgcm ²]	m [kg]	$\Delta\varphi_2$ [arcmin]	C_2 [Nm/arcmin]	L_{pA} [dB(A)]	M_{2N} [Nm]	M_{2acc} [Nm]	M_{2NOT} [Nm]
KS402 ($M_{2acc,max} = 90$ Nm)												
6,000	KS402_0060 ME	3000	6000	≤19	1,1	7,7	6,0	8,1	63	60	90	140
6,000	KS402_0060 MEL	3000	6000	≤24	1,5	8,4	6,0	8,4	63	60	90	140
8,000	KS402_0080 ME	3500	6000	≤19	0,71	7,7	6,0	8,3	60	65	90	140
8,000	KS402_0080 MEL	3500	6000	≤24	1,2	8,4	6,0	8,4	60	65	90	140
10,00	KS402_0100 ME	3800	6000	≤19	0,58	7,7	6,0	8,3	58	65	90	140
10,00	KS402_0100 MEL	3800	6000	≤24	1,1	8,4	6,0	8,4	58	65	90	140
14,00	KS402_0140 ME	4000	6000	≤19	0,47	7,7	6,0	8,4	57	65	90	140
14,00	KS402_0140 MEL	4000	6000	≤24	0,96	8,4	6,0	8,5	57	65	90	140
20,00	KS402_0200 ME	4000	6000	≤19	0,43	7,7	6,0	8,5	55	60	90	140
20,00	KS402_0200 MEL	4000	6000	≤24	0,91	8,4	6,0	8,5	55	60	90	140
KS403 ($M_{2acc,max} = 90$ Nm)												
24,00	KS403_0240 ME	3500	6000	≤14	0,19	7,8	6,0	8,5	59	60	90	140
24,00	KS403_0240 MEL	3500	6000	≤19	0,49	8,2	6,0	8,5	59	60	90	140
32,00	KS403_0320 ME	3500	6000	≤14	0,17	7,8	6,0	8,5	59	65	90	140
32,00	KS403_0320 MEL	3500	6000	≤19	0,46	8,2	6,0	8,5	59	65	90	140
40,00	KS403_0400 ME	3500	6000	≤14	0,16	7,8	6,0	8,5	59	65	90	140
40,00	KS403_0400 MEL	3500	6000	≤19	0,46	8,2	6,0	8,5	59	65	90	140
50,00	KS403_0500 ME	4000	6000	≤14	0,13	7,8	6,0	8,5	57	65	90	140
50,00	KS403_0500 MEL	4000	6000	≤19	0,42	8,2	6,0	8,5	57	65	90	140
70,00	KS403_0700 ME	4500	6000	≤14	0,11	7,8	6,0	8,5	56	65	90	140
70,00	KS403_0700 MEL	4500	6000	≤19	0,40	8,2	6,0	8,5	56	65	90	140
80,00	KS403_0800 ME	4500	6000	≤14	0,10	7,8	6,0	8,5	54	65	90	140
80,00	KS403_0800 MEL	4500	6000	≤19	0,39	8,2	6,0	8,5	54	65	90	140
100,0	KS403_1000 ME	4500	6000	≤14	0,10	7,8	6,0	8,5	54	65	90	140
100,0	KS403_1000 MEL	4500	6000	≤19	0,39	8,2	6,0	8,5	54	65	90	140
140,0	KS403_1400 ME	4500	6000	≤14	0,10	7,8	6,0	8,5	54	65	90	140
140,0	KS403_1400 MEL	4500	6000	≤19	0,39	8,2	6,0	8,5	54	65	90	140
200,0	KS403_2000 ME	4500	6000	≤14	0,10	7,8	6,0	8,5	54	60	90	140
200,0	KS403_2000 MEL	4500	6000	≤19	0,39	8,2	6,0	8,5	54	60	90	140
KS502 ($M_{2acc,max} = 200$ Nm)												
6,000	KS502_0060 ME	2500	5500	≤24	2,5	13	5,0	16	64	100	200	300
6,000	KS502_0060 MEL	2500	5500	≤32	4,1	14	5,0	17	64	100	200	300
8,000	KS502_0080 ME	2800	6000	≤24	1,9	13	5,0	17	61	125	200	300
8,000	KS502_0080 MEL	2800	6000	≤32	3,5	14	5,0	17	61	125	200	300
10,00	KS502_0100 ME	3000	6000	≤24	1,5	13	5,0	17	59	125	200	300
10,00	KS502_0100 MEL	3000	6000	≤32	3,1	14	5,0	17	59	125	200	300
14,00	KS502_0140 ME	3200	6000	≤24	1,1	13	5,0	17	58	125	200	300
14,00	KS502_0140 MEL	3200	6000	≤32	2,8	14	5,0	17	58	125	200	300
20,00	KS502_0200 ME	3500	6000	≤24	0,96	13	5,0	17	56	120	200	300
20,00	KS502_0200 MEL	3500	6000	≤32	2,6	14	5,0	17	56	120	200	300
KS503 ($M_{2acc,max} = 200$ Nm)												
24,00	KS503_0240 ME	3100	6000	≤19	0,64	14	5,0	17	60	100	200	300
24,00	KS503_0240 MEL	3100	6000	≤24	1,1	14	5,0	17	60	100	200	300
32,00	KS503_0320 ME	3100	6000	≤19	0,60	14	5,0	17	60	125	200	300
32,00	KS503_0320 MEL	3100	6000	≤24	1,1	14	5,0	17	60	125	200	300
40,00	KS503_0400 ME	3100	6000	≤19	0,58	14	5,0	17	60	125	200	300
40,00	KS503_0400 MEL	3100	6000	≤24	1,1	14	5,0	17	60	125	200	300
50,00	KS503_0500 ME	3500	6000	≤19	0,50	14	5,0	17	58	125	200	300
50,00	KS503_0500 MEL	3500	6000	≤24	0,98	14	5,0	17	58	125	200	300
70,00	KS503_0700 ME	4200	6000	≤19	0,43	14	5,0	17	57	125	200	300
70,00	KS503_0700 MEL	4200	6000	≤24	0,92	14	5,0	17	57	125	200	300
80,00	KS503_0800 ME	4200	6000	≤19	0,41	14	5,0	17	55	125	200	300
80,00	KS503_0800 MEL	4200	6000	≤24	0,90	14	5,0	17	55	125	200	300

i	Typ	n_{1maxDB} [min ⁻¹]	n_{1maxZB} [min ⁻¹]	d_{MW} [mm]	J_1 [kgcm ²]	m [kg]	$\Delta\phi_2$ [arcmin]	C_2 [Nm/arcmin]	L_{pA} [dB(A)]	M_{2N} [Nm]	M_{2acc} [Nm]	M_{2NOT} [Nm]
KS503 ($M_{zacc,max} = 200 \text{ Nm}$)												
100,0	KS503_1000 ME	4200	6000	≤19	0,40	14	5,0	17	55	125	200	300
100,0	KS503_1000 MEL	4200	6000	≤24	0,89	14	5,0	17	55	125	200	300
140,0	KS503_1400 ME	4200	6000	≤19	0,40	14	5,0	17	55	125	200	300
140,0	KS503_1400 MEL	4200	6000	≤24	0,89	14	5,0	17	55	125	200	300
200,0	KS503_2000 ME	4200	6000	≤19	0,40	14	5,0	17	55	120	200	300
200,0	KS503_2000 MEL	4200	6000	≤24	0,89	14	5,0	17	55	120	200	300
KS702 ($M_{zacc,max} = 400 \text{ Nm}$)												
6,000	KS702_0060 ME	2100	4500	≤32	8,3	25	4,0	40	65	240	400	600
6,000	KS702_0060 MEL	2100	4500	≤38	12	27	4,0	41	65	240	400	600
8,000	KS702_0080 ME	2500	5000	≤32	5,5	25	4,0	41	62	250	400	600
8,000	KS702_0080 MEL	2500	5000	≤38	9,2	27	4,0	41	62	250	400	600
10,00	KS702_0100 ME	2800	6000	≤32	4,4	25	4,0	41	60	250	400	600
10,00	KS702_0100 MEL	2800	6000	≤38	8,2	27	4,0	42	60	250	400	600
14,00	KS702_0140 ME	3000	6000	≤32	3,4	25	4,0	42	59	250	400	600
14,00	KS702_0140 MEL	3000	6000	≤38	7,1	27	4,0	42	59	250	400	600
20,00	KS702_0200 ME	3200	6000	≤32	2,9	25	4,0	42	57	250	400	600
20,00	KS702_0200 MEL	3200	6000	≤38	6,7	27	4,0	42	57	250	400	600
KS703 ($M_{zacc,max} = 400 \text{ Nm}$)												
24,00	KS703_0240 ME	3000	6000	≤24	1,6	27	4,0	42	61	240	400	600
24,00	KS703_0240 MEL	3000	6000	≤32	3,2	28	4,0	42	61	240	400	600
32,00	KS703_0320 ME	3000	6000	≤24	1,5	27	4,0	42	61	250	400	600
32,00	KS703_0320 MEL	3000	6000	≤32	3,1	28	4,0	42	61	250	400	600
40,00	KS703_0400 ME	3000	6000	≤24	1,4	27	4,0	42	61	250	400	600
40,00	KS703_0400 MEL	3000	6000	≤32	3,0	28	4,0	42	61	250	400	600
50,00	KS703_0500 ME	3200	6000	≤24	1,2	27	4,0	42	59	250	400	600
50,00	KS703_0500 MEL	3200	6000	≤32	2,8	28	4,0	42	59	250	400	600
70,00	KS703_0700 ME	3500	6000	≤24	0,98	27	4,0	42	58	250	400	600
70,00	KS703_0700 MEL	3500	6000	≤32	2,6	28	4,0	42	58	250	400	600
80,00	KS703_0800 ME	4000	6000	≤24	0,93	27	4,0	42	56	250	400	600
80,00	KS703_0800 MEL	4000	6000	≤32	2,6	28	4,0	42	56	250	400	600
100,0	KS703_1000 ME	4000	6000	≤24	0,92	27	4,0	42	56	250	400	600
100,0	KS703_1000 MEL	4000	6000	≤32	2,6	28	4,0	42	56	250	400	600
140,0	KS703_1400 ME	4000	6000	≤24	0,91	27	4,0	42	56	250	400	600
140,0	KS703_1400 MEL	4000	6000	≤32	2,5	28	4,0	42	56	250	400	600
200,0	KS703_2000 ME	4000	6000	≤24	0,90	27	4,0	42	56	250	400	600
200,0	KS703_2000 MEL	4000	6000	≤32	2,5	28	4,0	42	56	250	400	600

9.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Toleranzen

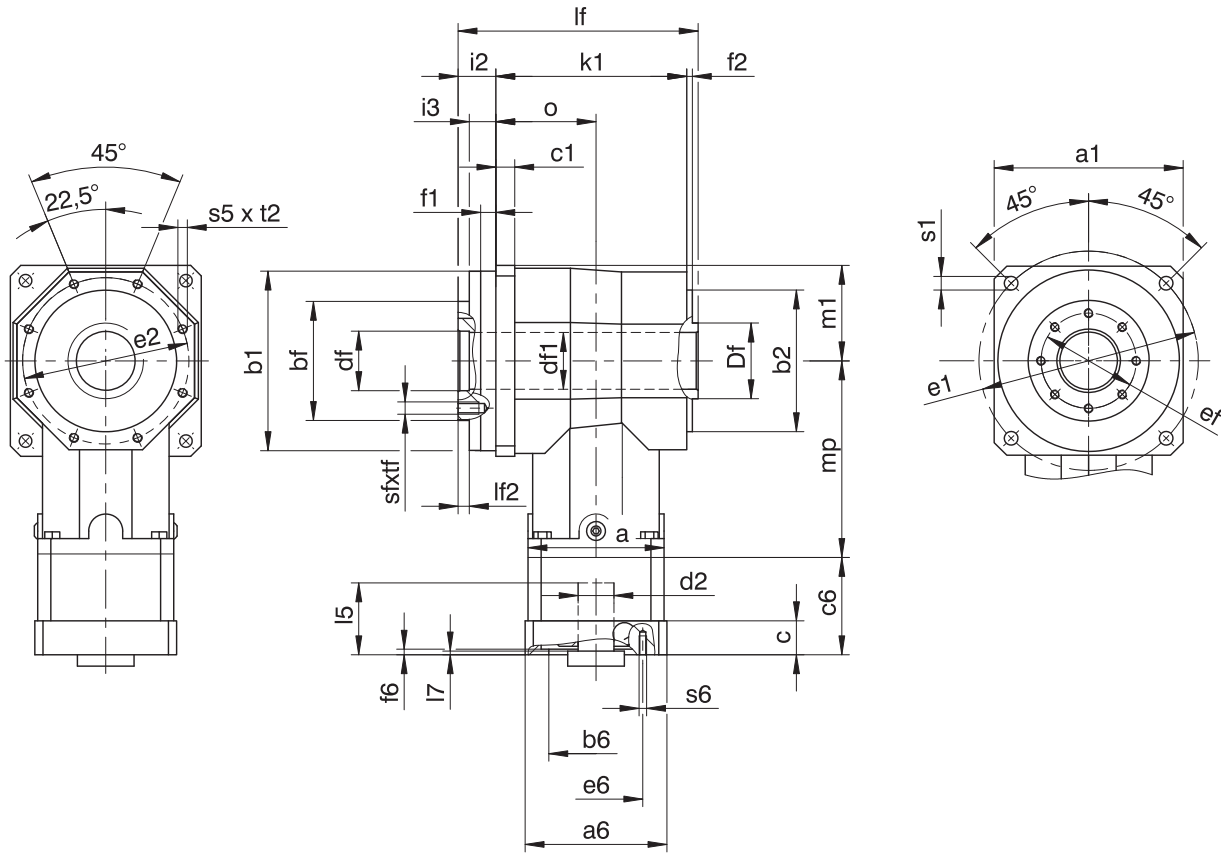
Vollwelle	Toleranz
Passung \varnothing Welle \leq 50 mm	DIN 748-1, ISO k6
Passung \varnothing Welle $>$ 50 mm	DIN 748-1, ISO m6
Passfedern	DIN 6885-1, hohe Form A

Hohlwelle	Toleranz
Passung Hohlwellenbohrung	ISO H7

Zentrierbohrungen in Vollwellen nach DIN 332-2, Form DR

Gewindegröße	M8	M12	M16
Gewindetiefe	19	28	36

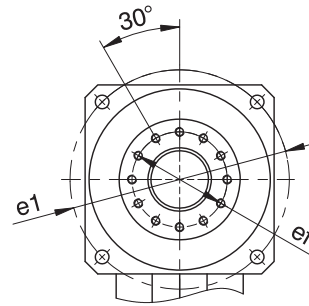
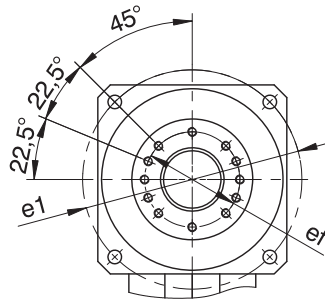
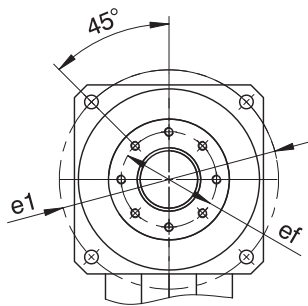
9.3.1 Wellenausführung F (Flanschhohlwelle)



KS4

KS5

KS7



Maße Getriebe

Typ	□a1	Øb1	Øb2	bf	c1	Ødf	Ødf1	ØDf	Øe1	Øe2	ef	f1	f2	i2	i3	k1	lf	lf2	m1	mp	o	Øs1	s5	sf	t2	tf
KS402	101	95 _{h6}	75 _{h6}	63 _{h7}	10	31,5 ^{H7}	30	40 _{g9}	120	88	50	8	3	20	14,0	104	127	6,0	50,5	104	53	6,6	M5	M6	9	11
KS403	101	95 _{h6}	75 _{h6}	63 _{h7}	10	31,5 ^{H7}	30	40 _{g9}	120	88	50	8	3	20	14,0	104	127	6,0	50,5	184	53	6,6	M5	M6	9	11
KS502	125	120 _{h6}	90 _{h6}	80 _{h7}	10	40,0 ^{H7}	38	48 _{g9}	145	105	63	9	3	22	15,5	120	145	6,5	62,5	123	62	9,0	M6	M6	11	12
KS503	125	120 _{h6}	90 _{h6}	80 _{h7}	10	40,0 ^{H7}	38	48 _{g9}	145	105	63	9	3	22	15,5	120	145	6,5	62,5	221	62	9,0	M6	M6	11	12
KS702	155	150 _{h6}	110 _{h6}	100 _{h7}	15	50,0 ^{H7}	49	60 _{g9}	180	130	80	10	3	27	20,0	148	178	7,0	77,5	151	78	11,0	M8	M8	14	15
KS703	155	150 _{h6}	110 _{h6}	100 _{h7}	15	50,0 ^{H7}	49	60 _{g9}	180	130	80	10	3	27	20,0	148	178	7,0	77,5	260	78	11,0	M8	M8	14	15

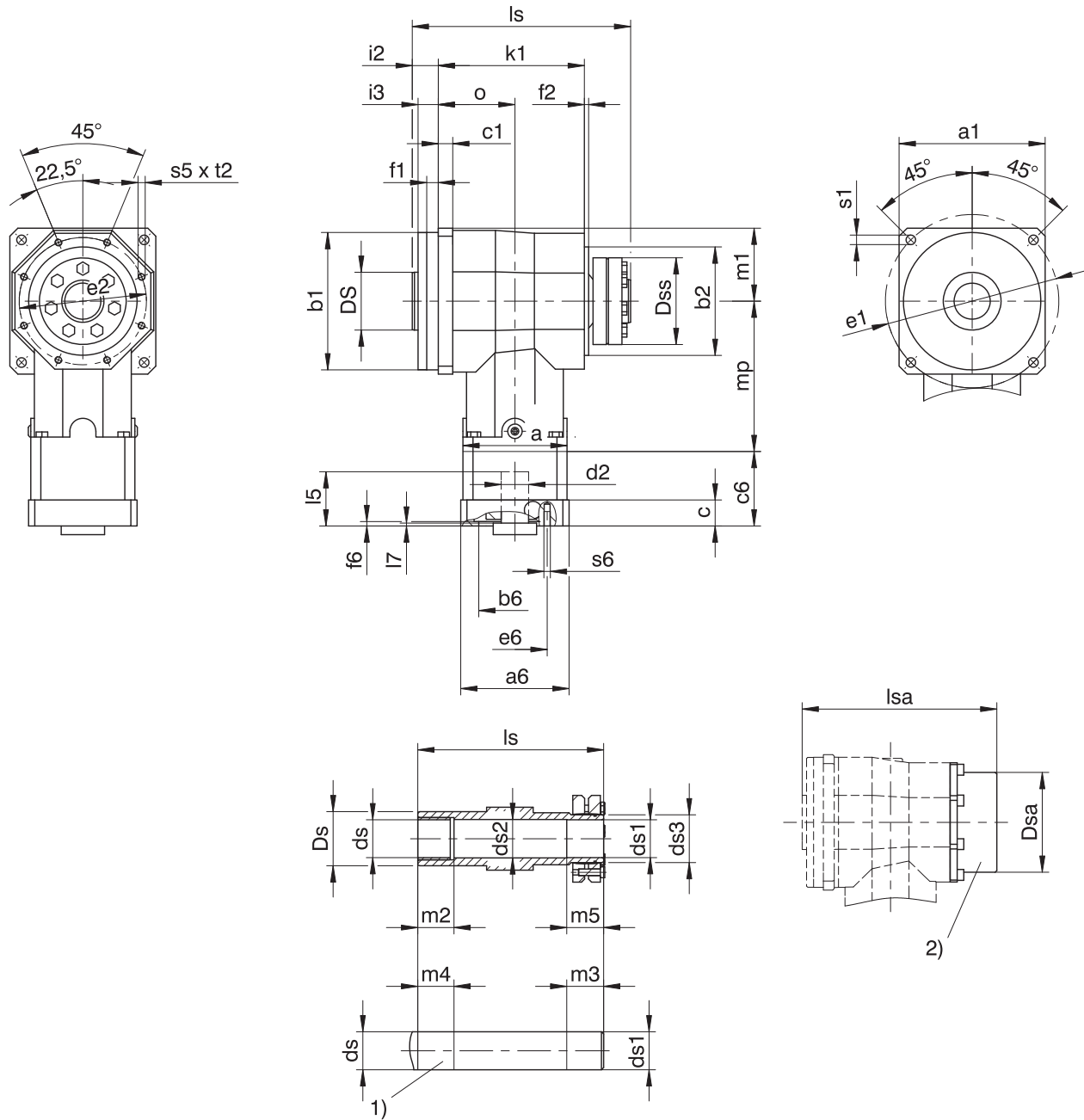
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KS402_ME	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	51,5	3,5	3,0	M5
KS403_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	M5
KS502_ME	95 ^{H7}	115	24	42	100	21	56,0	4,0	3,0	M8
KS503_ME	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	51,5	3,5	3,0	M5
KS702_ME	110 ^{H7}	130	32	50	120	24	67,5	4,0	3,5	M8
KS703_ME	95 ^{H7}	115	24	42	100	21	56,0	4,0	3,0	M8

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME und MEL finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

9.3.2 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe)



1) Maschinenwelle: Maß ls darf nicht unterschritten werden. 2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	□a1	Øb1	Øb2	c1	Øds	Øds1	Øds2	Øds3	ØDs	ØDsa	ØDss	Øe1	Øe2	f1	f2	i2	i3	k1	ls	lsa	m1	m2	m3	m4	m5	mp	o	Øs1	s5	t2
KS402	101	95 _{h6}	75 _{h6}	10	25 _{h6}	25 ^{H7} _{h6}	25,5	30	40	72	60	120	88	8	3	18,0	14,0	104	151,0	158,0	50,5	20	34	25	29	104	53	6,6	M5	9
KS403	101	95 _{h6}	75 _{h6}	10	25 _{h6}	25 ^{H7} _{h6}	25,5	30	40	72	60	120	88	8	3	18,0	14,0	104	151,0	158,0	50,5	20	34	25	29	184	53	6,6	M5	9
KS502	125	120 _{h6}	90 _{h6}	10	35 _{h6}	35 ^{H7} _{h6}	35,5	44	50	92	80	145	105	9	3	19,5	15,5	120	171,5	179,5	62,5	30	39	35	34	123	62	9,0	M6	11
KS503	125	120 _{h6}	90 _{h6}	10	35 _{h6}	35 ^{H7} _{h6}	35,5	44	50	92	80	145	105	9	3	19,5	15,5	120	171,5	179,5	62,5	30	39	35	34	221	62	9,0	M6	11
KS702	155	150 _{h6}	110 _{h6}	15	45 _{h6}	45 ^{H7} _{h6}	45,5	55	65	112	100	180	130	10	3	24,0	20,0	148	211,0	218,0	77,5	40	42	45	37	151	78	11,0	M8	14
KS703	155	150 _{h6}	110 _{h6}	15	45 _{h6}	45 ^{H7} _{h6}	45,5	55	65	112	100	180	130	10	3	24,0	20,0	148	211,0	218,0	77,5	40	42	45	37	260	78	11,0	M8	14

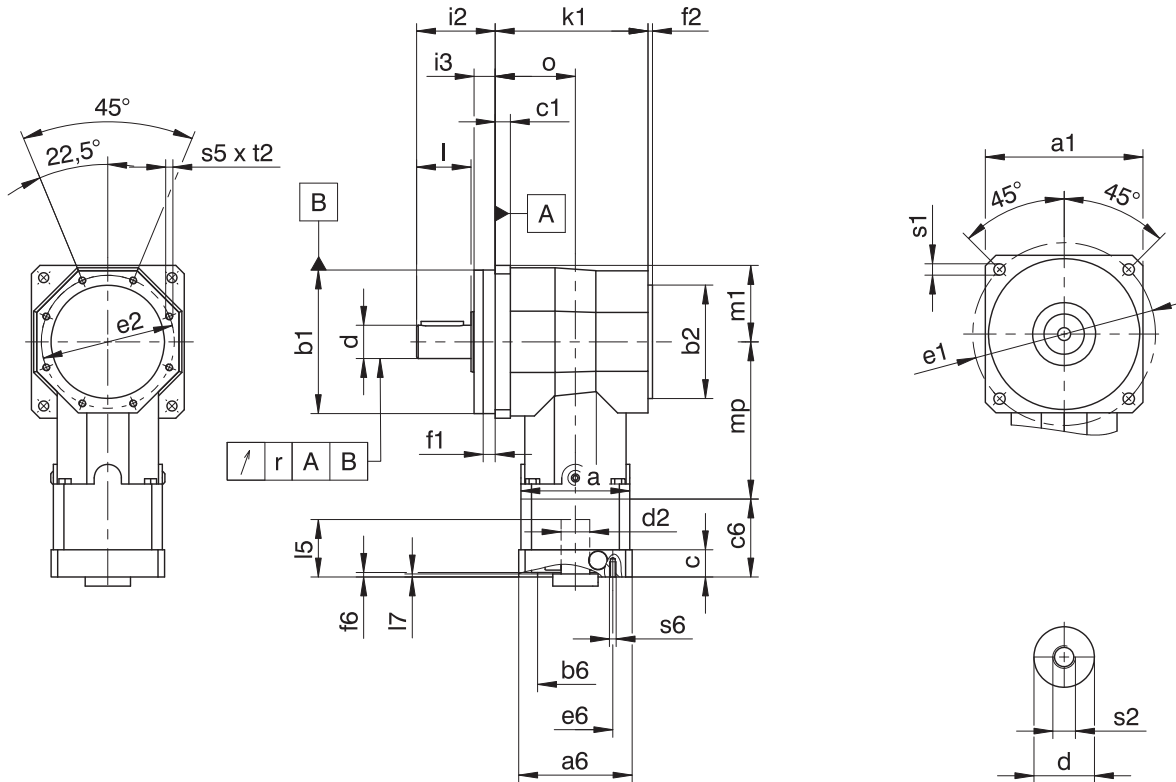
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KS402_ME	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	51,5	3,5	3,0	M5
KS403_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	M5
KS502_ME	95 ^{H7}	115	24	42	100	21	56,0	4,0	3,0	M8
KS503_ME	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	51,5	3,5	3,0	M5
KS702_ME	110 ^{H7}	130	32	50	120	24	67,5	4,0	3,5	M8
KS703_ME	95 ^{H7}	115	24	42	100	21	56,0	4,0	3,0	M8

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME und MEL finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

9.3.3 Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder)



Maße Getriebe

Typ	□a1	Øb1	Øb2	c1	Ød	Øe1	Øe2	f1	f2	i2	i3	l	k1	m1	mp	o	r	Øs1	s2	s5	t2
KS402	101	95 _{h6}	75 _{h6}	10	22 _{k6}	120	88	8	3	52,0	14,0	36	104	50,5	104	53	0,020	6,6	M8	M5	9
KS403	101	95 _{h6}	75 _{h6}	10	22 _{k6}	120	88	8	3	52,0	14,0	36	104	50,5	184	53	0,020	6,6	M8	M5	9
KS502	125	120 _{h6}	90 _{h6}	10	32 _{k6}	145	105	9	3	75,5	15,5	58	120	62,5	123	62	0,020	9,0	M12	M6	11
KS503	125	120 _{h6}	90 _{h6}	10	32 _{k6}	145	105	9	3	75,5	15,5	58	120	62,5	221	62	0,020	9,0	M12	M6	11
KS702	155	150 _{h6}	110 _{h6}	15	40 _{k6}	180	130	10	3	105,0	20,0	82	148	77,5	151	78	0,025	11,0	M16	M8	14
KS703	155	150 _{h6}	110 _{h6}	15	40 _{k6}	180	130	10	3	105,0	20,0	82	148	77,5	260	78	0,025	11,0	M16	M8	14

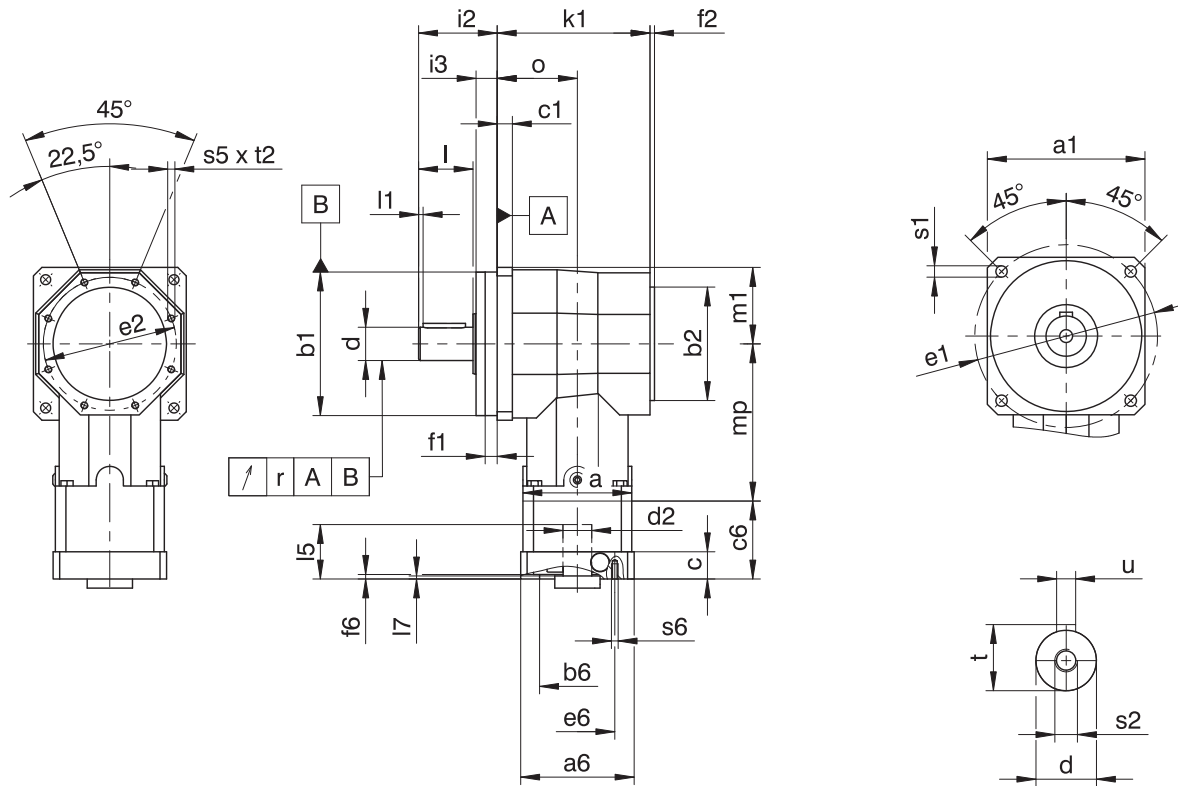
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KS402_ME	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	51,5	3,5	3,0	M5
KS403_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	M5
KS502_ME	95 ^{H7}	115	24	42	100	21	56,0	4,0	3,0	M8
KS503_ME	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	51,5	3,5	3,0	M5
KS702_ME	110 ^{H7}	130	32	50	120	24	67,5	4,0	3,5	M8
KS703_ME	95 ^{H7}	115	24	42	100	21	56,0	4,0	3,0	M8

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME und MEL finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

9.3.4 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder)



Maße Getriebe

Typ	□a1	Øb1	Øb2	c1	Ød	Øe1	Øe2	f1	f2	i2	i3	l	l1	k1	m1	mp	o	r	Øs1	s2	s5	t	t2	u
KS402	101	95 _{h6}	75 _{h6}	10	22 _{k6}	120	88	8	3	52,0	14,0	36	3	104	50,5	104	53	0,020	6,6	M8	M5	24,5	9	A6×6×28
KS403	101	95 _{h6}	75 _{h6}	10	22 _{k6}	120	88	8	3	52,0	14,0	36	3	104	50,5	184	53	0,020	6,6	M8	M5	24,5	9	A6×6×28
KS502	125	120 _{h6}	90 _{h6}	10	32 _{k6}	145	105	9	3	75,5	15,5	58	3	120	62,5	123	62	0,020	9,0	M12	M6	35,0	11	A10×8×50
KS503	125	120 _{h6}	90 _{h6}	10	32 _{k6}	145	105	9	3	75,5	15,5	58	3	120	62,5	221	62	0,020	9,0	M12	M6	35,0	11	A10×8×50
KS702	155	150 _{h6}	110 _{h6}	15	40 _{k6}	180	130	10	3	105,0	20,0	82	4	148	77,5	151	78	0,025	11,0	M16	M8	43,0	14	A12×8×70
KS703	155	150 _{h6}	110 _{h6}	15	40 _{k6}	180	130	10	3	105,0	20,0	82	4	148	77,5	260	78	0,025	11,0	M16	M8	43,0	14	A12×8×70

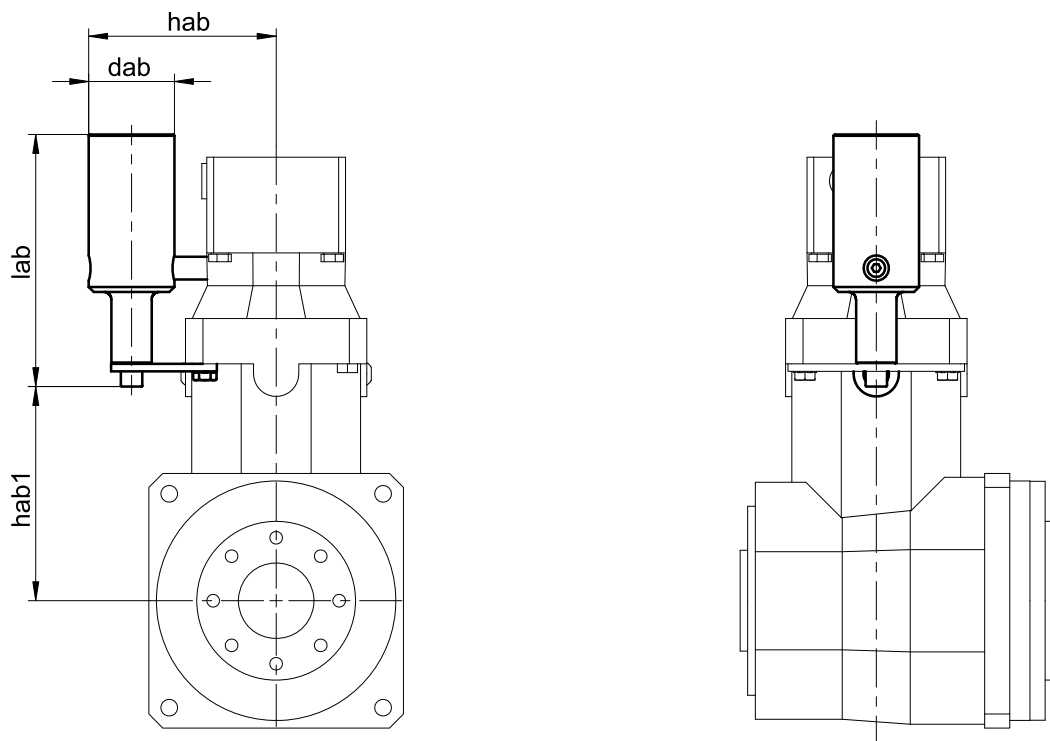
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KS402_ME	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	51,5	3,5	3,0	M5
KS403_ME	40 ^{H7}	63	14	30	55	15	32,0	3,5	3,0	M5
KS502_ME	95 ^{H7}	115	24	42	100	21	56,0	4,0	3,0	M8
KS503_ME	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	51,5	3,5	3,0	M5
KS702_ME	110 ^{H7}	130	32	50	120	24	67,5	4,0	3,5	M8
KS703_ME	95 ^{H7}	115	24	42	100	21	56,0	4,0	3,0	M8

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME und MEL finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

9.3.5 Ölausgleichsbehälter



Maße

Typ	dab	lab	hab	hab1
KS403	34	100	74,5	85
KS503	39	122	92,0	105
KS703	49	134	109,5	132

Weitere Informationen finden Sie im Kapitel [9.6.6](#)

9.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

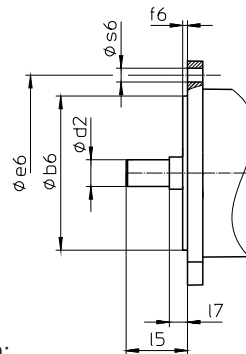
Beispiel-Code

KS	5	0	2	G	F	0200	ME
----	---	---	---	---	---	------	----

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
KS	Typ	Servowinkelgetriebe
5	Größe	5 (Beispiel)
0	Generation	Generation 0
2	Stufen	2-stufig
3		3-stufig
F	Welle	Flanschhohlwelle
S		Hohlwelle mit Schrumpfscheibe
G		Vollwelle ohne Passfeder
P		Vollwelle mit Passfeder
F	Gehäuse	Standard
0200	Übersetzungskennzahl (i x 10)	i = 20 (Beispiel)
ME	Motoradapter	Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung
MEL		Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung für große Motoren

Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



- Motortyp oder Motorabmessungen:

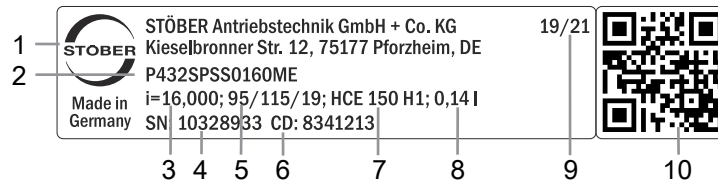
Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.

- Einbaulage, siehe Kapitel [▶ 9.5.4](#)
- Radialwellendichtringe am Abtrieb aus NBR oder FKM (Option), siehe Kapitel [▶ 9.6.5](#)
- Anbau Ölausgleichsbehälter (Option) auf Getriebeseite 1 oder 2 (unbedingt erforderlich für 3-stufige Getriebe in der Einbaulage EL5), siehe Kapitel [▶ 9.6.6](#)

9.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Serialnummer des Getriebes
5	Maße des Motoradapters (Durchmesser von Passrand/Lochkreis/Motorwelle)
6	Kundenspezifische Daten
7	Schmierstoffspezifikation
8	Schmierstofffüllmenge
9	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
10	QR-Code (Link zu Produktinformationen)

9.4.1.1 Mitgeltende Dokumente

Mitgeltende Dokumente für das Produkt können Sie ansehen oder herunterladen, wenn Sie die Seriennummer auf dem Typenschild des Produkts ablesen und sie im Internet unter folgender Adresse eingeben:

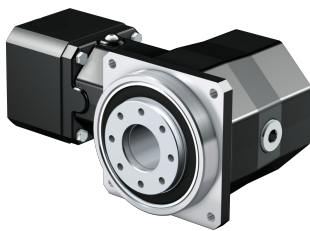
<https://id.stober.com>

Alternativ können Sie mit einem geeigneten Mobilgerät den QR-Code auf dem Typenschild des Produkts einscannen, um dadurch zu den mitgeltenden Dokumenten verlinkt zu werden.

9.5 Produktbeschreibung

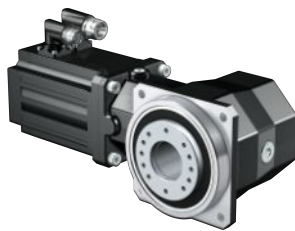
9.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter ME zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443054_de

Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 442437_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stoerber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

9.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME/MEL)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der EasyAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Einteilige, robuste Klemmkupplung mit Spreizfunktion
- Niedrigste Massenträgheitsmomente für höchste Dynamik
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors
- Bei reduziertem Drehspiel muss die Motorwellenlagerung axial spielfrei ausgeführt sein



Abb. 1: Kupplung EasyAdapt

9.5.3 Einbaubedingungen

Achten Sie bei der Getriebebefestigung auf die Fluchtung der Maschinenwelle zur Getriebehohlwelle.

Maximale Abweichung $\leq 0,03$ mm.

Hohlwelle mit Schrumpfscheibe

Die Hohlwellenbohrungstoleranz ist ISO H7.

Die Maschinenwelle muss ISO h6 sein.

Wählen Sie für die Maschinenwelle einen Werkstoff mit einer zulässigen Flächenpressung $p \geq 325$ N/mm².

Mögliche Werkstoffe:

- C45E +QT
- 42CrMo4

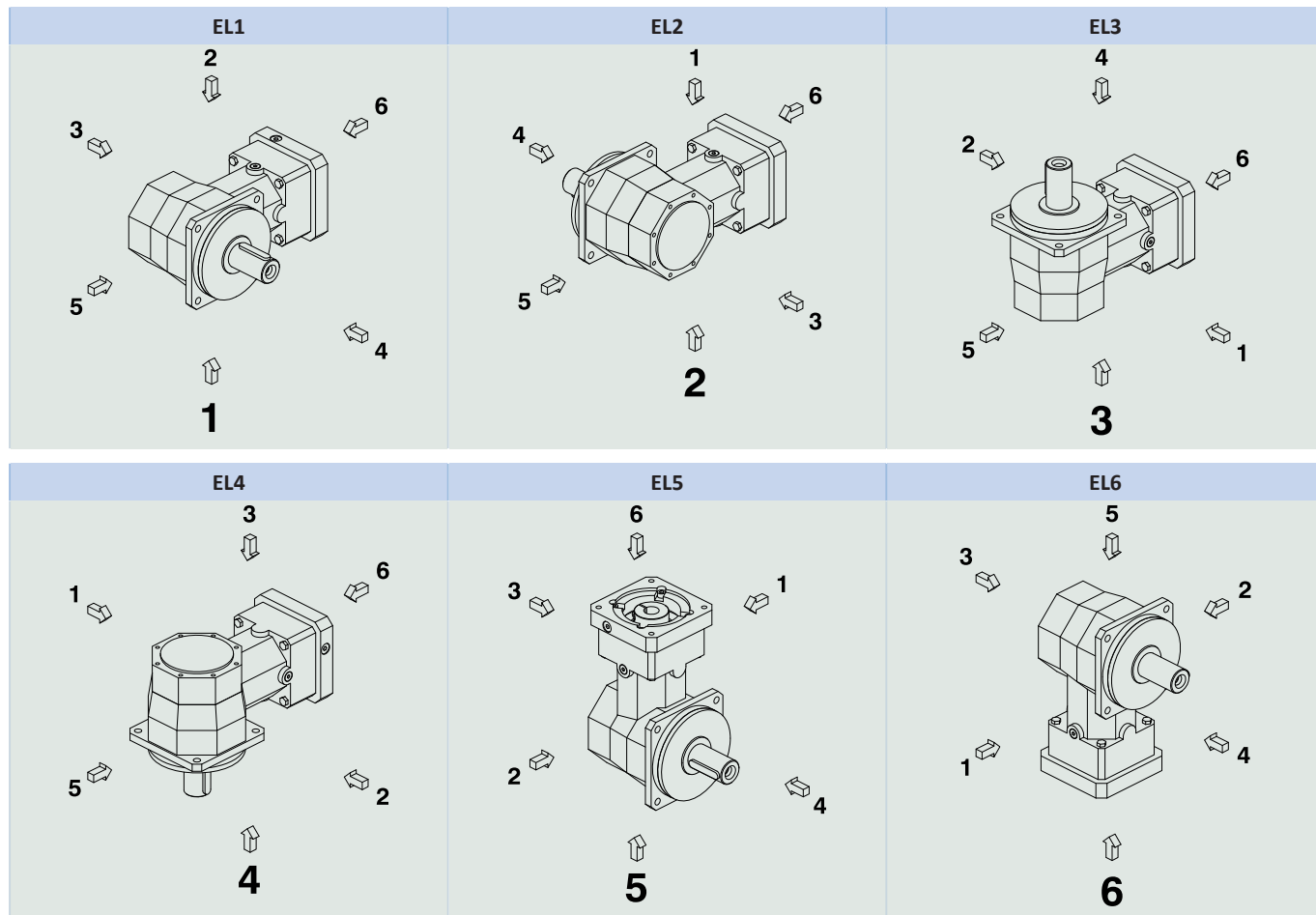
Die in diesem Katalog angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten unter folgenden Bedingungen:

- Bei einer maschinenseitigen Befestigung der Flanschhohlwelle und des Getriebegehäuses mit Schrauben der Festigkeitsklasse 12.9
- Wenn die Getriebegehäuse am Passrand $\varnothing b1$ eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.
- Wenn die Flanschhohlwelle mit dem Verbindungselement am Passrand $\varnothing bf$ oder $\varnothing df$ eingepasst wird

9.5.4 Einbaulagen

Die folgende Tabelle zeigt die Standard-Einbaulagen.

Die Zahlen kennzeichnen die Getriebeseiten. Die Einbaulage ist durch die nach unten weisende Getriebeseite definiert.



Da die Schmierstofffüllmenge der Getriebe von der Einbaulage abhängt, muss die Einbaulage bei der Bestellung angegeben werden.

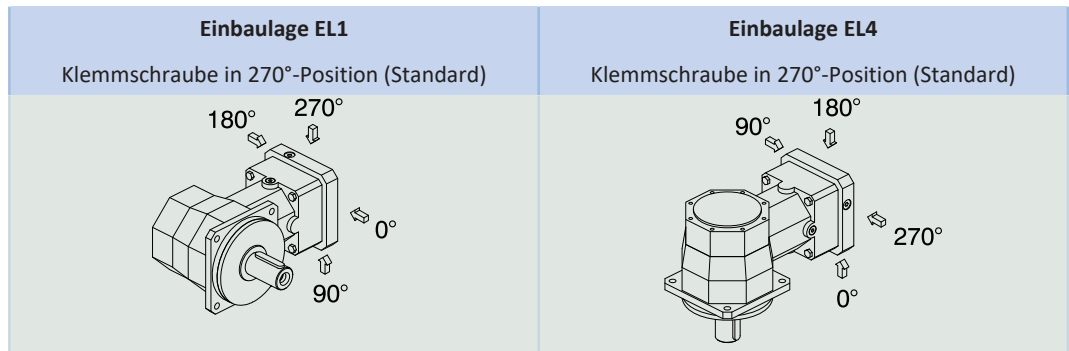
9.5.5 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs. Die Füllmenge und der Aufbau der Getriebe sind von der Einbaulage abhängig.

Setzen Sie die Getriebe nur in der dafür vorgesehenen Einbaulage ein! Bauen Sie die Getriebe nur nach vorheriger Rücksprache mit STÖBER um. Ansonsten übernimmt STÖBER keine Haftung für die Getriebe.

Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

9.5.6 Position Zugang Klemmschraube



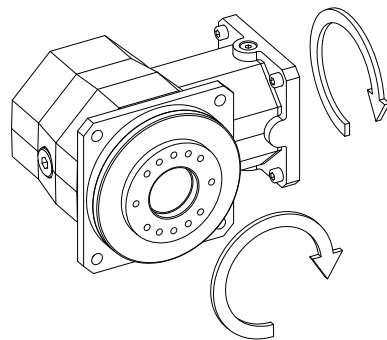
Geben Sie Abweichungen für Ihr Getriebe bei der Bestellung an.

Beachten Sie, dass sich die Zugangsbohrung der Klemmschraube mitdreht, wenn das Getriebe in eine andere Einbaulage gedreht wird.

9.5.7 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	$\leq 90 \text{ °C}$
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosionsschutz Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 2-stufig	95 %
η_{get} 3-stufig	93 %
Schutzart ¹	IP65

9.5.8 Drehrichtung



Die Bilder zeigen die Einbaulage EL1.

9.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoerber.de/de/ServoSoft> herunter.

Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

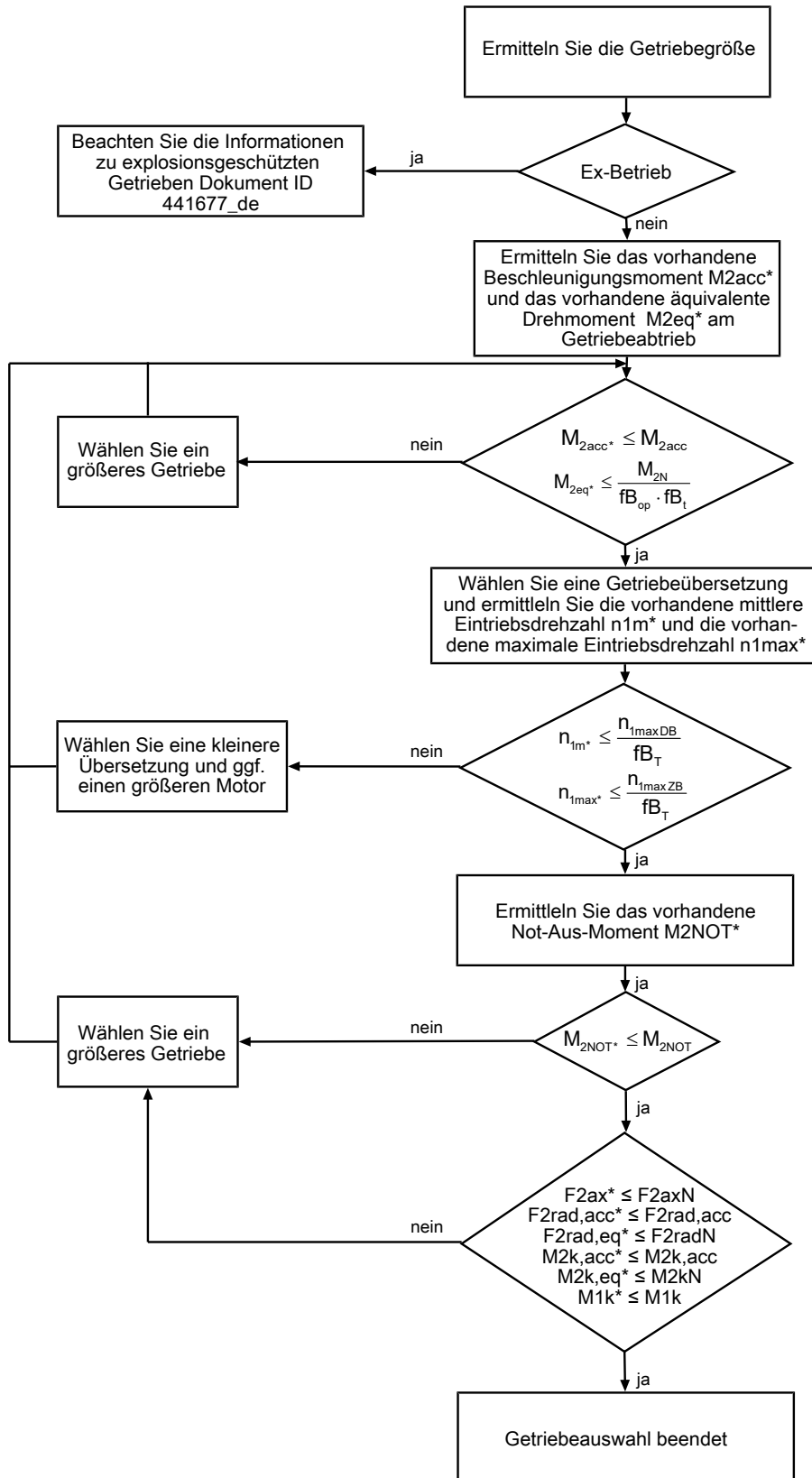
In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

¹ Beachten Sie die Schutzart aller Komponenten.

9.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



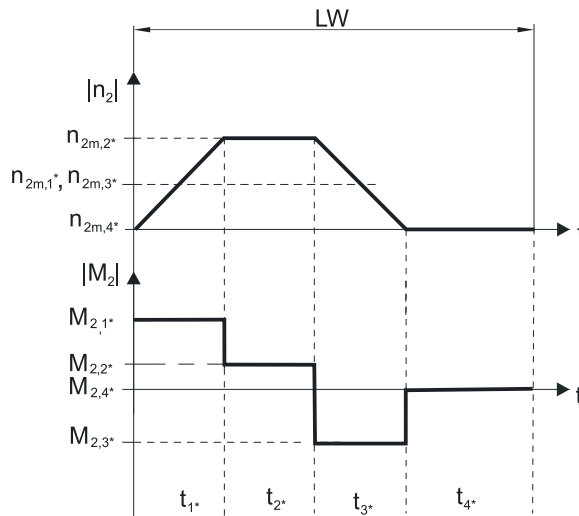
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} , M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für fb_T , fb_{op} und fb_t den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:



Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6$ min, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB _{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,00
Laufzeit	fB _t
Tägliche Laufzeit ≤ 8 h	1,00
Tägliche Laufzeit ≤ 16h	1,15
Tägliche Laufzeit ≤ 24 h	1,20

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 90\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

9.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} \leq 100\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax100}$; $F_{2radN} = F_{2rad100}$; $M_{2kN} = M_{2k100}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe über dessen Passränder (Gehäuse, Flanschelle) abgestützt werden

9.6.2.1 Wellenausführung F

Zulässige Wellenbelastungen Wellenausführung F (Flanschhohlwelle)

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
KS4	38,0	4000	6842	10263	260	390
KS5	45,0	6000	12222	18333	550	825
KS7	55,0	10000	16727	25091	920	1380

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100\text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

$$F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

$$M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

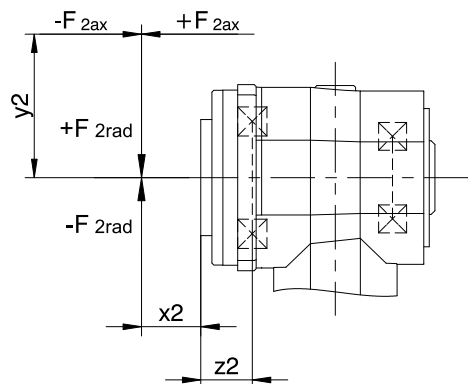


Abb. 2: Kraftangriffspunkte für die Flanschhohlwelle

Die zulässigen Radialkräfte können Sie aus dem zulässigen Kippmoment M_{2kN} und $M_{2k,acc}$ bestimmen. Die vorhandenen Radialkräfte dürfen die zulässigen Radialkräfte nicht übersteigen. Die zulässigen Radialkräfte beziehen sich auf das Wellenende ($x_2 = 0$).

$$M_{2k,acc^*} = \frac{F_{2ax^*} \cdot y_2 + F_{2rad,acc^*} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

$$F_{2rad,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

9.6.2.2 Wellenausführung S

Zulässige Wellenbelastungen Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe)

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
KS4	36,0	4000	5000	5000	260	260
KS5	42,0	6000	8000	8000	550	550
KS7	52,0	10000	10000	10000	920	920

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100 \text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

$$F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

$$M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

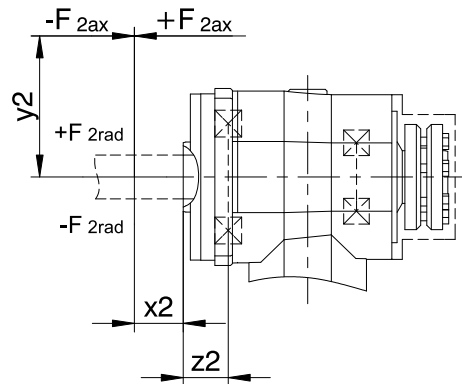


Abb. 3: Kraftangriffspunkte für die Hohlwelle mit Schrumpfscheibe

Die zulässigen Radialkräfte können Sie aus dem zulässigen Kippmoment M_{2kN} und $M_{2k,acc}$ bestimmen. Die vorhandenen Radialkräfte dürfen die zulässigen Radialkräfte nicht übersteigen. Die zulässigen Radialkräfte beziehen sich auf das Ende der Wellenende ($x_2 = 0$).

$$M_{2k,acc} = \frac{2 \cdot F_{2ax} \cdot y_2 + F_{2rad,acc} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

$$F_{2rad,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

9.6.2.3 Wellenausführung G, P

Zulässige Wellenbelastungen Wellenausführung G, P (Vollwelle)

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
KS4	34,0	4000	5000	5000	260	260
KS5	40,0	6000	8000	8000	550	550
KS7	51,0	10000	10000	10000	920	920

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100 \text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}} \quad F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}} \quad M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

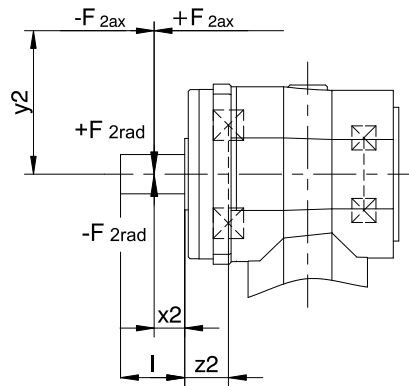


Abb. 4: Kraftangriffspunkte für die Vollwelle

Die angegebenen Werte für $F_{2rad100}$ und $F_{2rad,acc}$ beziehen sich auf einen Kraftangriff auf die Mitte der Abtriebswelle: $x_2 = l/2$.

Wellenabmessungen finden Sie im Kapitel Maßzeichnungen.

Für andere Kraftangriffspunkte gilt:

$$M_{2k,acc} = \frac{2 \cdot F_{2ax} \cdot y_2 + F_{2rad,acc} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

$$F_{2rad,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

9.6.3 Verdrehsteifigkeit

Die Verdrehsteifigkeit C_2 ist abhängig von der Wellenausführung. In den Auswahltabellen finden Sie die Angaben für die Wellenausführung F.

Die Angaben für die Wellenausführungen G, P und S entnehmen Sie der nachfolgenden Tabelle:

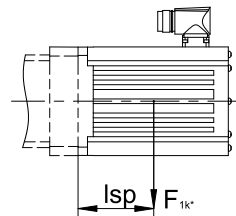
	Verdrehsteifigkeit C_2 Wellenausführung G, P	Verdrehsteifigkeit C_2 Wellenausführung S
KS4	6,5	7,1
KS5	15	16
KS7	32	36

9.6.4 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
KS402_ME	20
KS403_ME	10
KS502_ME	40
KS503_ME	20
KS702_ME	80
KS703_ME	40

Die Werte gelten auch für den Motoradapter MEL.

9.6.5 Empfehlung Radialwellendichtringe

Für eine Einschaltdauer > 60 % und bei höheren Umgebungstemperaturen empfehlen wir am Abtrieb Radialwellendichtringe aus FKM.

Eigenschaften:

- Hervorragende Temperaturbeständigkeit
- Hohe chemische Stabilität
- Sehr gute Alterungsbeständigkeit
- Hervorragende Beständigkeit in Ölen und Fetten
- Einsatz in der Lebensmittel-, Pharma- und Getränkeindustrie

Leckagesicherheit

Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

9.6.6 Ölausgleichsbehälter

In der Einbaulage EL5 haben die Getriebe einen erhöhten Füllstand. Der Ölausgleichsbehälter verhindert einen Ölaustritt am Getriebe.

Hinweise

- 3-stufige KS-Getriebe in der Einbaulage EL5 können nur in Verbindung mit einem Ölausgleichsbehälter eingesetzt werden!
- Geben Sie die Anbauseite (Getriebeseite 1 oder 2) bei der Bestellung an.
- Beachten Sie, dass der Anbau eines Ölausgleichsbehälters nicht mit jedem Motoradapter möglich ist (Kollision zwischen Motoradapter und Ölausgleichsbehälter).

9.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren KS	443362_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Servowinkelgetriebe KL/KS/PHK/PHKX/PHQK/PK/PKX	443005_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

10 Planetenwinkelgetriebe PKX

Inhaltsverzeichnis

10.1 Übersicht	204
10.2 Auswahltabellen	205
10.3 Maßzeichnungen	209
10.3.1 Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder)	210
10.3.2 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder)	211
10.4 Typenbezeichnung	212
10.4.1 Typenschild	213
10.5 Produktbeschreibung	213
10.5.1 Eintriebsoptionen	213
10.5.2 Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung (MF)	214
10.5.3 Einbaubedingungen	214
10.5.4 Einbaulagen	215
10.5.5 Schmierstoffe	215
10.5.6 Position Zugang Klemmschraube	216
10.5.7 Weitere Produktmerkmale	216
10.5.8 Drehrichtung	216
10.6 Projektierung	216
10.6.1 Antriebsauswahl	217
10.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	219
10.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb	222
10.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe	222
10.6.5 Reversierbetrieb	223
10.7 Weitere Dokumentation	223



10

Planetenwinkelgetriebe

PKX

10.1 Übersicht

Schrägverzahnte Präzisions-Planetenwinkelgetriebe

Merkmale

- Leistungsdichte ★★★★★☆
- Drehspiel ★★★★★
- Preisklasse €€€
- Wellenbelastung ★★★★★☆
- Laufruhe ★★☆☆☆
- Verdrehsteifigkeit ★★☆☆☆
- Massenträgheitsmoment ★★☆☆☆
- Schrägverzahnung ✓
- Wartungsfrei ✓
- Kleiner Einbauraum ✓
- Dauerbetrieb ohne Kühlung ✓
- Abtriebslager verstärkt ✓ (Option)
- Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar ✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	3 – 300
M_{2acc}	21 – 3300 Nm
$\Delta\phi_2$	2 – 8,5 arcmin
η_{get}	94 – 96 %

10.2 Auswahltabellen

Die in den Auswahltabellen angegebenen technischen Daten gelten für:

- Aufstellhöhen bis 1000 m über Normalnull
- Umgebungstemperaturen von 0° C bis 40° C
- Ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzleistung
- M_{2acc} , M_{2accHT} : Wellenausführung Vollwelle ohne Passfeder (diese Wellenausführung empfehlen wir generell bei Zyklusbetrieb)

Das Massenträgheitsmoment J_1 für kleinere Motorwelldurchmesser sowie alle weiteren technischen Daten finden Sie unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/>.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	Δφ ₂	Δφ _{2red}	C ₂	L _{pA}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			EL1,2,5,6 [min ⁻¹]	EL3,4 [min ⁻¹]												
P231KX (M_{2acc,max} = 25 Nm)																
4,000	4/1	P231_0040KX301_0010 MF	3000	2500	4500	≤19	1,1	3,0	8,5	–	1,5	70	15	25	–	51
5,000	5/1	P231_0050KX301_0010 MF	3000	2500	4500	≤19	1,0	3,0	8,0	–	1,6	70	15	25	–	51
7,000	7/1	P231_0070KX301_0010 MF	3000	2500	4500	≤19	1,0	3,0	7,5	–	1,7	70	15	23	–	46
8,000	8/1	P231_0040KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	3,0	8,5	–	1,5	66	16	25	–	51
10,00	10/1	P231_0050KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	3,0	8,0	–	1,6	66	16	25	–	51
12,00	12/1	P231_0040KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,0	8,5	–	1,5	64	16	25	–	51
15,00	15/1	P231_0050KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,0	8,0	–	1,6	64	16	25	–	51
20,00	20/1	P231_0100KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,80	3,0	7,0	–	1,6	66	12	21	–	41
21,00	21/1	P231_0070KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,0	7,5	–	1,7	64	16	23	–	46
24,00	24/1	P231_0080KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,0	7,5	–	1,6	64	14	21	–	41
30,00	30/1	P231_0100KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,0	7,0	–	1,6	64	12	21	–	41
P232KX (M_{2acc,max} = 25 Nm)																
35,00	35/1	P232_0350KX301_0010 MF	3000	2500	4500	≤19	1,0	3,5	8,5	–	1,8	70	18	25	–	51
40,00	40/1	P232_0200KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	3,5	8,5	–	1,8	66	16	25	–	51
50,00	50/1	P232_0250KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	3,5	8,5	–	1,8	66	16	25	–	51
56,00	56/1	P232_0280KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	3,5	8,5	–	1,8	66	16	24	–	48
60,00	60/1	P232_0200KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,5	8,5	–	1,8	64	16	25	–	51
70,00	70/1	P232_0350KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	3,5	8,5	–	1,8	66	18	25	–	51
75,00	75/1	P232_0250KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,5	8,5	–	1,8	64	16	25	–	51
80,00	80/1	P232_0400KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,80	3,5	8,5	–	1,8	66	16	24	–	48
84,00	84/1	P232_0280KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,5	8,5	–	1,8	64	16	24	–	48
100,0	100/1	P232_0500KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,80	3,5	8,0	–	1,8	66	19	25	–	51
105,0	105/1	P232_0350KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,5	8,5	–	1,8	64	18	25	–	51
120,0	120/1	P232_0400KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,5	8,5	–	1,8	64	16	24	–	48
140,0	140/1	P232_0700KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,80	3,5	8,0	–	1,8	66	18	23	–	46
150,0	150/1	P232_0500KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,5	8,0	–	1,8	64	19	25	–	51
200,0	200/1	P232_1000KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,80	3,5	8,0	–	1,6	66	16	21	–	41
210,0	210/1	P232_0700KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,5	8,0	–	1,8	64	18	23	–	46
300,0	300/1	P232_1000KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,5	8,0	–	1,6	64	16	21	–	41
P331KX (M_{2acc,max} = 75 Nm)																
3,000	3/1	P331_0030KX301_0010 MF	3000	2500	4500	≤19	1,3	3,8	7,5	5,5	2,4	70	29	38	38	68
4,000	4/1	P331_0040KX301_0010 MF	3000	2500	4500	≤19	1,1	3,8	6,5	4,5	3,3	70	39	50	50	91
5,000	5/1	P331_0050KX301_0010 MF	3000	2500	4500	≤19	1,1	3,8	6,0	4,0	3,8	70	45	63	63	113
6,000	6/1	P331_0030KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,87	3,8	7,5	5,5	2,4	66	29	38	38	77
7,000	7/1	P331_0070KX301_0010 MF	3000	2500	4500	≤19	1,0	3,8	5,5	3,5	4,2	70	45	69	75	138
8,000	8/1	P331_0040KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,83	3,8	6,5	4,5	3,3	66	39	50	50	103
10,00	10/1	P331_0050KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,82	3,8	6,0	4,0	3,8	66	45	63	63	129
12,00	12/1	P331_0040KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,76	3,8	6,5	4,5	3,3	64	39	50	50	103
14,00	14/1	P331_0070KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	3,8	5,5	3,5	4,2	66	45	69	75	138
15,00	15/1	P331_0050KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,8	6,0	4,0	3,8	64	45	63	63	129
16,00	16/1	P331_0080KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	3,8	5,5	3,5	4,1	66	40	63	65	126
20,00	20/1	P331_0100KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	3,8	5,0	3,0	4,0	66	36	60	60	120
21,00	21/1	P331_0070KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,8	5,5	3,5	4,2	64	45	69	75	138
24,00	24/1	P331_0080KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,8	5,5	3,5	4,1	64	40	63	65	126
30,00	30/1	P331_0100KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	3,8	5,0	3,0	4,0	64	36	60	60	120
P332KX (M_{2acc,max} = 75 Nm)																
32,00	32/1	P332_0160KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	4,1	5,5	3,5	5,0	66	45	65	65	130
35,00	35/1	P332_0350KX301_0010 MF	3000	2500	4500	≤19	1,0	4,1	5,5	3,5	5,2	70	50	75	75	150

10.2 Auswahltabellen 10 Planetenwinkelgetriebe PKX

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	Δφ ₂	Δφ _{2red}	C ₂	L _{pA}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			EL1,2,5,6 [min ⁻¹]	EL3,4 [min ⁻¹]												
P332KX (M_{2acc,max} = 75 Nm)																
40,00	40/1	P332_0200KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	4,1	5,5	3,5	5,1	66	50	75	75	150
50,00	50/1	P332_0250KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	4,1	5,5	3,5	5,1	66	50	75	75	150
56,00	56/1	P332_0280KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	4,1	5,5	3,5	5,1	66	45	65	70	130
60,00	60/1	P332_0200KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	4,1	5,5	3,5	5,1	64	50	75	75	150
64,00	64/1	P332_0320KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	4,1	5,5	3,5	4,5	66	48	63	65	126
70,00	70/1	P332_0350KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	4,1	5,5	3,5	5,2	66	50	75	75	150
75,00	75/1	P332_0250KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	4,1	5,5	3,5	5,1	64	50	75	75	150
80,00	80/1	P332_0400KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,80	4,1	5,5	3,5	4,8	66	45	65	65	130
84,00	84/1	P332_0280KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	4,1	5,5	3,5	5,1	64	45	65	70	130
100,0	100/1	P332_0500KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,80	4,1	5,0	3,0	5,0	66	50	75	75	150
105,0	105/1	P332_0350KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	4,1	5,5	3,5	5,2	64	50	75	75	150
120,0	120/1	P332_0400KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	4,1	5,5	3,5	4,8	64	45	65	65	130
140,0	140/1	P332_0700KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,80	4,1	5,0	3,0	4,9	66	53	69	69	138
150,0	150/1	P332_0500KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	4,1	5,0	3,0	5,0	64	50	75	75	150
200,0	200/1	P332_1000KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,80	4,1	5,0	3,0	4,3	66	46	60	60	120
210,0	210/1	P332_0700KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	4,1	5,0	3,0	4,9	64	53	69	69	138
300,0	300/1	P332_1000KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	4,1	5,0	3,0	4,3	64	46	60	60	120
P431KX (M_{2acc,max} = 143 Nm)																
3,000	3/1	P431_0030KX401_0010 MF	2500	2000	4000	≤24	3,1	7,4	7,5	5,5	5,3	72	50	73	73	155
4,000	4/1	P431_0040KX401_0010 MF	2500	2000	4000	≤24	2,7	7,4	6,5	4,5	7,3	72	78	97	97	206
5,000	5/1	P431_0050KX401_0010 MF	2500	2000	4000	≤24	2,6	7,4	6,0	4,0	8,6	72	85	121	121	258
6,000	6/1	P431_0030KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,8	7,4	7,5	5,5	5,3	68	50	73	73	155
7,000	7/1	P431_0070KX401_0010 MF	2500	2000	4000	≤24	2,4	7,4	5,5	3,5	9,2	72	85	135	143	271
8,000	8/1	P431_0040KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,7	7,4	6,5	4,5	7,3	68	78	97	97	206
10,00	10/1	P431_0050KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,7	7,4	6,0	4,0	8,6	68	90	121	121	258
12,00	12/1	P431_0040KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,5	7,4	6,5	4,5	7,3	66	78	97	97	206
14,00	14/1	P431_0070KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,6	7,4	5,5	3,5	9,2	68	90	135	143	271
15,00	15/1	P431_0050KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,5	7,4	6,0	4,0	8,6	66	90	121	121	258
16,00	16/1	P431_0080KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,6	7,4	5,5	3,5	8,5	68	80	120	125	239
20,00	20/1	P431_0100KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,6	7,4	5,0	3,0	8,4	68	75	115	115	230
21,00	21/1	P431_0070KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,4	7,4	5,5	3,5	9,2	66	90	135	143	271
24,00	24/1	P431_0080KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,4	7,4	5,5	3,5	8,5	66	80	120	125	239
30,00	30/1	P431_0100KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,4	7,4	5,0	3,0	8,4	66	75	115	115	230
P432KX (M_{2acc,max} = 139 Nm)																
32,00	32/1	P432_0160KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,83	6,1	5,5	3,5	11	66	89	130	130	260
35,00	35/1	P432_0350KX301_0010 MF	3000	2500	4500	≤19	1,0	6,1	5,5	3,5	12	70	102	133	138	266
40,00	40/1	P432_0200KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,83	6,1	5,5	3,5	12	66	95	134	139	268
50,00	50/1	P432_0250KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,82	6,1	5,5	3,5	12	66	100	134	139	268
56,00	56/1	P432_0280KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	6,1	5,5	3,5	12	66	95	130	130	260
60,00	60/1	P432_0200KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,76	6,1	5,5	3,5	12	64	95	134	139	268
64,00	64/1	P432_0320KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,82	6,1	5,5	3,5	9,4	66	90	126	131	253
70,00	70/1	P432_0350KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	6,1	5,5	3,5	12	66	102	133	138	266
75,00	75/1	P432_0250KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	6,1	5,5	3,5	12	64	100	134	139	268
80,00	80/1	P432_0400KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	6,1	5,5	3,5	12	66	87	130	130	260
84,00	84/1	P432_0280KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	6,1	5,5	3,5	12	64	95	130	130	260
100,0	100/1	P432_0500KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	6,1	5,0	3,0	12	66	102	132	138	264
105,0	105/1	P432_0350KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	6,1	5,5	3,5	12	64	102	133	138	266
120,0	120/1	P432_0400KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	6,1	5,5	3,5	12	64	87	130	130	260
140,0	140/1	P432_0700KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	6,1	5,0	3,0	11	66	97	127	127	253
150,0	150/1	P432_0500KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	6,1	5,0	3,0	12	64	102	132	138	264
200,0	200/1	P432_1000KX301_0020 MF	3500	3000	5500	≤19	0,81	6,1	5,0	3,0	9,0	66	85	110	110	220
210,0	210/1	P432_0700KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	6,1	5,0	3,0	11	64	97	127	127	253
300,0	300/1	P432_1000KX301_0030 MF	3500	3500	6000	≤19	0,75	6,1	5,0	3,0	9,0	64	85	110	110	220
P531KX (M_{2acc,max} = 380 Nm)																
3,000	3/1	P531_0030KX501_0010 MF	2500	2000	3500	≤32	10	13	6,5	4,5	13	74	120	183	183	387
4,000	4/1	P531_0040KX501_0010 MF	2500	2000	3500	≤32	8,6	13	5,5	3,5	18	74	194	244	244	515
5,000	5/1	P531_0050KX501_0010 MF	2500	2000	3500	≤32	8,2	13	5,0	3,0	22	74	210	306	306	644
6,000	6/1	P531_0030KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	6,0	13	6,5	4,5	13	70	120	183	183	387
7,000	7/1	P531_0070KX501_0010 MF	2500	2000	3500	≤32	7,8	13	4,5	2,5	25	74	210	333	380	667
8,000	8/1	P531_0040KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,6	13	5,5	3,5	18	70	194	244	244	515
10,00	10/1	P531_0050KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,5	13	5,0	3,0	22	70	220	306	306	644
12,00	12/1	P531_0040KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,9	13	5,5	3,5	18	68	194	244	244	515
14,00	14/1	P531_0070KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,4	13	4,5	2,5	25	70	210	333	380	667

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	Δφ ₂	Δφ _{2red}	C ₂	L _{pA}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			<small>EL1,2,5,6</small> [min ⁻¹]	<small>EL3,4</small> [min ⁻¹]												
P531KX (M_{2acc,max} = 380 Nm)																
15,00	15/1	P531_0050KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,9	13	5,0	3,0	22	68	220	306	306	644
16,00	16/1	P531_0080KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,3	13	4,5	2,5	21	70	200	296	300	592
20,00	20/1	P531_0100KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,3	13	4,0	2,0	24	70	180	288	288	575
21,00	21/1	P531_0070KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,8	13	4,5	2,5	25	68	210	333	380	667
24,00	24/1	P531_0080KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,8	13	4,5	2,5	21	68	200	296	300	592
30,00	30/1	P531_0100KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,8	13	4,0	2,0	24	68	180	288	288	575
P532KX (M_{2acc,max} = 364 Nm)																
32,00	32/1	P532_0160KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,7	12	4,5	2,5	29	68	220	300	300	600
35,00	35/1	P532_0350KX401_0010 MF	2500	2000	4000	≤24	2,4	12	4,5	2,5	32	72	270	352	352	704
40,00	40/1	P532_0200KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,7	12	4,5	2,5	31	68	250	355	364	710
50,00	50/1	P532_0250KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,7	12	4,5	2,5	31	68	260	355	357	710
56,00	56/1	P532_0280KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,6	12	4,5	2,5	31	68	231	300	300	600
60,00	60/1	P532_0200KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,5	12	4,5	2,5	31	66	250	355	364	710
64,00	64/1	P532_0320KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,7	12	4,5	2,5	25	68	240	312	363	624
70,00	70/1	P532_0350KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,6	12	4,5	2,5	32	68	270	352	352	704
75,00	75/1	P532_0250KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,5	12	4,5	2,5	31	66	260	355	357	710
80,00	80/1	P532_0400KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,6	12	4,5	2,5	31	68	214	300	300	600
84,00	84/1	P532_0280KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,4	12	4,5	2,5	31	66	231	300	300	600
100,00	100/1	P532_0500KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,6	12	4,0	2,0	32	68	269	352	352	704
105,00	105/1	P532_0350KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,4	12	4,5	2,5	32	66	270	352	352	704
120,00	120/1	P532_0400KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,4	12	4,5	2,5	31	66	214	300	300	600
140,00	140/1	P532_0700KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,6	12	4,0	2,0	30	68	263	345	357	690
150,00	150/1	P532_0500KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,4	12	4,0	2,0	32	66	269	352	352	704
200,00	200/1	P532_1000KX401_0020 MF	2500	2500	5000	≤24	1,6	12	4,0	2,0	26	68	221	288	288	575
210,00	210/1	P532_0700KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,4	12	4,0	2,0	30	66	263	345	357	690
300,00	300/1	P532_1000KX401_0030 MF	3000	3000	5500	≤24	1,4	12	4,0	2,0	26	66	221	288	288	575
P731KX (M_{2acc,max} = 840 Nm)																
3,000	3/1	P731_0030KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	34	27	6,5	4,5	38	76	280	364	364	680
4,000	4/1	P731_0040KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	29	27	5,5	3,5	47	76	388	485	485	907
5,000	5/1	P731_0050KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	27	27	5,0	3,0	52	76	440	606	606	1134
6,000	6/1	P731_0030KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	17	27	6,5	4,5	38	72	291	364	364	773
7,000	7/1	P731_0070KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	26	27	4,5	2,5	54	76	440	805	840	1588
8,000	8/1	P731_0040KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	16	27	5,5	3,5	47	72	388	485	485	1031
10,00	10/1	P731_0050KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	27	5,0	3,0	52	72	440	606	606	1289
12,00	12/1	P731_0040KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	27	5,5	3,5	47	70	388	485	485	1031
14,00	14/1	P731_0070KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	27	4,5	2,5	54	72	440	805	840	1610
15,00	15/1	P731_0050KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	27	5,0	3,0	52	70	440	606	606	1289
16,00	16/1	P731_0080KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	27	4,5	2,5	53	72	400	668	700	1336
20,00	20/1	P731_0100KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	27	4,0	2,0	52	72	350	575	575	1150
21,00	21/1	P731_0070KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	27	4,5	2,5	54	70	440	805	840	1610
24,00	24/1	P731_0080KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	27	4,5	2,5	53	70	400	668	700	1336
30,00	30/1	P731_0100KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	12	27	4,0	2,0	52	70	350	575	575	1150
P732KX (M_{2acc,max} = 805 Nm)																
32,00	32/1	P732_0160KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,5	22	4,5	2,5	59	70	450	700	700	1400
35,00	35/1	P732_0350KX501_0010 MF	2500	2000	3500	≤32	7,8	22	4,5	2,5	62	74	540	770	805	1540
40,00	40/1	P732_0200KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,5	22	4,5	2,5	60	70	460	805	805	1610
50,00	50/1	P732_0250KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,4	22	4,5	2,5	62	70	500	805	805	1610
56,00	56/1	P732_0280KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,4	22	4,5	2,5	62	70	538	700	700	1400
60,00	60/1	P732_0200KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,9	22	4,5	2,5	60	68	460	805	805	1610
64,00	64/1	P732_0320KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,5	22	4,5	2,5	56	70	470	730	730	1460
70,00	70/1	P732_0350KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,3	22	4,5	2,5	62	70	540	770	805	1540
75,00	75/1	P732_0250KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,8	22	4,5	2,5	62	68	500	805	805	1610
80,00	80/1	P732_0400KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,3	22	4,5	2,5	62	70	454	700	700	1400
84,00	84/1	P732_0280KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,8	22	4,5	2,5	62	68	538	700	700	1400
100,00	100/1	P732_0500KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,3	22	4,0	2,0	62	70	565	770	805	1540
105,00	105/1	P732_0350KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,8	22	4,5	2,5	62	68	540	770	805	1540
120,00	120/1	P732_0400KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,8	22	4,5	2,5	62	68	454	700	700	1400
140,00	140/1	P732_0700KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,3	22	4,0	2,0	59	70	584	762	799	1525
150,00	150/1	P732_0500KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,8	22	4,0	2,0	62	68	565	770	805	1540
200,00	200/1	P732_1000KX501_0020 MF	2500	2500	4500	≤32	5,3	22	4,0	2,0	54	70	423	550	550	1100
210,00	210/1	P732_0700KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,8	22	4,0	2,0	59	68	584	762	799	1525
300,00	300/1	P732_1000KX501_0030 MF	3000	3000	5000	≤32	4,8	22	4,0	2,0	54	68	423	550	550	1100

10.2 Auswahltabellen 10 Planetenwinkelgetriebe PKX

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	Δφ ₂	Δφ _{2red}	C ₂	L _{pA}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			<small>EL1,2,5,6</small> [min ⁻¹]	<small>EL3,4</small> [min ⁻¹]												
P831KX (M_{2acc,max} = 1213 Nm)																
3,000	3/1	P831_0030KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	67	42	6,5	4,5	59	76	291	364	364	680
4,000	4/1	P831_0040KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	43	42	5,5	3,5	84	76	388	485	485	907
5,000	5/1	P831_0050KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	36	42	5,0	3,0	104	76	485	606	606	1134
6,000	6/1	P831_0030KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	25	42	6,5	4,5	59	72	291	364	364	773
7,000	7/1	P831_0070KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	31	42	4,5	2,5	125	76	679	849	849	1588
8,000	8/1	P831_0080KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	29	42	4,5	2,5	128	76	776	970	970	1814
10,00	10/1	P831_0100KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	28	42	4,0	2,0	130	76	772	1213	1213	2268
12,00	12/1	P831_0040KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	14	42	5,5	3,5	84	70	388	485	485	1031
14,00	14/1	P831_0070KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	16	42	4,5	2,5	125	72	679	849	849	1804
15,00	15/1	P831_0050KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	14	42	5,0	3,0	104	70	485	606	606	1289
16,00	16/1	P831_0080KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	16	42	4,5	2,5	128	72	776	970	970	2062
20,00	20/1	P831_0100KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	42	4,0	2,0	130	72	850	1213	1213	2577
21,00	21/1	P831_0070KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	42	4,5	2,5	125	70	679	849	849	1804
24,00	24/1	P831_0080KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	42	4,5	2,5	128	70	776	970	970	2062
30,00	30/1	P831_0100KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	42	4,0	2,0	130	70	850	1213	1213	2577
P832KX (M_{2acc,max} = 2000 Nm)																
32,00	32/1	P832_0160KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	16	47	4,5	2,5	163	72	1100	1600	1600	3200
35,00	35/1	P832_0350KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	26	47	4,5	2,5	173	76	1415	1840	2000	3230
40,00	40/1	P832_0200KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	16	47	4,5	2,5	169	72	1250	1840	2000	3230
50,00	50/1	P832_0250KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	47	4,5	2,5	172	72	1300	1840	2000	3230
56,00	56/1	P832_0280KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	47	4,5	2,5	168	72	1100	1600	1600	3200
60,00	60/1	P832_0200KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	47	4,5	2,5	169	70	1250	1840	2000	3230
64,00	64/1	P832_0320KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	16	47	4,5	2,5	157	72	1173	1525	1595	3049
70,00	70/1	P832_0350KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	47	4,5	2,5	173	72	1415	1840	2000	3230
75,00	75/1	P832_0250KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	47	4,5	2,5	172	70	1300	1840	2000	3230
80,00	80/1	P832_0400KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	47	4,5	2,5	166	72	1097	1600	1600	3200
84,00	84/1	P832_0280KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	47	4,5	2,5	168	70	1100	1600	1600	3200
100,00	100/1	P832_0500KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	47	4,0	2,0	172	72	1415	1840	2000	3230
105,00	105/1	P832_0350KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	47	4,5	2,5	173	70	1415	1840	2000	3230
120,00	120/1	P832_0400KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	47	4,5	2,5	166	70	1097	1600	1600	3200
140,00	140/1	P832_0700KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	47	4,0	2,0	163	72	1238	1610	1610	3220
150,00	150/1	P832_0500KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	12	47	4,0	2,0	172	70	1415	1840	2000	3230
200,00	200/1	P832_1000KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	47	4,0	2,0	148	72	1015	1320	1320	2640
210,00	210/1	P832_0700KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	12	47	4,0	2,0	163	70	1238	1610	1610	3220
300,00	300/1	P832_1000KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	12	47	4,0	2,0	148	70	1015	1320	1320	2640
P932KX (M_{2acc,max} = 3300 Nm)																
16,00	16/1	P932_0160KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	44	72	4,5	–	348	76	1520	1900	–	3705
20,00	20/1	P932_0200KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	43	72	4,5	–	368	76	1900	2375	–	4632
25,00	25/1	P932_0250KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	36	72	4,5	–	381	76	2375	2969	–	5789
28,00	28/1	P932_0280KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	31	72	4,5	–	381	76	2280	3000	–	6000
32,00	32/1	P932_0160KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	20	72	4,5	–	348	72	1520	1900	–	4211
35,00	35/1	P932_0350KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	30	72	4,5	–	391	76	2376	3300	–	6600
40,00	40/1	P932_0200KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	19	72	4,5	–	368	72	1900	2375	–	5263
50,00	50/1	P932_0250KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	17	72	4,5	–	381	72	2375	2969	–	6579
56,00	56/1	P932_0280KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	16	72	4,5	–	381	72	2280	3000	–	6000
60,00	60/1	P932_0200KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	14	72	4,5	–	368	70	1900	2375	–	5263
70,00	70/1	P932_0350KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	16	72	4,5	–	391	72	2376	3300	–	6600
75,00	75/1	P932_0250KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	14	72	4,5	–	381	70	2375	2969	–	6579
80,00	80/1	P932_0400KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	72	4,5	–	384	72	2000	3000	–	6000
84,00	84/1	P932_0280KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	72	4,5	–	381	70	2280	3000	–	6000
100,00	100/1	P932_0500KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	72	4,0	–	393	72	2295	3200	–	6400
105,00	105/1	P932_0350KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	72	4,5	–	391	70	2376	3300	–	6600
120,00	120/1	P932_0400KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	72	4,5	–	384	70	2000	3000	–	6000
140,00	140/1	P932_0700KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	72	4,0	–	369	72	2387	3156	–	6312
150,00	150/1	P932_0500KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	72	4,0	–	393	70	2295	3200	–	6400
200,00	200/1	P932_1000KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	15	72	4,0	–	320	72	1692	2200	–	4400
210,00	210/1	P932_0700KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	72	4,0	–	369	70	2387	3156	–	6312
300,00	300/1	P932_1000KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	72	4,0	–	320	70	1692	2200	–	4400

10.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

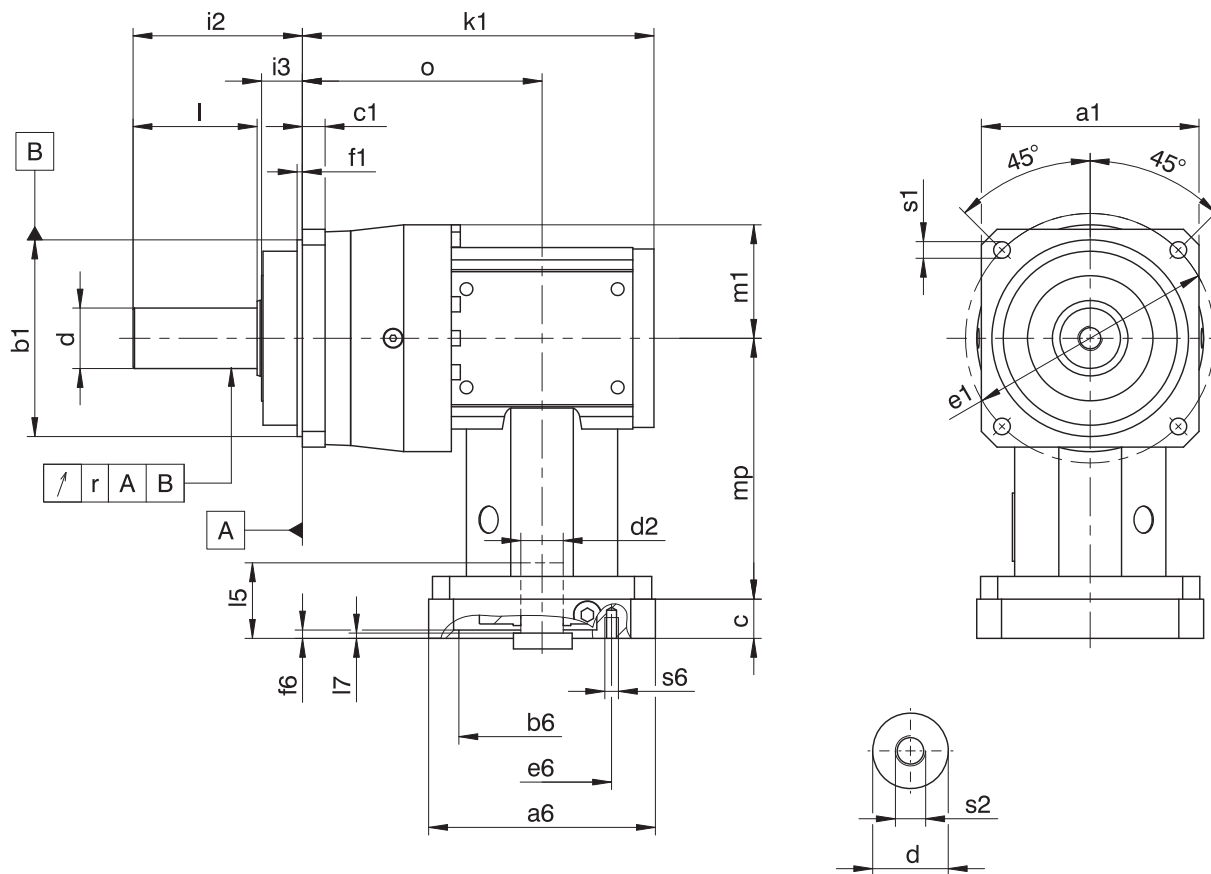
Toleranzen

Vollwelle	Toleranz
Passung	ISO k6
Passfedern	DIN 6885-1, hohe Form A
Wuchtung	Mit halber Passfeder

Zentrierbohrungen in Vollwellen nach DIN 332-2, Form DR

Gewindegröße	M4	M5	M6	M8	M10	M12	M16	M20	M24
Gewindetiefe [mm]	10	12,5	16	19	22	28	36	42	50

10.3.1 Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder)



- Die Rundlaufangabe gilt nur für die verstärkte Lagerung D.

Maße Getriebe

Typ	□a1	Øb1	c1	Ød	Øe1	f1	i2	i3	k1	l	m1	mp	r	o	Øs1	s2
P231_KX301_	55	50 _{h6}	6	12 _{k6}	63	7,0	36	12	124,0	22	31	95,5	-	84,0	5,5	M4
P232_KX301_	55	50 _{h6}	6	12 _{k6}	63	7,0	36	12	156,0	22	31	95,5	-	116,0	5,5	M4
P331_KX301_	72	60 _{h6}	7	16 _{k6}	75	7,5	48	18	131,0	28	36	95,5	0,025	91,0	5,5	M5
P332_KX301_	72	60 _{h6}	7	16 _{k6}	75	7,5	48	18	165,5	28	38	95,5	0,025	125,5	5,5	M5
P431_KX401_	76	70 _{h6}	9	22 _{k6}	85	7,5	56	18	165,0	36	49	104,0	0,025	115,0	6,6	M8
P432_KX301_	76	70 _{h6}	9	22 _{k6}	85	7,5	56	18	180,0	36	50	95,5	0,025	140,0	6,6	M8
P531_KX501_	101	90 _{h6}	10	32 _{k6}	120	15,0	88	28	187,5	58	58	132,0	0,030	128,5	9,0	M12
P532_KX401_	101	90 _{h6}	10	32 _{k6}	120	15,0	88	28	207,0	58	60	104,0	0,030	157,0	9,0	M12
P731_KX701_	144	130 _{h6}	15	40 _{k6}	165	3,5	112	27	232,5	82	75	172,5	0,035	158,5	11,0	M16
P732_KX501_	144	130 _{h6}	15	40 _{k6}	165	3,5	112	27	255,5	82	75	132,0	0,035	196,5	11,0	M16
P831_KX701_	190	160 _{h6}	15	55 _{k6}	215	10,0	112	27	267,0	82	102	172,5	0,035	193,0	13,5	M20
P832_KX701_	190	160 _{h6}	15	55 _{k6}	215	10,0	112	27	324,5	82	102	172,5	0,035	250,5	13,5	M20
P932_KX701_	212	180 _{h6}	17	75 _{k6}	250	10,0	143	34	388,0	105	115	172,5	0,040	314,0	17,5	M20

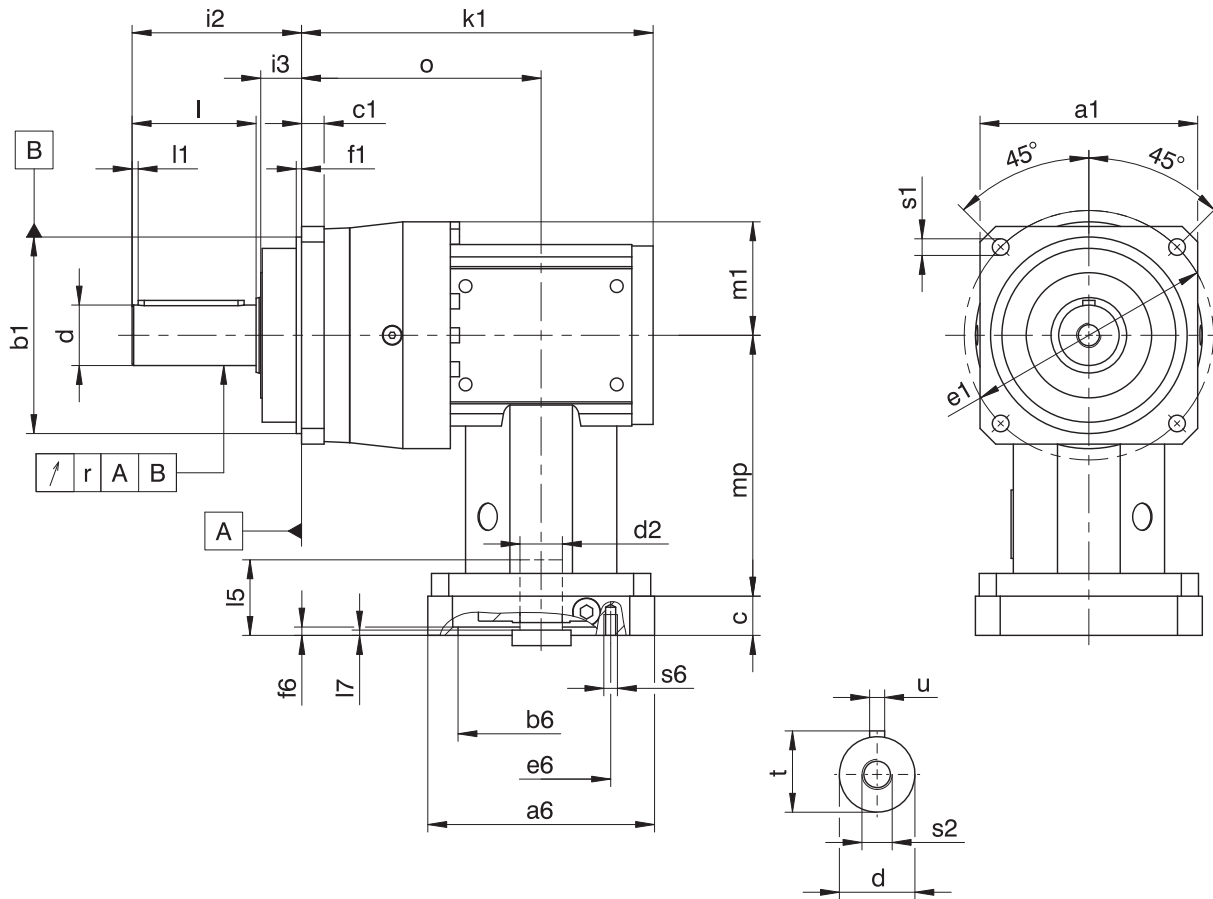
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	f6	l7	s6
P_KX301_MF	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	3,5	5,5	M5
P_KX401_MF	95 ^{H7}	115	24	42	100	21	4,0	4,5	M8
P_KX501_MF	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	4,0	5,0	M8
P_KX701_MF	130 ^{H7}	165	38	64	150	26	5,5	8,0	M10

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MF. **Beachten Sie, dass sich das Maß l5 entsprechend verlängert, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MF finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoerber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

10.3.2 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder)



– Die Rundlaufangabe gilt nur für die verstärkte Lagerung D.

Maße Getriebe

Typ	□a1	Øb1	c1	Ød	Øe1	f1	i2	i3	k1	l	l1	m1	mp	o	r	Øs1	s2	t	u
P231_KX301_	55	50 _{h6}	6	12 _{h6}	63	7,0	36	12	124,0	22	2	31	95,5	84,0	–	5,5	M4	13,5	A4×4×18
P232_KX301_	55	50 _{h6}	6	12 _{h6}	63	7,0	36	12	156,0	22	2	31	95,5	116,0	–	5,5	M4	13,5	A4×4×18
P331_KX301_	72	60 _{h6}	7	16 _{h6}	75	7,5	48	18	131,0	28	2	36	95,5	91,0	0,025	5,5	M5	18,0	A5×5×22
P332_KX301_	72	60 _{h6}	7	16 _{h6}	75	7,5	48	18	165,5	28	2	38	95,5	125,5	0,025	5,5	M5	18,0	A5×5×22
P431_KX401_	76	70 _{h6}	9	22 _{h6}	85	7,5	56	18	165,0	36	3	49	104,0	115,0	0,025	6,6	M8	24,5	A6×6×28
P432_KX301_	76	70 _{h6}	9	22 _{h6}	85	7,5	56	18	180,0	36	3	50	95,5	140,0	0,025	6,6	M8	24,5	A6×6×28
P531_KX501_	101	90 _{h6}	10	32 _{h6}	120	15,0	88	28	187,5	58	3	58	132,0	128,5	0,030	9,0	M12	35,0	A10×8×50
P532_KX401_	101	90 _{h6}	10	32 _{h6}	120	15,0	88	28	207,0	58	3	60	104,0	157,0	0,030	9,0	M12	35,0	A10×8×50
P731_KX701_	144	130 _{h6}	15	40 _{h6}	165	3,5	112	27	232,5	82	4	75	172,5	158,5	0,035	11,0	M16	43,0	A12×8×70
P732_KX501_	144	130 _{h6}	15	40 _{h6}	165	3,5	112	27	255,5	82	4	75	132,0	196,5	0,035	11,0	M16	43,0	A12×8×70
P831_KX701_	190	160 _{h6}	15	55 _{h6}	215	10,0	112	27	267,0	82	6	102	172,5	193,0	0,035	13,5	M20	59,0	A16×10×70
P832_KX701_	190	160 _{h6}	15	55 _{h6}	215	10,0	112	27	324,5	82	6	102	172,5	250,5	0,035	13,5	M20	59,0	A16×10×70
P932_KX701_	212	180 _{h6}	17	75 _{h6}	250	10,0	143	34	388,0	105	7	115	172,5	314,0	0,040	17,5	M20	79,5	A20×12×90

Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	f6	l7	s6
P_KX301_MF	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	3,5	5,5	M5
P_KX401_MF	95 ^{H7}	115	24	42	100	21	4,0	4,5	M8
P_KX501_MF	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	4,0	5,0	M8
P_KX701_MF	130 ^{H7}	165	38	64	150	26	5,5	8,0	M10

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MF. **Beachten Sie, dass sich das Maß l5 entsprechend verlängert, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MF finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoerber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

10.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

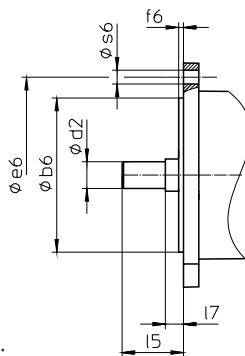
Beispiel-Code

P	7	3	1	S	G	S	S	0050	KX701VF	0030	MF
---	---	---	---	---	---	---	---	------	---------	------	----

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
P	Typ	Planetengetriebe
7	Größe	7 (Beispiel)
3	Generation	Generation 3
1	Stufen	1-stufig
2		2-stufig
S	Gehäuse	Standard
G	Welle	Vollwelle ohne Passfeder
P		Vollwelle mit Passfeder
S	Lager	Standardlagerung
D		Axial verstärkte Lagerung (P3 – P9)
Z		Radial verstärkte Lagerung (P3 – P9) ¹
S	Drehspiel	Standard
R		Reduziert
0050	Übersetzungskennzahl Abtrieb (i x 10)	i = 5 (Beispiel)
KX701 VF	Eintrieb	Winkelgetriebe KX7 (Beispiel)
0030	Übersetzungskennzahl Eintrieb (i x 10)	i = 3 (Beispiel)
MF	Motoradapter	Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung

Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



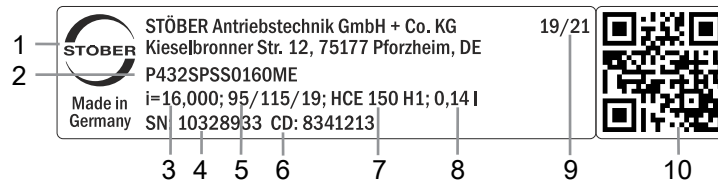
- Motortyp oder Motorabmessungen:

Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.

- Einbaulage, siehe Kapitel [▶ 10.5.4]
- Position Zugang Klemmschraube, siehe Kapitel [▶ 10.5.6]
- Radialwellendichtringe am Abtrieb aus NBR oder FKM (Option), siehe Kapitel [▶ 10.6.4]
- Bei Reversierbetrieb der Abtriebswelle von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ und horizontalem Einbau beachten Sie das Kapitel [▶ 10.6.5]
- Steckschlüsseinsatz für die Montage des Motors an das Getriebe über den Motoradapter MF (Option)

10.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Serialnummer des Getriebes
5	Maße des Motoradapters (Durchmesser von Passrand/Lochkreis/Motorwelle)
6	Kundenspezifische Daten
7	Schmierstoffspezifikation
8	Schmierstofffüllmenge
9	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
10	QR-Code (Link zu Produktinformationen)

10.4.1.1 Mitgeltende Dokumente

Mitgeltende Dokumente für das Produkt können Sie ansehen oder herunterladen, wenn Sie die Seriennummer auf dem Typenschild des Produkts ablesen und sie im Internet unter folgender Adresse eingeben:

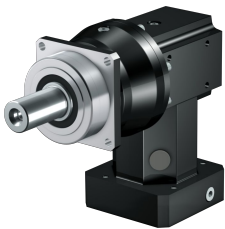
<https://id.stober.com>

Alternativ können Sie mit einem geeigneten Mobilgerät den QR-Code auf dem Typenschild des Produkts einscannen, um dadurch zu den mitgeltenden Dokumenten verlinkt zu werden.

10.5 Produktbeschreibung

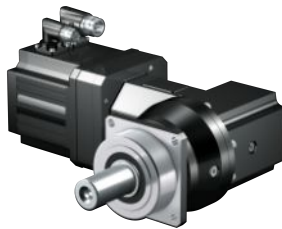
10.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter MF zum Anbau von Synchron-Servomotoren



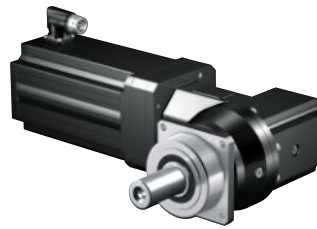
Katalog ID 443054_de

Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 442437_de

Lean-Motor LM



Katalog ID 443016_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stoerber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

10.5.2 Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung (MF)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der FlexiAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Mit integriertem thermischem Längenausgleich, gleicht Längenausdehnungen der Motorwelle aus
- Motorwelle entkoppelt von Axialkräften
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 1: Kupplung FlexiAdapt

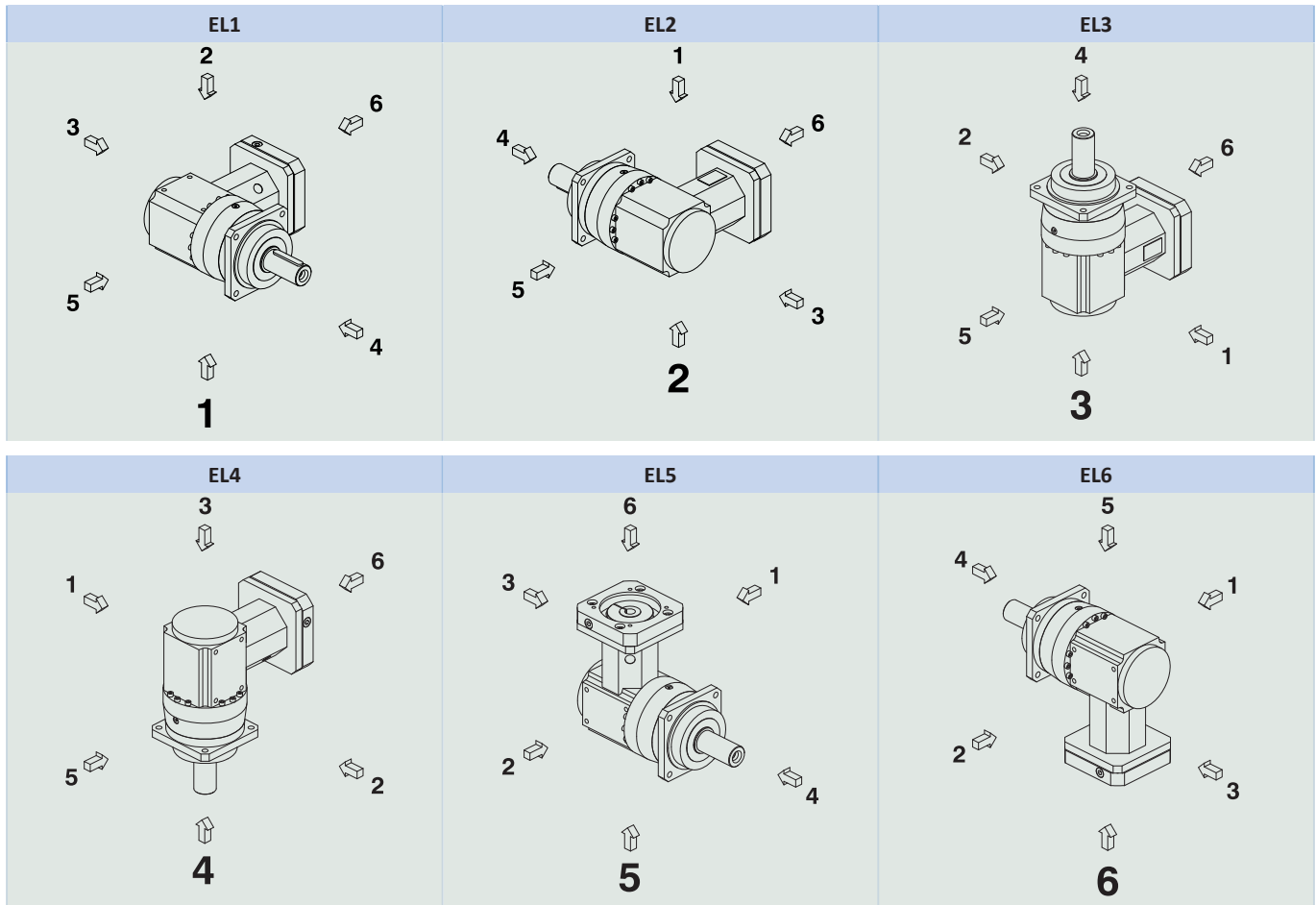
10.5.3 Einbaubedingungen

Die angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten nur bei einer maschinenseitigen Befestigung der Getriebe mit Schrauben der Festigkeitsklasse 12.9. Zusätzlich müssen die Getriebegehäuse am Passrand eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.

10.5.4 Einbaulagen

Die folgende Tabelle zeigt die Standard-Einbaulagen.

Die Zahlen kennzeichnen die Getriebeseiten. Die Einbaulage ist durch die nach unten weisende Getriebeseite definiert.



Da die Schmierstofffüllmenge der Getriebe von der Einbaulage abhängt, muss die Einbaulage bei der Bestellung angegeben werden.

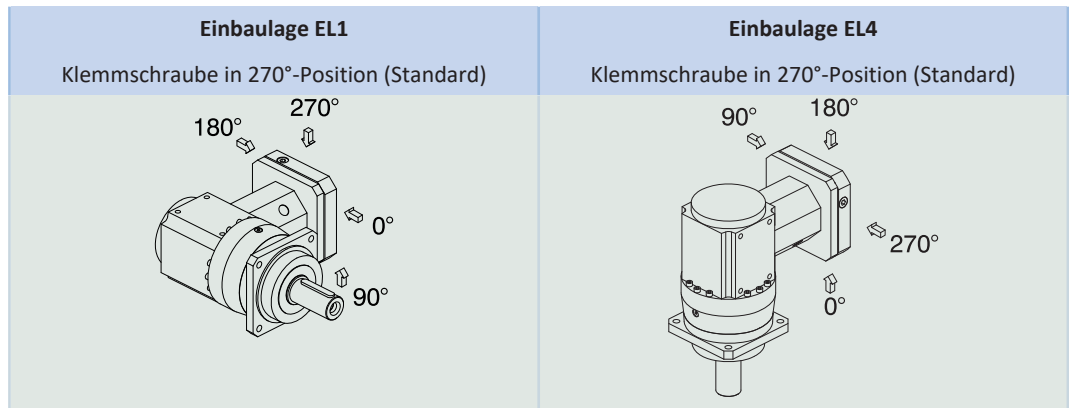
10.5.5 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs. Die Füllmenge und der Aufbau der Getriebe sind von der Einbaulage abhängig.

Setzen Sie die Getriebe nur in der dafür vorgesehenen Einbaulage ein! Bauen Sie die Getriebe nur nach vorheriger Rücksprache mit STÖBER um. Ansonsten übernimmt STÖBER keine Haftung für die Getriebe.

Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

10.5.6 Position Zugang Klemmschraube



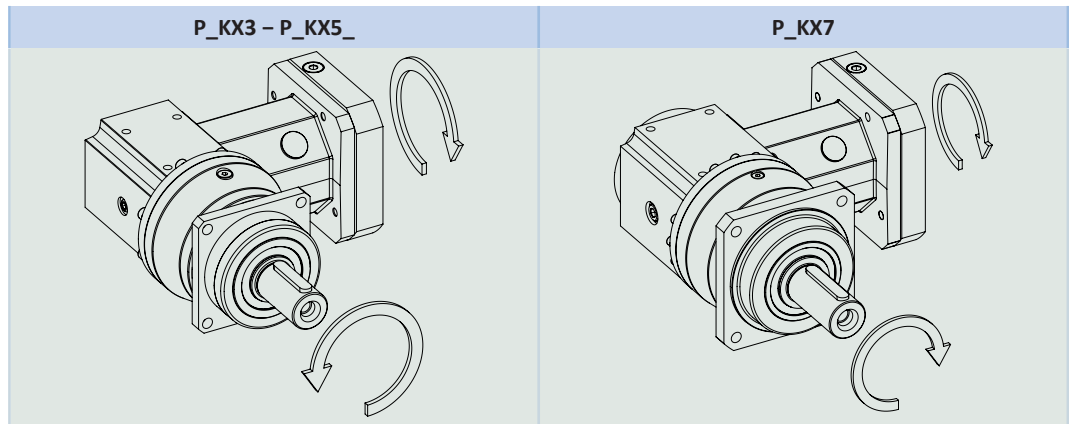
Geben Sie Abweichungen für Ihr Getriebe bei der Bestellung an.

Beachten Sie, dass sich die Zugangsbohrung der Klemmschraube mitdreht, wenn das Getriebe in eine andere Einbaulage gedreht wird.

10.5.7 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	≤ 90 °C
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosionsschutzte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 2-stufig	96 %
η_{get} 3-stufig	94 %
Schutzart ²	IP65

10.5.8 Drehrichtung



Die Bilder zeigen die Einbaulage EL1.

10.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoeber.de/de/ServoSoft> herunter.

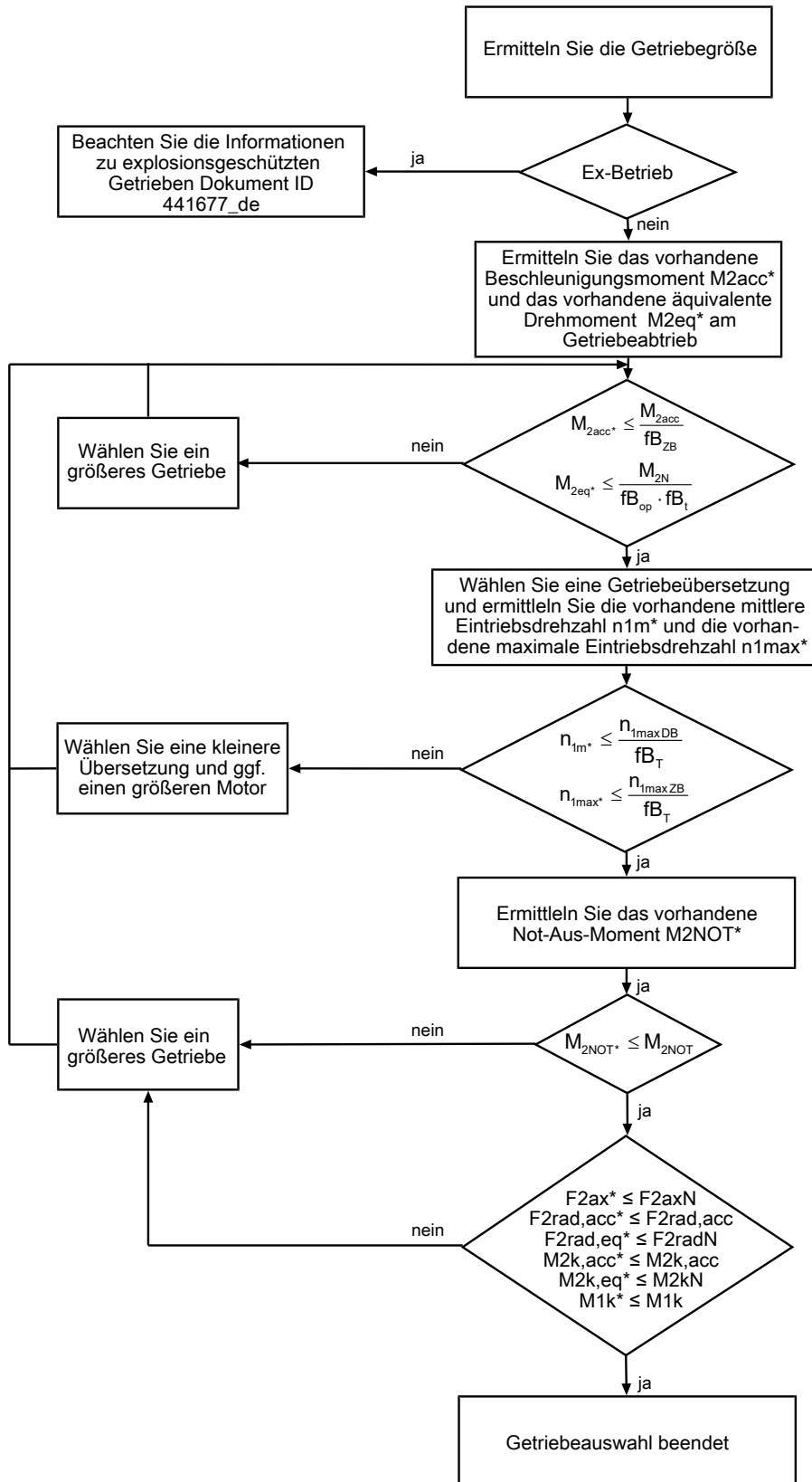
Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [18.1](#).

10.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



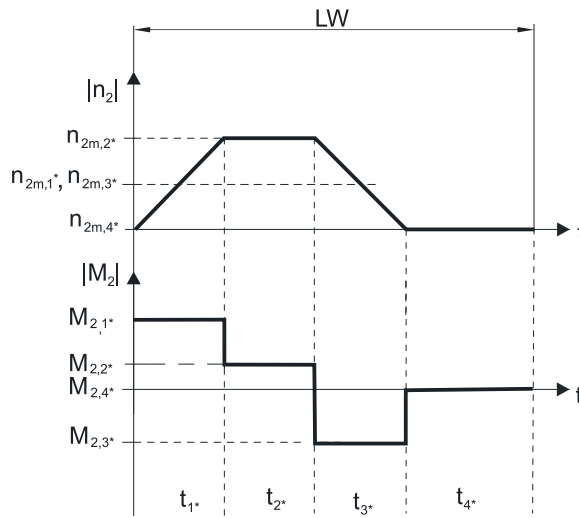
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} (M_{2accHT} bei reduziertem Drehspiel), M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für f_{B_T} , $f_{B_{op}}$, f_{B_t} und $f_{B_{ZB}}$ den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:



Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6$ min, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB_{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,25
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,40
Laufzeit	fB_t
Tägliche Laufzeit ≤ 8 h	1,00
Tägliche Laufzeit ≤ 16 h	1,15
Tägliche Laufzeit ≤ 24 h	1,20
Zyklusbetrieb	fB_{zB}
≤ 1000 Lastwechsel/Stunde (LW/h)	1,00
> 1000 Lastwechsel/Stunde (LW/h)	1,15

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 90\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.
- M_{2acc} , M_{2accHT} : Wellenausführung Vollwelle ohne Passfeder (diese Wellenausführung empfehlen wir generell bei Zyklusbetrieb)

10.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m} \leq 100\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax100}$; $F_{2radN} = F_{2rad100}$; $M_{2kN} = M_{2k100}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe über dessen Passränder (Gehäuse, Flansch) abgestützt werden

Zulässige Wellenbelastungen Standardlagerung S

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
P2	17,0	500	1200	1300	34	36
P3	17,5	1000	2500	2500	79	79
P4	18,5	1500	4000	4500	146	164
P5	19,5	2300	6500	7000	315	340
P7	23,0	2900	8500	9000	544	576
P8	24,5	4700	13000	18000	852	1179
P9	33,0	6000	18000	27000	1539	2309

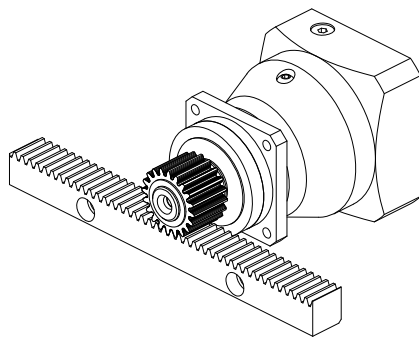


Abb. 2: Empfehlung Lagerzuordnung S (z. B. bei Geradverzahnung)

Zulässige Wellenbelastungen axial verstärkte Lagerung D

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
P3	20,0	2500	2750	2750	94	94
P4	22,5	4000	4500	5000	182	203
P5	25,5	6000	7000	8000	382	436
P7	29,0	10000	9500	10000	665	700
P8	32,0	15500	15000	18000	1095	1314
P9	44,0	25000	20000	30000	1930	2895

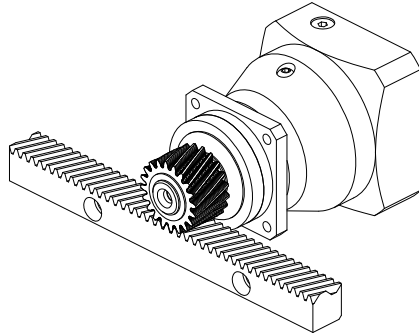


Abb. 3: Empfehlung Lagerzuordnung D (z. B. bei Schrägverzahnung)

Zulässige Wellenbelastungen radial verstärkte Lagerung Z

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
P3	17,5	600	3000	3000	95	95
P4	18,5	1000	5000	5000	183	183
P5	19,5	1600	8000	8000	388	388
P7	23,0	2000	10000	10000	640	640
P8	24,5	3600	18000	18000	1179	1179
P9	33,0	5000	27000	35000	2309	2993

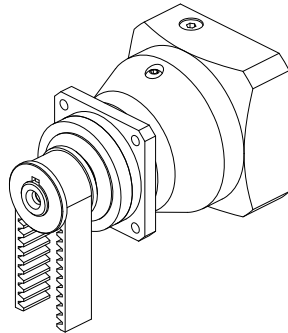


Abb. 4: Empfehlung Lagerzuordnung Z (z. B. bei Riementrieben)

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100 \text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

$$F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

$$M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

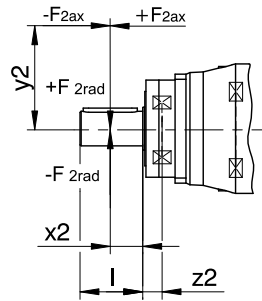


Abb. 5: Kraftangriffspunkte

Die angegebenen Werte für $F_{2rad100}$ und $F_{2rad,acc}$ beziehen sich auf einen Kraftangriff auf die Mitte der Abtriebswelle: $x_2 = l/2$.

Wellenabmessungen finden Sie im Kapitel Maßzeichnungen.

Für andere Kraftangriffspunkte gilt:

$$M_{2k,acc^*} = \frac{2 \cdot F_{2ax^*} \cdot y_2 + F_{2rad,acc^*} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

$$F_{2rad,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

Für die Lagerlebensdauer L_{10h} gilt ($ED_{10} \leq 40\%$):

$L_{10h} > 10000$ h bei $1 < M_{2kN}/M_{2k^*} < 1,25$

$L_{10h} > 20000$ h bei $1,25 < M_{2kN}/M_{2k^*} < 1,5$

$L_{10h} > 30000$ h bei $1,5 < M_{2kN}/M_{2k^*}$

Bei anderer Einschaltdauer gilt:

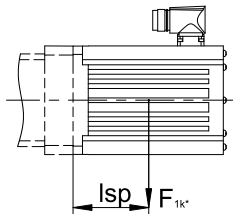
$$L_{10h} > L_{10h(ED_{10}=40\%)} \cdot \frac{40\%}{ED_{10}}$$

10.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
KX301_MF	12
KX401_MF	24
KX501_MF	50
KX701_MF	100

10.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe

Für eine Einschaltdauer > 60 % und bei höheren Umgebungstemperaturen empfehlen wir am Abtrieb Radialwellendichtringe aus FKM.

Eigenschaften:

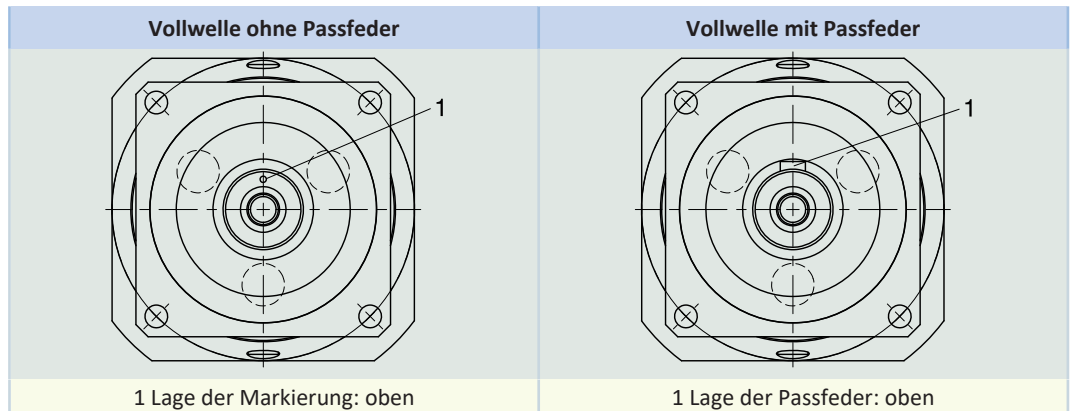
- Hervorragende Temperaturbeständigkeit
- Hohe chemische Stabilität
- Sehr gute Alterungsbeständigkeit
- Hervorragende Beständigkeit in Ölen und Fetten
- Einsatz in der Lebensmittel-, Pharma- und Getränkeindustrie

Leckagesicherheit

Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

10.6.5 Reversierbetrieb

Um die Schmierung der umlaufenden Verzahnungsteile bei zyklischem Reversierbetrieb von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ am Abtrieb zu gewährleisten, achten Sie beim horizontalen Einbau des Getriebes unbedingt auf die Stellung der Abtriebswelle, wie sie in untenstehenden Bildern gezeigt wird. Die Bilder zeigen die Mittellage des Reversierbetriebs. Zyklischer Reversierbetrieb $\leq \pm 20^\circ$ auf Anfrage.



Hinweise

- Wenn Sie die Vollwelle ohne Passfeder (G) verwenden, müssen Sie die Lage der Markierung bei der Montage beachten.
- Verwenden Sie alternativ die Vollwelle mit Passfeder (P). Die Passfeder dient dann zur Lageorientierung. Für eine spielfreie Verbindung, verwenden Sie zusätzlich eine Klemmung.

10.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

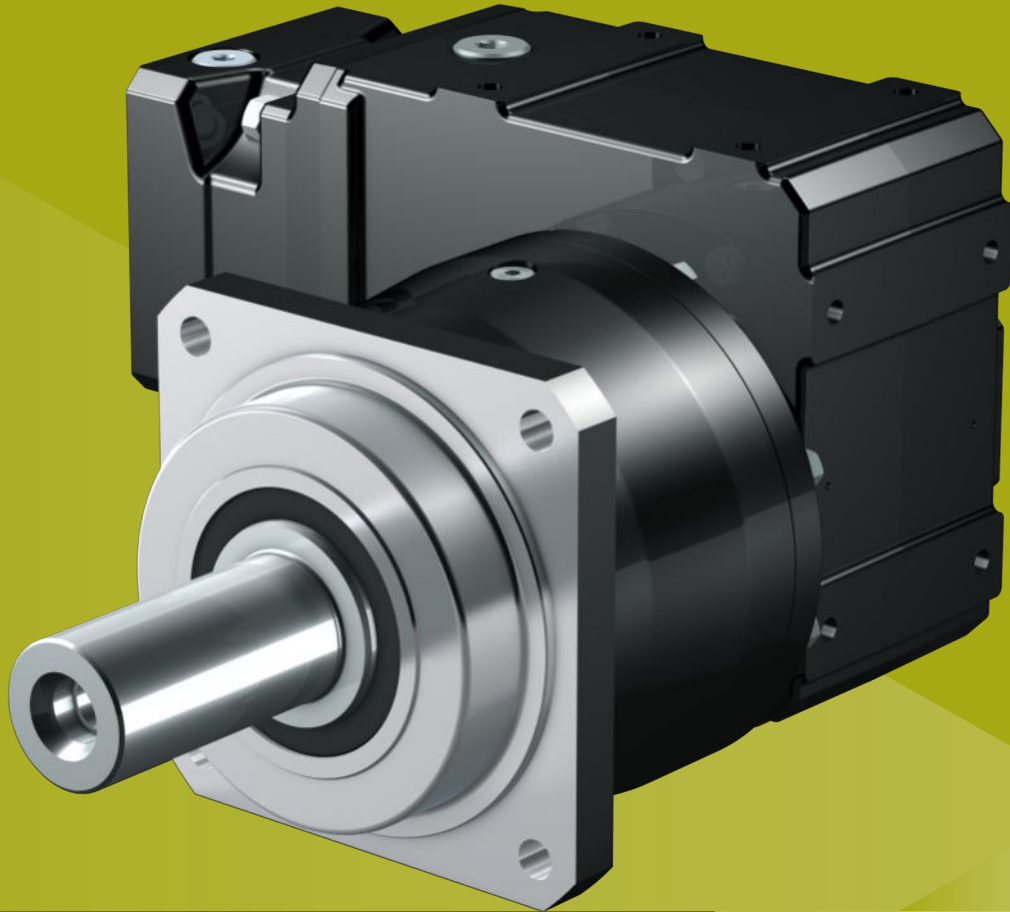
Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren P23KX – P93KX	443361_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Servowinkelgetriebe KL/KS/PHK/PHKX/PHQK/PK/PKX	443005_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

11 Planetenwinkelgetriebe PK

Inhaltsverzeichnis

11.1 Übersicht	226
11.2 Auswahltabellen	227
11.3 Maßzeichnungen	233
11.3.1 Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder)	234
11.3.2 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder)	235
11.4 Typenbezeichnung	236
11.4.1 Typenschild	237
11.5 Produktbeschreibung	237
11.5.1 Eintriebsoptionen	237
11.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME)	238
11.5.3 Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ)	238
11.5.4 Einbaubedingungen	238
11.5.5 Einbaulagen	239
11.5.6 Schmierstoffe	239
11.5.7 Position Zugang Klemmschraube	240
11.5.8 Weitere Produktmerkmale	240
11.5.9 Drehrichtung	240
11.6 Projektierung	240
11.6.1 Antriebsauswahl	241
11.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	243
11.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb	246
11.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe	246
11.6.5 Reversierbetrieb	247
11.7 Weitere Dokumentation	247



11 Planetenwinkelgetriebe

PK

11.1 Übersicht

Schrägverzahnte Präzisions-Planetenwinkelgetriebe

Merkmale

- Leistungsdichte ★★★★★
- Drehspiel ★★★★★
- Preisklasse €€€
- Wellenbelastung ★★★★★
- Laufruhe ★★★★★
- Verdrehsteifigkeit ★★★★★
- Massenträgheitsmoment ★★★★★
- Schrägverzahnung ✓
- Wartungsfrei ✓
- Dauerbetrieb ohne Kühlung ✓
- Abtriebslager verstärkt ✓ (Option)
- Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar ✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	12 – 561
M_{2acc}	200 – 3105 Nm
$\Delta\phi_2$	1,5 – 5 arcmin
η_{get}	94 %

11.2 Auswahltabellen

Die in den Auswahltabellen angegebenen technischen Daten gelten für:

- Aufstellhöhen bis 1000 m über Normalnull
- Umgebungstemperaturen von 0° C bis 40° C
- Ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzleistung
- M_{2acc} , M_{2accHT} : Wellenausführung Vollwelle ohne Passfeder (diese Wellenausführung empfehlen wir generell bei Zyklusbetrieb)

Das Massenträgheitsmoment J_1 für kleinere Motorwelldurchmesser sowie alle weiteren technischen Daten finden Sie unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/>.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	C ₂	Δφ ₂	Δφ _{2red}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			EL1,2 [min ⁻¹]	EL3,4,5,6 [min ⁻¹]											
P531K (M_{2acc,max} = 385 Nm)															
12,00	12/1	P531_0030K102_0040 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,7	17	22	5,0	3,0	120	200	200	360
12,00	12/1	P531_0030K102_0040 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,6	18	22	5,0	3,0	120	200	200	360
16,00	16/1	P531_0040K102_0040 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,6	17	26	4,5	2,5	210	300	320	480
16,00	16/1	P531_0040K102_0040 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,5	18	26	4,5	2,5	210	300	320	480
20,00	20/1	P531_0050K102_0040 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,5	17	29	4,0	2,0	220	350	385	600
20,00	20/1	P531_0050K102_0040 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,4	18	29	4,0	2,0	220	350	385	600
27,84	7600/273	P531_0050K102_0056 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,3	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
27,84	7600/273	P531_0050K102_0056 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,2	18	29	4,0	2,0	220	350	385	700
30,00	30/1	P531_0050K102_0060 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,1	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
30,00	30/1	P531_0050K102_0060 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,0	18	29	4,0	2,0	220	350	385	700
33,22	299/9	P531_0050K102_0066 ME10	3600	3300	5500	≤19	1,0	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
33,22	299/9	P531_0050K102_0066 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,9	18	29	4,0	2,0	220	350	385	700
41,55	1911/46	P531_0050K102_0083 ME10	3600	3300	5500	≤19	0,93	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
41,55	1911/46	P531_0050K102_0083 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,8	18	29	4,0	2,0	220	350	385	700
46,25	8740/189	P531_0050K102_0092 ME10	3600	3300	5500	≤19	0,97	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
46,25	8740/189	P531_0050K102_0092 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,9	18	29	4,0	2,0	220	350	385	700
57,83	1330/23	P531_0050K102_0115 ME10	3600	3300	5500	≤19	0,87	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
57,83	1330/23	P531_0050K102_0115 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,8	18	29	4,0	2,0	220	350	385	700
70,57	494/7	P531_0050K102_0140 ME10	4000	3800	6000	≤19	0,82	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
70,57	494/7	P531_0050K102_0140 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	18	29	4,0	2,0	220	350	385	700
87,82	10450/119	P531_0050K102_0175 ME10	4000	3800	6000	≤19	0,77	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
87,82	10450/119	P531_0050K102_0175 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	18	29	4,0	2,0	220	350	385	700
116,3	5700/49	P531_0050K102_0230 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,72	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
116,3	5700/49	P531_0050K102_0230 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	18	29	4,0	2,0	220	350	385	700
140,2	2945/21	P531_0050K102_0280 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,70	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
140,2	2945/21	P531_0050K102_0280 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	18	29	4,0	2,0	220	350	385	700
175,5	3686/21	P531_0050K102_0350 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,68	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
175,5	3686/21	P531_0050K102_0350 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	18	29	4,0	2,0	220	350	385	700
234,6	11495/49	P531_0050K102_0470 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,63	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
280,5	5890/21	P531_0050K102_0560 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,62	17	29	4,0	2,0	220	350	385	700
P731K (M_{2acc,max} = 840 Nm)															
12,00	12/1	P731_0030K202_0040 ME20	3000	2600	4500	≤32	7,0	32	39	4,5	2,5	300	500	500	900
12,00	12/1	P731_0030K202_0040 ME30	3000	2600	4500	≤38	12	34	39	4,5	2,5	300	500	500	900
16,00	16/1	P731_0040K202_0040 ME20	3000	2600	4500	≤32	6,7	32	49	4,5	2,5	440	677	677	1200
16,00	16/1	P731_0040K202_0040 ME30	3000	2600	4500	≤38	12	34	49	4,5	2,5	440	677	677	1200
20,00	20/1	P731_0050K202_0040 ME20	3000	2600	4500	≤32	6,6	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1500
20,00	20/1	P731_0050K202_0040 ME30	3000	2600	4500	≤38	12	34	53	4,0	2,0	440	805	840	1500
25,89	10535/407	P731_0050K202_0052 ME20	3000	2600	4500	≤32	5,7	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
25,89	10535/407	P731_0050K202_0052 ME30	3000	2600	4500	≤38	11	34	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
28,00	28/1	P731_0070K102_0040 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,6	23	51	4,0	2,0	440	633	633	841
28,00	28/1	P731_0070K102_0040 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,5	24	52	4,0	2,0	440	633	633	841
30,00	30/1	P731_0050K202_0060 ME10	3000	2600	4500	≤19	2,4	31	53	4,0	2,0	440	677	677	900
30,00	30/1	P731_0050K202_0060 ME20	3000	2600	4500	≤32	5,8	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
30,00	30/1	P731_0050K202_0060 ME30	3000	2600	4500	≤38	11	34	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
33,42	11395/341	P731_0050K202_0067 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,8	31	53	4,0	2,0	440	755	755	1003
33,42	11395/341	P731_0050K202_0067 ME20	3500	3100	5000	≤32	5,2	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
33,42	11395/341	P731_0050K202_0067 ME30	3500	3100	5000	≤38	10	34	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
38,98	1520/39	P731_0070K102_0056 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,3	23	52	4,0	2,0	440	741	741	1170

11.2 Auswahltabellen 11 Planetenwinkelgetriebe PK

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	C ₂	Δφ ₂	Δφ _{2red}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			EL1,2 [min ⁻¹]	EL3,4,5,6 [min ⁻¹]											
P731K (M_{2acc,max} = 840 Nm)															
38,98	1520/39	P731_0070K102_0056 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,2	24	52	4,0	2,0	440	741	741	1170
40,00	40/1	P731_0100K102_0040 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,5	23	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
40,00	40/1	P731_0100K102_0040 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,4	24	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
41,99	12470/297	P731_0050K202_0084 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,4	31	53	4,0	2,0	440	805	840	1260
41,99	12470/297	P731_0050K202_0084 ME20	3500	3100	5000	≤32	4,8	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
41,99	12470/297	P731_0050K202_0084 ME30	3500	3100	5000	≤38	10	34	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
42,00	42/1	P731_0070K102_0060 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,1	23	52	4,0	2,0	440	760	760	1260
42,00	42/1	P731_0070K102_0060 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,0	24	52	4,0	2,0	440	760	760	1260
45,95	11395/248	P731_0050K202_0092 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,6	31	53	4,0	2,0	440	805	840	1379
45,95	11395/248	P731_0050K202_0092 ME20	3500	3100	5000	≤32	5,0	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
45,95	11395/248	P731_0050K202_0092 ME30	3500	3100	5000	≤38	10	34	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
46,51	2093/45	P731_0070K102_0066 ME10	3600	3300	5500	≤19	1,1	23	52	4,0	2,0	440	786	786	1396
46,51	2093/45	P731_0070K102_0066 ME20	3600	3300	5500	≤24	3,0	24	52	4,0	2,0	440	786	786	1396
55,68	15200/273	P731_0100K102_0056 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,3	23	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
55,68	15200/273	P731_0100K102_0056 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,2	24	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
57,73	6235/108	P731_0050K202_0115 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,3	31	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
57,73	6235/108	P731_0050K202_0115 ME20	3500	3100	5000	≤32	4,7	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
57,73	6235/108	P731_0050K202_0115 ME30	3500	3100	5000	≤38	10	34	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
58,16	13377/230	P731_0070K102_0083 ME10	3600	3300	5500	≤19	0,94	23	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
58,16	13377/230	P731_0070K102_0083 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,8	24	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
60,00	60/1	P731_0100K102_0060 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,1	23	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
60,00	60/1	P731_0100K102_0060 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,0	24	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
64,74	1748/27	P731_0070K102_0092 ME10	3600	3300	5500	≤19	0,97	23	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
64,74	1748/27	P731_0070K102_0092 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,9	24	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
66,44	598/9	P731_0100K102_0066 ME10	3600	3300	5500	≤19	1,0	23	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
66,44	598/9	P731_0100K102_0066 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,9	24	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
69,26	14405/208	P731_0050K202_0140 ME10	3900	3500	5500	≤19	1,1	31	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
69,26	14405/208	P731_0050K202_0140 ME20	3700	3500	5500	≤32	4,5	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
69,26	14405/208	P731_0050K202_0140 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,9	34	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
70,98	3549/50	P731_0070K102_0100 ME10	4000	3800	6000	≤19	0,86	23	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
70,98	3549/50	P731_0070K102_0100 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,8	24	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
80,96	1862/23	P731_0070K102_0115 ME10	3600	3300	5500	≤19	0,88	23	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
80,96	1862/23	P731_0070K102_0115 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,8	24	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
83,09	1911/23	P731_0100K102_0083 ME10	3600	3300	5500	≤19	0,93	23	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
83,09	1911/23	P731_0100K102_0083 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,8	24	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
87,35	2795/32	P731_0050K202_0175 ME10	3900	3500	5500	≤19	1,0	31	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
87,35	2795/32	P731_0050K202_0175 ME20	3700	3500	5500	≤32	4,4	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
87,35	2795/32	P731_0050K202_0175 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,7	34	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
88,33	3003/34	P731_0070K102_0125 ME10	4000	3800	6000	≤19	0,79	23	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
88,33	3003/34	P731_0070K102_0125 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	24	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
92,49	17480/189	P731_0100K102_0092 ME10	3600	3300	5500	≤19	0,96	23	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
92,49	17480/189	P731_0100K102_0092 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,9	24	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
98,80	494/5	P731_0070K102_0140 ME10	4000	3800	6000	≤19	0,82	23	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
98,80	494/5	P731_0070K102_0140 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	24	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
115,7	2660/23	P731_0100K102_0115 ME10	3600	3300	5500	≤19	0,87	23	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
115,7	2660/23	P731_0100K102_0115 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,8	24	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
115,9	14835/128	P731_0050K202_0230 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,87	31	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
115,9	14835/128	P731_0050K202_0230 ME20	3700	3700	6000	≤32	4,3	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
115,9	14835/128	P731_0050K202_0230 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,6	34	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
117,0	117/1	P731_0070K102_0165 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,73	23	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
117,0	117/1	P731_0070K102_0165 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	24	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
122,9	2090/17	P731_0070K102_0175 ME10	4000	3800	6000	≤19	0,77	23	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
122,9	2090/17	P731_0070K102_0175 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	24	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
139,8	559/4	P731_0050K202_0280 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,81	31	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
139,8	559/4	P731_0050K202_0280 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
141,1	2821/20	P731_0070K102_0200 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,71	23	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
141,1	2821/20	P731_0070K102_0200 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	24	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
162,9	1140/7	P731_0070K102_0230 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,72	23	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
162,9	1140/7	P731_0070K102_0230 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	24	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
172,8	9675/56	P731_0050K202_0350 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,76	31	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
172,8	9675/56	P731_0050K202_0350 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
176,5	8827/50	P731_0070K102_0250 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,68	23	52	4,0	2,0	440	783	783	1386
176,5	8827/50	P731_0070K102_0250 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	24	52	4,0	2,0	440	783	783	1386
196,3	589/3	P731_0070K102_0280 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,70	23	52	4,0	2,0	440	805	840	1561

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	C ₂	Δφ ₂	Δφ _{2red}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			EL1,2 [min ⁻¹]	EL3,4,5,6 [min ⁻¹]											
P731K (M_{2acc,max} = 840 Nm)															
196,3	589/3	P731_0070K102_0280 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	24	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
231,1	1849/8	P731_0050K202_0460 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,71	31	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
231,1	1849/8	P731_0050K202_0460 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	32	53	4,0	2,0	440	805	840	1610
232,7	11400/49	P731_0100K102_0230 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,72	23	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
232,7	11400/49	P731_0100K102_0230 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	24	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
235,9	4719/20	P731_0070K102_0340 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,63	23	52	4,0	2,0	440	595	595	1053
245,7	3686/15	P731_0070K102_0350 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,68	23	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
245,7	3686/15	P731_0070K102_0350 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	24	52	4,0	2,0	440	805	840	1561
277,7	6665/24	P731_0050K202_0560 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,66	31	53	4,0	2,0	440	805	840	1392
280,5	5890/21	P731_0100K102_0280 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,70	23	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
280,5	5890/21	P731_0100K102_0280 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	24	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
282,1	2821/10	P731_0070K102_0400 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,62	23	52	4,0	2,0	417	501	501	887
328,4	2299/7	P731_0070K102_0470 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,63	23	52	4,0	2,0	440	805	828	1466
351,1	7372/21	P731_0100K102_0350 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,68	23	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
351,1	7372/21	P731_0100K102_0350 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	24	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
352,2	35217/100	P731_0070K102_0500 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,62	23	52	4,0	2,0	339	407	407	721
392,7	1178/3	P731_0070K102_0560 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,62	23	52	4,0	2,0	440	697	697	1235
469,2	22990/49	P731_0100K102_0470 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,63	23	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
490,2	2451/5	P731_0070K102_0700 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,62	23	52	4,0	2,0	440	566	566	1003
561,0	11780/21	P731_0100K102_0560 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,62	23	50	3,5	1,5	350	575	575	1150
P831K (M_{2acc,max} = 1867 Nm)															
12,00	12/1	P831_0030K302_0040 ME20	2700	2300	4000	≤32	12	52	81	4,5	2,5	593	677	677	900
12,00	12/1	P831_0030K302_0040 ME30	2700	2300	4000	≤38	17	54	83	4,5	2,5	593	889	889	2165
16,00	16/1	P831_0040K302_0040 ME20	2700	2300	4000	≤32	10	52	108	4,0	2,0	790	903	903	1200
16,00	16/1	P831_0040K302_0040 ME30	2700	2300	4000	≤38	16	54	109	4,0	2,0	790	1186	1186	2887
20,00	20/1	P831_0050K302_0040 ME20	2700	2300	4000	≤32	9,7	52	126	4,0	2,0	988	1129	1129	1500
20,00	20/1	P831_0050K302_0040 ME30	2700	2300	4000	≤38	15	54	127	4,0	2,0	988	1482	1482	3230
26,88	215/8	P831_0050K302_0054 ME20	2700	2300	4000	≤32	7,6	52	127	4,0	2,0	1090	1518	1518	2016
26,88	215/8	P831_0050K302_0054 ME30	2700	2300	4000	≤38	13	54	127	4,0	2,0	1090	1518	1518	2016
28,00	28/1	P831_0070K202_0040 ME20	3000	2600	4500	≤32	6,8	47	128	3,5	1,5	790	1185	1185	2100
28,00	28/1	P831_0070K202_0040 ME30	3000	2600	4500	≤38	12	49	128	3,5	1,5	790	1185	1185	2100
30,00	30/1	P831_0050K302_0060 ME20	2700	2300	4000	≤32	7,8	52	127	4,0	2,0	1100	1694	1694	2250
30,00	30/1	P831_0050K302_0060 ME30	2700	2300	4000	≤38	13	54	128	4,0	2,0	1100	1697	1697	3230
30,55	336/11	P831_0070K202_0044 ME10	3000	2600	4500	≤19	3,0	46	125	3,5	1,5	690	690	690	916
30,55	336/11	P831_0070K202_0044 ME20	3000	2600	4500	≤32	6,4	47	128	3,5	1,5	813	1220	1220	2291
30,55	336/11	P831_0070K202_0044 ME30	3000	2600	4500	≤38	12	49	128	3,5	1,5	813	1220	1220	2291
36,24	14749/407	P831_0070K202_0052 ME20	3000	2600	4500	≤32	5,9	47	128	3,5	1,5	861	1291	1291	2718
36,24	14749/407	P831_0070K202_0052 ME30	3000	2600	4500	≤38	11	49	128	3,5	1,5	861	1291	1291	2718
36,96	2365/64	P831_0050K302_0074 ME20	2700	2300	4000	≤32	6,9	52	127	4,0	2,0	1100	1819	1819	2772
36,96	2365/64	P831_0050K302_0074 ME30	2700	2300	4000	≤38	12	54	128	4,0	2,0	1100	1819	1819	2772
40,00	40/1	P831_0100K202_0040 ME20	3000	2600	4500	≤32	6,6	47	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
40,00	40/1	P831_0100K202_0040 ME30	3000	2600	4500	≤38	12	49	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
42,00	42/1	P831_0070K202_0060 ME10	3000	2600	4500	≤19	2,5	46	127	3,5	1,5	904	948	948	1260
42,00	42/1	P831_0070K202_0060 ME20	3000	2600	4500	≤32	5,9	47	128	3,5	1,5	904	1356	1356	2887
42,00	42/1	P831_0070K202_0060 ME30	3000	2600	4500	≤38	11	49	128	3,5	1,5	904	1356	1356	2887
46,34	5375/116	P831_0050K302_0093 ME20	3200	2800	4500	≤32	6,1	52	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
46,34	5375/116	P831_0050K302_0093 ME30	3200	2800	4500	≤38	11	54	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
46,78	15953/341	P831_0070K202_0067 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,8	46	127	3,5	1,5	919	1057	1057	1404
46,78	15953/341	P831_0070K202_0067 ME20	3500	3100	5000	≤32	5,2	47	128	3,5	1,5	937	1406	1406	2887
46,78	15953/341	P831_0070K202_0067 ME30	3500	3100	5000	≤38	11	49	128	3,5	1,5	937	1406	1406	2887
49,83	14749/296	P831_0070K202_0071 ME20	3000	2600	4500	≤32	5,5	47	128	3,5	1,5	957	1436	1436	2887
49,83	14749/296	P831_0070K202_0071 ME30	3000	2600	4500	≤38	11	49	128	3,5	1,5	957	1436	1436	2887
51,77	21070/407	P831_0100K202_0052 ME20	3000	2600	4500	≤32	5,8	47	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
51,77	21070/407	P831_0100K202_0052 ME30	3000	2600	4500	≤38	11	49	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
58,05	1161/20	P831_0050K302_0115 ME10	3200	2800	4500	≤19	2,1	51	127	4,0	2,0	1100	1311	1311	1742
58,05	1161/20	P831_0050K302_0115 ME20	3200	2800	4500	≤32	5,5	52	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
58,05	1161/20	P831_0050K302_0115 ME30	3200	2800	4500	≤38	11	54	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
58,78	17458/297	P831_0070K202_0084 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,5	46	128	3,5	1,5	1000	1328	1328	1764
58,78	17458/297	P831_0070K202_0084 ME20	3500	3100	5000	≤32	4,9	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
58,78	17458/297	P831_0070K202_0084 ME30	3500	3100	5000	≤38	10	49	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
60,00	60/1	P831_0100K202_0060 ME10	3000	2600	4500	≤19	2,4	46	131	3,5	1,5	850	1355	1355	1800
60,00	60/1	P831_0100K202_0060 ME20	3000	2600	4500	≤32	5,8	47	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
60,00	60/1	P831_0100K202_0060 ME30	3000	2600	4500	≤38	11	49	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
64,33	15953/248	P831_0070K202_0092 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,6	46	128	3,5	1,5	1000	1453	1453	1931

11.2 Auswahltabellen 11 Planetenwinkelgetriebe PK

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	C ₂	Δφ ₂	Δφ _{2red}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			EL1,2 [min ⁻¹]	EL3,4,5,6 [min ⁻¹]											
P831K (M_{2acc,max} = 1867 Nm)															
64,33	15953/248	P831_0070K202_0092 ME20	3500	3100	5000	≤32	5,0	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
64,33	15953/248	P831_0070K202_0092 ME30	3500	3100	5000	≤38	10	49	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
66,83	22790/341	P831_0100K202_0067 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,8	46	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2006
66,83	22790/341	P831_0100K202_0067 ME20	3500	3100	5000	≤32	5,2	47	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
66,83	22790/341	P831_0100K202_0067 ME30	3500	3100	5000	≤38	11	49	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
69,68	7525/108	P831_0050K302_0140 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,7	51	127	4,0	2,0	1100	1574	1574	2091
69,68	7525/108	P831_0050K302_0140 ME20	3500	3100	5000	≤32	5,1	52	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
69,68	7525/108	P831_0050K302_0140 ME30	3500	3100	5000	≤38	10	54	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
70,51	20167/286	P831_0070K202_0100 ME10	3900	3500	5500	≤19	1,3	46	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2116
70,51	20167/286	P831_0070K202_0100 ME20	3700	3500	5500	≤32	4,7	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
70,51	20167/286	P831_0070K202_0100 ME30	3500	3500	5000	≤38	10	49	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
80,82	8729/108	P831_0070K202_0115 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,3	46	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2425
80,82	8729/108	P831_0070K202_0115 ME20	3500	3100	5000	≤32	4,7	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
80,82	8729/108	P831_0070K202_0115 ME30	3500	3100	5000	≤38	10	49	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
83,97	24940/297	P831_0100K202_0084 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,4	46	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2520
83,97	24940/297	P831_0100K202_0084 ME20	3500	3100	5000	≤32	4,8	47	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
83,97	24940/297	P831_0100K202_0084 ME30	3500	3100	5000	≤38	10	49	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
86,47	7955/92	P831_0050K302_0175 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,4	51	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	2594
86,47	7955/92	P831_0050K302_0175 ME20	3500	3100	5000	≤32	4,8	52	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
86,47	7955/92	P831_0050K302_0175 ME30	3500	3100	5000	≤38	10	54	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
88,94	3913/44	P831_0070K202_0125 ME10	3900	3500	5500	≤19	1,1	46	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2669
88,94	3913/44	P831_0070K202_0125 ME20	3700	3500	5500	≤32	4,5	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
88,94	3913/44	P831_0070K202_0125 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,8	49	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
91,90	11395/124	P831_0100K202_0092 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,6	46	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2758
91,90	11395/124	P831_0100K202_0092 ME20	3500	3100	5000	≤32	5,0	47	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
91,90	11395/124	P831_0100K202_0092 ME30	3500	3100	5000	≤38	10	49	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
96,96	20167/208	P831_0070K202_0140 ME10	3900	3500	5500	≤19	1,2	46	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
96,96	20167/208	P831_0070K202_0140 ME20	3700	3500	5500	≤32	4,6	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
96,96	20167/208	P831_0070K202_0140 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,9	49	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
115,5	6235/54	P831_0100K202_0115 ME10	3500	3100	5000	≤19	1,3	46	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
115,5	6235/54	P831_0100K202_0115 ME20	3500	3100	5000	≤32	4,7	47	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
115,5	6235/54	P831_0100K202_0115 ME30	3500	3100	5000	≤38	10	49	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
116,5	2795/24	P831_0050K302_0230 ME10	3800	3500	6000	≤19	1,1	51	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
116,5	2795/24	P831_0050K302_0230 ME20	3700	3500	6000	≤32	4,5	52	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
116,5	2795/24	P831_0050K302_0230 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,9	54	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
118,0	20769/176	P831_0070K202_0170 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,91	46	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
118,0	20769/176	P831_0070K202_0170 ME20	3700	3700	6000	≤32	4,3	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
118,0	20769/176	P831_0070K202_0170 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,6	49	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
122,3	3913/32	P831_0070K202_0175 ME10	3900	3500	5500	≤19	1,0	46	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
122,3	3913/32	P831_0070K202_0175 ME20	3700	3500	5500	≤32	4,4	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
122,3	3913/32	P831_0070K202_0175 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,7	49	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
138,5	14405/104	P831_0100K202_0140 ME10	3900	3500	5500	≤19	1,1	46	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
138,5	14405/104	P831_0100K202_0140 ME20	3700	3500	5500	≤32	4,6	47	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
138,5	14405/104	P831_0100K202_0140 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,9	49	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
139,4	17845/128	P831_0050K302_0280 ME10	3800	3500	6000	≤19	1,0	51	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
139,4	17845/128	P831_0050K302_0280 ME20	3700	3500	6000	≤32	4,4	52	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
139,4	17845/128	P831_0050K302_0280 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,7	54	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
142,3	7826/55	P831_0070K202_0200 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,84	46	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
142,3	7826/55	P831_0070K202_0200 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
162,3	20769/128	P831_0070K202_0230 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,88	46	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
162,3	20769/128	P831_0070K202_0230 ME20	3700	3700	6000	≤32	4,3	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
162,3	20769/128	P831_0070K202_0230 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,6	49	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
173,7	4515/26	P831_0050K302_0350 ME10	3800	3500	6000	≤19	0,90	51	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
173,7	4515/26	P831_0050K302_0350 ME20	3700	3500	6000	≤24	2,8	52	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
174,7	2795/16	P831_0100K202_0175 ME10	3900	3500	5500	≤19	1,0	46	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
174,7	2795/16	P831_0100K202_0175 ME20	3700	3500	5500	≤32	4,4	47	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
174,7	2795/16	P831_0100K202_0175 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,7	49	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
175,9	1935/11	P831_0070K202_0250 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,77	46	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
175,9	1935/11	P831_0070K202_0250 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
195,7	3913/20	P831_0070K202_0280 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,81	46	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
195,7	3913/20	P831_0070K202_0280 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
231,1	1849/8	P831_0050K302_0460 ME10	3800	3500	6000	≤19	0,79	51	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
231,1	1849/8	P831_0050K302_0460 ME20	3700	3500	6000	≤24	2,7	52	128	4,0	2,0	1100	1840	1867	3230
231,8	14835/64	P831_0100K202_0230 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,87	46	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	C ₂	Δφ ₂	Δφ _{2red}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			EL1,2 [min ⁻¹]	EL3,4,5,6 [min ⁻¹]											
P831K (M_{2acc,max} = 1867 Nm)															
231,8	14835/64	P831_0100K202_0230 ME20	3700	3700	6000	≤32	4,3	47	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
231,8	14835/64	P831_0100K202_0230 ME30	3500	3500	5000	≤38	9,6	49	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
235,3	12943/55	P831_0070K202_0340 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,72	46	128	3,5	1,5	1000	1255	1255	2223
235,3	12943/55	P831_0070K202_0340 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	47	128	3,5	1,5	1000	1255	1255	2223
241,9	1935/8	P831_0070K202_0350 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,76	46	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
241,9	1935/8	P831_0070K202_0350 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
278,5	12255/44	P831_0050K302_0560 ME10	3800	3500	6000	≤19	0,75	51	128	4,0	2,0	1100	1541	1541	2729
278,5	12255/44	P831_0050K302_0560 ME20	3700	3500	6000	≤24	2,6	52	128	4,0	2,0	1100	1541	1541	2729
279,5	559/2	P831_0100K202_0280 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,81	46	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
279,5	559/2	P831_0100K202_0280 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	47	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
282,8	9331/33	P831_0070K202_0400 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,66	46	128	3,5	1,5	784	941	941	1418
323,6	12943/40	P831_0070K202_0460 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,71	46	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
323,6	12943/40	P831_0070K202_0460 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	47	128	3,5	1,5	1000	1494	1494	2887
345,5	9675/28	P831_0100K202_0350 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,76	46	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
345,5	9675/28	P831_0100K202_0350 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	47	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
353,4	46655/132	P831_0070K202_0500 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,64	46	128	3,5	1,5	654	784	784	1329
388,8	9331/24	P831_0070K202_0560 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,66	46	128	3,5	1,5	1000	1294	1294	1949
462,3	1849/4	P831_0100K202_0460 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,71	46	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
462,3	1849/4	P831_0100K202_0460 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	47	132	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
486,0	46655/96	P831_0070K202_0690 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,64	46	128	3,5	1,5	899	1078	1078	1828
555,4	6665/12	P831_0100K202_0560 ME10	4000	3900	6500	≤19	0,66	46	131	3,5	1,5	850	1380	1380	2760
P931K (M_{2acc,max} = 3105 Nm)															
28,00	28/1	P931_0070K402_0040 ME30	2600	2200	3800	≤38	20	80	303	3,5	-	2076	3105	-	5600
28,00	28/1	P931_0070K402_0040 ME40	2600	2200	3800	≤48	42	84	303	3,5	-	2076	3105	-	5600
30,55	336/11	P931_0070K402_0044 ME30	2600	2200	3800	≤38	19	80	304	3,5	-	2100	3105	-	6109
30,55	336/11	P931_0070K402_0044 ME40	2600	2200	3800	≤48	41	84	303	3,5	-	2100	3105	-	6109
37,95	12943/341	P931_0070K402_0054 ME30	2600	2200	3800	≤38	16	80	304	3,5	-	2100	3105	-	6210
37,95	12943/341	P931_0070K402_0054 ME40	2600	2200	3800	≤48	38	84	304	3,5	-	2100	3105	-	6210
42,00	42/1	P931_0070K402_0060 ME30	2600	2200	3800	≤38	17	80	304	3,5	-	2100	3105	-	6210
42,00	42/1	P931_0070K402_0060 ME40	2600	2200	3800	≤48	39	84	304	3,5	-	2100	3105	-	6210
47,03	1505/32	P931_0070K402_0067 ME20	3000	2600	4500	≤32	8,6	78	303	3,5	-	2100	2656	-	3529
47,03	1505/32	P931_0070K402_0067 ME30	3000	2600	4500	≤38	14	80	304	3,5	-	2100	3105	-	6210
47,03	1505/32	P931_0070K402_0067 ME40	3000	2600	4500	≤48	36	84	304	3,5	-	2100	3105	-	6210
52,19	12943/248	P931_0070K402_0075 ME30	2600	2200	3800	≤38	15	80	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
52,19	12943/248	P931_0070K402_0075 ME40	2600	2200	3800	≤48	37	84	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
58,64	645/11	P931_0070K402_0084 ME20	3000	2600	4500	≤32	7,2	78	304	3,5	-	2100	3105	-	4399
58,64	645/11	P931_0070K402_0084 ME30	3000	2600	4500	≤38	13	80	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
58,64	645/11	P931_0070K402_0084 ME40	3000	2600	4500	≤48	35	84	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
64,67	16555/256	P931_0070K402_0092 ME20	3000	2600	4500	≤32	7,8	78	304	3,5	-	2100	3105	-	4852
64,67	16555/256	P931_0070K402_0092 ME30	3000	2600	4500	≤38	13	80	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
64,67	16555/256	P931_0070K402_0092 ME40	3000	2600	4500	≤48	35	84	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
70,69	9331/132	P931_0070K402_0100 ME20	3400	3000	5000	≤32	6,4	78	304	3,5	-	2100	3105	-	5302
70,69	9331/132	P931_0070K402_0100 ME30	3400	3000	5000	≤38	12	80	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
70,69	9331/132	P931_0070K402_0100 ME40	3000	3000	4500	≤48	34	84	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
80,63	645/8	P931_0070K402_0115 ME20	3000	2600	4500	≤32	6,7	78	305	3,5	-	2100	3105	-	6049
80,63	645/8	P931_0070K402_0115 ME30	3000	2600	4500	≤38	12	80	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
80,63	645/8	P931_0070K402_0115 ME40	3000	2600	4500	≤48	34	84	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
88,61	2924/33	P931_0070K402_0125 ME20	3400	3000	5000	≤32	5,7	78	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
88,61	2924/33	P931_0070K402_0125 ME30	3400	3000	5000	≤38	11	80	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
88,61	2924/33	P931_0070K402_0125 ME40	3000	3000	4500	≤48	33	84	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
97,20	9331/96	P931_0070K402_0140 ME20	3400	3000	5000	≤32	6,1	78	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
97,20	9331/96	P931_0070K402_0140 ME30	3400	3000	5000	≤38	12	80	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
97,20	9331/96	P931_0070K402_0140 ME40	3000	3000	4500	≤48	33	84	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
118,6	3913/33	P931_0070K402_0170 ME20	3600	3300	5500	≤32	5,1	78	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
118,6	3913/33	P931_0070K402_0170 ME30	3500	3300	5000	≤38	11	80	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
118,6	3913/33	P931_0070K402_0170 ME40	3000	3000	4500	≤48	32	84	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
121,8	731/6	P931_0070K402_0175 ME20	3400	3000	5000	≤32	5,5	78	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
121,8	731/6	P931_0070K402_0175 ME30	3400	3000	5000	≤38	11	80	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
121,8	731/6	P931_0070K402_0175 ME40	3000	3000	4500	≤48	33	84	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
141,4	9331/66	P931_0070K402_0200 ME20	3600	3300	5500	≤32	4,8	78	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
141,4	9331/66	P931_0070K402_0200 ME30	3500	3300	5000	≤38	10	80	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
163,0	3913/24	P931_0070K402_0230 ME20	3600	3300	5500	≤32	4,9	78	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
163,0	3913/24	P931_0070K402_0230 ME30	3500	3300	5000	≤38	10	80	305	3,5	-	2100	3105	-	6210
163,0	3913/24	P931_0070K402_0230 ME40	3000	3000	4500	≤48	32	84	305	3,5	-	2100	3105	-	6210

11.2 Auswahltabellen 11 Planetenwinkelgetriebe PK

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	C ₂	Δφ ₂	Δφ _{2red}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			EL1,2 [min ⁻¹]	EL3,4,5,6 [min ⁻¹]											
P931K (M_{2acc,max} = 3105 Nm)															
177,0	29197/165	P931_0070K402_0250 ME20	3600	3300	5500	≤32	4,6	78	305	3,5	–	2100	3105	–	6210
177,0	29197/165	P931_0070K402_0250 ME30	3500	3300	5000	≤38	9,9	80	305	3,5	–	2100	3105	–	6210
194,4	9331/48	P931_0070K402_0280 ME20	3600	3300	5500	≤32	4,7	78	305	3,5	–	2100	3105	–	6210
194,4	9331/48	P931_0070K402_0280 ME30	3500	3300	5000	≤38	10	80	305	3,5	–	2100	3105	–	6210
235,7	33712/143	P931_0070K402_0340 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,8	78	305	3,5	–	2100	3105	–	5125
243,3	29197/120	P931_0070K402_0350 ME20	3600	3300	5500	≤32	4,5	78	305	3,5	–	2100	3105	–	6210
243,3	29197/120	P931_0070K402_0350 ME30	3500	3300	5000	≤38	9,8	80	305	3,5	–	2100	3105	–	6210
283,6	34314/121	P931_0070K402_0410 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,8	78	305	3,5	–	2092	2510	–	4446
324,2	4214/13	P931_0070K402_0460 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,8	78	305	3,5	–	2100	3105	–	6210
353,0	38829/110	P931_0070K402_0500 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,7	78	305	3,5	–	1830	2196	–	3890
389,9	17157/44	P931_0070K402_0560 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,7	78	305	3,5	–	2100	3105	–	6113
485,4	38829/80	P931_0070K402_0690 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,7	78	305	3,5	–	2100	3020	–	5349

11.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

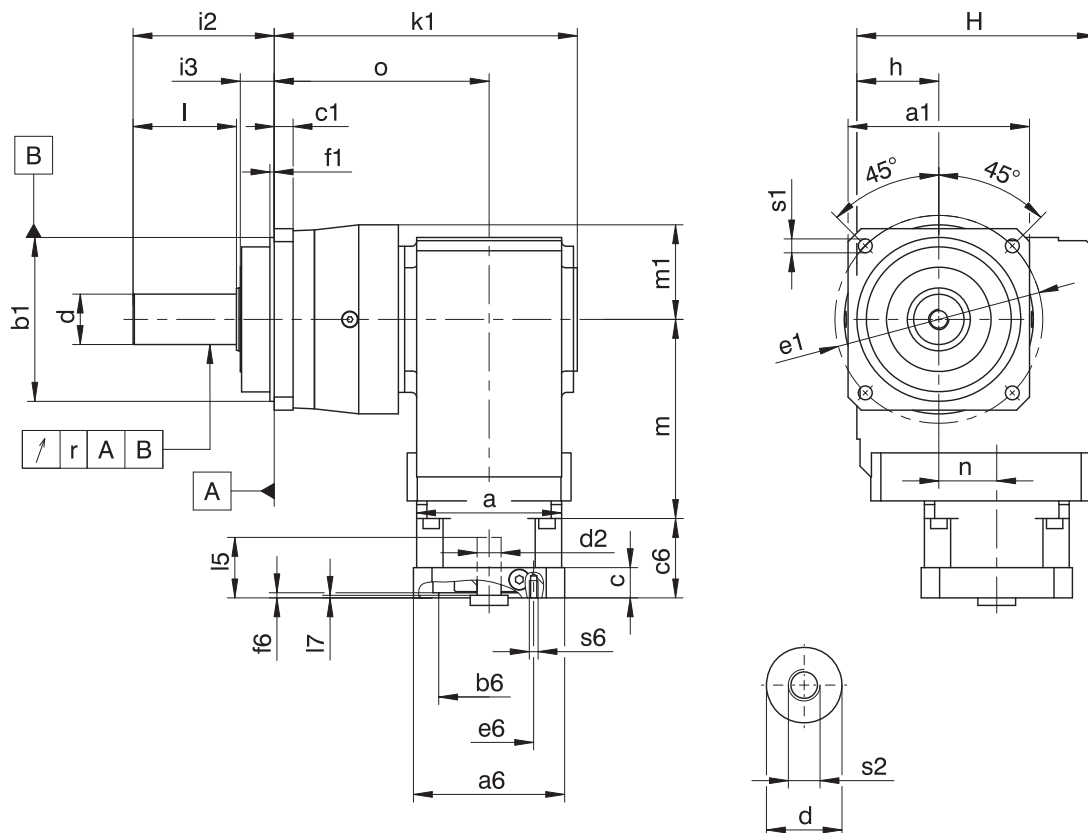
Toleranzen

Vollwelle	Toleranz
Passung	ISO k6
Passfedern	DIN 6885-1, hohe Form A
Wuchtung	Mit halber Passfeder

Zentrierbohrungen in Vollwellen nach DIN 332-2, Form DR

Gewindegröße	M4	M5	M6	M8	M10	M12	M16	M20	M24
Gewindetiefe [mm]	10	12,5	16	19	22	28	36	42	50

11.3.1 Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder)



- Die Rundlaufangabe gilt nur für die verstärkte Lagerung D.

Maße Getriebe

Typ	□a1	∅b1	c1	∅d	∅e1	f1	h	H	i2	i3	k1	l	m1	o	r	∅s1	s2
P531_K102_	101	90 _{h6}	10	32 _{k6}	120	15,0	60	160	88	28	199,5	58	60,0	143,5	0,030	9,0	M12
P731_K102_	144	130 _{h6}	15	40 _{k6}	165	3,5	60	160	112	27	212,5	82	75,0	156,5	0,035	11,0	M16
P731_K202_	144	130 _{h6}	15	40 _{k6}	165	3,5	65	190	112	27	240,5	82	75,0	170,5	0,035	11,0	M16
P831_K202_	190	160 _{h6}	15	55 _{k6}	215	10,0	65	190	112	27	277,5	82	102,0	207,5	0,035	13,5	M20
P831_K302_	190	160 _{h6}	15	55 _{k6}	215	10,0	75	213	112	27	291,0	82	102,0	215,0	0,035	13,5	M20
P931_K402_	212	180 _{h6}	17	75 _{k6}	250	10,0	90	240	143	34	350,5	105	115,0	260,5	0,040	17,5	M20

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
P531_K102_	□98	124	36	□115	128	36	-	-	-	-	-	-
P731_K102_	□98	124	36	□115	128	36	-	-	-	-	-	-
P731_K202_	□98	143	46	□115	147	46	□145	149	46	-	-	-
P831_K202_	□98	143	46	□115	147	46	□145	149	46	-	-	-
P831_K302_	∅140	163	53	□115	167	53	□145	169	53	-	-	-
P931_K402_	-	-	-	∅160	187	60	□145	189	60	□190	192	60

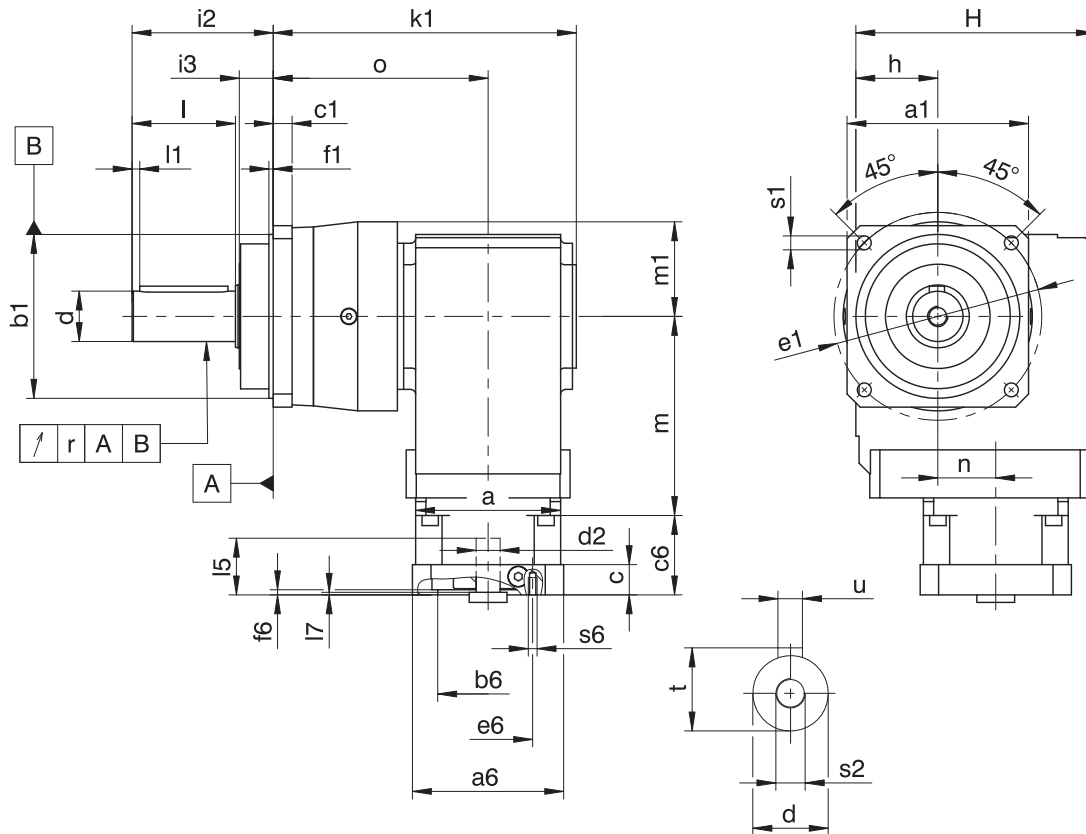
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	∅b6	∅e6	∅d2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
P_K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61	4,0	3,0	M8
P_K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74	4,0	3,5	M8
P_K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86	5,5	4,5	M10
P_K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123	5,5	5,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

11.3.2 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder)



– Die Rundlaufangabe gilt nur für die verstärkte Lagerung D.

Maße Getriebe

Typ	□a1	Øb1	c1	Ød	Øe1	f1	h	H	i2	i3	k1	l	l1	m1	o	r	Øs1	s2	t	u
P531_K102_	101	90 _{h6}	10	32 _{k6}	120	15,0	60	160	88	28	199,5	58	3	60,0	143,5	0,030	9,0	M12	35,0	A10×8×50
P731_K102_	144	130 _{h6}	15	40 _{k6}	165	3,5	60	160	112	27	212,5	82	4	75,0	156,5	0,035	11,0	M16	43,0	A12×8×70
P731_K202_	144	130 _{h6}	15	40 _{k6}	165	3,5	65	190	112	27	240,5	82	4	75,0	170,5	0,035	11,0	M16	43,0	A12×8×70
P831_K202_	190	160 _{h6}	15	55 _{k6}	215	10,0	65	190	112	27	277,5	82	6	102,0	207,5	0,035	13,5	M20	59,0	A16×10×70
P831_K302_	190	160 _{h6}	15	55 _{k6}	215	10,0	75	213	112	27	291,0	82	6	102,0	215,0	0,035	13,5	M20	59,0	A16×10×70
P931_K402_	212	180 _{h6}	17	75 _{k6}	250	10,0	90	240	143	34	350,5	105	7	115,0	260,5	0,040	17,5	M20	79,5	A20×12×90

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
P531_K102_	□98	124	36	□115	128	36	–	–	–	–	–	–
P731_K102_	□98	124	36	□115	128	36	–	–	–	–	–	–
P731_K202_	□98	143	46	□115	147	46	□145	149	46	–	–	–
P831_K202_	□98	143	46	□115	147	46	□145	149	46	–	–	–
P831_K302_	Ø140	163	53	□115	167	53	□145	169	53	–	–	–
P931_K402_	–	–	–	Ø160	187	60	□145	189	60	□190	192	60

Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
P_K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61	4,0	3,0	M8
P_K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74	4,0	3,5	M8
P_K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86	5,5	4,5	M10
P_K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123	5,5	5,5	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

11.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

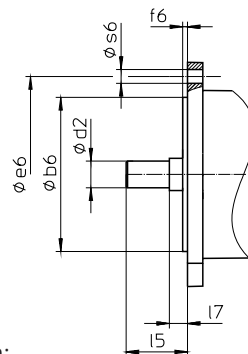
Beispiel-Code

P	5	3	1	S	G	S	S	0050	K102VF	0060	ME20
---	---	---	---	---	---	---	---	------	--------	------	------

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
P	Typ	Planetengetriebe
5	Größe	5 (Beispiel)
3	Generation	Generation 3
1	Stufen	1-stufig
S	Gehäuse	Standard
G	Welle	Vollwelle ohne Passfeder
P		Vollwelle mit Passfeder
S	Lager	Standardlagerung
D		Axial verstärkte Lagerung (P3 – P9)
Z		Radial verstärkte Lagerung (P3 – P9) ¹
S	Drehspiel	Standard
R		Reduziert
0050	Übersetzungskennzahl Abtrieb (i x 10)	i = 5 (Beispiel)
K102VF	Eintrieb	Winkelgetriebe K1 (Beispiel)
0060	Übersetzungskennzahl Eintrieb (i x 10)	i = 6 (Beispiel)
ME20	Motoradapter	Motoradapter ME20 (Beispiel)
		mit EasyAdapt-Kupplung
MQ		Motoradapter quadratisch
		mit spielfreier Steckkupplung
MB ²		Motoradapter ServoStop mit Bremse

Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



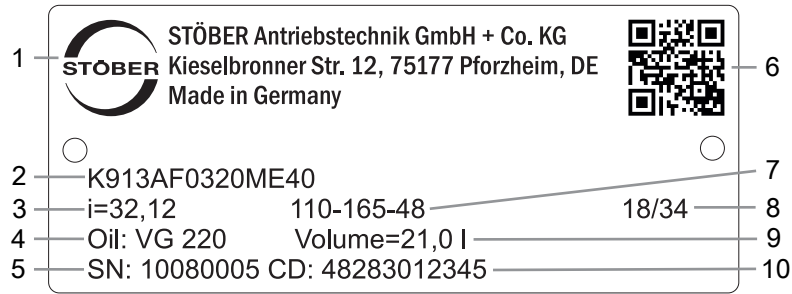
- Motortyp oder Motorabmessungen:
Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.
- Einbaulage, siehe Kapitel [▶ 11.5.5]
- Position Zugang Klemmschraube, siehe Kapitel [▶ 11.5.7]
- Abtrieb Getriebeseite 3 oder 4, siehe Kapitel [▶ 11.5.5]
- Radialwellendichtringe am Abtrieb aus NBR oder FKM (Option), siehe Kapitel [▶ 11.6.4]
- Bei Reversierbetrieb der Abtriebswelle von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ und horizontalem Einbau beachten Sie das Kapitel [▶ 11.6.5]
- Ritzelsicherung für Motoradapter (Option)
- Doppelte Abdichtung für Motoradapter ME (Option)

¹Nicht für Option Drehspiel reduziert.

²Details finden Sie im Katalog ServoStop Servogetriebe mit Bremse ID 443234.

11.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.

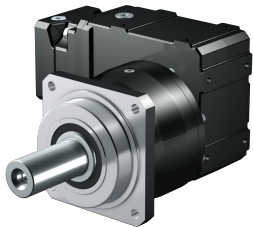


Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Schmierstoffspezifikation
5	Serialnummer des Getriebes
6	QR-Code (Link zu Produktinformationen)
7	Maße des Motoradapters (Passrand/Lochkreis/Motorwellendurchmesser)
8	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
9	Schmierstofffüllmenge
10	Kundenspezifische Daten

11.5 Produktbeschreibung

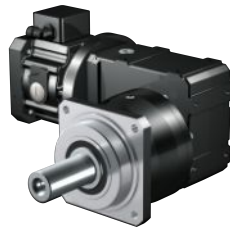
11.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter ME zum Anbau von Synchron-Servomotoren



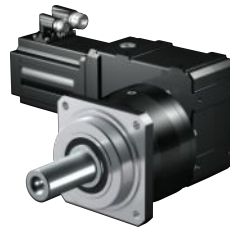
Katalog ID 443054_de

Motoradapter MB zum Anbau von Synchron-Servomotoren



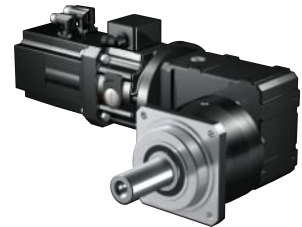
Katalog ID 443234_de

Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 442437_de

Motoradapter MB + Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 443311_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stoerber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

11.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der EasyAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Robuste, patentierte Klemmkupplung mit Spreizfunktion
- Niedrigste Massenträgheitsmomente für höchste Dynamik
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 1: Kupplung EasyAdapt

11.5.3 Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der spielfreien Steckkupplung (Klauenkupplung).

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Demontage des Motors in jeder beliebigen Stellung möglich
- Mit integriertem thermischem Längenausgleich, gleicht Längenausdehnungen der Motorwelle aus
- Motorwelle entkoppelt von Axialkräften
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 2: Spielfreie Steckkupplung

Alle technischen Daten und Kombinationen mit unseren Getrieben finden Sie unter <https://configurator.stober.de/de-DE/>.

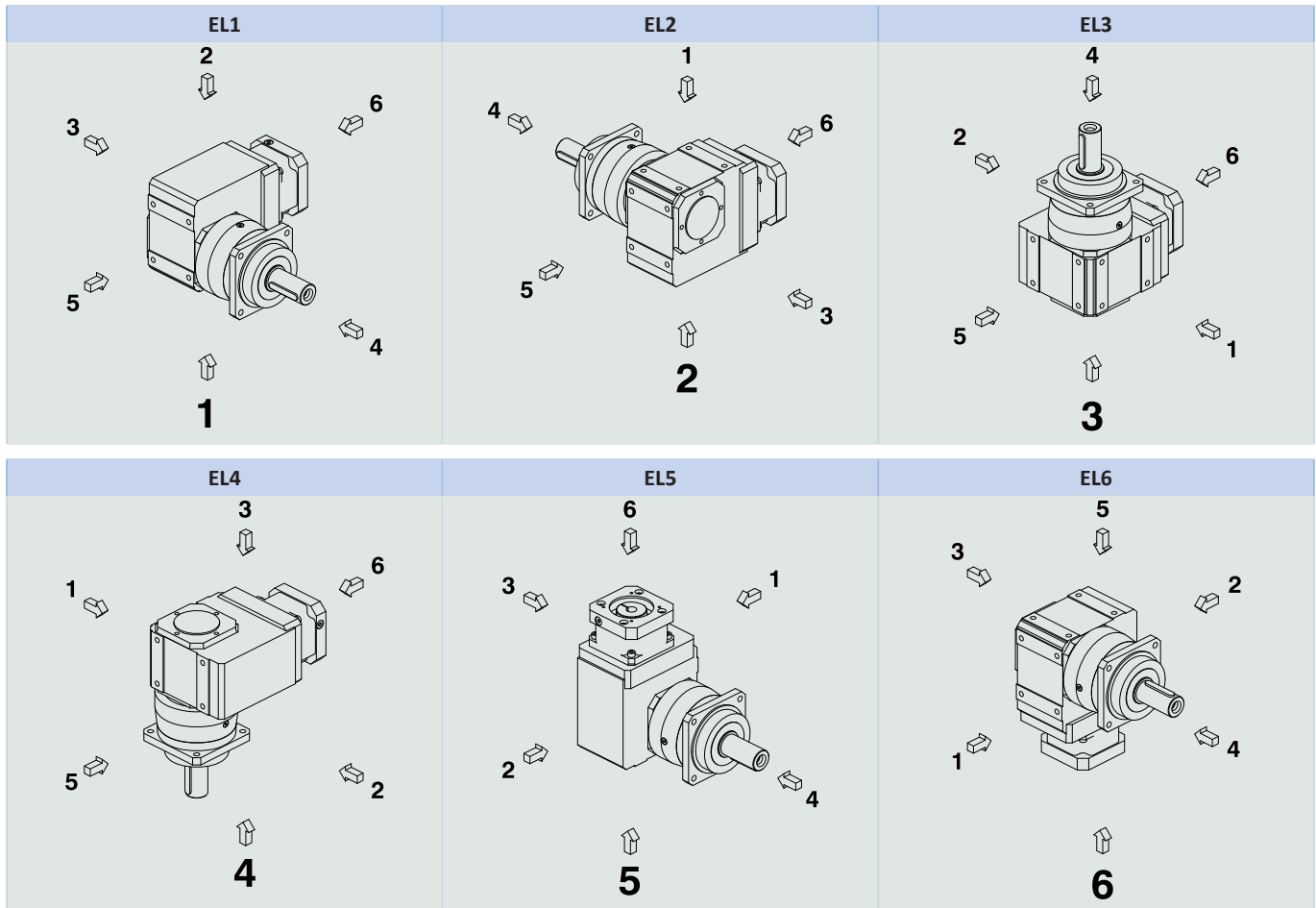
11.5.4 Einbaubedingungen

Die angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten nur bei einer maschinenseitigen Befestigung der Getriebe mit Schrauben der Festigkeitsklasse 12.9. Zusätzlich müssen die Getriebegehäuse am Passrand eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.

11.5.5 Einbaulagen

Die folgende Tabelle zeigt die Standard-Einbaulagen.

Die Zahlen kennzeichnen die Getriebeseiten. Die Einbaulage ist durch die nach unten weisende Getriebeseite definiert.



Da die Schmierstofffüllmenge der Getriebe von der Einbaulage abhängt, muss die Einbaulage bei der Bestellung angegeben werden.

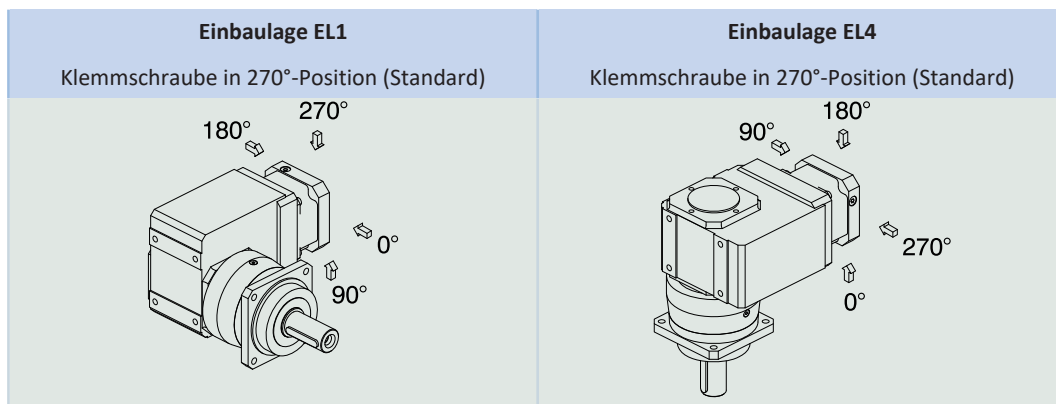
11.5.6 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs. Die Füllmenge und der Aufbau der Getriebe sind von der Einbaulage abhängig.

Setzen Sie die Getriebe nur in der dafür vorgesehenen Einbaulage ein! Bauen Sie die Getriebe nur nach vorheriger Rücksprache mit STÖBER um. Ansonsten übernimmt STÖBER keine Haftung für die Getriebe.

Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

11.5.7 Position Zugang Klemmschraube



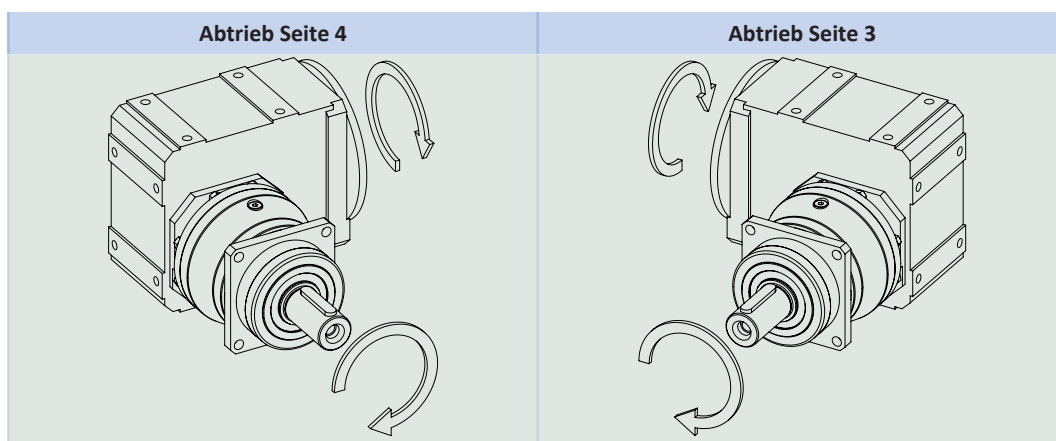
Geben Sie Abweichungen für Ihr Getriebe bei der Bestellung an.

Beachten Sie, dass sich die Zugangsbohrung der Klemmschraube mitdreht, wenn das Getriebe in eine andere Einbaulage gedreht wird.

11.5.8 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	≤ 90 °C
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosionssgeschützte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 3-stufig	94 %
Schutzart ³	IP65

11.5.9 Drehrichtung



Die Bilder zeigen die Einbaulage EL1.

11.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoeber.de/de/ServoSoft> herunter.

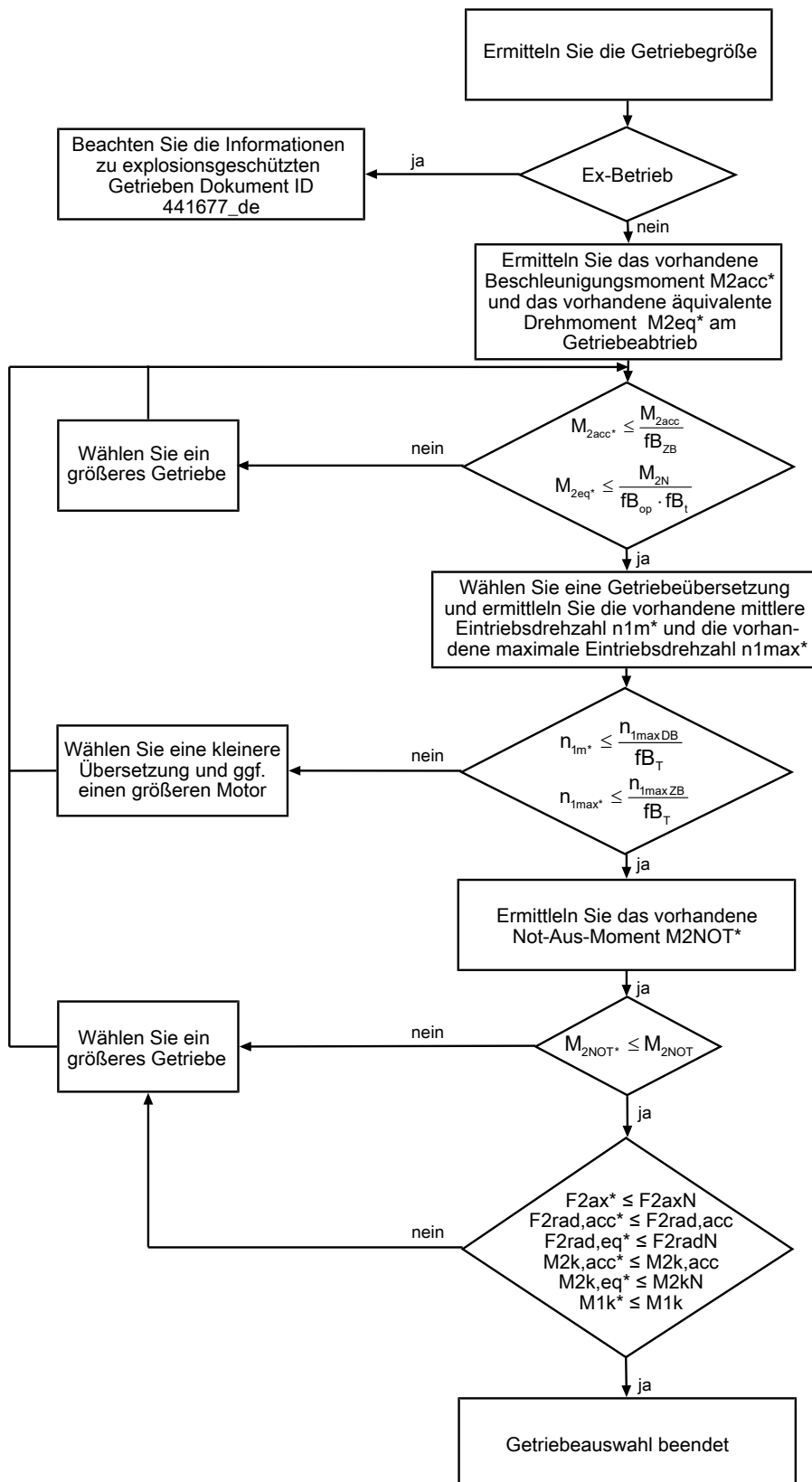
Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [18.1](#).

11.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



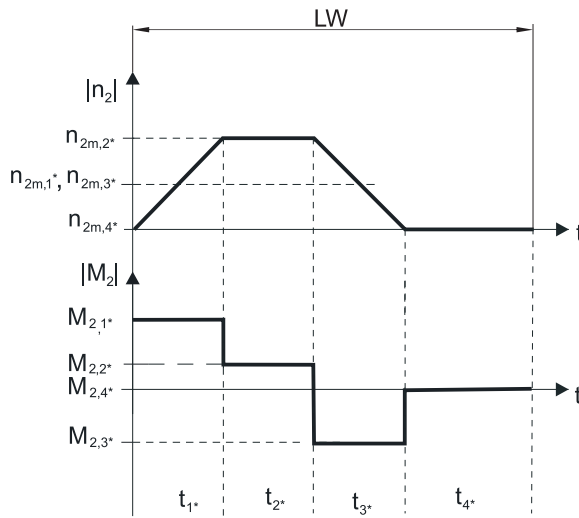
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} (M_{2accHT} bei reduziertem Drehspiel), M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für f_{B_T} , $f_{B_{op}}$, f_{B_t} und $f_{B_{ZB}}$ den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:



Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6 \text{ min}$, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB_{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,25
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,40
Laufzeit	fB_t
Tägliche Laufzeit ≤ 8 h	1,00
Tägliche Laufzeit ≤ 16h	1,15
Tägliche Laufzeit ≤ 24 h	1,20
Zyklusbetrieb	fB_{ZB}
≤ 1000 Lastwechsel/Stunde (LW/h)	1,00
> 1000 Lastwechsel/Stunde (LW/h)	1,15

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 90\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.
- M_{2acc} , M_{2accHT} : Wellenausführung Vollwelle ohne Passfeder (diese Wellenausführung empfehlen wir generell bei Zyklusbetrieb)

11.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m} \leq 100\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax100}$; $F_{2radN} = F_{2rad100}$; $M_{2kN} = M_{2k100}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe über dessen Passränder (Gehäuse, Flansch) abgestützt werden

Zulässige Wellenbelastungen Standardlagerung S

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
P2	17,0	500	1200	1300	34	36
P3	17,5	1000	2500	2500	79	79
P4	18,5	1500	4000	4500	146	164
P5	19,5	2300	6500	7000	315	340
P7	23,0	2900	8500	9000	544	576
P8	24,5	4700	13000	18000	852	1179
P9	33,0	6000	18000	27000	1539	2309

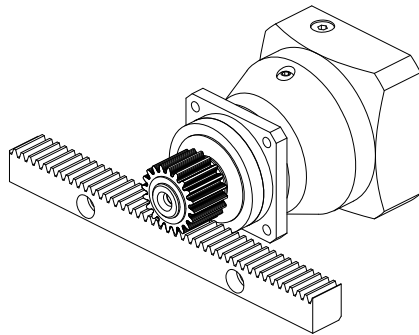


Abb. 3: Empfehlung Lagerzuordnung S (z. B. bei Geradverzahnung)

Zulässige Wellenbelastungen axial verstärkte Lagerung D

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
P3	20,0	2500	2750	2750	94	94
P4	22,5	4000	4500	5000	182	203
P5	25,5	6000	7000	8000	382	436
P7	29,0	10000	9500	10000	665	700
P8	32,0	15500	15000	18000	1095	1314
P9	44,0	25000	20000	30000	1930	2895

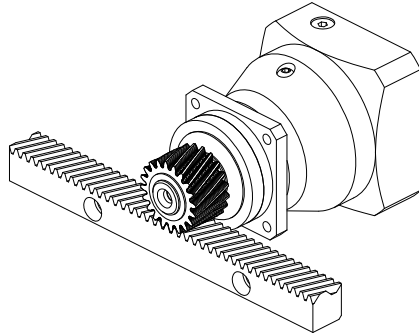


Abb. 4: Empfehlung Lagerzuordnung D (z. B. bei Schrägverzahnung)

Zulässige Wellenbelastungen radial verstärkte Lagerung Z

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
P3	17,5	600	3000	3000	95	95
P4	18,5	1000	5000	5000	183	183
P5	19,5	1600	8000	8000	388	388
P7	23,0	2000	10000	10000	640	640
P8	24,5	3600	18000	18000	1179	1179
P9	33,0	5000	27000	35000	2309	2993

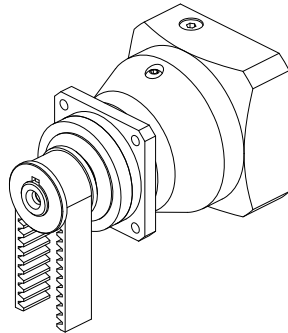


Abb. 5: Empfehlung Lagerzuordnung Z (z. B. bei Riementrieben)

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100 \text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

$$F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

$$M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

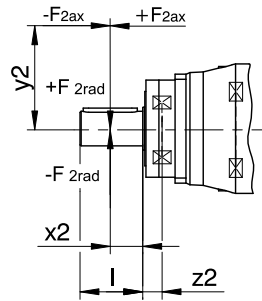


Abb. 6: Kraftangriffspunkte

Die angegebenen Werte für $F_{2rad100}$ und $F_{2rad,acc}$ beziehen sich auf einen Kraftangriff auf die Mitte der Abtriebswelle: $x_2 = l/2$.

Wellenabmessungen finden Sie im Kapitel Maßzeichnungen.

Für andere Kraftangriffspunkte gilt:

$$M_{2k,acc} = \frac{2 \cdot F_{2ax} \cdot y_2 + F_{2rad,acc} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

$$F_{2rad,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

Für die Lagerlebensdauer L_{10h} gilt ($ED_{10} \leq 40\%$):

$L_{10h} > 10000$ h bei $1 < M_{2kN}/M_{2k^*} < 1,25$

$L_{10h} > 20000$ h bei $1,25 < M_{2kN}/M_{2k^*} < 1,5$

$L_{10h} > 30000$ h bei $1,5 < M_{2kN}/M_{2k^*}$

Bei anderer Einschaltdauer gilt:

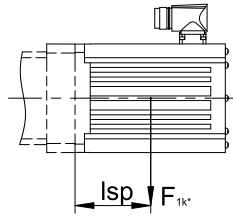
$$L_{10h} > L_{10h(ED_{10}=40\%)} \cdot \frac{40\%}{ED_{10}}$$

11.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
ME10	25
ME20	60
ME30	125
ME40	250
ME50	600

11.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe

Für eine Einschaltdauer > 60 % und bei höheren Umgebungstemperaturen empfehlen wir am Abtrieb Radialwellendichtringe aus FKM.

Eigenschaften:

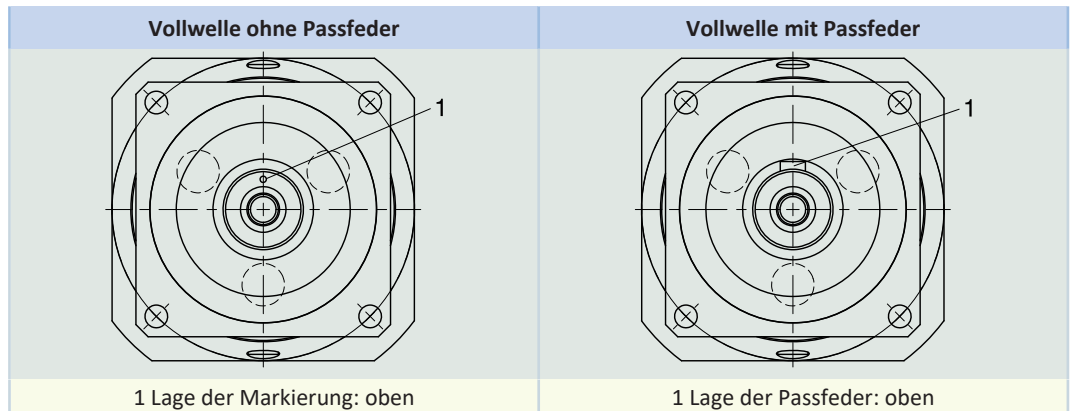
- Hervorragende Temperaturbeständigkeit
- Hohe chemische Stabilität
- Sehr gute Alterungsbeständigkeit
- Hervorragende Beständigkeit in Ölen und Fetten
- Einsatz in der Lebensmittel-, Pharma- und Getränkeindustrie

Leckagesicherheit

Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

11.6.5 Reversierbetrieb

Um die Schmierung der umlaufenden Verzahnungsteile bei zyklischem Reversierbetrieb von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ am Abtrieb zu gewährleisten, achten Sie beim horizontalen Einbau des Getriebes unbedingt auf die Stellung der Abtriebswelle, wie sie in untenstehenden Bildern gezeigt wird. Die Bilder zeigen die Mittellage des Reversierbetriebs. Zyklischer Reversierbetrieb $\leq \pm 20^\circ$ auf Anfrage.



Hinweise

- Wenn Sie die Vollwelle ohne Passfeder (G) verwenden, müssen Sie die Lage der Markierung bei der Montage beachten.
- Verwenden Sie alternativ die Vollwelle mit Passfeder (P). Die Passfeder dient dann zur Lageorientierung. Für eine spielfreie Verbindung, verwenden Sie zusätzlich eine Klemmung.

11.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren P53K – P93K	443360_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Servowinkelgetriebe KL/KS/PHK/PHKX/PHQK/PK/PKX	443005_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

12 Planetenwinkelgetriebe PHKX

Inhaltsverzeichnis

12.1 Übersicht	250
12.2 Auswahltabellen	251
12.3 Maßzeichnungen	256
12.4 Typenbezeichnung	258
12.4.1 Typenschild	259
12.5 Produktbeschreibung	259
12.5.1 Eintriebsoptionen	259
12.5.2 Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung (MF)	260
12.5.3 Einbaubedingungen	260
12.5.4 Einbaulagen	261
12.5.5 Schmierstoffe	261
12.5.6 Position Zugang Klemmschraube	262
12.5.7 Weitere Produktmerkmale	262
12.5.8 Drehrichtung	262
12.6 Projektierung	262
12.6.1 Antriebsauswahl	263
12.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	265
12.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb	267
12.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe	267
12.6.5 Reversierbetrieb	268
12.7 Weitere Dokumentation	268



12 Planetenwinkelgetriebe

PHKX

12.1 Übersicht

High-Performance Präzisions-Planetenwinkelgetriebe

Merkmale

- Leistungsdichte ★★★★★
- Drehspiel ★★★★★
- Preisklasse €€€€
- Wellenbelastung ★★★★★
- Laufruhe ★★☆☆☆
- Verdrehsteifigkeit ★★★★★☆
- Massenträgheitsmoment ★★☆☆☆
- Schrägverzahnung ✓
- Wartungsfrei ✓
- Kleiner Einbauraum ✓
- Dauerbetrieb ohne Kühlung ✓
- Steife Abtriebslager durch Vorspannung ✓
- Abtriebslager verstärkt (PH3 – PH5) ✓ (Option)
- Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar ✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	4 – 300
M_{2acc}	60 – 6975 Nm
$\Delta\phi_2$	1 – 6 arcmin
η_{get}	92 – 95 %

12.2 Auswahltabellen 12 Planetenwinkelgetriebe PHKX

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	Δφ ₂	Δφ _{2red}	C ₂	L _{pA}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			EL1,2,5,6 [min ⁻¹]	EL3,4 [min ⁻¹]												
PH942KX (M_{2acc,max} = 5000 Nm)																
144,0	144/1	PH942_0480KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	77	3,0	1,0	1033	70	3500	5000	5000	10000
180,0	180/1	PH942_0600KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	77	3,0	1,0	1033	70	3500	5000	5000	10000
PH1042KX (M_{2acc,max} = 6975 Nm)																
18,00	18/1	PH1042_0180KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	72	93	3,5	–	1127	76	1674	2093	–	4258
24,00	24/1	PH1042_0240KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	45	93	3,5	–	1328	76	2232	2790	–	5677
30,00	30/1	PH1042_0300KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	38	93	3,5	–	1444	76	2790	3488	–	7097
36,00	36/1	PH1042_0180KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	26	93	3,5	–	1127	72	1674	2093	–	4839
42,00	42/1	PH1042_0420KX701_0010 MF	1800	1600	3000	≤38	31	93	3,0	–	1545	76	3906	4883	–	9935
48,00	48/1	PH1042_0240KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	20	93	3,5	–	1328	72	2232	2790	–	6452
54,00	54/1	PH1042_0180KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	18	93	3,5	–	1127	70	1674	2093	–	4839
60,00	60/1	PH1042_0300KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	18	93	3,5	–	1444	72	2790	3488	–	8065
72,00	72/1	PH1042_0240KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	15	93	3,5	–	1328	70	2232	2790	–	6452
84,00	84/1	PH1042_0420KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	16	93	3,0	–	1545	72	3906	4883	–	11290
90,00	90/1	PH1042_0300KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	14	93	3,5	–	1444	70	2790	3488	–	8065
120,0	120/1	PH1042_0600KX701_0020 MF	1800	1800	3500	≤38	16	93	3,0	–	1542	72	4900	6975	–	14000
126,0	126/1	PH1042_0420KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	93	3,0	–	1545	70	3906	4883	–	11290
180,0	180/1	PH1042_0600KX701_0030 MF	2100	2100	4000	≤38	13	93	3,0	–	1542	70	4900	6975	–	14000

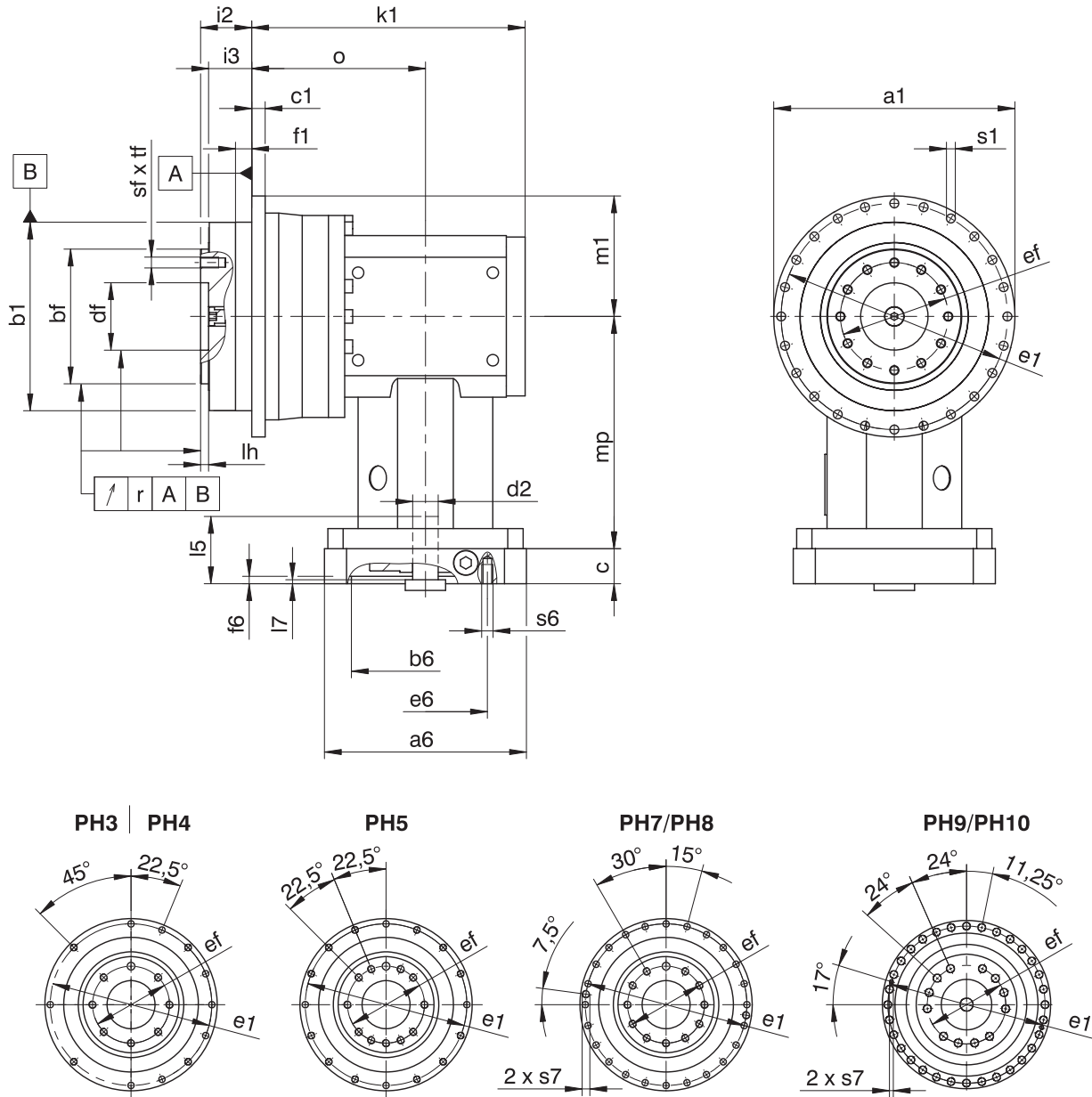
12.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.



Maße Getriebe

Typ	Øa1	Øb1	Øbf	c1	Ødf	Øe1	Øef	f1	i2	i3	k1	lh	m1	mp	o	r	Øs1	s7	sf	tf
PH331_KX301_	86 _{h7}	64 _{h7}	40 _{h7}	4	20,0 ^{H6}	79	32	7	19,5	16,5	113,5	4	43,0	95,5	73,5	0,020	4,5	–	M5	7
PH332_KX301_	86 _{h7}	64 _{h7}	40 _{h7}	4	20,0 ^{H6}	79	32	7	19,5	16,5	147,0	4	43,0	95,5	107,0	0,020	4,5	–	M5	7
PH431_KX401_	118 _{h7}	90 _{h7}	63 _{h7}	7	31,5 ^{H6}	109	50	10	30,0	24,0	139,0	6	59,0	104,0	89,0	0,020	5,5	–	M6	11
PH432_KX301_	118 _{h7}	90 _{h7}	63 _{h7}	7	31,5 ^{H6}	109	50	10	30,0	24,0	161,5	6	59,0	95,5	121,5	0,020	5,5	–	M6	11
PH531_KX501_	145 _{h7}	110 _{h7}	80 _{h7}	8	40,0 ^{H6}	135	63	12	29,0	23,0	168,0	6	72,5	132,0	109,0	0,020	5,5	–	M6	11
PH532_KX401_	145 _{h7}	110 _{h7}	80 _{h7}	8	40,0 ^{H6}	135	63	12	29,0	23,0	187,5	6	72,5	104,0	137,5	0,020	5,5	–	M6	11
PH731_KX701_	179 _{h7}	140 _{h7}	100 _{h7}	10	50,0 ^{H6}	168	80	12	38,0	32,0	203,0	6	89,5	172,5	129,0	0,025	6,6	–	M8	14
PH732_KX501_	179 _{h7}	140 _{h7}	100 _{h7}	10	50,0 ^{H6}	168	80	12	38,0	32,0	226,0	6	89,5	132,0	167,0	0,025	6,6	–	M8	14
PH831_KX701_	247 _{h7}	200 _{h7}	160 _{h7}	12	80,0 ^{H6}	233	125	15	50,0	42,0	235,5	8	123,5	172,5	161,5	0,030	9,0	M10	M10	18
PH832_KX701_	247 _{h7}	200 _{h7}	160 _{h7}	12	80,0 ^{H6}	233	125	15	50,0	42,0	293,0	8	123,5	172,5	219,0	0,030	9,0	M10	M10	18
PH942_KX701_	300	255 _{h7}	180 _{h7}	18	90,0 ^{H6}	280	140	20	66,0	55,0	336,0	12	150,0	172,5	262,0	0,030	13,5	M8	M16	24
PH1042_KX701_	330	285 _{h7}	200 _{h7}	20	95,0 ^{H6}	310	160	20	75,0	60,0	343,0	10	165,0	172,5	269,0	0,040	13,5	M10	M20	28

Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	f6	l7	s6
PH_KX301_MF	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	3,5	5,5	M5
PH_KX401_MF	95 ^{H7}	115	24	42	100	21	4,0	4,5	M8
PH_KX501_MF	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	4,0	5,0	M8
PH_KX701_MF	130 ^{H7}	165	38	64	150	26	5,5	8,0	M10

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MF. **Beachten Sie, dass sich das Maß l5 entsprechend verlängert, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MF finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

12.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

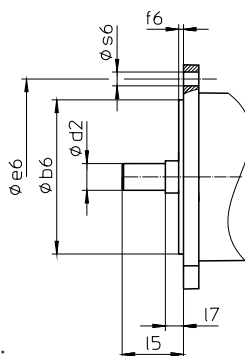
Beispiel-Code

PH	7	3	1	S	F	S	S	0050	KX701VF	0010	MF
----	---	---	---	---	---	---	---	------	---------	------	----

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
PH	Typ	Planetengetriebe
7	Größe	7 (Beispiel)
3	Generation	Generation 3
4		Generation 4
1	Stufen	1-stufig
2		2-stufig
S	Gehäuse	Standard
F	Welle	Flanschwelle
S	Lager	Standardlagerung
V		Verstärkte Lagerung (PH3 – PH5)
S	Drehspiel	Standard
R		Reduziert (PH3 – PH9)
0050	Übersetzungskennzahl Abtrieb (i x 10)	i = 5 (Beispiel)
KX701	Eintrieb	Winkelgetriebe KX7 (Beispiel)
VF		
0010	Übersetzungskennzahl Eintrieb (i x 10)	i = 1 (Beispiel)
MF	Motoradapter	Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung

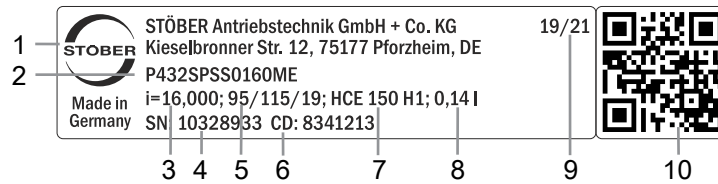
Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



- Motortyp oder Motorabmessungen:
Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.
- Einbaulage, siehe Kapitel [▶ 12.5.4]
- Position Zugang Klemmschraube, siehe Kapitel [▶ 12.5.6]
- Radialwellendichtringe am Abtrieb aus NBR oder FKM (Option), siehe Kapitel [▶ 12.6.4]
- Bei Reversierbetrieb der Abtriebswelle von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ und horizontalem Einbau beachten Sie das Kapitel [▶ 12.6.5]
- Steckschlüsseinsatz für die Montage des Motors an das Getriebe über den Motoradapter MF (Option)

12.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Serialnummer des Getriebes
5	Maße des Motoradapters (Durchmesser von Passrand/Lochkreis/Motorwelle)
6	Kundenspezifische Daten
7	Schmierstoffspezifikation
8	Schmierstofffüllmenge
9	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
10	QR-Code (Link zu Produktinformationen)

12.4.1.1 Mitgeltende Dokumente

Mitgeltende Dokumente für das Produkt können Sie ansehen oder herunterladen, wenn Sie die Seriennummer auf dem Typenschild des Produkts ablesen und sie im Internet unter folgender Adresse eingeben:

<https://id.stober.com>

Alternativ können Sie mit einem geeigneten Mobilgerät den QR-Code auf dem Typenschild des Produkts einscannen, um dadurch zu den mitgeltenden Dokumenten verlinkt zu werden.

12.5 Produktbeschreibung

12.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter MF zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443054_de

Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 442437_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stoerber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

12.5.2 Motoradapter mit FlexiAdapt-Kupplung (MF)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der FlexiAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Mit integriertem thermischem Längenausgleich, gleicht Längenausdehnungen der Motorwelle aus
- Motorwelle entkoppelt von Axialkräften
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 1: Kupplung FlexiAdapt

12.5.3 Einbaubedingungen

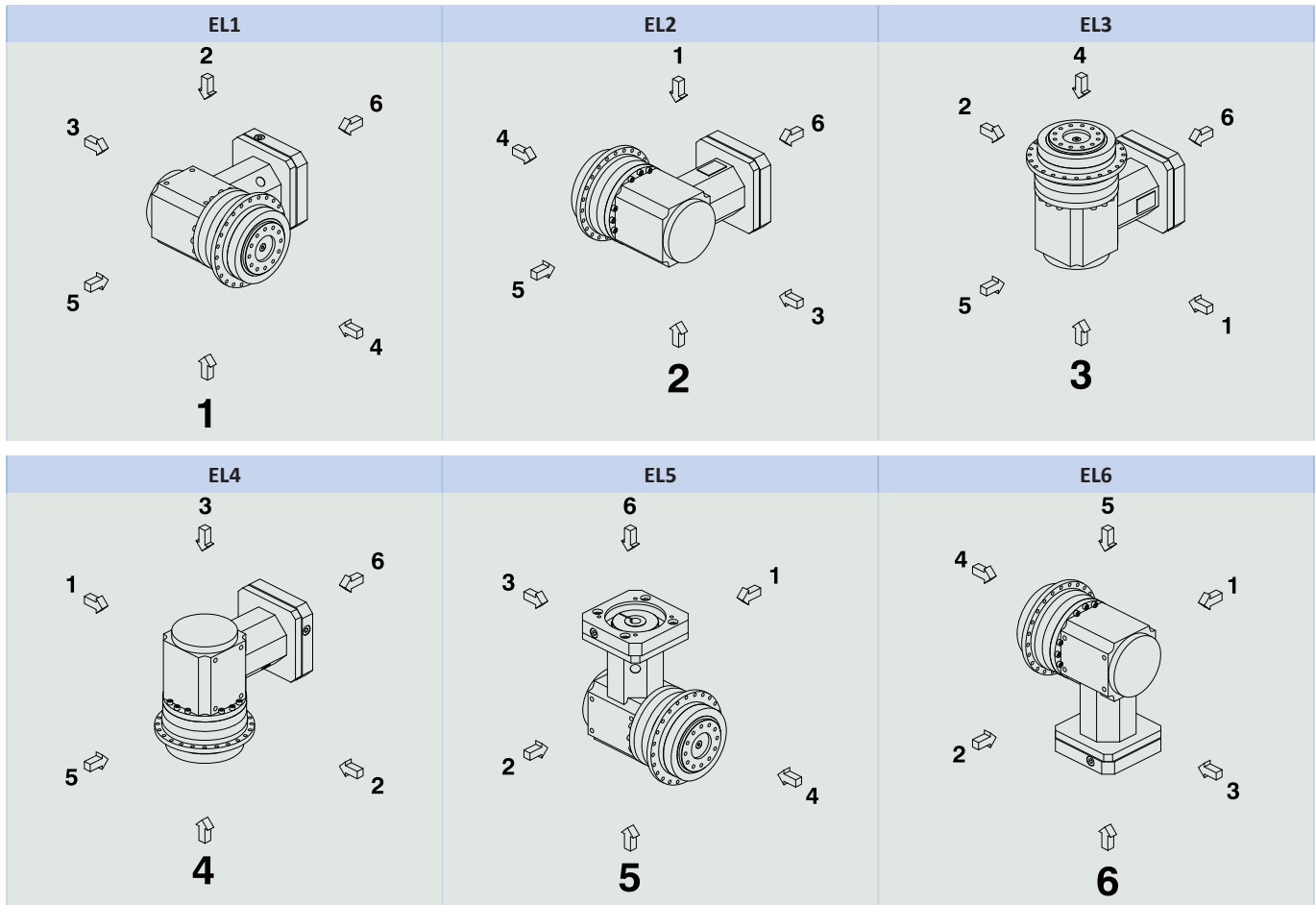
Die in diesem Katalog angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten unter folgenden Bedingungen:

- Bei einer maschinenseitigen Befestigung der Flanschwellen und des Getriebegehäuses mit Schrauben der Festigkeitsklasse 12.9
- Wenn die Getriebegehäuse am Passrand $\varnothing b1$ eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.
- Wenn die Flanschwellen mit dem Verbindungselement am Passrand $\varnothing bf$ oder $\varnothing df$ eingepasst wird

12.5.4 Einbaulagen

Die folgende Tabelle zeigt die Standard-Einbaulagen.

Die Zahlen kennzeichnen die Getriebeseiten. Die Einbaulage ist durch die nach unten weisende Getriebeseite definiert.



Da die Schmierstofffüllmenge der Getriebe von der Einbaulage abhängt, muss die Einbaulage bei der Bestellung angegeben werden.

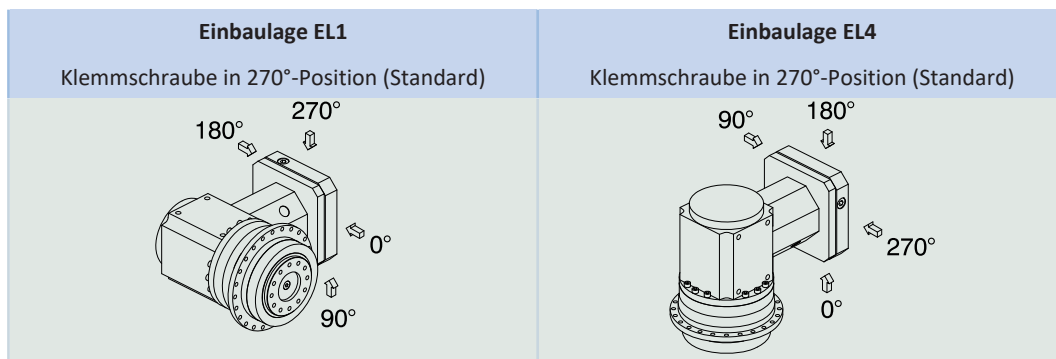
12.5.5 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs. Die Füllmenge und der Aufbau der Getriebe sind von der Einbaulage abhängig.

Setzen Sie die Getriebe nur in der dafür vorgesehenen Einbaulage ein! Bauen Sie die Getriebe nur nach vorheriger Rücksprache mit STÖBER um. Ansonsten übernimmt STÖBER keine Haftung für die Getriebe.

Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

12.5.6 Position Zugang Klemmschraube



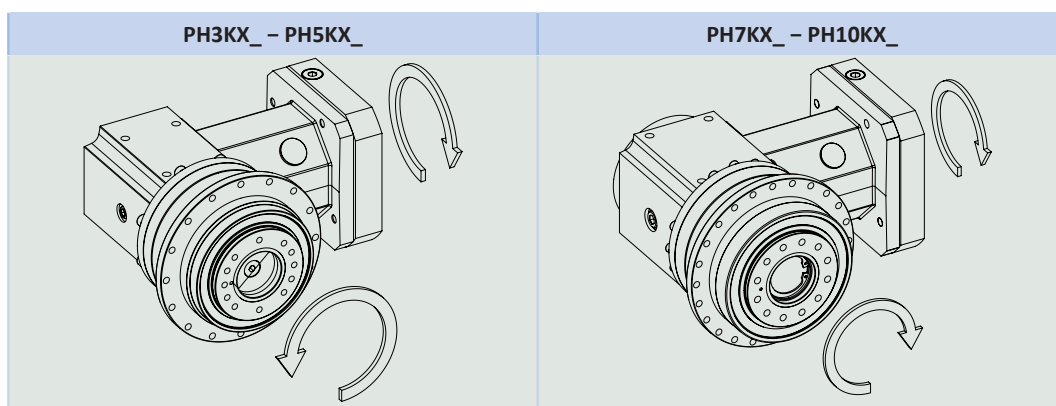
Geben Sie Abweichungen für Ihr Getriebe bei der Bestellung an.

Beachten Sie, dass sich die Zugangsbohrung der Klemmschraube mitdreht, wenn das Getriebe in eine andere Einbaulage gedreht wird.

12.5.7 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	≤ 90 °C
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosionsschutzte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 2-stufig	95 %
η_{get} 3-stufig	92 %
Schutzart ¹	IP65

12.5.8 Drehrichtung



Die Bilder zeigen die Einbaulage EL1.

12.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoeber.de/de/ServoSoft> herunter.

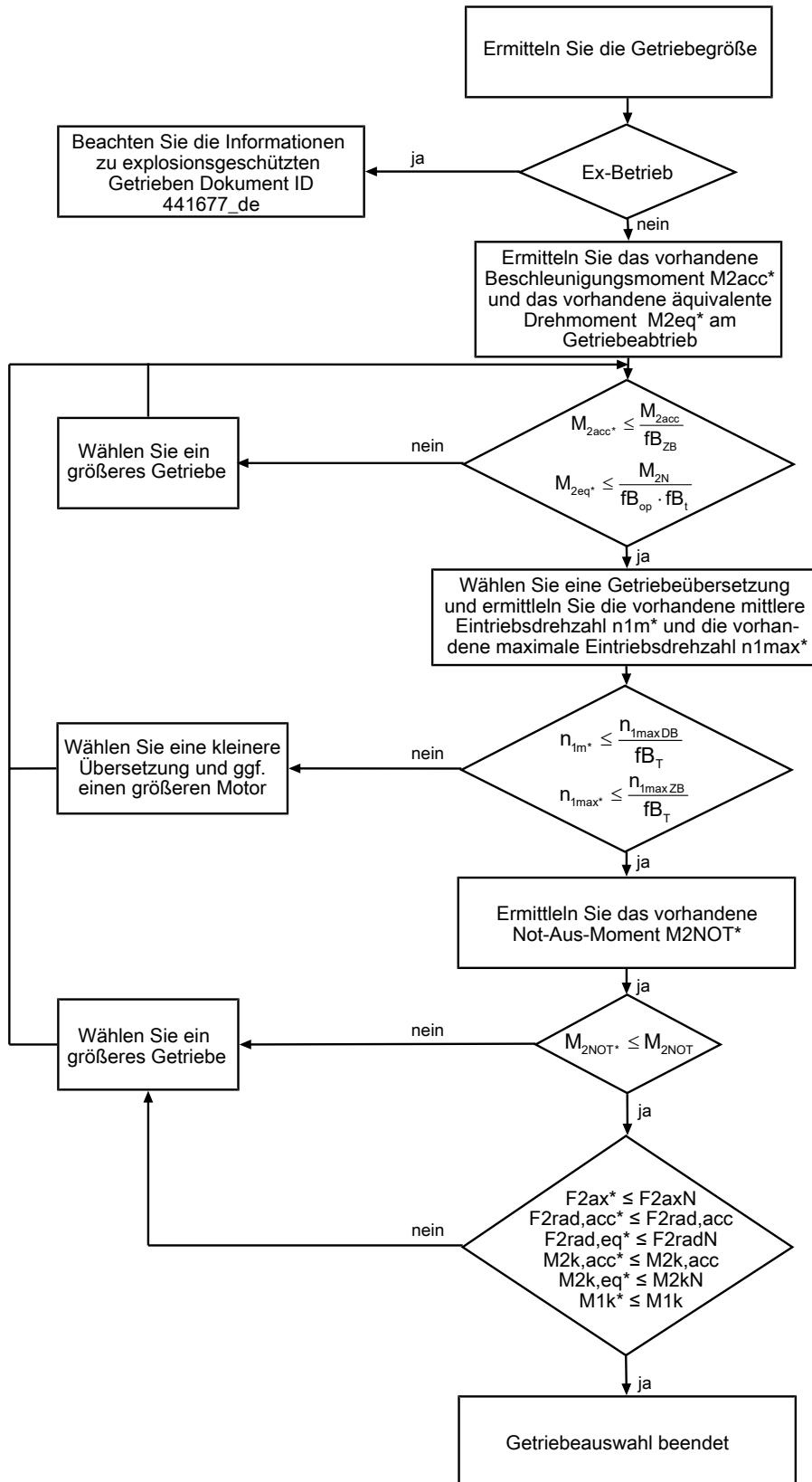
Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

12.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



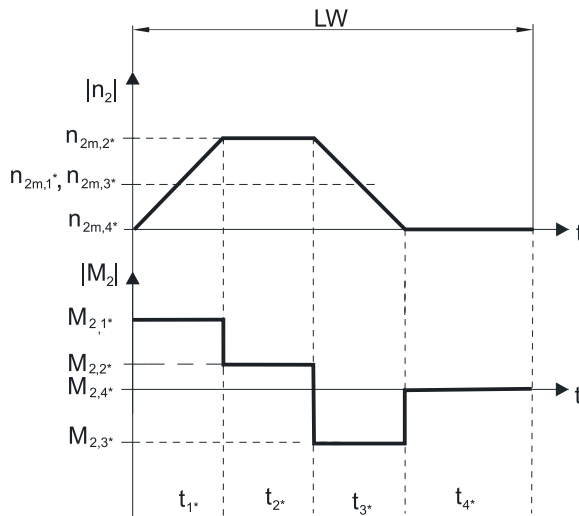
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} (M_{2accHT} bei reduziertem Drehspiel), M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für f_{B_T} , $f_{B_{op}}$, f_{B_t} und $f_{B_{ZB}}$ den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:



Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6$ min, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB_{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,25
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,40
Laufzeit	fB_t
Tägliche Laufzeit ≤ 8 h	1,00
Tägliche Laufzeit ≤ 16h	1,15
Tägliche Laufzeit ≤ 24 h	1,20
Zyklusbetrieb	fB_{ZB}
≤ 1000 Lastwechsel/Stunde (LW/h)	1,00
> 1000 Lastwechsel/Stunde (LW/h)	1,15

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 90\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

12.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} \leq 100\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax100}$; $F_{2radN} = F_{2rad100}$; $M_{2kN} = M_{2k100}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe über dessen Passränder (Gehäuse, Flanschwellen) abgestützt werden

Zulässige Wellenbelastungen Standardlagerung S

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]	C_{2k} [Nm/ arcmin]
PH3	62,5	1650	1613	1613	101	101	75
PH4	83,0	2150	3095	3571	257	296	192
PH5	97,0	4150	4536	4897	440	475	429
PH7	86,0	6150	17045	17045	1466	1466	500
PH8	125,5	10050	27778	27778	3486	3486	1550
PH9	155,0	33000	48387	70968	7500	11000	7500
PH10	171,0	50000	51462	73099	8800	12500	9500

Zulässige Wellenbelastungen verstärkte Lagerung V

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]	C_{2k} [Nm/ arcmin]
PH3	66,5	2200	2250	2250	150	150	80
PH4	88,5	2900	4000	4000	354	354	217
PH5	104,0	5000	5500	5500	572	572	478

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100\text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}} \quad F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}} \quad M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

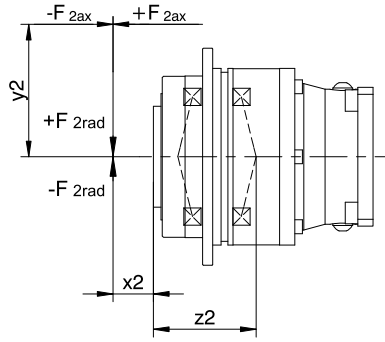


Abb. 2: Kraftangriffspunkte

Die zulässigen Radialkräfte können Sie aus dem zulässigen Kippmoment M_{2kN} und $M_{2k,acc}$ bestimmen. Die vorhandenen Radialkräfte dürfen die zulässigen Radialkräfte nicht übersteigen. Die zulässigen Radialkräfte beziehen sich auf das Ende der Wellenende ($x_2 = 0$).

$$M_{2k,acc} = \frac{2 \cdot F_{2ax} \cdot y_2 + F_{2rad,acc} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2k,acc,1}|^3 + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2k,acc,n}|^3}{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*}}}$$

$$F_{2rad,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} \cdot |F_{2rad,acc,1}|^3 + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*} \cdot |F_{2rad,acc,n}|^3}{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*}}}$$

Für die Lagerlebensdauer L_{10h} gilt ($ED_{10} \leq 40\%$):

$L_{10h} > 10000$ h bei $1 < M_{2kN}/M_{2k*} < 1,25$

$L_{10h} > 20000$ h bei $1,25 < M_{2kN}/M_{2k*} < 1,5$

$L_{10h} > 30000$ h bei $1,5 < M_{2kN}/M_{2k*}$

Bei anderer Einschaltdauer gilt:

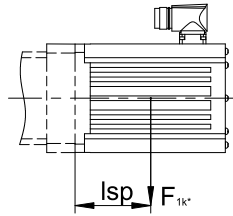
$$L_{10h} > L_{10h(ED_{10}=40\%)} \cdot \frac{40\%}{ED_{10}}$$

12.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
KX301_MF	12
KX401_MF	24
KX501_MF	50
KX701_MF	100

12.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe

Für eine Einschaltdauer > 60 % und bei höheren Umgebungstemperaturen empfehlen wir am Abtrieb Radialwellendichtringe aus FKM.

Eigenschaften:

- Hervorragende Temperaturbeständigkeit
- Hohe chemische Stabilität
- Sehr gute Alterungsbeständigkeit
- Hervorragende Beständigkeit in Ölen und Fetten
- Einsatz in der Lebensmittel-, Pharma- und Getränkeindustrie

Leckagesicherheit

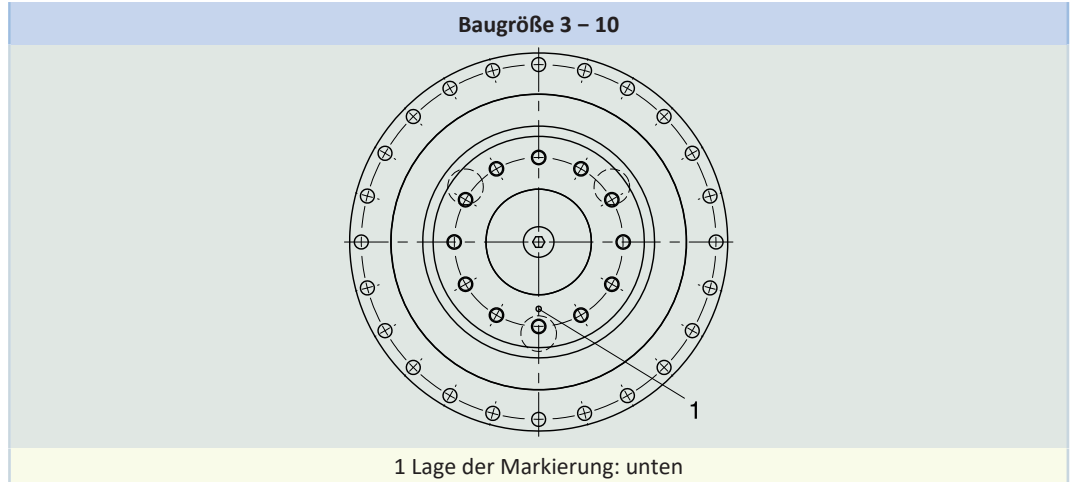
Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

12.6.5 Reversierbetrieb

Um die Schmierung der umlaufenden Verzahnungsteile bei zyklischem Reversierbetrieb von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ am Abtrieb zu gewährleisten, achten Sie beim horizontalen Einbau des Getriebes unbedingt auf die Stellung der Abtriebswelle, wie sie in untenstehenden Bildern gezeigt wird.

Die Bilder zeigen die Mittellage des Reversierbetriebs.

Zyklischer Reversierbetrieb $\leq \pm 20^\circ$ auf Anfrage.



Bitte beachten Sie, dass das Lochbild je nach Baugröße des Planetengetriebes unterschiedlich sein kann.

12.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren PH33KX – PH83KX, PH94KX – PH104KX	443359_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Servowinkelgetriebe KL/KS/PHK/PHKX/PHQK/PK/PKX	443005_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

13 Planetenwinkelgetriebe PHK

Inhaltsverzeichnis

13.1 Übersicht	270
13.2 Auswahltabellen	271
13.3 Maßzeichnungen	278
13.4 Typenbezeichnung	280
13.4.1 Typenbezeichnung	280
13.4.2 Typenschild	281
13.5 Produktbeschreibung	281
13.5.1 Eintriebsoptionen	281
13.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME).....	282
13.5.3 Motoradapter quadratisch mit spielfreier Stechkupplung (MQ).....	282
13.5.4 Einbaubedingungen	282
13.5.5 Einbaulagen	283
13.5.6 Schmierstoffe	284
13.5.7 Position Zugang Klemmschraube	284
13.5.8 Weitere Produktmerkmale.....	285
13.5.9 Drehrichtung	285
13.6 Projektierung	285
13.6.1 Antriebsauswahl.....	286
13.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	288
13.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb.....	290
13.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe	290
13.6.5 Reversierbetrieb.....	291
13.7 Weitere Dokumentation.....	291



13 Planetenwinkelgetriebe

PHK

13.1 Übersicht

High-Performance Präzisions-Planetenwinkelgetriebe

Merkmale

- Leistungsdichte ★★★★★☆
- Drehspiel ★★★★★
- Preisklasse €€€€
- Wellenbelastung ★★★★★
- Laufruhe ★★★★★☆
- Verdrehsteifigkeit ★★★★★☆
- Massenträgheitsmoment ★★★★★☆
- Schrägverzahnung ✓
- Wartungsfrei ✓
- Dauerbetrieb ohne Kühlung ✓
- Steife Abtriebslager durch Vorspannung ✓
- Abtriebslager verstärkt (PH3 – PH5) ✓ (Option)
- Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar ✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	16 – 561
M_{2acc}	355 – 7500 Nm
$\Delta\phi_2$	1,5 – 4,5 arcmin
η_{get}	92 – 93 %

13.2 Auswahltabellen 13 Planetenwinkelgetriebe PHK

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	C ₂	Δφ ₂	Δφ _{2red}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			EL1,2 [min ⁻¹]	EL3,4,5,6 [min ⁻¹]											
PH1041K (M_{2acc,max} = 7500 Nm)															
229,9	470859/2048	PH1041_0060K613_0380 ME30	3100	2800	4500	≤38	12	135	1209	4,0	–	5000	7500	–	15000
229,9	470859/2048	PH1041_0060K613_0380 ME40	3000	2800	4500	≤48	34	140	1209	4,0	–	5000	7500	–	15000
229,9	470859/2048	PH1041_0060K613_0380 ME50	2500	2500	4000	≤60	63	148	1209	4,0	–	5000	7500	–	15000
286,4	119133/416	PH1041_0060K613_0480 ME20	3100	2800	4500	≤32	5,9	133	1209	4,0	–	5000	7500	–	14337
286,4	119133/416	PH1041_0060K613_0480 ME30	3100	2800	4500	≤38	11	135	1209	4,0	–	5000	7500	–	14337
382,3	391437/1024	PH1041_0060K613_0640 ME20	3100	2800	4500	≤32	5,2	133	1209	4,0	–	5000	7500	–	15000
382,3	391437/1024	PH1041_0060K613_0640 ME30	3100	2800	4500	≤38	10	135	1210	4,0	–	5000	7500	–	15000
456,8	380091/832	PH1041_0060K613_0760 ME20	3100	2800	4500	≤32	4,9	133	1210	4,0	–	5000	7500	–	15000
456,8	380091/832	PH1041_0060K613_0760 ME30	3100	2800	4500	≤38	10	135	1210	4,0	–	5000	7500	–	15000

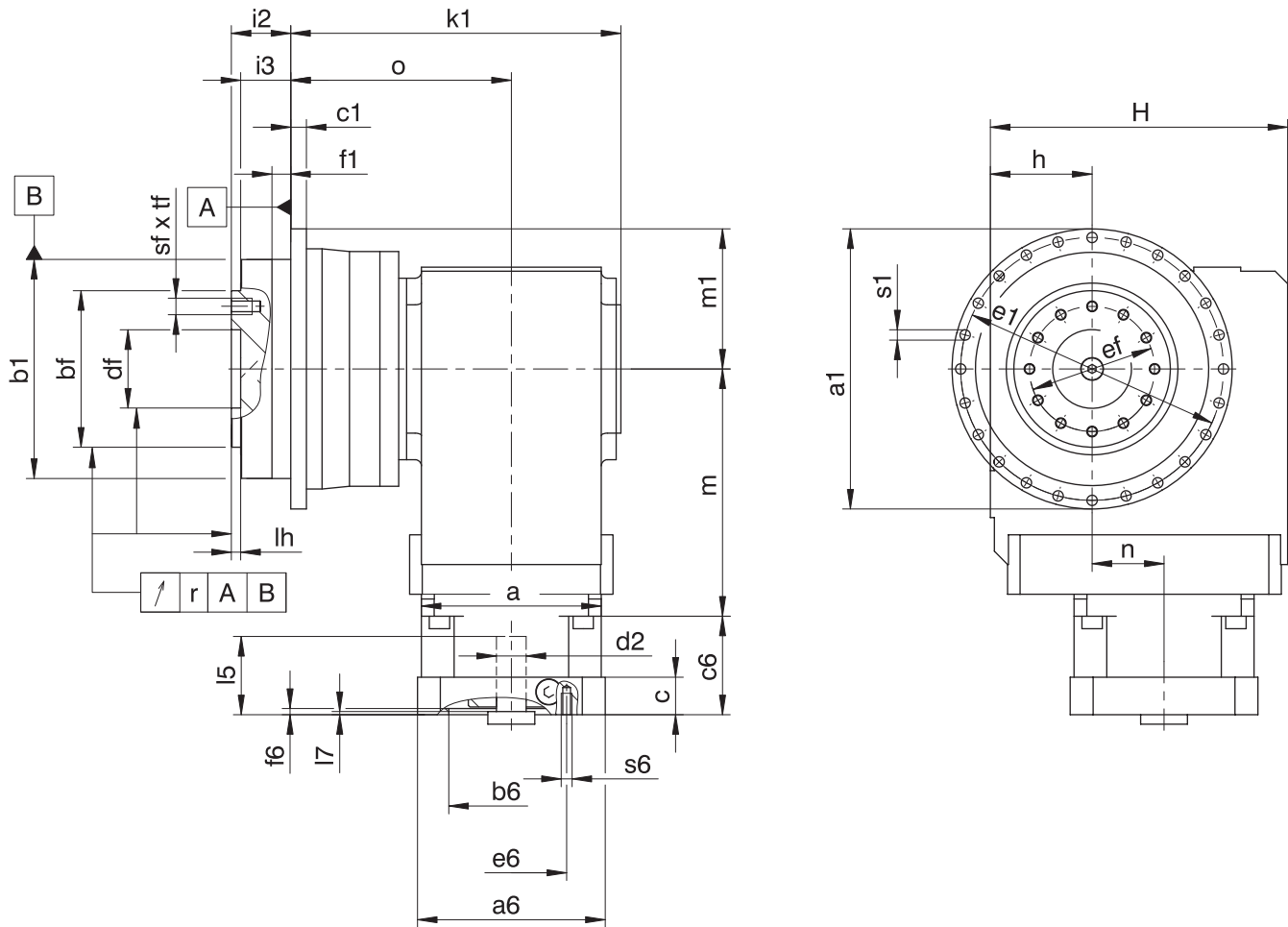
13.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

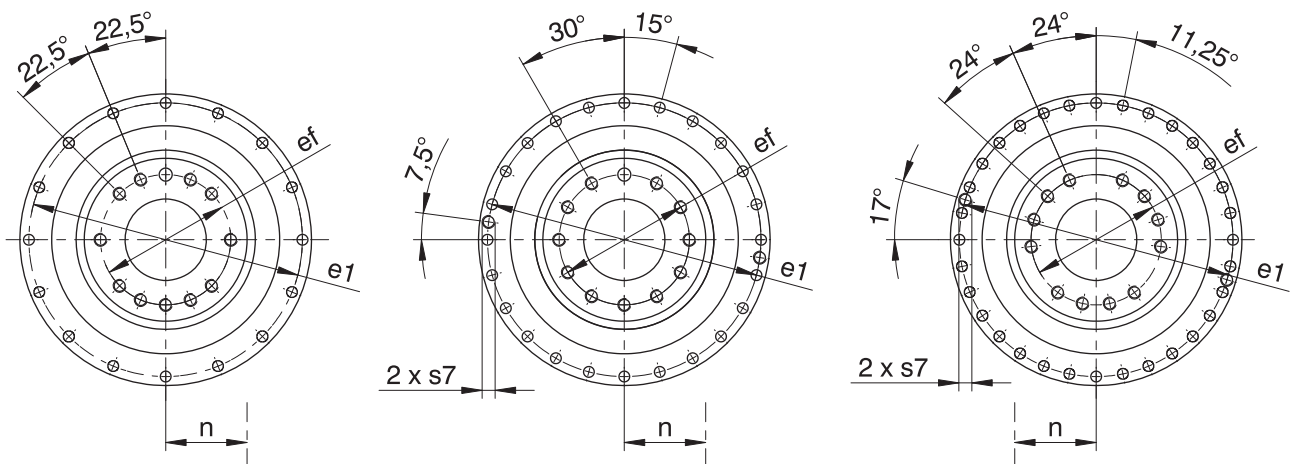
3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.



PH5

PH7/PH8

PH9/PH10



Maße Getriebe

Typ	Øa1	Øb1	Øbf	c1	Ødf	Øe1	Øef	f1	h	H	i2	i3	k1	lh	m1	o	r	Øs1	s7	sf	tf
PH531_K102_	145 _{h7}	110 _{h7}	80 _{h7}	8	40 ^{H6}	135	63	12	60	160	29	23	180,0	6	72,5	124,0	0,020	5,5	–	M6	11
PH731_K102_	179 _{h7}	140 _{h7}	100 _{h7}	10	50 ^{H6}	168	80	12	60	160	38	32	183,0	6	89,5	127,0	0,025	6,6	–	M8	14
PH731_K202_	179 _{h7}	140 _{h7}	100 _{h7}	10	50 ^{H6}	168	80	12	65	190	38	32	211,0	6	89,5	141,0	0,025	6,6	–	M8	14
PH831_K202_	247 _{h7}	200 _{h7}	160 _{h7}	12	80 ^{H6}	233	125	15	65	190	50	42	246,0	8	123,5	176,0	0,030	9,0	M10	M10	18
PH831_K302_	247 _{h7}	200 _{h7}	160 _{h7}	12	80 ^{H6}	233	125	15	75	213	50	42	259,5	8	123,5	183,5	0,030	9,0	M10	M10	18
PH941_K513_	300	255 _{h7}	180 _{h7}	18	90 ^{H6}	280	140	20	160	260	66	55	292,5	12	150,0	196,5	0,030	13,5	M8	M16	24
PH1041_K613_	330	285 _{h7}	200 _{h7}	20	95 ^{H6}	310	160	20	190	310	75	60	318,5	10	165,0	215,0	0,040	13,5	M10	M20	28

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
PH531_K102_	□98	124	36	□115	128	36	–	–	–	–	–	–	–	–	–
PH731_K102_	□98	124	36	□115	128	36	–	–	–	–	–	–	–	–	–
PH731_K202_	□98	143	46	□115	147	46	□145	149	46	–	–	–	–	–	–
PH831_K202_	□98	143	46	□115	147	46	□145	149	46	–	–	–	–	–	–
PH831_K302_	Ø140	163	53	□115	167	53	□145	169	53	–	–	–	–	–	–
PH941_K513_	–	–	–	Ø160	172	15	□145	174	15	□190	177	15	–	–	–
PH1041_K613_	–	–	–	Ø160	191	18	Ø200	193	18	□190	196	18	Ø300	210	18

Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
PH_K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
PH_K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
PH_K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
PH_K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
PH_K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

13.4 Typenbezeichnung

13.4.1 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

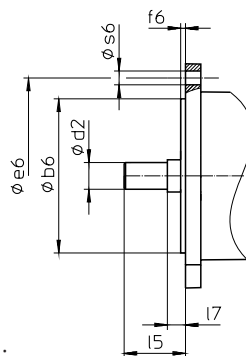
Beispiel-Code

PH	7	3	1	S	F	S	S	0100	K102VF	0115	ME20
----	---	---	---	---	---	---	---	------	--------	------	------

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
PH	Typ	Planetengetriebe
7	Größe	7 (Beispiel)
3	Generation	Generation 3
4		Generation 4
1	Stufen	1-stufig
S	Gehäuse	Standard
F	Welle	Flanschwelle
S	Lager	Standardlagerung
V		Verstärkte Lagerung (PH3 – PH5)
S	Drehspiel	Standard
R		Reduziert (PH3 – PH9)
0100	Übersetzungskennzahl Abtrieb ($i \times 10$)	$i = 10$ (Beispiel)
K102VF	Eintrieb	Winkelgetriebe K1 (Beispiel)
0115	Übersetzungskennzahl Eintrieb ($i \times 10$ gerundet)	$i = 11,57$ (Beispiel)
ME20	Motoradapter	Motoradapter ME20 (Beispiel)
MQ		mit EasyAdapt-Kupplung
		Motoradapter quadratisch
		mit spielfreier Steckkupplung
MB ¹		Motoradapter ServoStop mit Bremse

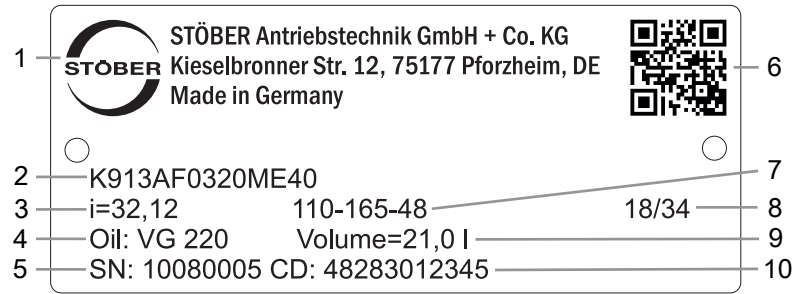
Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



- Motortyp oder Motorabmessungen:
Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.
- Einbaulage, siehe Kapitel [▶ 13.5.5]
- Position Zugang Klemmschraube, siehe Kapitel [▶ 13.5.7]
- Abtrieb Getriebeseite 3 oder 4, siehe Kapitel [▶ 13.5.5]
- Radialwellendichtringe am Abtrieb aus NBR oder FKM (Option), siehe Kapitel [▶ 13.6.4]
- Bei Reversierbetrieb der Abtriebswelle von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ und horizontalem Einbau beachten Sie das Kapitel [▶ 13.6.5]
- Ritzelsicherung für Motoradapter (Option)
- Doppelte Abdichtung für Motoradapter ME (Option)

13.4.2 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Schmierstoffspezifikation
5	Serialnummer des Getriebes
6	QR-Code (Link zu Produktinformationen)
7	Maße des Motoradapters (Passrand/Lochkreis/Motorwellendurchmesser)
8	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
9	Schmierstofffüllmenge
10	Kundenspezifische Daten

13.5 Produktbeschreibung

13.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter ME zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443054_de

Motoradapter MB zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443234_de

Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 442437_de

Motoradapter MB + Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 443311_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

13.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der EasyAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Robuste, patentierte Klemmkupplung mit Spreizfunktion
- Niedrigste Massenträgheitsmomente für höchste Dynamik
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 1: Kupplung EasyAdapt

13.5.3 Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der spielfreien Steckkupplung (Klauenkupplung).

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Demontage des Motors in jeder beliebigen Stellung möglich
- Mit integriertem thermischem Längenausgleich, gleicht Längenausdehnungen der Motorwelle aus
- Motorwelle entkoppelt von Axialkräften
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 2: Spielfreie Steckkupplung

Alle technischen Daten und Kombinationen mit unseren Getrieben finden Sie unter <https://configurator.stober.de/de-DE/>.

13.5.4 Einbaubedingungen

Die in diesem Katalog angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten unter folgenden Bedingungen:

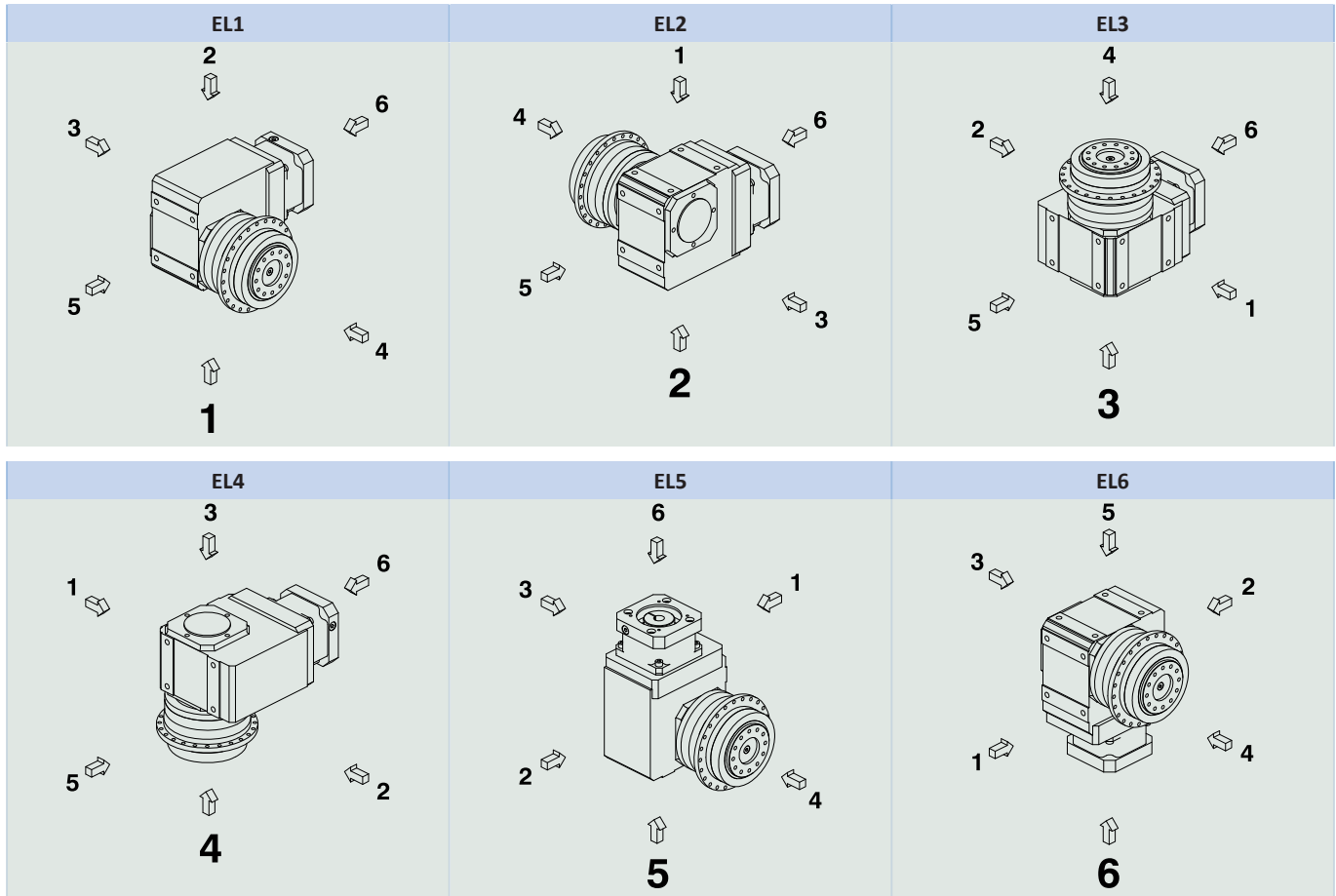
- Bei einer maschinenseitigen Befestigung der Flanschwellen und des Getriebegehäuses mit Schrauben der Festigkeitsklasse 12.9
- Wenn die Getriebegehäuse am Passrand $\varnothing b1$ eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.
- Wenn die Flanschwellen mit dem Verbindungselement am Passrand $\varnothing bf$ oder $\varnothing df$ eingepasst wird

13.5.5 Einbaulagen

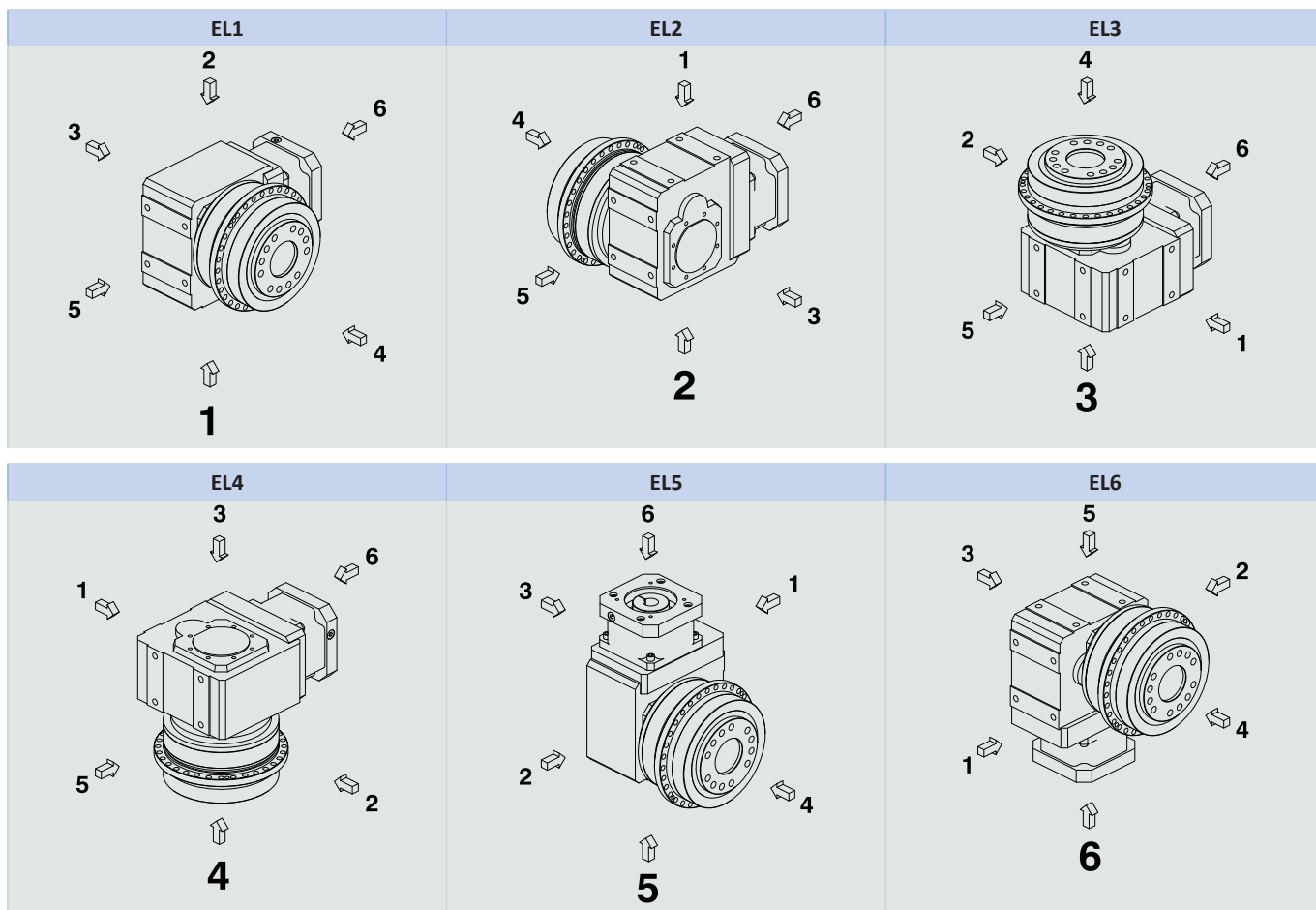
Die folgende Tabelle zeigt die Standard-Einbaulagen.

Die Zahlen kennzeichnen die Getriebeseiten. Die Einbaulage ist durch die nach unten weisende Getriebeseite definiert.

PH5K1 – PH8K3



PH9K5 – PH10K6



Da die Schmierstofffüllmenge der Getriebe von der Einbaulage abhängt, muss die Einbaulage bei der Bestellung angegeben werden.

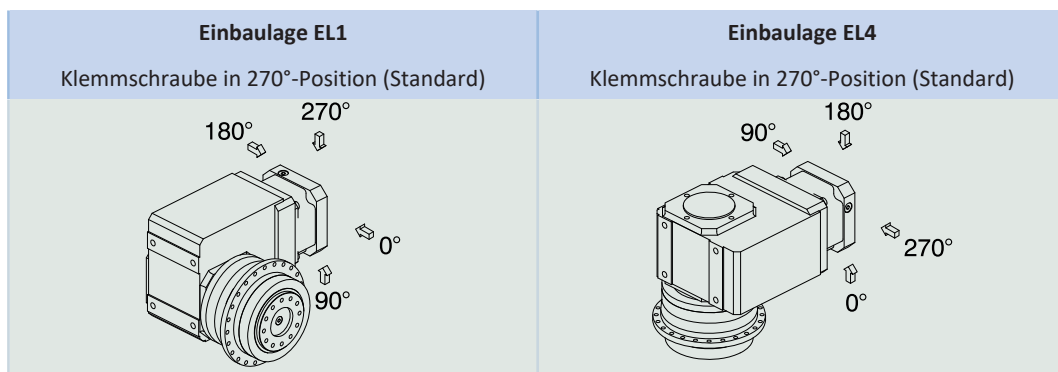
13.5.6 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs. Die Füllmenge und der Aufbau der Getriebe sind von der Einbaulage abhängig.

Setzen Sie die Getriebe nur in der dafür vorgesehenen Einbaulage ein! Bauen Sie die Getriebe nur nach vorheriger Rücksprache mit STÖBER um. Ansonsten übernimmt STÖBER keine Haftung für die Getriebe.

Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

13.5.7 Position Zugang Klemmschraube



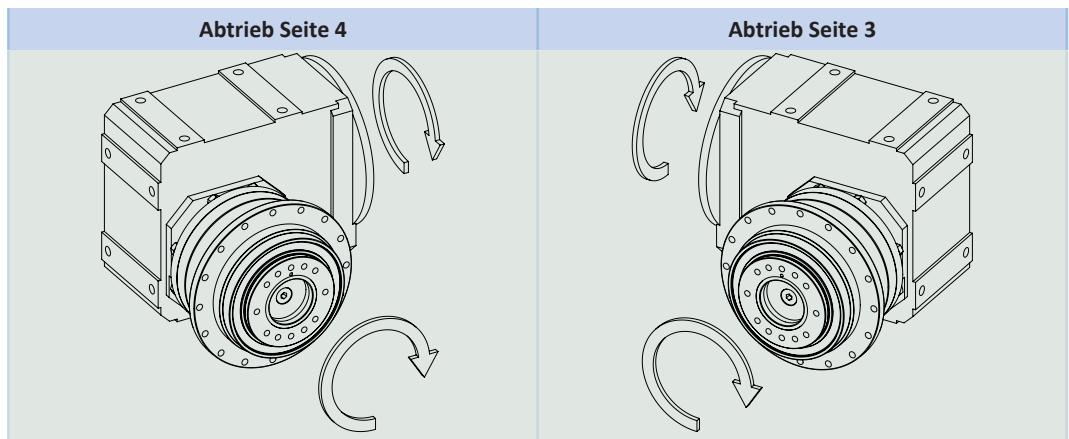
Geben Sie Abweichungen für Ihr Getriebe bei der Bestellung an.

Beachten Sie, dass sich die Zugangsbohrung der Klemmschraube mitdreht, wenn das Getriebe in eine andere Einbaulage gedreht wird.

13.5.8 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	≤ 90 °C
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosionssgeschützte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 3-stufig	93 %
η_{get} 4-stufig	92 %
Schutzart ²	IP65

13.5.9 Drehrichtung



Die Bilder zeigen die Einbaulage EL1.

13.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoerber.de/de/ServoSoft> herunter.

Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

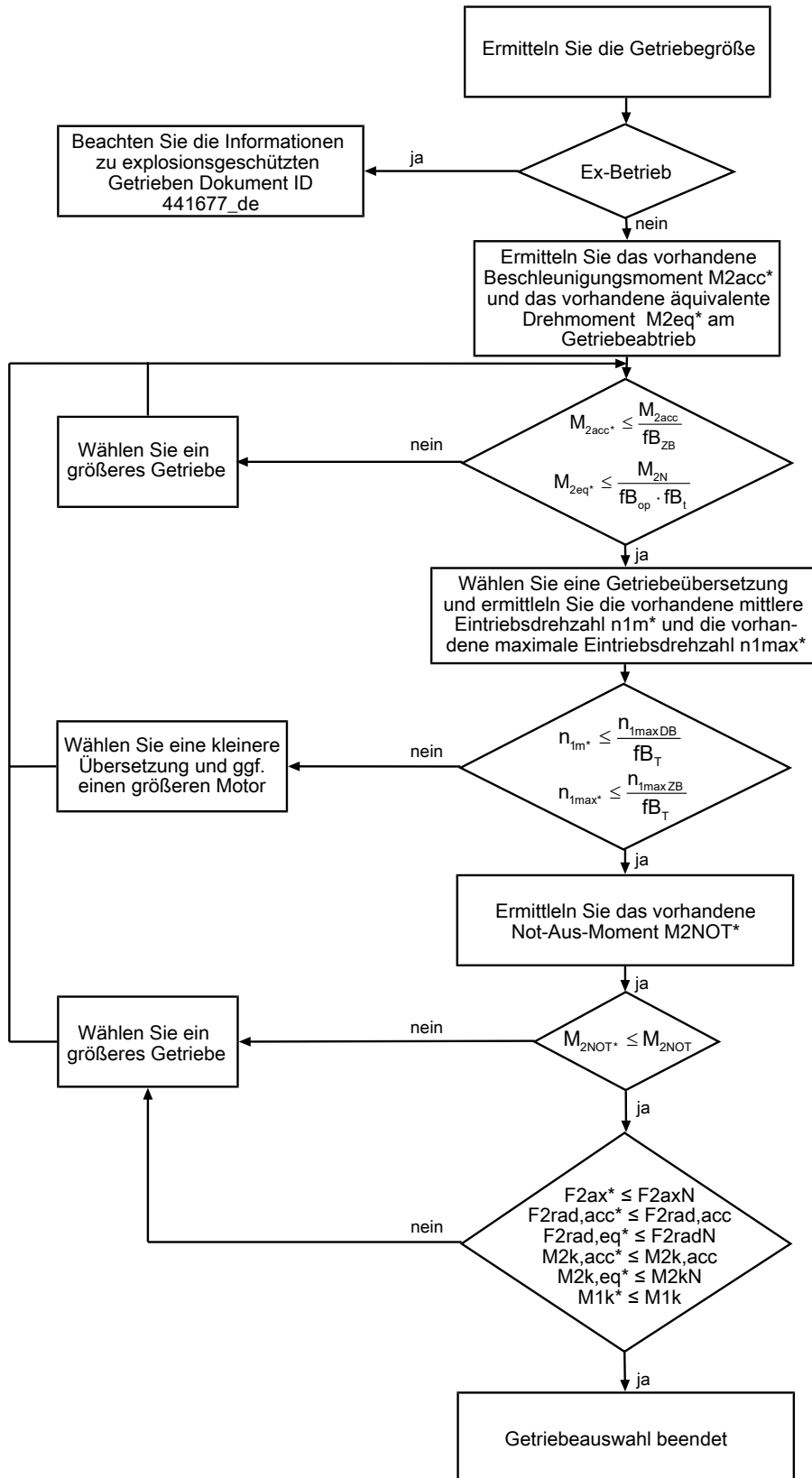
In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

² Beachten Sie die Schutzart aller Komponenten.

13.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



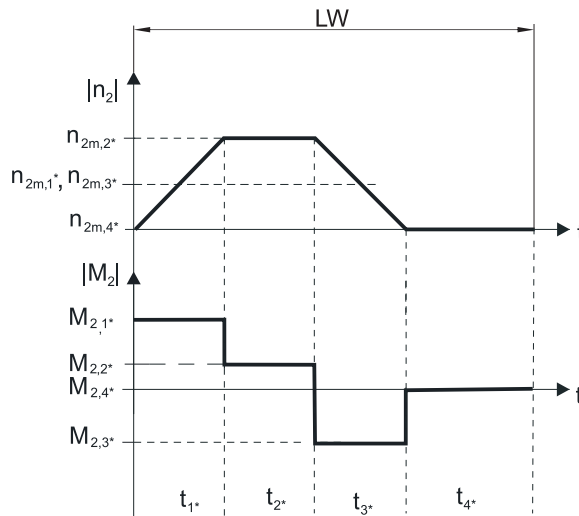
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} (M_{2accHT} bei reduziertem Drehspiel), M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für f_{B_T} , $f_{B_{op}}$, f_{B_t} und $f_{B_{ZB}}$ den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:

**Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments**

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6 \text{ min}$, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB_{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,25
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,40
Laufzeit	fB_t
Tägliche Laufzeit $\leq 8 \text{ h}$	1,00
Tägliche Laufzeit $\leq 16 \text{ h}$	1,15
Tägliche Laufzeit $\leq 24 \text{ h}$	1,20
Zyklusbetrieb	fB_{zB}
$\leq 1000 \text{ Lastwechsel/Stunde (LW/h)}$	1,00
$> 1000 \text{ Lastwechsel/Stunde (LW/h)}$	1,15

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 90\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

13.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} \leq 100\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax100}$; $F_{2radN} = F_{2rad100}$; $M_{2kN} = M_{2k100}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe über dessen Passränder (Gehäuse, Flanschwellen) abgestützt werden

Zulässige Wellenbelastungen Standardlagerung S

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]	C_{2k} [Nm/ arcmin]
PH3	62,5	1650	1613	1613	101	101	75
PH4	83,0	2150	3095	3571	257	296	192
PH5	97,0	4150	4536	4897	440	475	429
PH7	86,0	6150	17045	17045	1466	1466	500
PH8	125,5	10050	27778	27778	3486	3486	1550
PH9	155,0	33000	48387	70968	7500	11000	7500
PH10	171,0	50000	51462	73099	8800	12500	9500

Zulässige Wellenbelastungen verstärkte Lagerung V

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]	C_{2k} [Nm/ arcmin]
PH3	66,5	2200	2250	2250	150	150	80
PH4	88,5	2900	4000	4000	354	354	217
PH5	104,0	5000	5500	5500	572	572	478

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100\text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}} \quad F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}} \quad M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

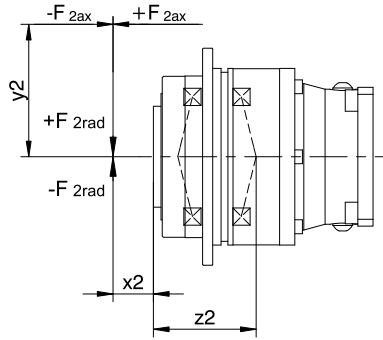


Abb. 3: Kraftangriffspunkte

Die zulässigen Radialkräfte können Sie aus dem zulässigen Kippmoment M_{2kN} und $M_{2k,acc}$ bestimmen. Die vorhandenen Radialkräfte dürfen die zulässigen Radialkräfte nicht übersteigen. Die zulässigen Radialkräfte beziehen sich auf das Ende der Wellenende ($x_2 = 0$).

$$M_{2k,acc} = \frac{2 \cdot F_{2ax} \cdot y_2 + F_{2rad,acc} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2k,acc,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2k,acc,n*}|^3}{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*}}}$$

$$F_{2rad,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} \cdot |F_{2rad,acc,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*} \cdot |F_{2rad,acc,n*}|^3}{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*}}}$$

Für die Lagerlebensdauer L_{10h} gilt ($ED_{10} \leq 40\%$):

$L_{10h} > 10000$ h bei $1 < M_{2kN}/M_{2k*} < 1,25$

$L_{10h} > 20000$ h bei $1,25 < M_{2kN}/M_{2k*} < 1,5$

$L_{10h} > 30000$ h bei $1,5 < M_{2kN}/M_{2k*}$

Bei anderer Einschaltdauer gilt:

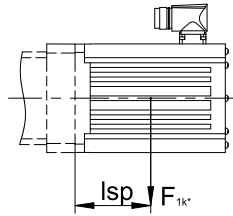
$$L_{10h} > L_{10h(ED_{10}=40\%)} \cdot \frac{40\%}{ED_{10}}$$

13.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
ME10	25
ME20	60
ME30	125
ME40	250
ME50	600

13.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe

Für eine Einschaltdauer > 60 % und bei höheren Umgebungstemperaturen empfehlen wir am Abtrieb Radialwellendichtringe aus FKM.

Eigenschaften:

- Hervorragende Temperaturbeständigkeit
- Hohe chemische Stabilität
- Sehr gute Alterungsbeständigkeit
- Hervorragende Beständigkeit in Ölen und Fetten
- Einsatz in der Lebensmittel-, Pharma- und Getränkeindustrie

Leckagesicherheit

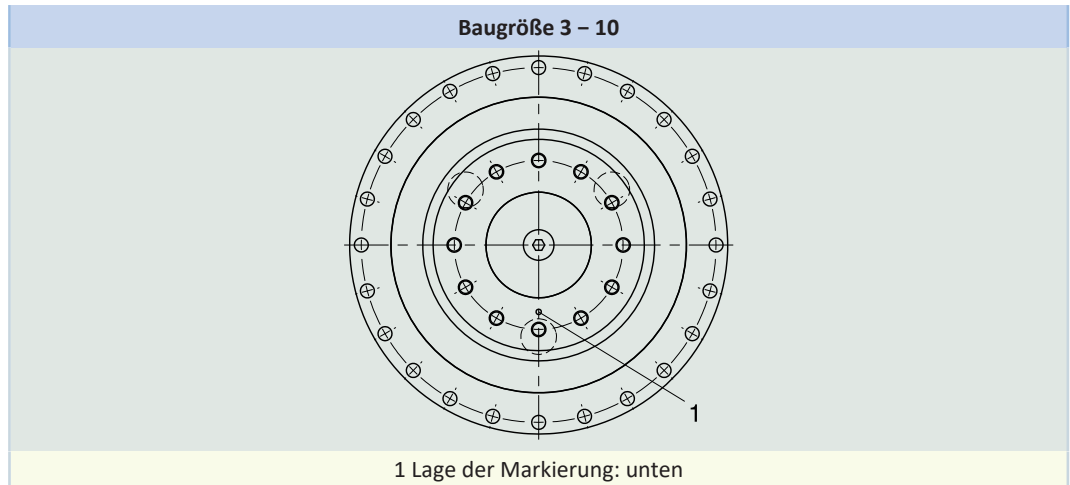
Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

13.6.5 Reversierbetrieb

Um die Schmierung der umlaufenden Verzahnungsteile bei zyklischem Reversierbetrieb von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ am Abtrieb zu gewährleisten, achten Sie beim horizontalen Einbau des Getriebes unbedingt auf die Stellung der Abtriebswelle, wie sie in untenstehenden Bildern gezeigt wird.

Die Bilder zeigen die Mittellage des Reversierbetriebs.

Zyklischer Reversierbetrieb $\leq \pm 20^\circ$ auf Anfrage.



Bitte beachten Sie, dass das Lochbild je nach Baugröße des Planetengetriebes unterschiedlich sein kann.

13.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren PH53K – PH83K, PH94K – PH104K	443358_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Servowinkelgetriebe KL/KS/PHK/PHKX/PHQK/PK/PKX	443005_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

14 Planetenwinkelgetriebe PHQK

Inhaltsverzeichnis

14.1 Übersicht	294
14.2 Auswahltabellen	295
14.3 Maßzeichnungen	302
14.3.1 PHQ5K – PHQ10K Wellenausführung F (Flanschwellen)	302
14.3.2 PHQ11K – PHQ12K Wellenausführung F (Flanschwellen)	304
14.4 Typenbezeichnung	306
14.4.1 Typenschild	307
14.5 Produktbeschreibung	307
14.5.1 Eintriebsoptionen	307
14.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME).....	308
14.5.3 Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ).....	308
14.5.4 Einbaubedingungen	309
14.5.5 Einbaulagen	309
14.5.6 Schmierstoffe	310
14.5.7 Position Zugang Klemmschraube	310
14.5.8 Weitere Produktmerkmale.....	311
14.5.9 Drehrichtung	311
14.6 Projektierung	311
14.6.1 Antriebsauswahl.....	312
14.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	314
14.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb.....	316
14.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe	316
14.6.5 Reversierbetrieb.....	317
14.7 Weitere Dokumentation.....	317



14

Planetenwinkelgetriebe

PHQK

14.1 Übersicht

Quattro Power Präzisions-
Planetenwinkeltriebemotoren

Merkmale

Leistungsdichte	★★★★★
Drehspiel	★★★★★
Preisklasse	€€€€€
Wellenbelastung	★★★★★
Laufruhe	★★★☆☆
Verdrehsteifigkeit	★★★★★
Massenträgheitsmoment	★★★★☆
Schrägverzahnung	✓
Wartungsfrei	✓
Hohe Leistungsdichte	✓
Dauerbetrieb ohne Kühlung	✓
Steife Abtriebslager durch Vorspannung	✓
Abtriebslager verstärkt (PHQ4 – PHQ5)	✓ (Option)
Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar	✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
€ Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	22 – 2242
M_{2acc}	316 – 43000 Nm
$\Delta\phi_2$	1,5 – 4 arcmin
η_{get}	90 – 93 %

14.2 Auswahltabellen

Die in den Auswahltabellen angegebenen technischen Daten gelten für:

- Aufstellhöhen bis 1000 m über Normalnull
- Umgebungstemperaturen von 0° C bis 40° C
- Ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzleistung

Das Massenträgheitsmoment J_1 für kleinere Motorwelldurchmesser sowie alle weiteren technischen Daten finden Sie unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/>.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [18.1](#).

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	d _{MW}	J ₁	m	C ₂	Δφ ₂	Δφ _{2red}	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2accHT}	M _{2NOT}
			EL1,2	EL3,4,5,6											
			[min ⁻¹]	[min ⁻¹]	[min ⁻¹]	[mm]	[kgcm ²]	[kg]	[Nm/ arcmin]	[arcmin]	[arcmin]	[Nm]	[Nm]	[Nm]	[Nm]
PHQ531K (M_{2acc,max} = 550 Nm)															
22,00	22/1	PHQ531_0055K102_0040 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,5	17	69	4,0	2,0	280	492	492	667
22,00	22/1	PHQ531_0055K102_0040 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,4	18	70	4,0	2,0	280	492	492	667
30,62	8360/273	PHQ531_0055K102_0056 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,3	17	70	4,0	2,0	280	550	550	929
30,62	8360/273	PHQ531_0055K102_0056 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,2	18	70	4,0	2,0	280	550	550	929
33,00	33/1	PHQ531_0055K102_0060 ME10	3300	2800	5000	≤19	1,1	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
33,00	33/1	PHQ531_0055K102_0060 ME20	3300	2800	5000	≤24	3,0	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
36,54	3289/90	PHQ531_0055K102_0066 ME10	3600	3300	5500	≤19	1,1	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
36,54	3289/90	PHQ531_0055K102_0066 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,9	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
45,70	21021/460	PHQ531_0055K102_0083 ME10	3600	3300	5500	≤19	0,93	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
45,70	21021/460	PHQ531_0055K102_0083 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,8	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
50,87	9614/189	PHQ531_0055K102_0092 ME10	3600	3300	5500	≤19	0,97	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
50,87	9614/189	PHQ531_0055K102_0092 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,9	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
55,77	5577/100	PHQ531_0055K102_0100 ME10	4000	3800	6000	≤19	0,85	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
55,77	5577/100	PHQ531_0055K102_0100 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
63,61	1463/23	PHQ531_0055K102_0115 ME10	3600	3300	5500	≤19	0,88	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
63,61	1463/23	PHQ531_0055K102_0115 ME20	3600	3300	5500	≤24	2,8	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
69,40	4719/68	PHQ531_0055K102_0125 ME10	4000	3800	6000	≤19	0,79	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
69,40	4719/68	PHQ531_0055K102_0125 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
77,63	2717/35	PHQ531_0055K102_0140 ME10	4000	3800	6000	≤19	0,82	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
77,63	2717/35	PHQ531_0055K102_0140 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
91,93	1287/14	PHQ531_0055K102_0165 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,73	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
91,93	1287/14	PHQ531_0055K102_0165 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
96,60	11495/119	PHQ531_0055K102_0175 ME10	4000	3800	6000	≤19	0,77	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
96,60	11495/119	PHQ531_0055K102_0175 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,7	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
110,8	4433/40	PHQ531_0055K102_0200 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,71	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
110,8	4433/40	PHQ531_0055K102_0200 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
128,0	6270/49	PHQ531_0055K102_0230 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,72	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
128,0	6270/49	PHQ531_0055K102_0230 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
138,7	13871/100	PHQ531_0055K102_0250 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,68	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
138,7	13871/100	PHQ531_0055K102_0250 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
154,3	6479/42	PHQ531_0055K102_0280 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,70	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
154,3	6479/42	PHQ531_0055K102_0280 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
185,4	51909/280	PHQ531_0055K102_0340 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,63	17	70	4,0	2,0	280	462	462	836
193,1	20273/105	PHQ531_0055K102_0350 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,68	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
193,1	20273/105	PHQ531_0055K102_0350 ME20	3700	3700	6000	≤24	2,6	18	70	4,0	2,0	280	550	550	948
221,7	4433/20	PHQ531_0055K102_0400 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,62	17	70	4,0	2,0	280	389	389	704
258,0	25289/98	PHQ531_0055K102_0470 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,63	17	70	4,0	2,0	280	550	550	948
276,7	55341/200	PHQ531_0055K102_0500 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,62	17	70	4,0	2,0	264	316	316	572
308,5	6479/21	PHQ531_0055K102_0560 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,62	17	70	4,0	2,0	280	542	542	948
385,2	26961/70	PHQ531_0055K102_0700 ME10	4000	4000	7000	≤19	0,62	17	70	4,0	2,0	280	440	440	797
PHQ731K (M_{2acc,max} = 1050 Nm)															
22,00	22/1	PHQ731_0055K202_0040 ME20	3000	2600	4500	≤32	6,6	31	134	4,0	2,0	500	921	921	1667
22,00	22/1	PHQ731_0055K202_0040 ME30	3000	2600	4500	≤38	12	33	135	4,0	2,0	500	921	921	1667
24,00	24/1	PHQ731_0055K202_0044 ME10	3000	2600	4500	≤19	2,8	30	131	4,0	2,0	500	536	536	727
24,00	24/1	PHQ731_0055K202_0044 ME20	3000	2600	4500	≤32	6,2	31	135	4,0	2,0	500	948	948	1819
24,00	24/1	PHQ731_0055K202_0044 ME30	3000	2600	4500	≤38	12	33	135	4,0	2,0	500	948	948	1819
28,47	2107/74	PHQ731_0055K202_0052 ME20	3000	2600	4500	≤32	5,7	31	135	4,0	2,0	500	1004	1004	2100
28,47	2107/74	PHQ731_0055K202_0052 ME30	3000	2600	4500	≤38	11	33	135	4,0	2,0	500	1004	1004	2100
33,00	33/1	PHQ731_0055K202_0060 ME10	3000	2600	4500	≤19	2,4	30	133	4,0	2,0	500	737	737	1000
33,00	33/1	PHQ731_0055K202_0060 ME20	3000	2600	4500	≤32	5,8	31	135	4,0	2,0	500	1050	1050	2100
33,00	33/1	PHQ731_0055K202_0060 ME30	3000	2600	4500	≤38	11	33	135	4,0	2,0	500	1050	1050	2100

14.3 Maßzeichnungen

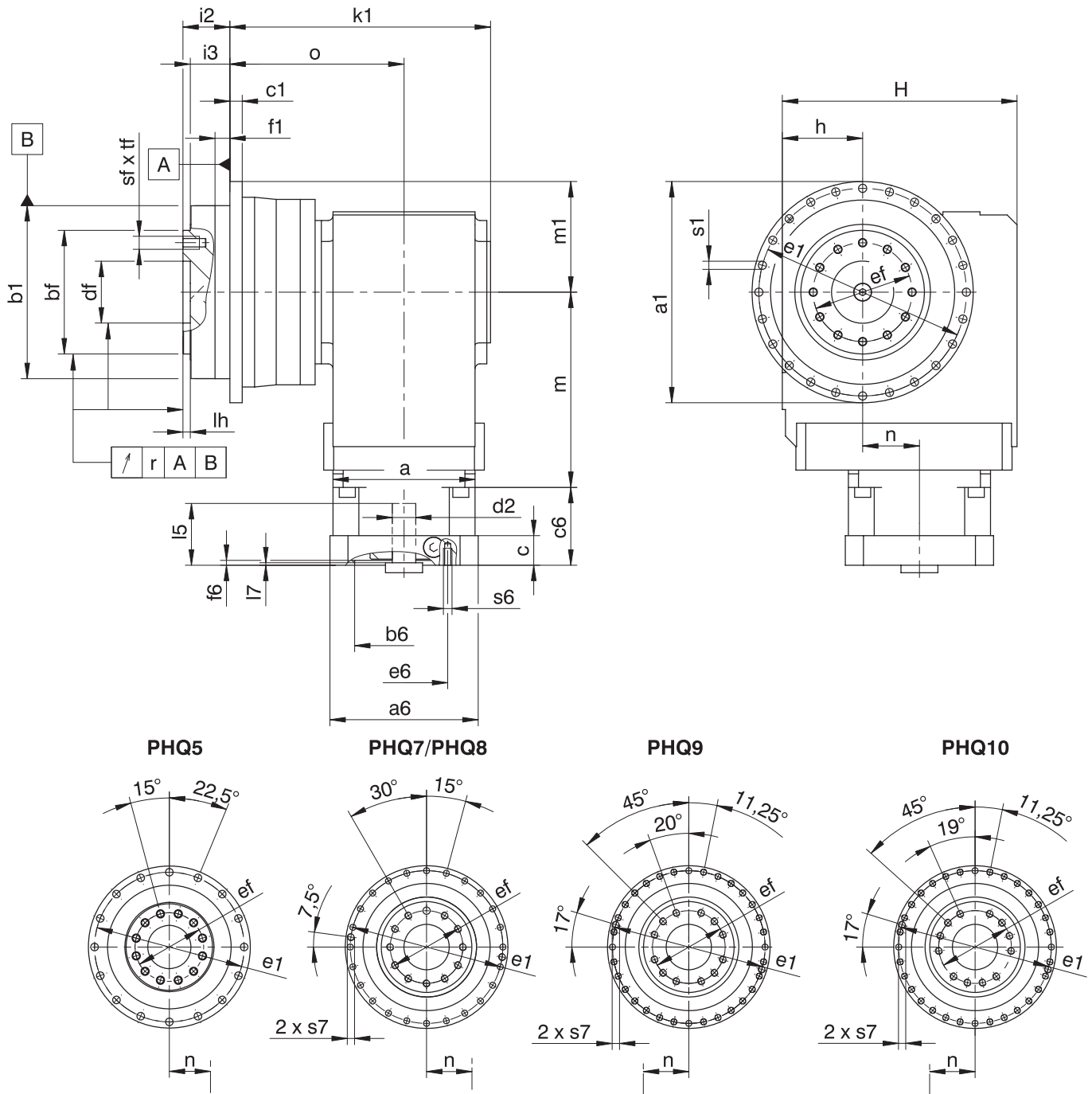
In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

14.3.1 PHQ5K – PHQ10K Wellenausführung F (Flanschwellen)



Maße Getriebe

Typ	Øa1	Øb1	Øbf	c1	Ødf	Øe1	Øef	f1	h	H	i2	i3	k1	lh	m1	o	r	Øs1	s7	sf	tf
PHQ531_K102_	145	110 _{H7}	80 _{H7}	8	40 ^{H6}	135	63	12	60	160	29	23	180,0	6	72,5	124,0	0,020	5,5	–	M8	12
PHQ731_K202_	179	140 _{H7}	100 _{H7}	10	50 ^{H6}	168	80	12	65	190	38	32	211,0	6	89,5	141,0	0,025	6,6	–	M10	16
PHQ831_K402_	247	200 _{H7}	160 _{H7}	12	80 ^{H6}	233	125	15	90	240	50	42	289,0	8	123,5	199,0	0,030	9,0	M10	M12	17
PHQ941_K513_	300	255 _{H7}	180 _{H7}	18	90 ^{H6}	280	145	20	160	260	66	55	292,5	12	150,0	196,5	0,030	13,5	M8	M20	28
PHQ1041_K713_	330	285 _{H7}	200 _{H7}	20	95 ^{H6}	310	166	20	212	342	75	60	354,5	10	165,0	238,0	0,040	13,5	M10	M24	35

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
PHQ531_K102_	□98	124	36	□115	128	36	–	–	–	–	–	–	–	–	–
PHQ731_K202_	□98	143	46	□115	147	46	□145	149	46	–	–	–	–	–	–
PHQ831_K402_	–	–	–	Ø160	187	60	□145	189	60	□190	192	60	–	–	–
PHQ941_K513_	–	–	–	Ø160	172	15	□145	174	15	□190	177	15	–	–	–
PHQ1041_K713_	–	–	–	–	–	–	Ø200	221	20	□190	224	20	Ø300	237	20

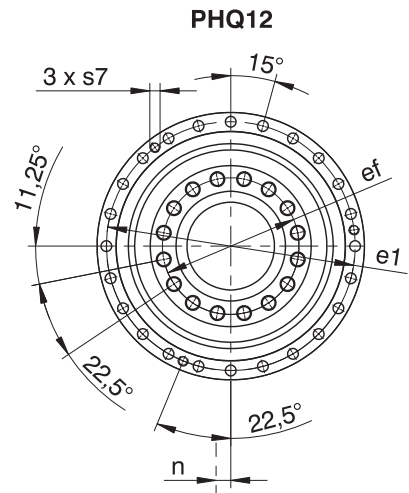
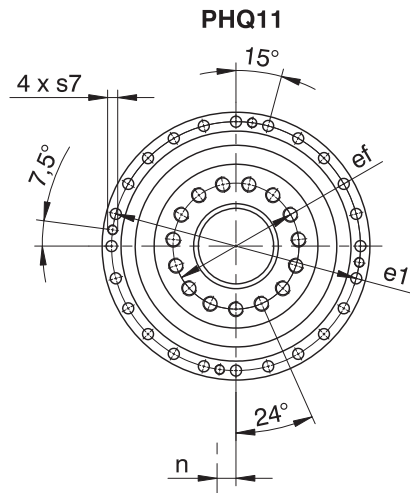
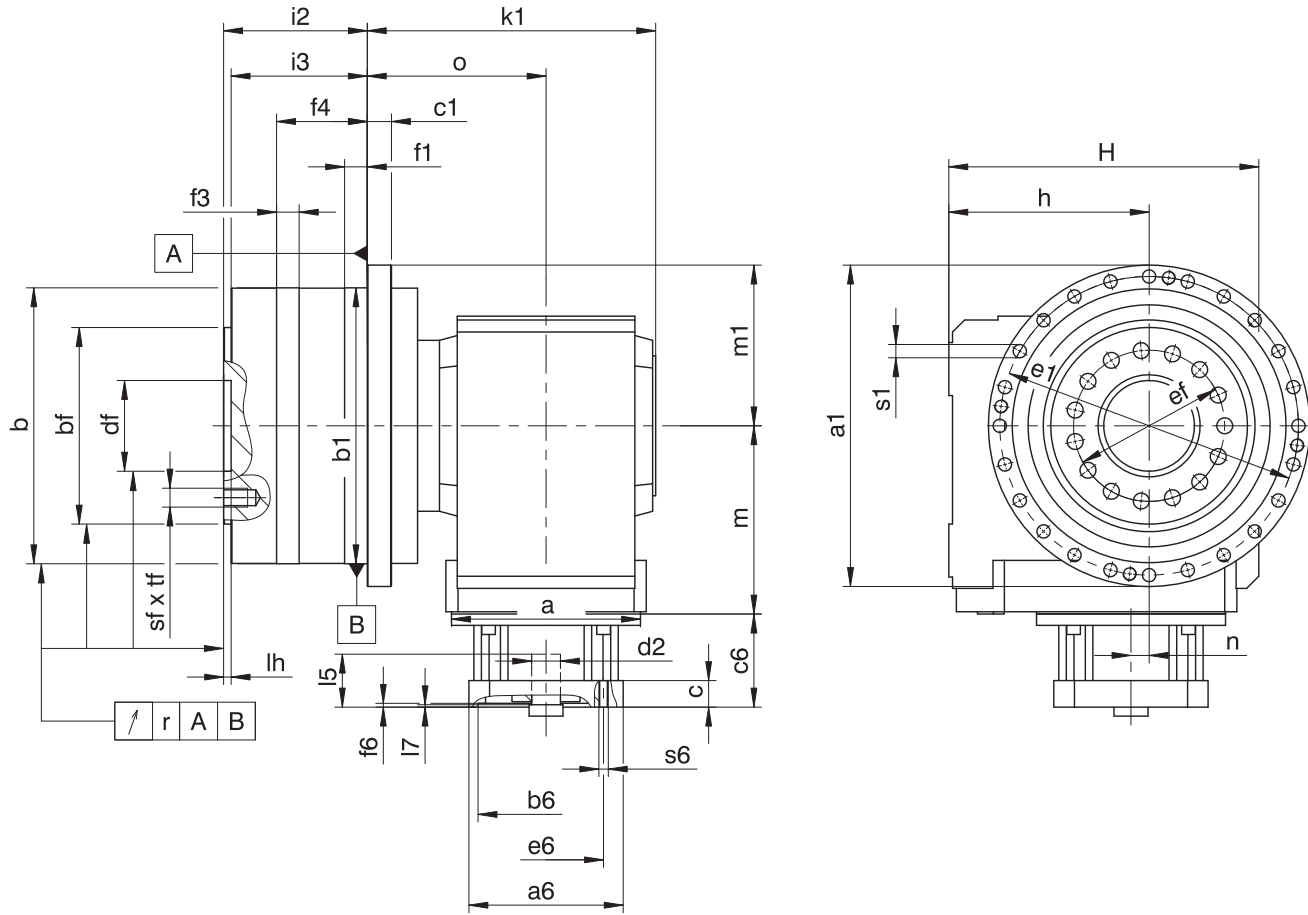
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
PHQ_K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
PHQ_K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
PHQ_K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
PHQ_K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
PHQ_K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

14.3.2 PHQ11K – PHQ12K Wellenausführung F (Flanschswelle)



Maße Getriebe

Typ	Øa1	Øb	Øb1	Øbf	c1	Ødf	Øe1	Øef	f1	f3	f4	h	H	i2	i3	k1	lh	m1	o	r	Øs1	s7	sf	tf
PHQ1141_K813_	425	365 _{g6}	365 _{h6}	260 _{h7}	32	120 ^{H6}	395	200	30	30	120	265	410	190	180	381,5	10	212,5	236,5	0,040	17,5	M16	M24	35,5
PHQ1241_K913_	550	470 _{g6}	470 _{h6}	330 _{h7}	45	180 ^{H7}	510	280	30	30	145	315	495	206,5	195,5	452,0	10	275,0	282,0	0,040	22,0	M16	M30	47
PHQ1241_K914_	550	470 _{g6}	470 _{h6}	330 _{h7}	45	180 ^{H7}	510	280	30	30	145	315	495	206,5	195,5	452,0	10	275,0	282,0	0,040	22,0	M16	M30	47

Typ	ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n
PHQ1141_K813_	Ø200	247	24	Ø250	249	24	Ø300	262	24
PHQ1241_K913_	–	–	–	Ø250	294	25	Ø300	307	25
PHQ1241_K914_	Ø200	353	25	Ø250	365	25	–	–	–

Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
PHQ_K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
PHQ_K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
PHQ_K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

14.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

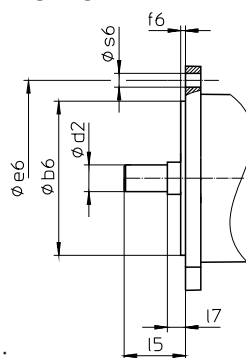
Beispiel-Code

PHQ	7	3	1	S	F	S	S	0055	K202VF	0115	ME20
-----	---	---	---	---	---	---	---	------	--------	------	------

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
PHQ	Typ	Planetengetriebe
7	Größe	7 (Beispiel)
3	Generation	Generation 3
4		Generation 4
1	Stufen	1-stufig
S	Gehäuse	Standard
F	Welle	Flanschwelle
S	Lager	Standardlagerung
V		Verstärkte Lagerung (PHQ4 – PHQ5)
S	Drehspiel	Standard
R		Reduziert (PHQ4 – PHQ9)
0055	Übersetzungskennzahl Abtrieb ($i \times 10$)	$i = 5,5$ (Beispiel)
K202VF	Eintrieb	Winkelgetriebe K2 (Beispiel)
0115	Übersetzungskennzahl Eintrieb ($i \times 10$ gerundet)	$i = 11,57$ (Beispiel)
ME20	Motoradapter	Motoradapter ME20 (Beispiel)
MQ		mit EasyAdapt-Kupplung
		Motoradapter quadratisch
		mit spielfreier Steckkupplung
MB ¹		Motoradapter ServoStop mit Bremse

Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



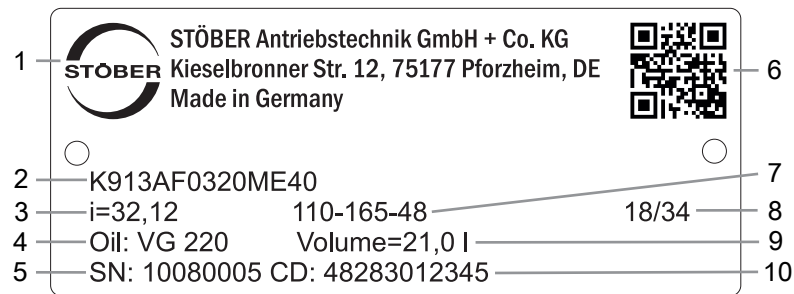
- Motortyp oder Motorabmessungen:

Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.

- Einbaulage, siehe Kapitel [▶ 14.5.5]
- Position Zugang Klemmschraube, siehe Kapitel [▶ 14.5.7]
- Abtrieb Getriebeseite 3 oder 4, siehe Kapitel [▶ 14.5.5]
- Radialwellendichtringe am Abtrieb aus NBR oder FKM (Option), siehe Kapitel [▶ 14.6.4]
- Bei Reversierbetrieb der Abtriebswelle von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ und horizontalem Einbau beachten Sie das Kapitel [▶ 14.6.5]
- Ritzelsicherung für Motoradapter (Option)
- Doppelte Abdichtung für Motoradapter ME (Option)

14.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.

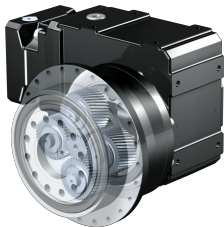


Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Schmierstoffspezifikation
5	Serialnummer des Getriebes
6	QR-Code (Link zu Produktinformationen)
7	Maße des Motoradapters (Passrand/Lochkreis/Motorwellendurchmesser)
8	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
9	Schmierstofffüllmenge
10	Kundenspezifische Daten

14.5 Produktbeschreibung

14.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter ME zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443054_de

Motoradapter MB zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443234_de

Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 442437_de

Motoradapter MB + Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 443311_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

14.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der EasyAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Robuste, patentierte Klemmkupplung mit Spreizfunktion
- Niedrigste Massenträgheitsmomente für höchste Dynamik
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 1: Kupplung EasyAdapt

14.5.3 Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der spielfreien Steckkupplung (Klauenkupplung).

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Demontage des Motors in jeder beliebigen Stellung möglich
- Mit integriertem thermischem Längenausgleich, gleicht Längenausdehnungen der Motorwelle aus
- Motorwelle entkoppelt von Axialkräften
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors



Abb. 2: Spielfreie Steckkupplung

Alle technischen Daten und Kombinationen mit unseren Getrieben finden Sie unter <https://configurator.stober.de/de-DE/>.

14.5.4 Einbaubedingungen

Die in diesem Katalog angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten unter folgenden Bedingungen:

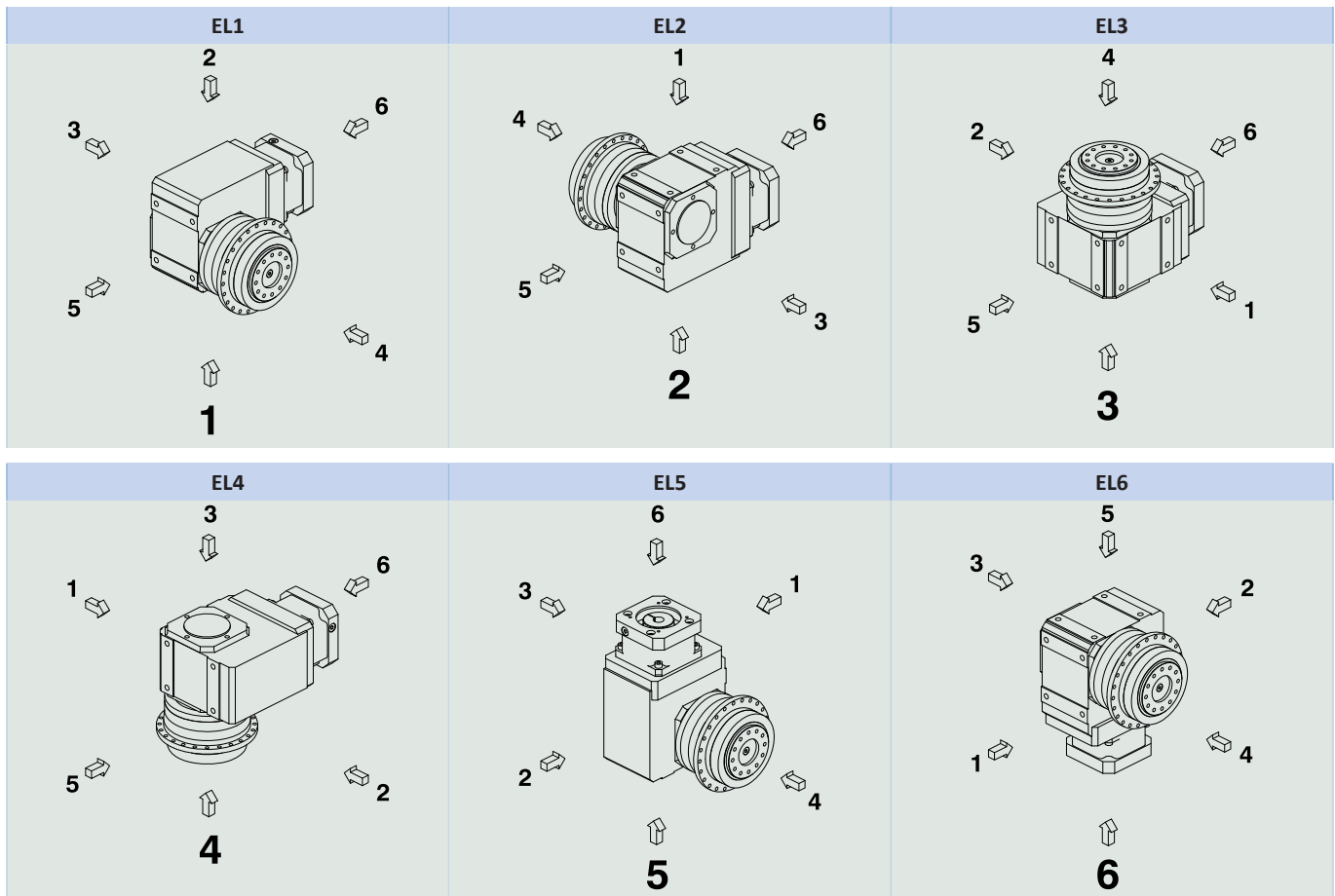
- Bei einer maschinenseitigen Befestigung der Flanschswelle und des Getriebegehäuses mit Schrauben der Festigkeitsklasse 12.9
- Wenn die Getriebegehäuse am Passrand $\varnothing b1$ eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.
- Wenn die Flanschswelle mit dem Verbindungselement am Passrand $\varnothing bf$ oder $\varnothing df$ eingepasst wird

14.5.5 Einbaulagen

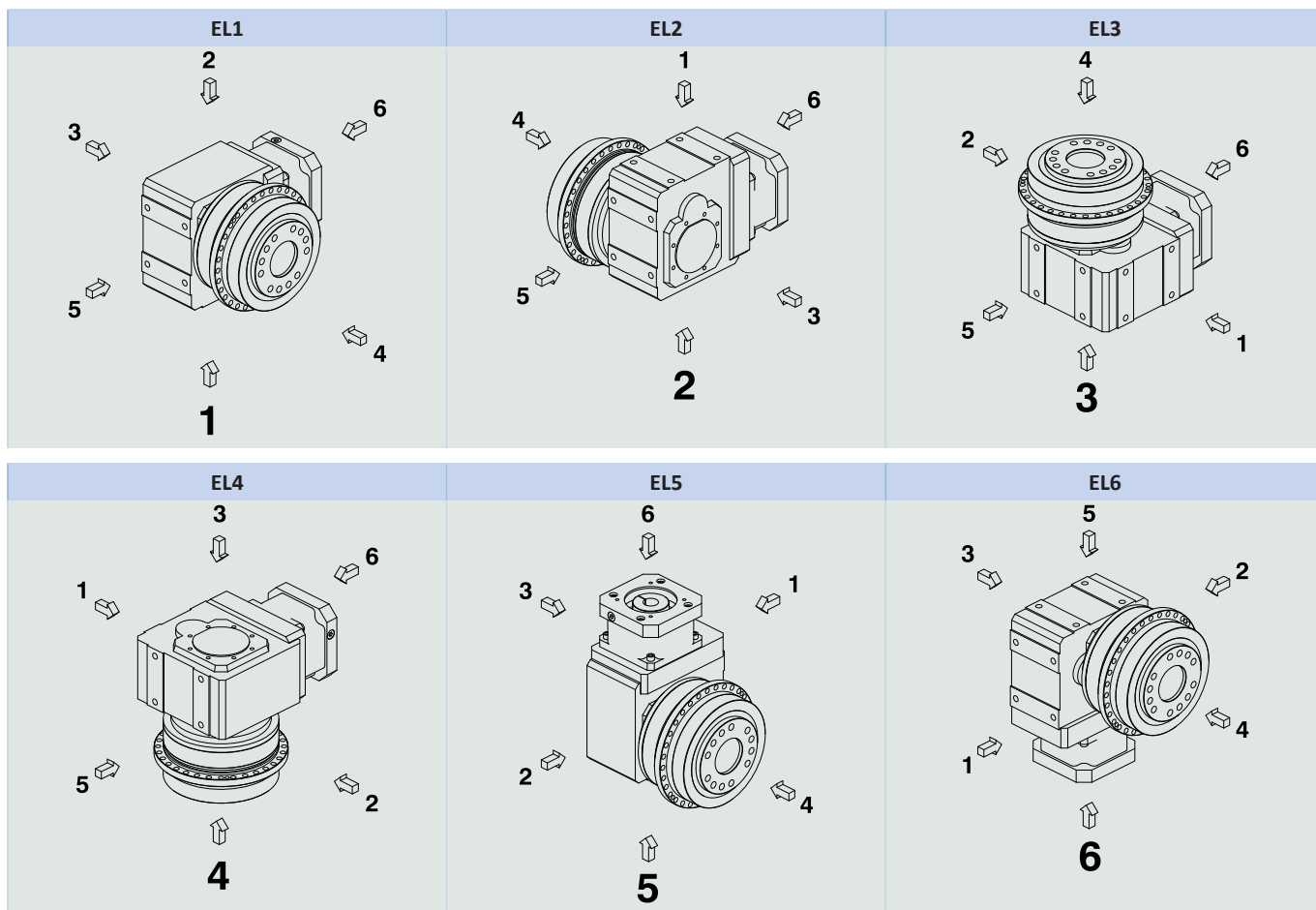
Die folgende Tabelle zeigt die Standard-Einbaulagen.

Die Zahlen kennzeichnen die Getriebeseiten. Die Einbaulage ist durch die nach unten weisende Getriebeseite definiert.

PHQ5K1 – PHQ8K4



PHQ9K5 – PHQ12K9



Da die Schmierstofffüllmenge der Getriebe von der Einbaulage abhängt, muss die Einbaulage bei der Bestellung angegeben werden.

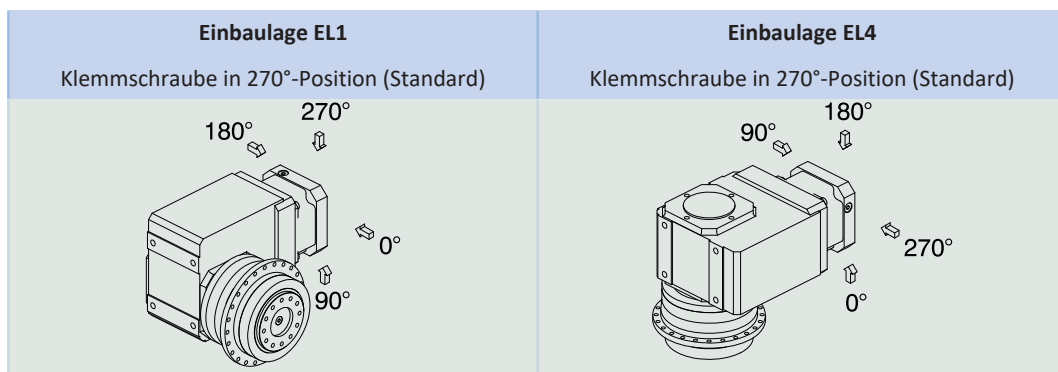
14.5.6 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs. Die Füllmenge und der Aufbau der Getriebe sind von der Einbaulage abhängig.

Setzen Sie die Getriebe nur in der dafür vorgesehenen Einbaulage ein! Bauen Sie die Getriebe nur nach vorheriger Rücksprache mit STÖBER um. Ansonsten übernimmt STÖBER keine Haftung für die Getriebe.

Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

14.5.7 Position Zugang Klemmschraube



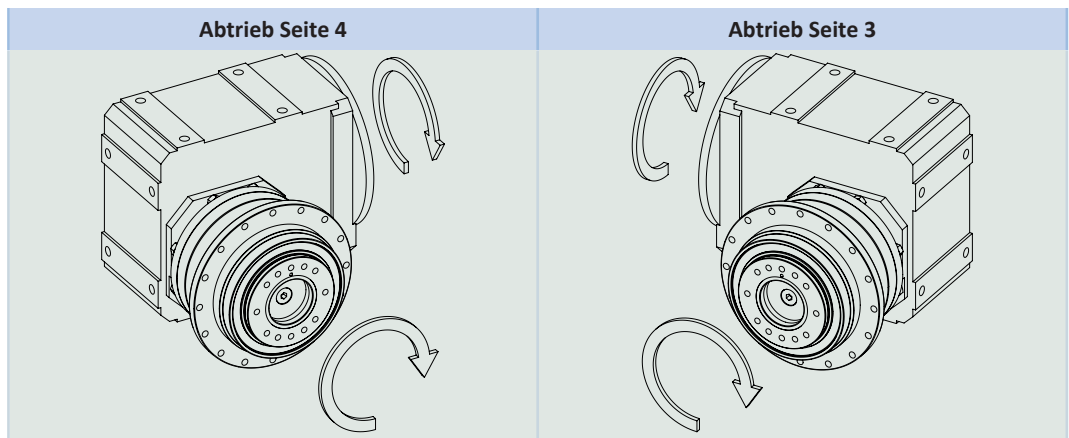
Geben Sie Abweichungen für Ihr Getriebe bei der Bestellung an.

Beachten Sie, dass sich die Zugangsbohrung der Klemmschraube mitdreht, wenn das Getriebe in eine andere Einbaulage gedreht wird.

14.5.8 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	≤ 90 °C
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosionssgeschützte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 3-stufig	93 %
η_{get} 4-stufig	92 %
η_{get} 5-stufig	90 %
Schutzart ²	IP65

14.5.9 Drehrichtung



Die Bilder zeigen die Einbaulage EL1.

14.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoerber.de/de/ServoSoft> herunter.

Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

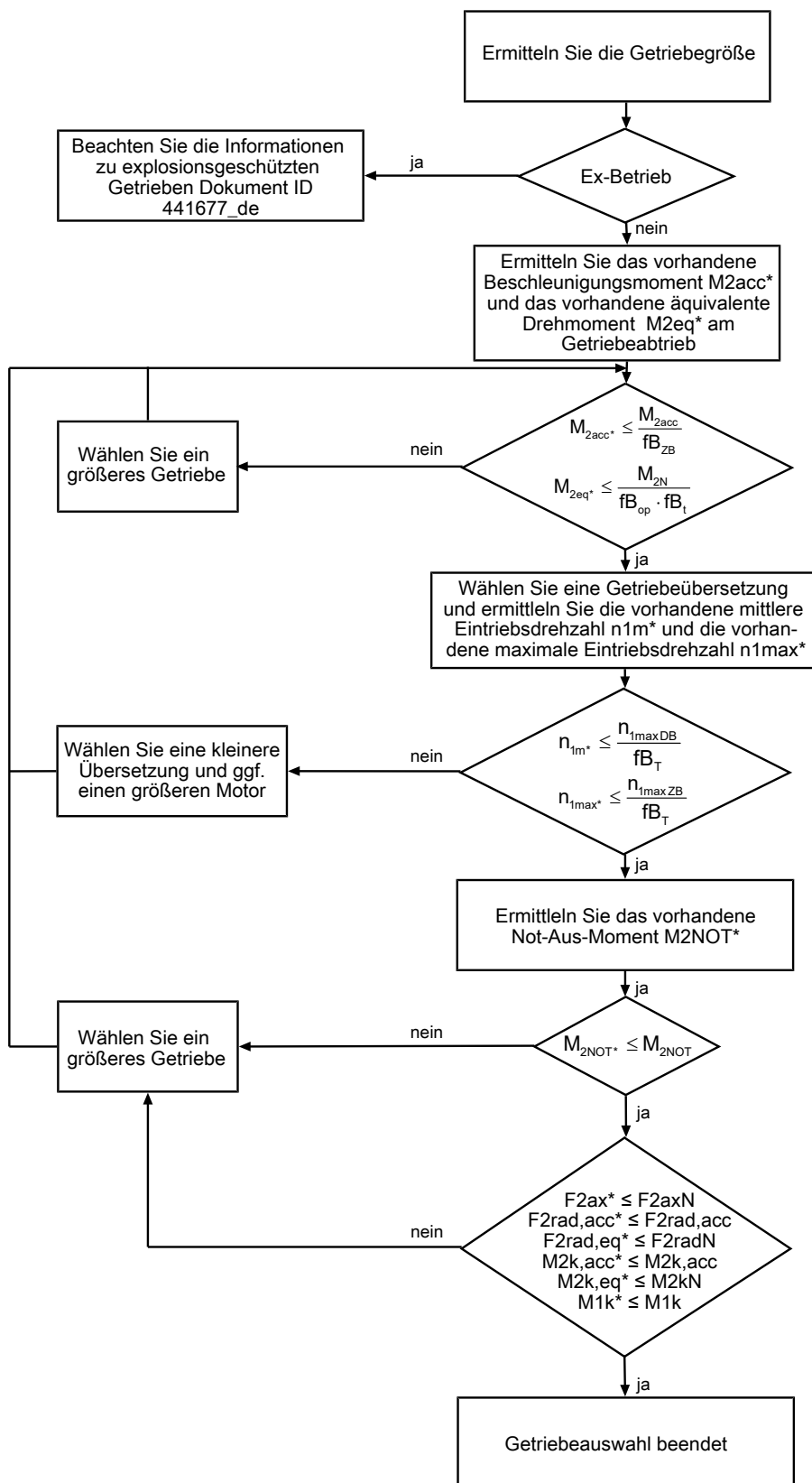
In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

² Beachten Sie die Schutzart aller Komponenten.

14.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



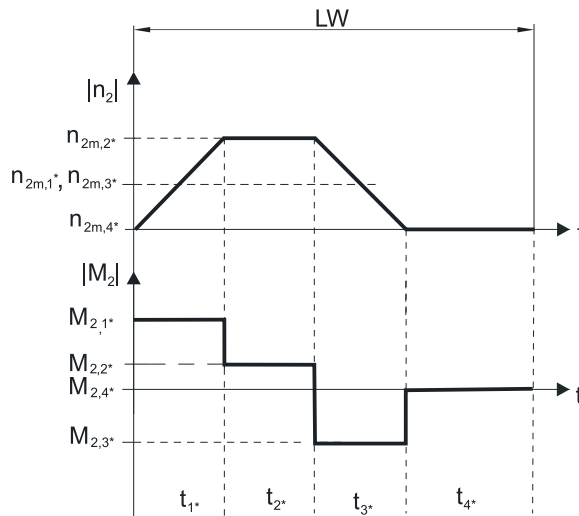
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} (M_{2accHT} bei reduziertem Drehspiel), M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für f_{B_T} , $f_{B_{op}}$, f_{B_t} und $f_{B_{ZB}}$ den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:

**Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments**

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6 \text{ min}$, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB_{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,25
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,40
Laufzeit	fB_t
Tägliche Laufzeit $\leq 8 \text{ h}$	1,00
Tägliche Laufzeit $\leq 16 \text{ h}$	1,15
Tägliche Laufzeit $\leq 24 \text{ h}$	1,20
Zyklusbetrieb	fB_{zB}
$\leq 1000 \text{ Lastwechsel/Stunde (LW/h)}$	1,00
$> 1000 \text{ Lastwechsel/Stunde (LW/h)}$	1,15

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 90\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

14.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} \leq 100\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax100}$; $F_{2radN} = F_{2rad100}$; $M_{2kN} = M_{2k100}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe über dessen Passränder (Gehäuse, Flanschwellen) abgestützt werden

Zulässige Wellenbelastungen Standardlagerung S

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]	C_{2k} [Nm/ arcmin]
PHQ4	83,0	2150	3095	3929	257	326	192
PHQ5	97,0	4150	4536	4897	440	475	429
PHQ7	86,0	6150	17045	17045	1466	1466	500
PHQ8	125,5	10050	27778	33333	3486	4183	1550
PHQ9	155,0	33000	48387	70968	7500	11000	7500
PHQ10	171,0	50000	51462	73099	8800	12500	9500
PHQ11	231,0	60000	47619	69264	11000	16000	11500
PHQ12	281,0	70000	64057	106761	18000	30000	14000

Zulässige Wellenbelastungen verstärkte Lagerung V

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]	C_{2k} [Nm/ arcmin]
PHQ4	88,5	2900	4000	4000	354	354	217
PHQ5	104,0	5000	5500	5500	572	572	478

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100\text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

$$F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

$$M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

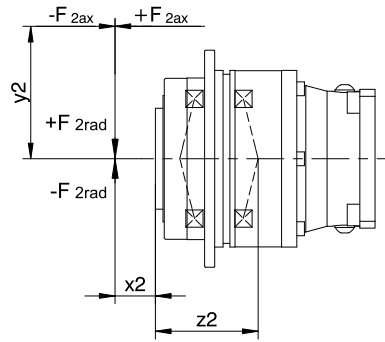


Abb. 3: Kraftangriffspunkte

Die zulässigen Radialkräfte können Sie aus dem zulässigen Kippmoment M_{2kN} und $M_{2k,acc}$ bestimmen. Die vorhandenen Radialkräfte dürfen die zulässigen Radialkräfte nicht übersteigen. Die zulässigen Radialkräfte beziehen sich auf das Ende der Wellenende ($x_2 = 0$).

$$M_{2k,acc} = \frac{2 \cdot F_{2ax} \cdot y_2 + F_{2rad,acc} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2k,acc,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2k,acc,n*}|^3}{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*}}}$$

$$F_{2rad,eq} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} \cdot |F_{2rad,acc,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*} \cdot |F_{2rad,acc,n*}|^3}{|n_{2m,1}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n}| \cdot t_{n*}}}$$

Für die Lagerlebensdauer L_{10h} gilt ($ED_{10} \leq 40\%$):

$L_{10h} > 10000$ h bei $1 < M_{2kN}/M_{2k*} < 1,25$

$L_{10h} > 20000$ h bei $1,25 < M_{2kN}/M_{2k*} < 1,5$

$L_{10h} > 30000$ h bei $1,5 < M_{2kN}/M_{2k*}$

Bei anderer Einschaltdauer gilt:

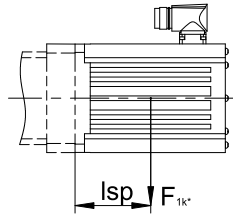
$$L_{10h} > L_{10h(ED_{10}=40\%)} \cdot \frac{40\%}{ED_{10}}$$

14.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
ME10	25
ME20	60
ME30	125
ME40	250
ME50	600

14.6.4 Empfehlung Radialwellendichtringe

Für eine Einschaltdauer > 60 % und bei höheren Umgebungstemperaturen empfehlen wir am Abtrieb Radialwellendichtringe aus FKM.

Eigenschaften:

- Hervorragende Temperaturbeständigkeit
- Hohe chemische Stabilität
- Sehr gute Alterungsbeständigkeit
- Hervorragende Beständigkeit in Ölen und Fetten
- Einsatz in der Lebensmittel-, Pharma- und Getränkeindustrie

Leckagesicherheit

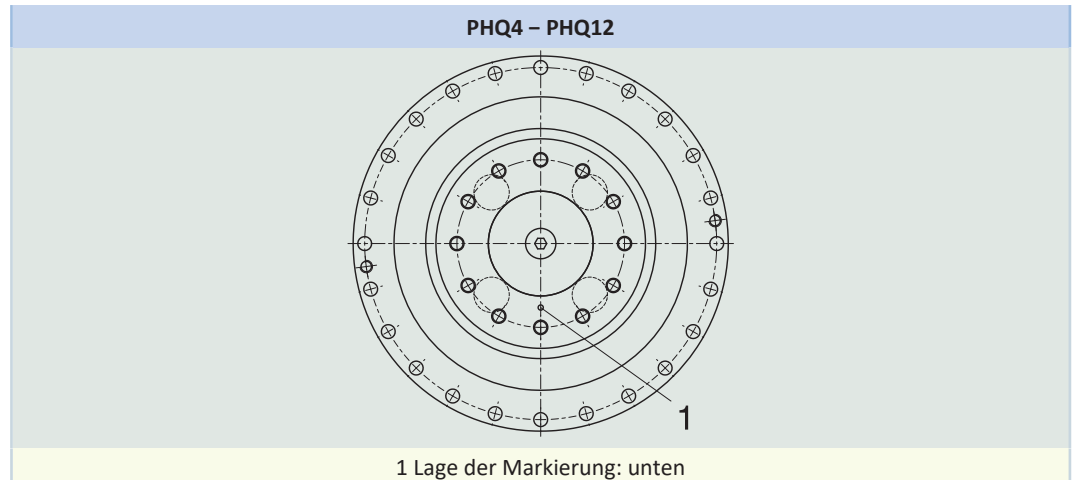
Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

14.6.5 Reversierbetrieb

Um die Schmierung der umlaufenden Verzahnungsteile bei zyklischem Reversierbetrieb von $\pm 20^\circ$ bis $\pm 90^\circ$ am Abtrieb zu gewährleisten, achten Sie beim horizontalen Einbau des Getriebes unbedingt auf die Stellung der Abtriebswelle, wie sie in untenstehenden Bildern gezeigt wird.

Die Bilder zeigen die Mittellage des Reversierbetriebs.

Zyklischer Reversierbetrieb $\leq \pm 20^\circ$ auf Anfrage.



Bitte beachten Sie, dass das Lochbild je nach Baugröße des Planetengetriebes unterschiedlich sein kann.

14.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

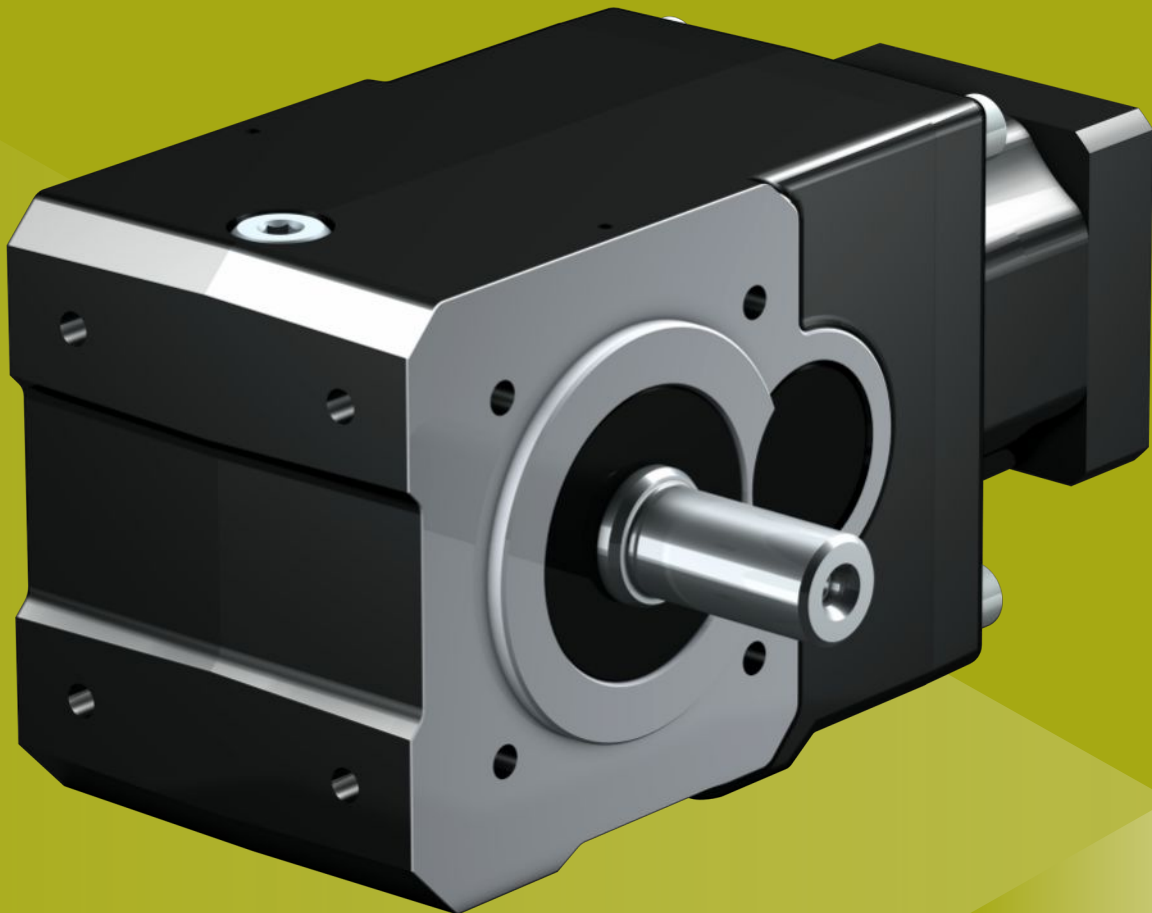
Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren PHQ53K – PHQ83K, PHQ94K – PHQ124K	443357_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Servowinkelgetriebe KL/KS/PHK/PHKX/PHQK/PK/PKX	443005_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

15 Kegelradgetriebe KL

Inhaltsverzeichnis

15.1 Übersicht	320
15.2 Auswahltabellen	321
15.3 Maßzeichnungen	323
15.3.1 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis).....	324
15.3.2 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelochkreis)	326
15.3.3 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung GD (Gewindelochkreis + Drehmomentstütze)	328
15.3.4 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung F (Flansch)	329
15.3.5 Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis)	330
15.3.6 Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelochkreis).....	331
15.3.7 Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder), Gehäuseausführung F (Flansch)	332
15.3.8 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis)	333
15.3.9 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelochkreis)	334
15.3.10 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder), Gehäuseausführung F (Flansch).....	335
15.3.11 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis)	336
15.3.12 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelochkreis).....	338
15.3.13 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung GD (Gewindelochkreis + Drehmomentstütze).....	340
15.3.14 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung F (Flansch).....	341
15.4 Typenbezeichnung	342
15.4.1 Typenschild	343
15.5 Produktbeschreibung	343
15.5.1 Eintriebsoptionen.....	343
15.5.2 Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ).....	344
15.5.3 Gehäuseausführung	344
15.5.4 Kombinatorik Wellen-/Gehäuseausführung	345
15.5.5 Einbaubedingungen	345
15.5.6 Getriebeseiten.....	345
15.5.7 Schmierstoffe	345
15.5.8 Position Zugang Klemmschraube	346
15.5.9 Weitere Produktmerkmale.....	346
15.5.10 Drehrichtung	346
15.6 Projektierung	347
15.6.1 Antriebsauswahl.....	348
15.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	350
15.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb.....	352
15.6.4 Radialwellendichtringe.....	352
15.7 Weitere Dokumentation.....	352



15

Kegelradgetriebe

KL

15.1 Übersicht

Kompakte schrägverzahnte Winkelgetriebe

Merkmale

Leistungsdichte	★★★★☆
Drehspiel	★★★★☆
Preisklasse	€
Wellenbelastung	★★★★☆
Laufruhe	★★★★☆
Verdrehsteifigkeit	★★★★☆
Massenträgheitsmoment	★★★★☆
Schrägverzahnung	✓
Wartungsfrei	✓
Beliebige Einbaulage	✓
Kleiner Einbauraum	✓
FKM Dichtring am Eintrieb	✓
Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar	✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	4 – 32
M_{2acc}	22 – 65 Nm
$\Delta\phi_2$	16 – 25 arcmin
η_{get}	97 %

15.2 Auswahltabellen

Die in den Auswahltabellen angegebenen technischen Daten gelten für:

- Aufstellhöhen bis 1000 m über Normalnull
- Umgebungstemperaturen von 0° C bis 40° C
- Ohne Berücksichtigung der thermischen Grenzleistung

Das Massenträgheitsmoment J_1 für kleinere Motorwellendurchmesser sowie alle weiteren technischen Daten finden Sie unter

<https://configurator.stoeber.de/de-DE/>.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB} [min ⁻¹]	J ₁ [kgcm ²]	m [kg]	d _{MW} [mm]	Δφ ₂ [arcmin]	C ₂ [Nm/ arcmin]	M _{2N} [Nm]	M _{2acc} [Nm]	M _{2NOT} [Nm]
			EL1,2 [min ⁻¹]	EL3,4,5,6 [min ⁻¹]									
KL102 (M_{2acc,max} = 32 Nm)													
4,000	4/1	KL102_0040 MQ	3500	3500	6000	0,40	6,2	≤16	25,0	1,0	15	22	30
8,000	8/1	KL102_0080 MQ	3500	3500	6000	0,37	6,2	≤16	20,0	1,6	25	30	59
16,00	16/1	KL102_0160 MQ	4000	4000	6000	0,31	6,2	≤16	20,0	1,8	25	30	60
32,00	32/1	KL102_0320 MQ	4000	4000	6000	0,30	6,2	≤16	20,0	1,7	25	32	64
KL202 (M_{2acc,max} = 65 Nm)													
4,000	4/1	KL202_0040 MQ	3500	3500	6000	1,0	9,5	≤19	20,0	1,8	35	50	83
8,000	8/1	KL202_0080 MQ	3500	3500	6000	0,89	9,5	≤19	16,0	3,5	50	60	120
16,00	16/1	KL202_0160 MQ	4000	4000	6000	0,66	9,5	≤19	16,0	3,9	50	60	120
32,00	32/1	KL202_0320 MQ	4000	4000	6000	0,64	9,5	≤19	16,0	3,2	50	65	130

15.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Toleranzen

Achshöhe nach DIN 747	Toleranz
Bis 50 mm	-0,4 mm
Bis 250 mm	-0,5 mm
Bis 630 mm	-0,6 mm

Vollwelle	Toleranz
Passung \varnothing Welle \leq 50 mm	DIN 748-1, ISO k6
Passung \varnothing Welle $>$ 50 mm	DIN 748-1, ISO m6
Passfedern	DIN 6885-1, hohe Form A

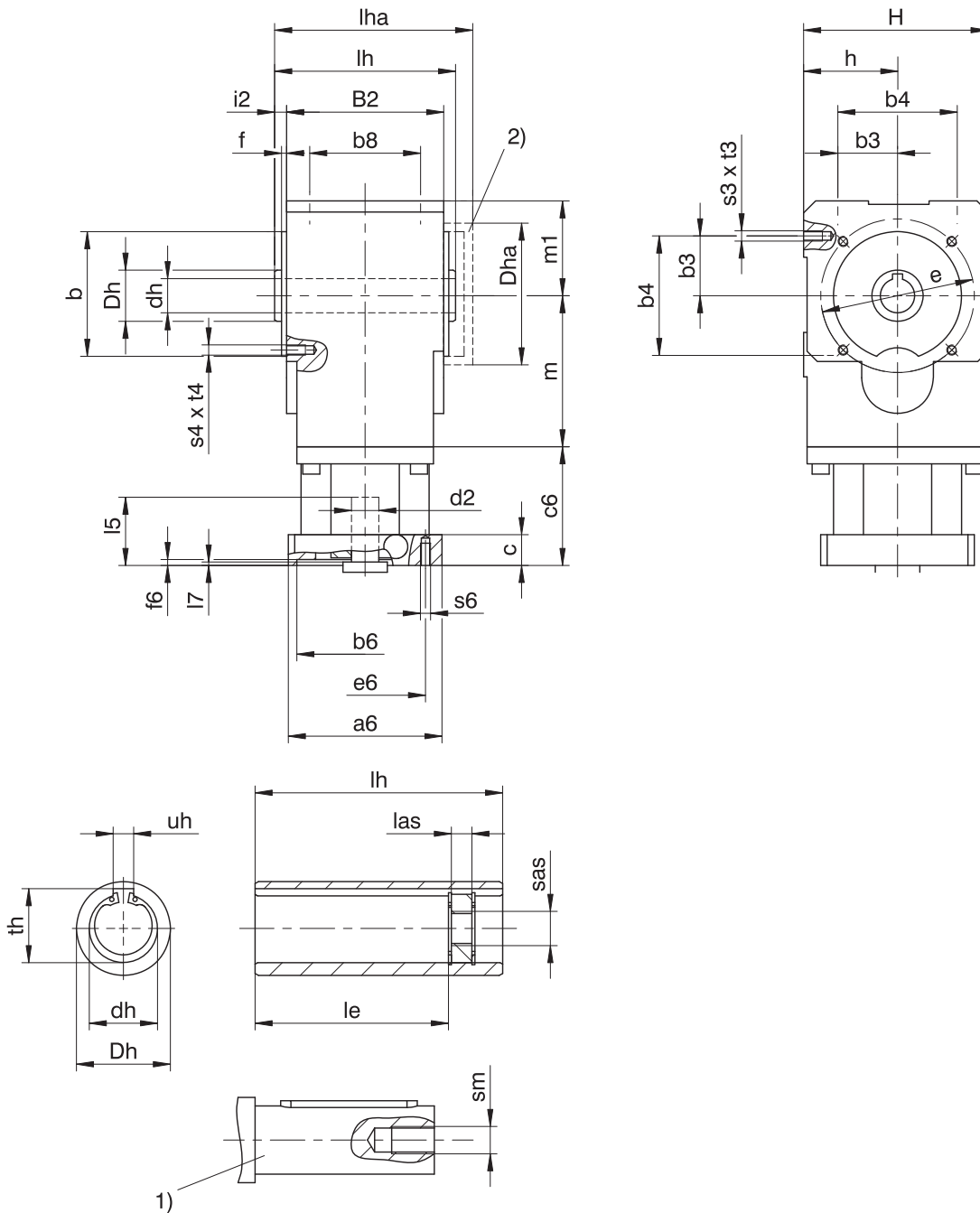
Zentrierbohrungen in Vollwellen nach DIN 332-2, Form DR

Gewindegröße	M4	M5	M6	M8	M10	M12	M16	M20	M24
Gewindetiefe [mm]	10	12,5	16	19	22	28	36	42	50

Hohlwelle	Toleranz
Passung Hohlwellenbohrung	ISO G7
Passfedern	DIN 6885-1, hohe Form

Flansch	Toleranz Passrand
Bis 300 mm	ISO j6
Ab 350 mm	ISO h6

15.3.1 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis)



1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens $2,2 \times \varnothing dh$ sein, die Länge der Passfeder mindestens $2 \times \varnothing dh$.

2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	Øb	b3	b4	b8	B2	Ødh	ØDh	ØDha	Øe	f	h	H	i2	le	lh	las	lha	m	m1	s3	s4	sm	sas	t3	t4	th	uh
KL1	60 _{js}	27,5	55	50	75	16 ^{H7}	25	70	75	3	46	90	6	60,5	87	12	91	67,5	46	M6	M6	M5	M6	11	11	18,3	5 ^{h9}
KL2	75 _{js}	35,0	70	65	92	20 ^{H7}	30	80	90	3	55	108	7	79,5	106	12	110	88,5	55	M6	M6	M6	M8	13	13	22,8	6 ^{h9}

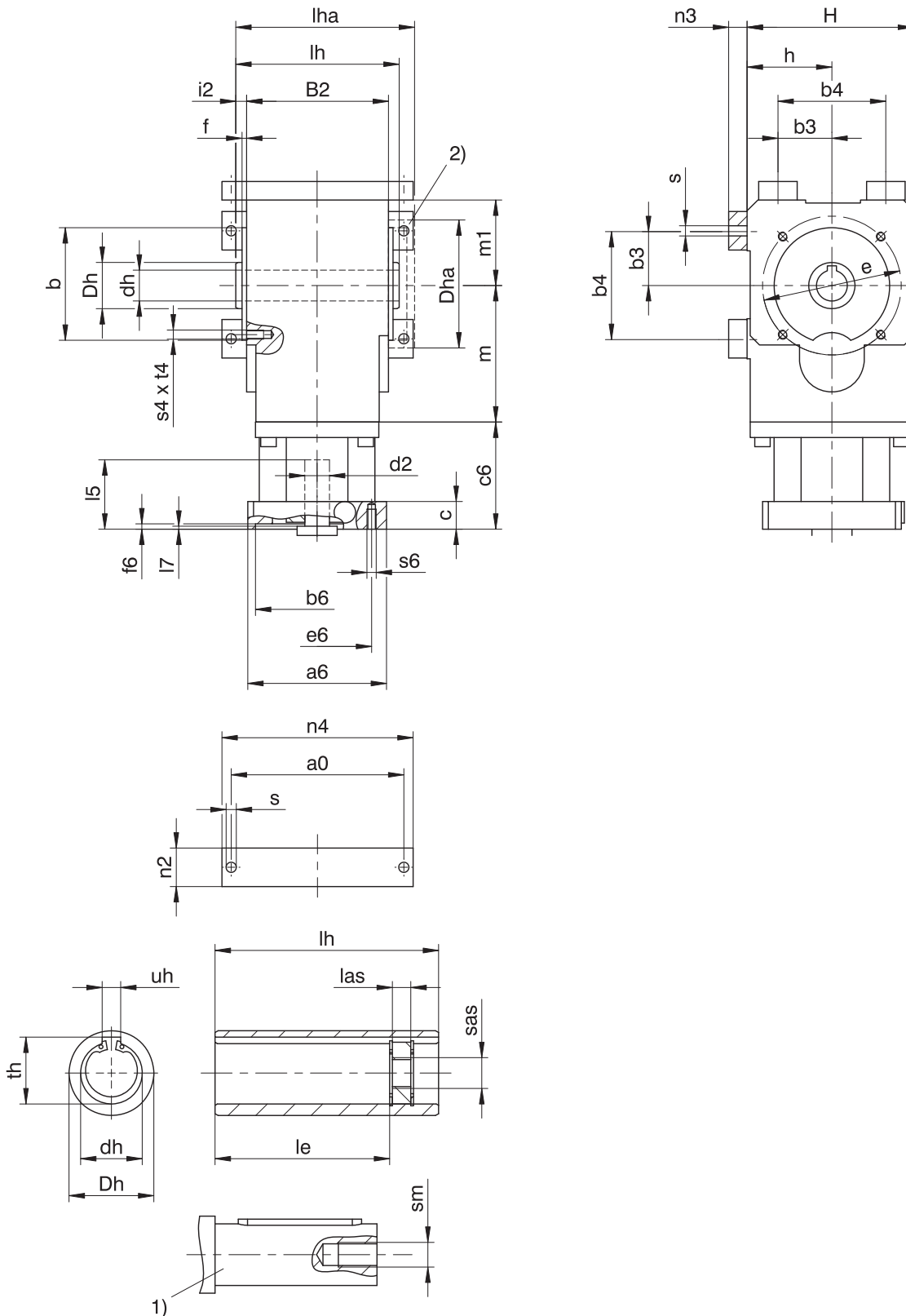
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KL1_MQ	40 ^{H7}	63	16	30	55	15	61,5	3,5	3	M5
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.2 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelochkreis)



1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens $2,2 \times \varnothing dh$ sein, die Länge der Passfeder mindestens $2 \times \varnothing dh$.

2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	a0	Øb	b3	b4	B2	Ødh	ØDh	ØDha	Øe	f	h	H	i2	le	lh	las	lha	m	m1	n2	n3	n4	Øs	s4	sm	sas	t4	th	uh
KL1	95	60 _{h6}	27,5	55	75	16 ^{H7}	25	70	75	3	46	90	6	60,5	87	12	91	67,5	46	20	12	107	6,6	M6	M5	M6	11	18,3	5 ^{IS9}
KL2	112	75 _{h6}	35,0	70	92	20 ^{H7}	30	80	90	3	55	108	7	79,5	106	12	110	88,5	55	25	12	124	6,6	M6	M6	M8	13	22,8	6 ^{IS9}

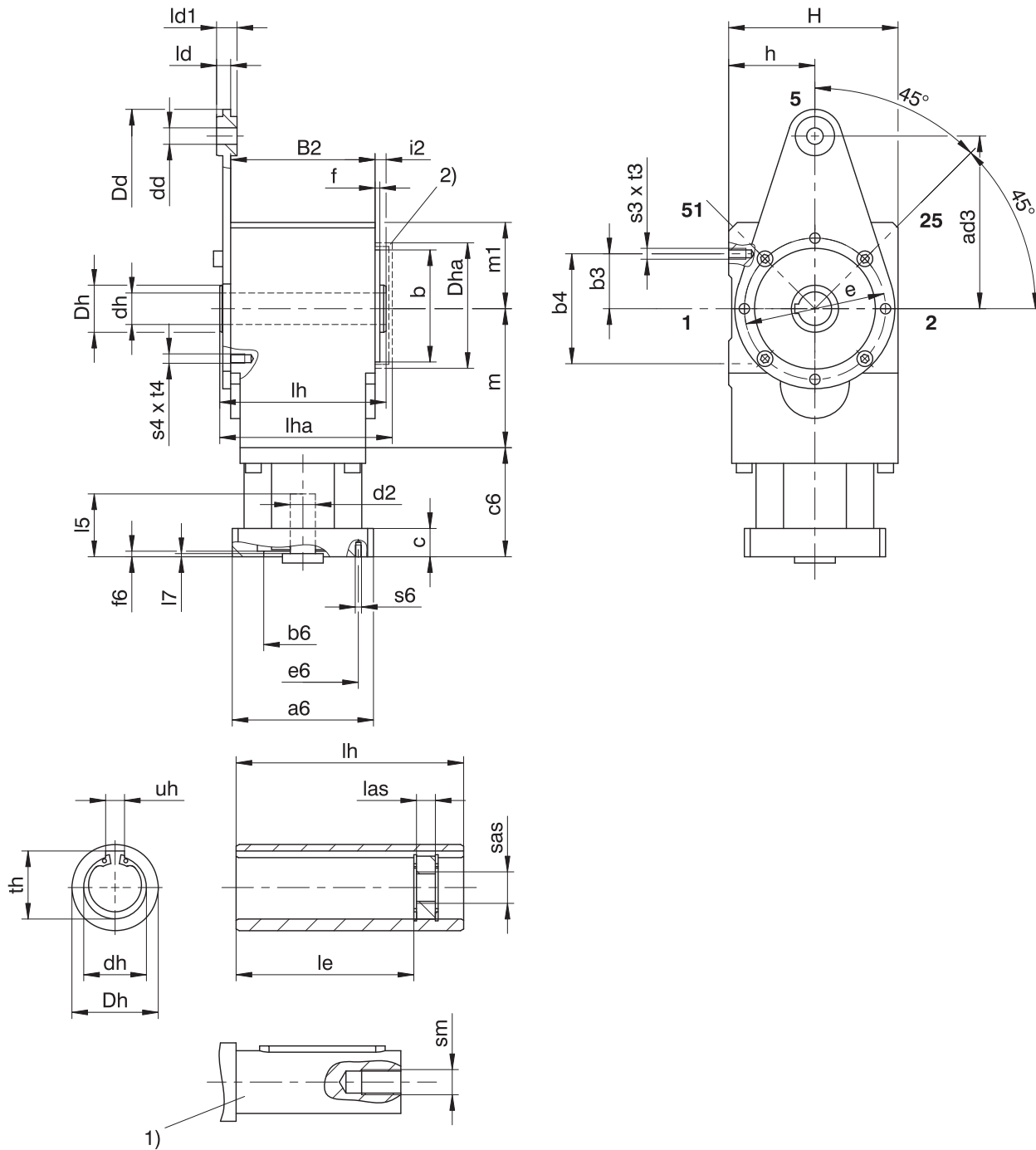
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KL1_MQ	40 ^{H7}	63	16	30	55	15	61,5	3,5	3	M5
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.3 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung GD (Gewindelockkreis + Drehmomentstütze)



- 1) Maschinenwelle: Das Maß le darf nicht unterschritten werden.
- 2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	ad3	Øb	b3	b4	B2	Ødd	Ødh	ØDd	ØDh	ØDha	Øe	f	h	H	i2	le	lh	las	ld	ld1	lha	m	m1	s3	s4	sm	sas	t3	t4	th	uh
KL2	110	75 _{js}	35	70	92	10,5	20 ^{H7}	34	30	80	90	3	55	108	7	79,5	106	12	9	13	110	88,5	55	M6	M6	M6	M8	13	13	22,8	6 ^{JS9}

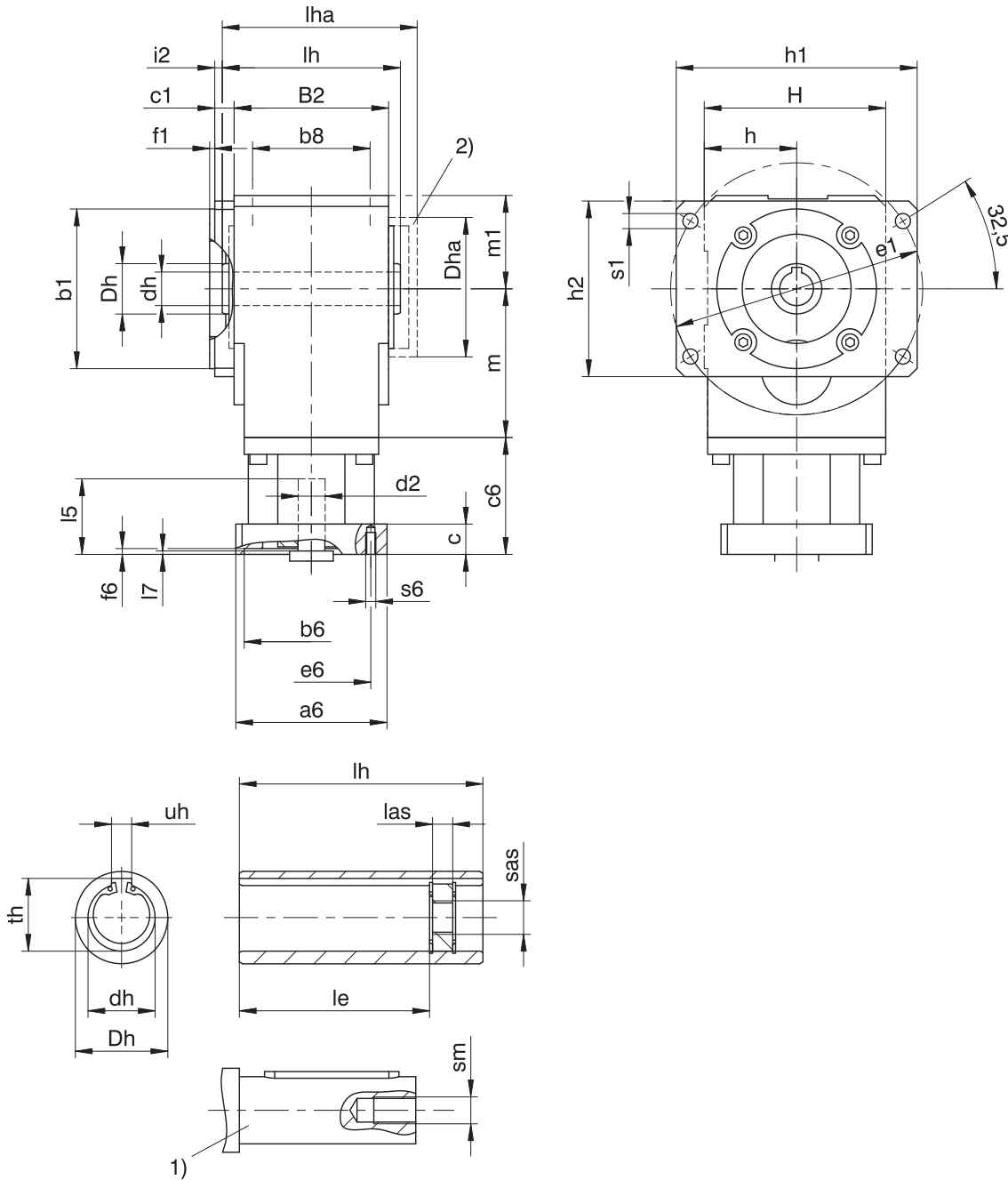
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoebler.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.4 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung F (Flansch)



- 1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens 2,2 x $\varnothing dh$ sein, die Länge der Passfeder mindestens 2 x $\varnothing dh$.
- 2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	$\varnothing b1$	b8	B2	c1	$\varnothing dh$	$\varnothing Dh$	$\varnothing Dha$	$\varnothing e1$	f1	h	h1	h2	H	i2	le	lh	las	lha	m	m1	$\varnothing s1$	sm	sas	th	uh
KL1	60 _{f8}	50	75	11,5	16 ^{H7}	25	70	130	3	46	128,5	88,5	90	5,5	60,5	87	12	91	67,5	46	9	M5	M6	18,3	5 ^{f59}
KL2	95 _{f8}	65	92	11,5	20 ^{H7}	30	80	150	3	55	143,5	104,5	108	4,5	79,5	106	12	110	88,5	55	9	M6	M8	22,8	6 ^{f59}

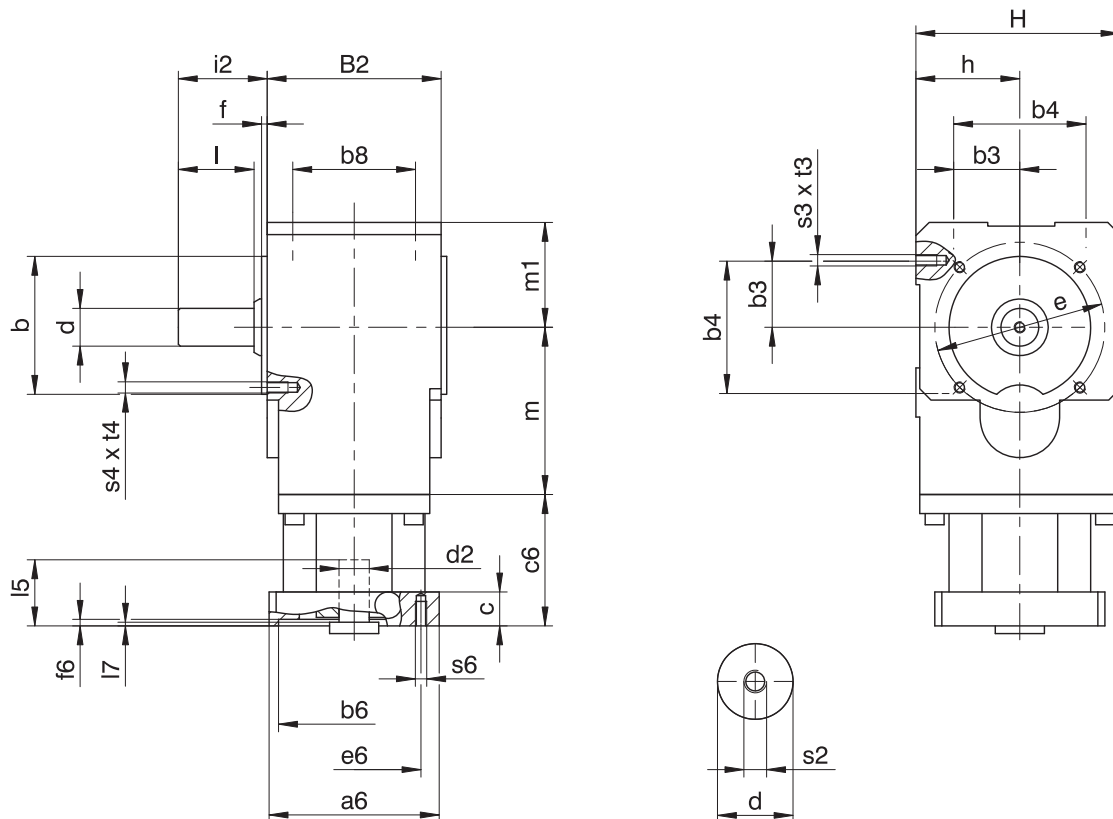
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	$\varnothing b6$	$\varnothing e6$	$\varnothing d2max$	l5	$\square a6$	c	c6	f6	l7	s6
KL1_MQ	40 ^{H7}	63	16	30	55	15	61,5	3,5	3	M5
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoerber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.5 Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis)



Maße Getriebe

Typ	Øb	b3	b4	b8	B2	Ød	Øe	f	h	H	i2	l	m	m1	s2	s3	s4	t3	t4
KL1	60 _{f6}	27,5	55	50	75	16 _{h6}	75	3	46	90	38	32	67,5	46	M5	M6	M6	11	11
KL2	75 _{f6}	35,0	70	65	92	20 _{h6}	90	3	55	108	47	40	88,5	55	M6	M6	M6	13	13

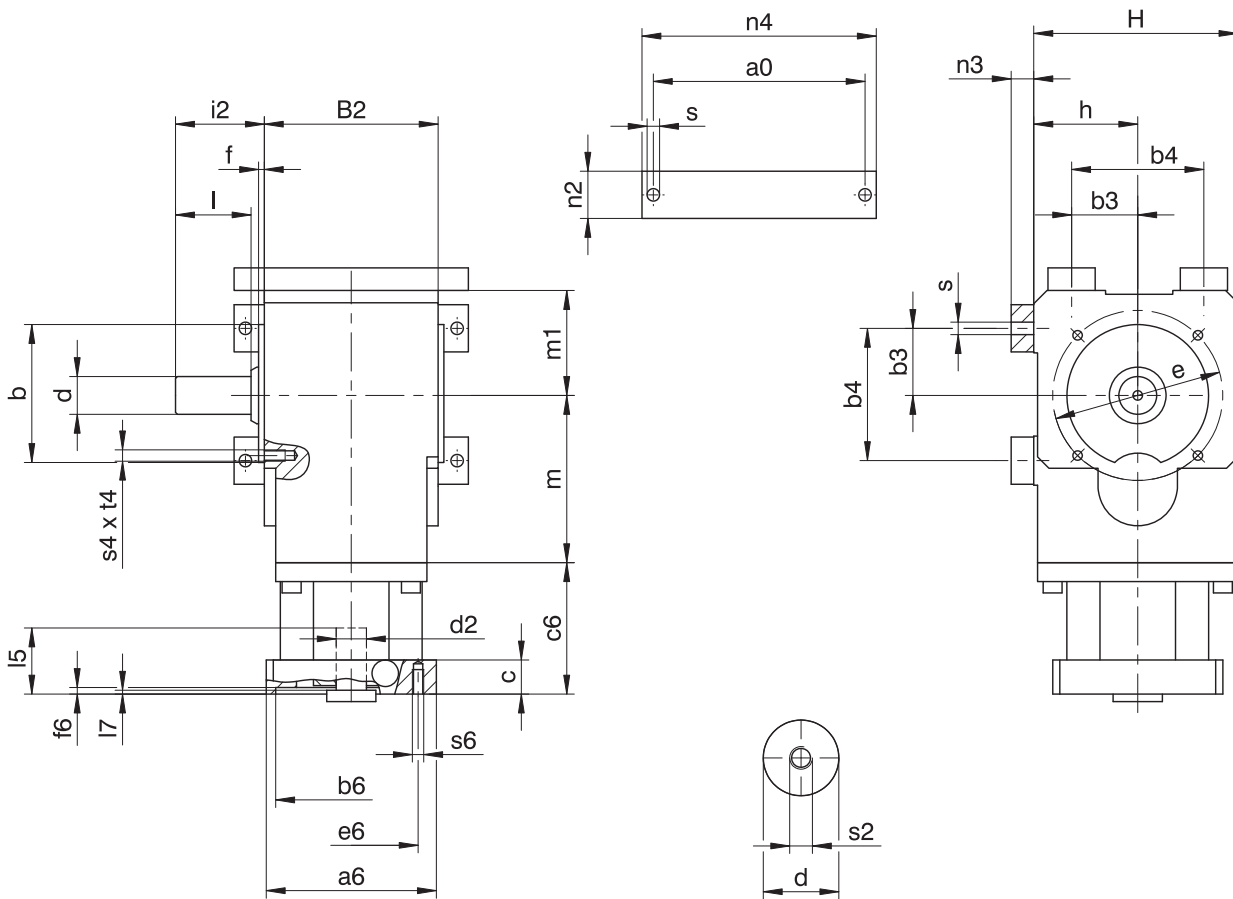
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KL1_MQ	40 ^{H7}	63	16	30	55	15	61,5	3,5	3	M5
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.6 Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelockkreis)



Maße Getriebe

Typ	a0	Øb	b3	b4	B2	Ød	Øe	f	h	H	i2	l	m	m1	n2	n3	n4	Øs	s2	s4	t4
KL1	95	60 ₆	27,5	55	75	16 ₆	75	3	46	90	38	32	67,5	46	20	12	107	6,6	M5	M6	11
KL2	112	75 ₆	35,0	70	92	20 ₆	90	3	55	108	47	40	88,5	55	25	12	124	6,6	M6	M6	13

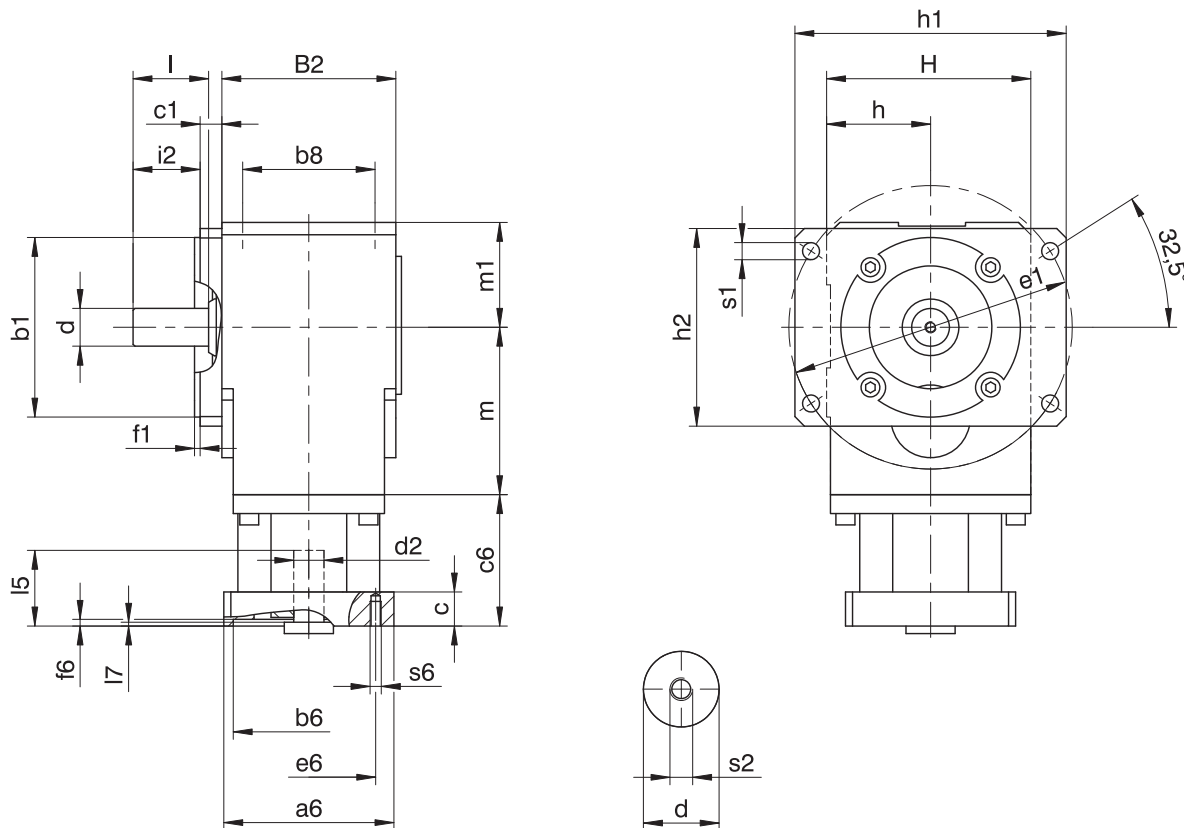
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KL1_MQ	40 ^{H7}	63	16	30	55	15	61,5	3,5	3	M5
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.7 Wellenausführung G (Vollwelle ohne Passfeder), Gehäuseausführung F (Flansch)



Maße Getriebe

Typ	Øb1	b8	B2	c1	Ød	Øe1	f1	h	h1	h2	H	i2	l	m	m1	Øs1	s2
KL1	60 _{f6}	50	75	11,5	16 _{k6}	130	3	46	128,5	88,5	90	26,5	32	67,5	46	9	M5
KL2	95 _{f6}	65	92	11,5	20 _{k6}	150	3	55	143,5	104,5	108	35,5	40	88,5	55	9	M6

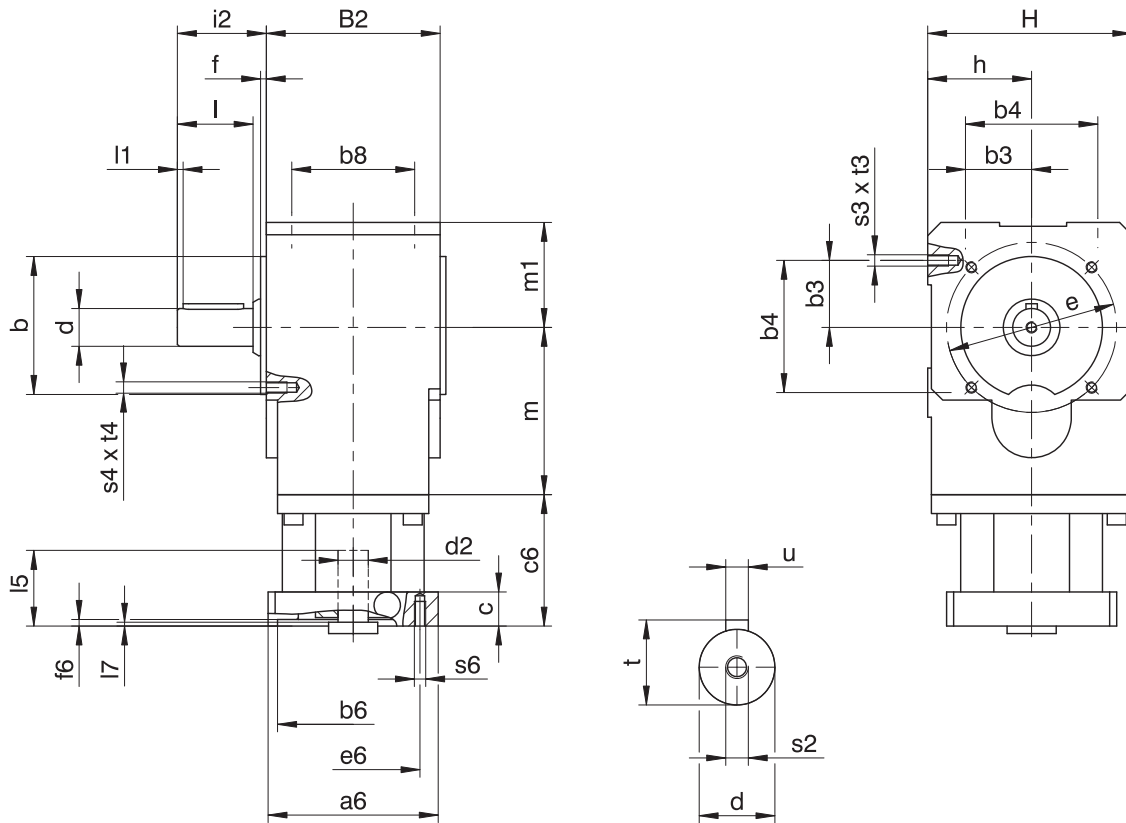
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KL1_MQ	40 ^{H7}	63	16	30	55	15	61,5	3,5	3	M5
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.8 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis)



Maße Getriebe

Typ	$\varnothing b$	b3	b4	b8	B2	$\varnothing d$	$\varnothing e$	f	h	H	i2	l	l1	m	m1	s2	s3	s4	t	t3	t4	u
KL1	60 _{H6}	27,5	55	50	75	16 _{H6}	75	3	46	90	38	32	3	67,5	46	M5	M6	M6	18,0	11	11	A5×5×22
KL2	75 _{H6}	35,0	70	65	92	20 _{H6}	90	3	55	108	47	40	3	88,5	55	M6	M6	M6	22,5	13	13	A6×6×32

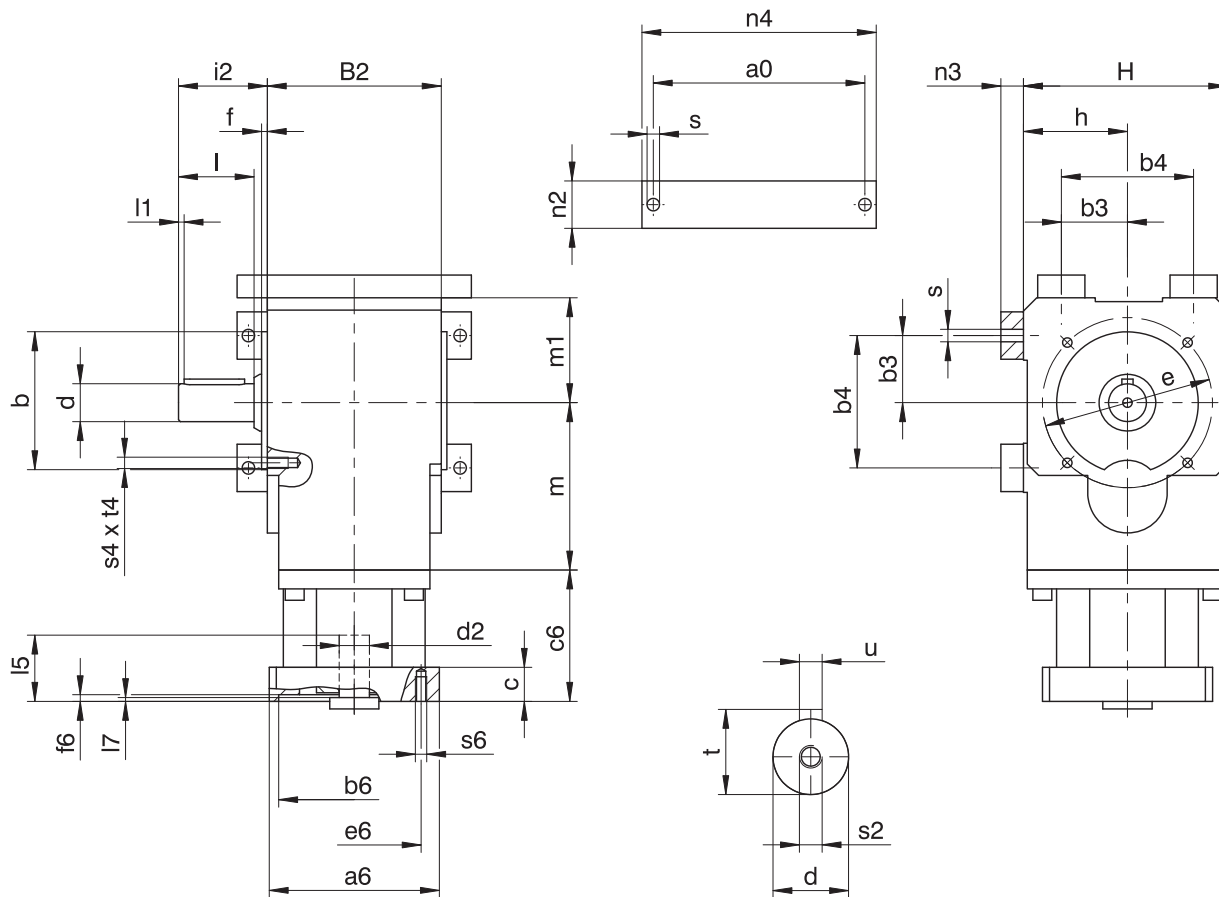
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	$\varnothing b6$	$\varnothing e6$	$\varnothing d2_{max}$	l5	$\square a6$	c	c6	f6	l7	s6
KL1_MQ	40 ^{H7}	63	16	30	55	15	61,5	3,5	3	M5
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.9 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelockkreis)



Maße Getriebe

Typ	a0	Øb	b3	b4	B2	Ød	Øe	f	h	H	i2	l	l1	m	m1	n2	n3	n4	Øs	s2	s4	t	t4	u
KL1	95	60 _{js}	27,5	55	75	16 _{js6}	75	3	46	90	38	32	3	67,5	46	20	12	107	6,6	M5	M6	18,0	11	A5×5×22
KL2	112	75 _{js}	35,0	70	92	20 _{js6}	90	3	55	108	47	40	3	88,5	55	25	12	124	6,6	M6	M6	22,5	13	A6×6×32

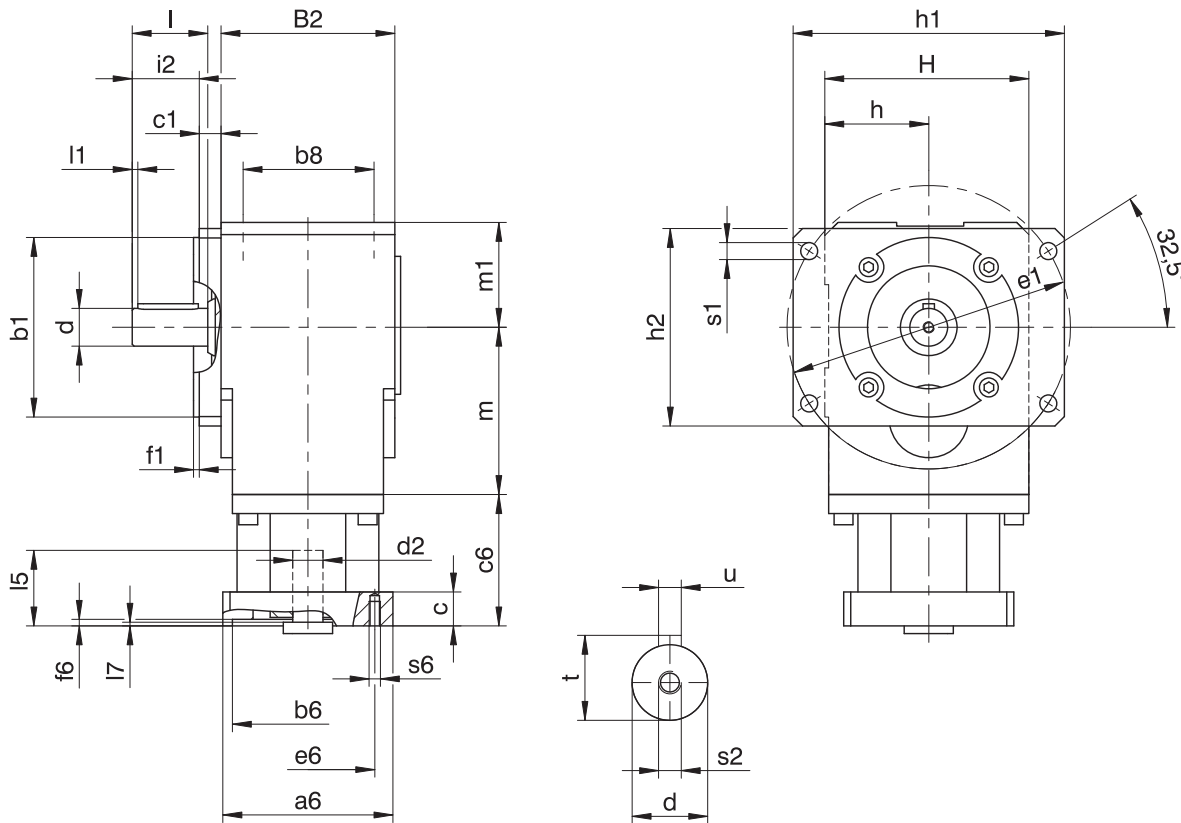
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KL1_MQ	40 ^{H7}	63	16	30	55	15	61,5	3,5	3	M5
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.10 Wellenausführung P (Vollwelle mit Passfeder), Gehäuseausführung F (Flansch)



Maße Getriebe

Typ	$\varnothing b_1$	b8	B2	c1	$\varnothing d$	$\varnothing e_1$	f1	h	h1	h2	H	i2	l	l1	m	m1	$\varnothing s_1$	s2	t	u
KL1	60 _{f6}	50	75	11,5	16 _{h6}	130	3	46	128,5	88,5	90	26,5	32	3	67,5	46	9	M5	18,0	A5×5×22
KL2	95 _{f6}	65	92	11,5	20 _{h6}	150	3	55	143,5	104,5	108	35,5	40	3	88,5	55	9	M6	22,5	A6×6×32

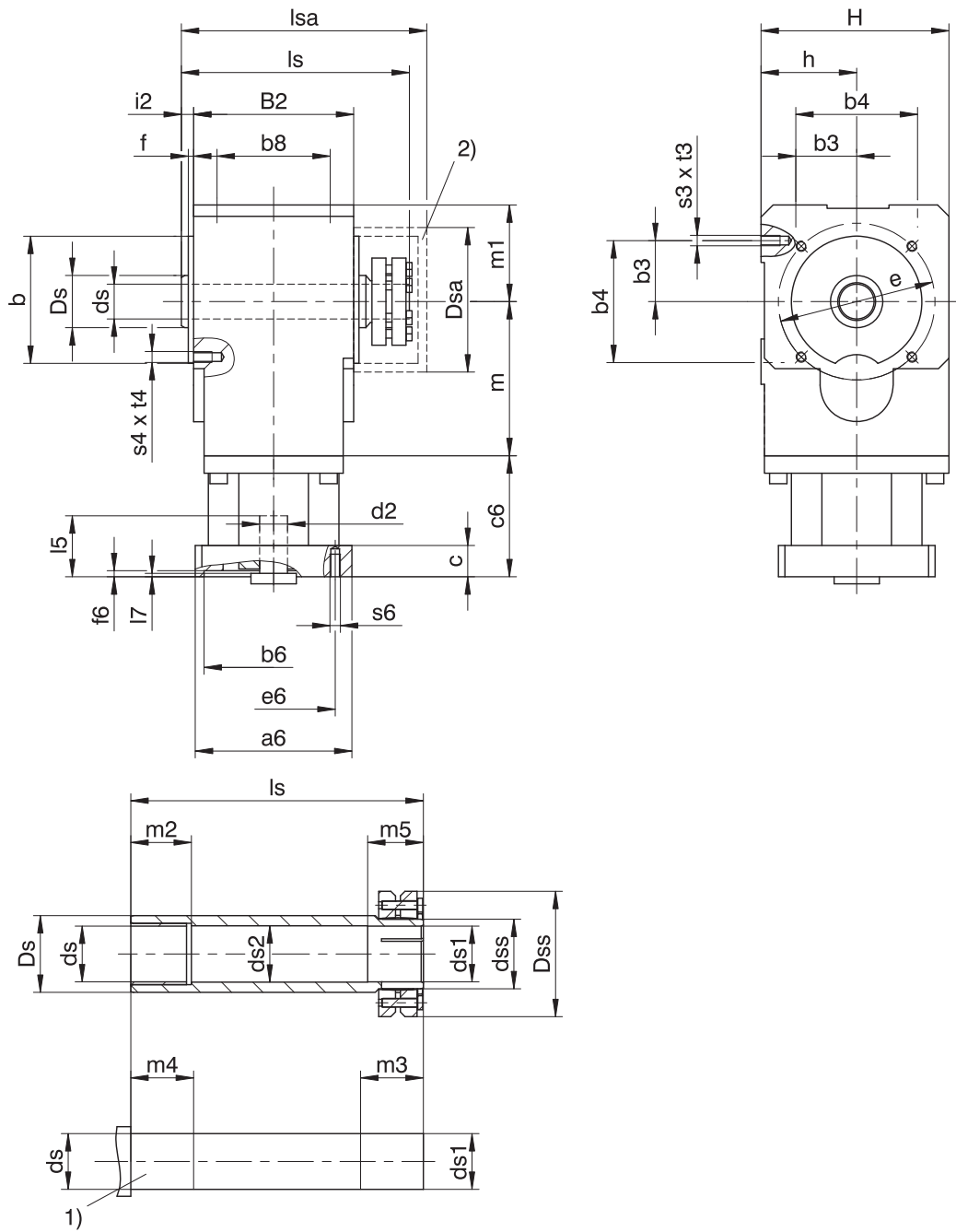
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	$\varnothing b_6$	$\varnothing e_6$	$\varnothing d_{2max}$	l5	$\square a_6$	c	c6	f6	l7	s6
KL1_MQ	40 ^{H7}	63	16	30	55	15	61,5	3,5	3	M5
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.11 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung G (Gewindelockkreis)



- 1) Maschinenwelle: Das Maß l_s darf nicht unterschritten werden. 2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	Øb	b3	b4	b8	B2	Øds	Øds1	Øds2	Ødss	ØDs	ØDsa	ØDss	Øe	f	h	H	i2	ls	lsa	m	m1	m2	m3	m4	m5	s3	s4	t3	t4
KL1	60 _{j6}	27,5	55	50	75	16 ^{H7}	16 ^{H7} _{h6}	17,5	20	25	64	46,2	75	3	46	90	6	109	114,5	67,5	46	17	22	28	23	M6	M6	11	11
KL2	75 _{j6}	35,0	70	65	92	20 ^{H7}	20 ^{H7} _{h6}	21,5	24	30	79	50,0	90	3	55	108	7	131	139,0	88,5	55	22	27	31	26	M6	M6	13	13

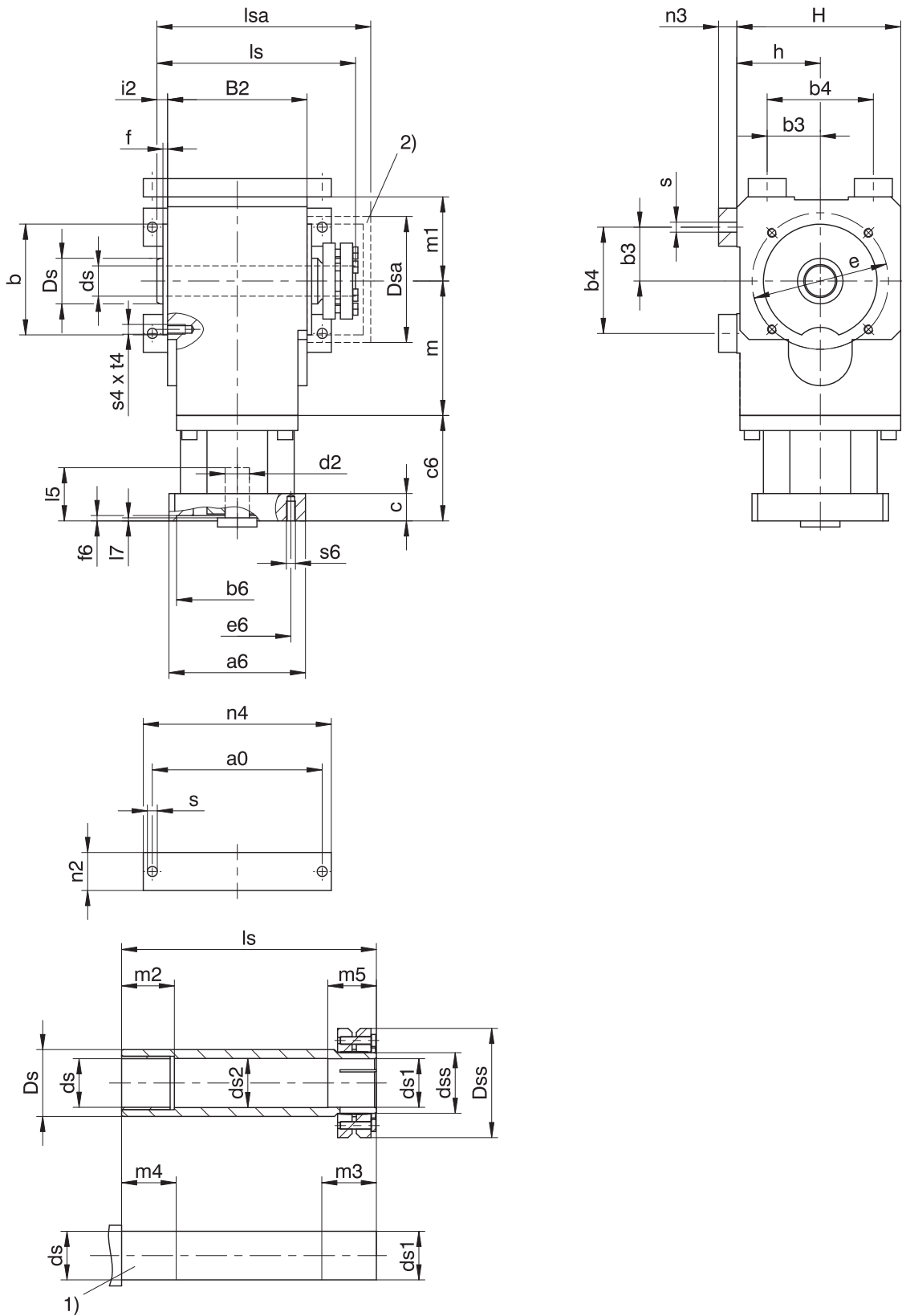
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KL1_MQ	40 ^{H7}	63	16	30	55	15	61,5	3,5	3	M5
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.12 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelochkreis)



1) Maschinenwelle: Das Maß l_s darf nicht unterschritten werden.

2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	a0	Øb	b3	b4	B2	Øds	Øds1	Øds2	Ødss	ØDs	ØDsa	ØDss	Øe	f	h	H	i2	ls	lsa	m	m1	m2	m3	m4	m5	n2	n3	n4	Øs	s4	t4
KL1	95	60 _{j6}	27,5	55	75	16 ^{H7}	16 ^{H7} _{h6}	17,5	20	25	64	46,2	75	3	46	90	6	109	114,5	67,5	46	17	22	28	23	20	12	107	6,6	M6	11
KL2	112	75 _{j6}	35,0	70	92	20 ^{H7}	20 ^{H7} _{h6}	21,5	24	30	79	50,0	90	3	55	108	7	131	139,0	88,5	55	22	27	31	26	25	12	124	6,6	M6	13

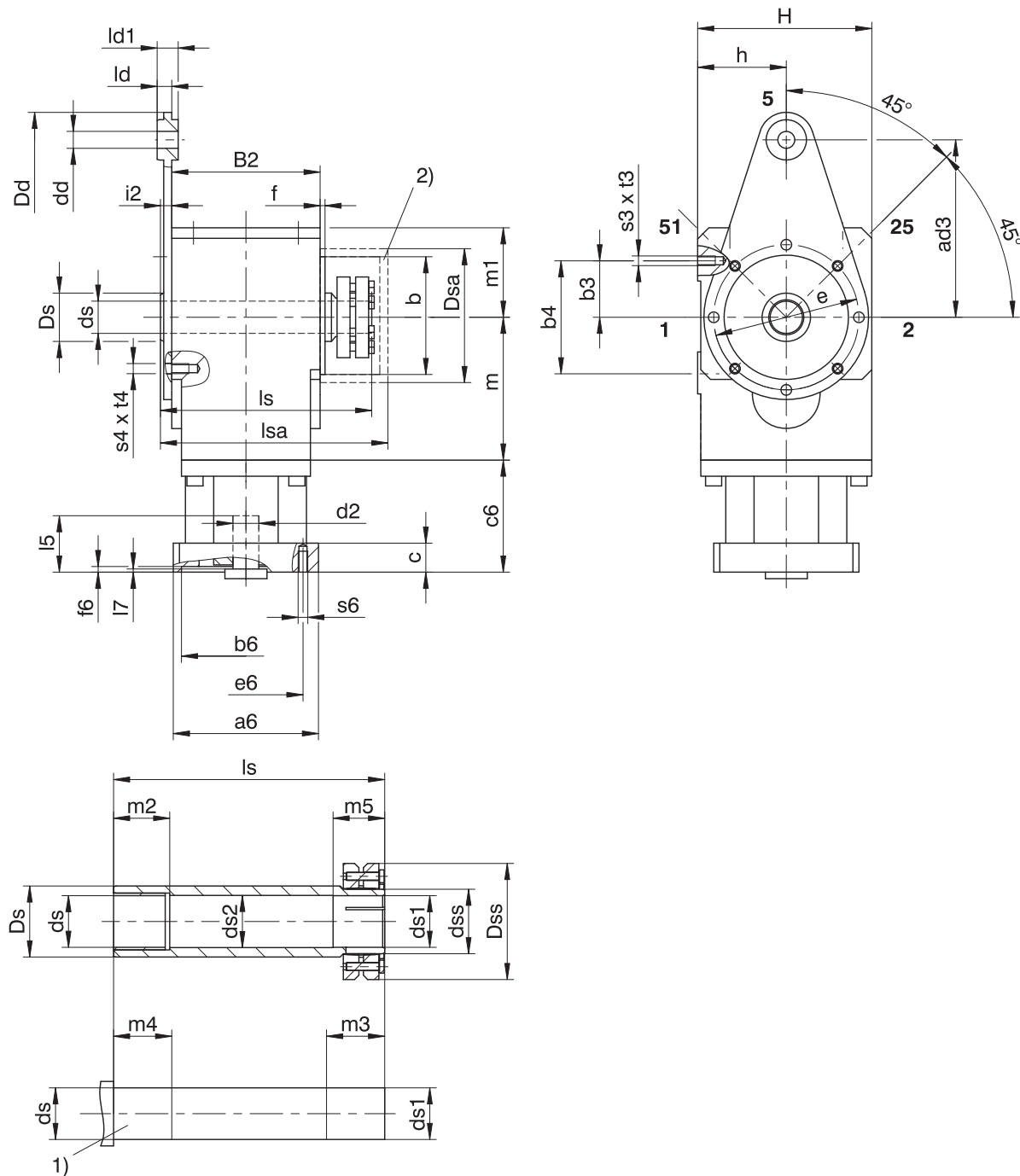
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KL1_MQ	40 ^{H7}	63	16	30	55	15	61,5	3,5	3	M5
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.13 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung GD (Gewindelockkreis + Drehmomentstütze)



- 1) Maschinenwelle: Das Maß l_s darf nicht unterschritten werden.
- 2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	ad3	Øb	b3	b4	B2	Ødd	Øds	Øds1	Øds2	Ødss	ØDs	ØDsa	ØDss	Øe	f	h	H	i2	ld	ld1	ls	lsa	m	m1	m2	m3	m4	m5	s3	s4	t3	t4
KL2	110	75 _{js}	35	70	92	10,5	20 ^{H7}	20 ^{H7/h6}	21,5	24	30	79	50	90	3	55	108	7	9	13	131	139,0	88,5	55	22	27	31	26	M6	M6	13	13

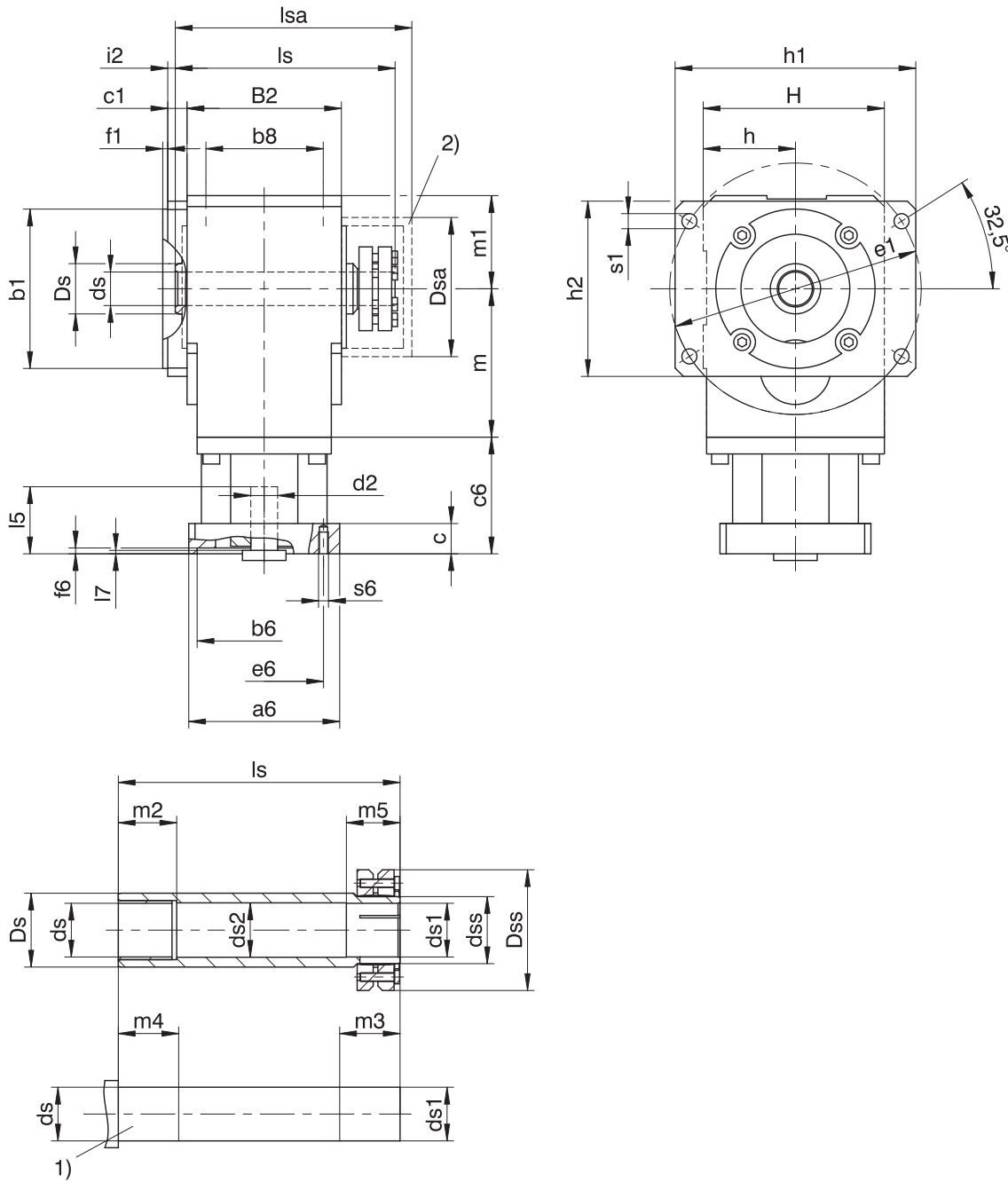
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c_6 und l_5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c , abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.3.14 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung F (Flansch)



- 1) Maschinenwelle: Das Maß ls darf nicht unterschritten werden. 2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	Øb1	b8	B2	c1	Øds	Øds1	Øds2	Ødss	ØDs	ØDsa	ØDss	Øe1	f1	h	h1	h2	H	i2	ls	lsa	m	m1	m2	m3	m4	m5	Øs1
KL1	60 _{j6}	50	75	11,5	16 ^{H7}	16 ^{H7} _{h6}	17,5	20	25	64	46,2	130	3	46	128,5	88,5	90	5,5	109	114,5	67,5	46	17	22	28	23	9
KL2	95 _{j6}	65	92	11,5	20 ^{H7}	20 ^{H7} _{h6}	21,5	24	30	79	50,0	150	3	55	143,5	104,5	108	4,5	131	139,0	88,5	55	22	27	31	26	9

Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
KL1_MQ	40 ^{H7}	63	16	30	55	15	61,5	3,5	3	M5
KL2_MQ	60 ^{H7}	75	19	40	75	18	69,5	3,5	3	M5

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter MQ finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

15.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

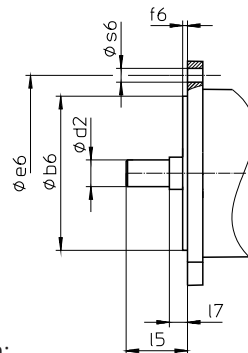
Beispiel-Code

KL	2	0	2	P	G	0080	MQ
----	---	---	---	---	---	------	----

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
KL	Typ	Kegelradgetriebe
2	Größe	2 (Beispiel)
0	Generation	Generation 0
2	Stufen	2-stufig
A	Welle	Hohlwelle mit Passfedernut
S		Hohlwelle mit Schrumpfscheibe
G		Vollwelle ohne Passfeder
P		Vollwelle mit Passfeder
G	Gehäuse	Gewindelochkreis
F		Flansch
NG		Fuß + Gewindelochkreis
GD		Gewindelochkreis + Drehmomentstütze
0080	Übersetzungskennzahl (i x 10)	i = 8 (Beispiel)
MQ	Motoradapter	Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung

Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



- Motortyp oder Motorabmessungen:

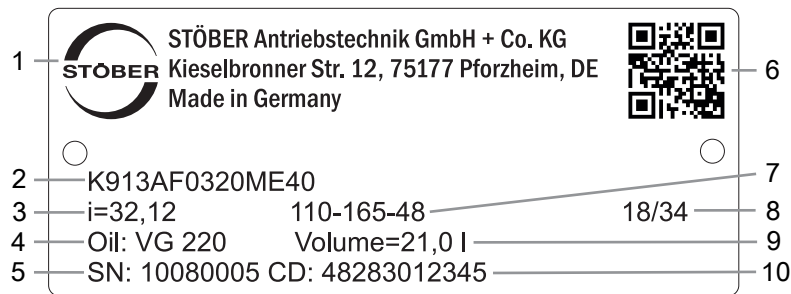
Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.

- Position Zugang Klemmschraube, siehe Kapitel [▶ 15.5.8]
- Anbau der Vollwelle: Getriebeseite 3 oder 4; Vollwelle beidseitig
- Anbau der Hohlwelle mit Passfedernut: Einsteckseite 3 oder 4
- Anbau der Hohlwelle mit Schrumpfscheibe: Schrumpfscheibe auf Getriebeseite 3 oder 4
- Anbau der Fußleisten: Getriebeseite 1 oder 5
- Anbau des Flansches: Getriebeseite 3 oder 4
- Gewindelochkreis: Getriebeseite 3 oder 4
- Anbau der Drehmomentstütze: Getriebeseite 3 oder 4, Auge auf Getriebeseite 1, 2, 5, 25, 51

Die Erklärung der Getriebeseiten finden Sie im Kapitel [▶ 15.5.6].

15.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Schmierstoffspezifikation
5	Serialnummer des Getriebes
6	QR-Code (Link zu Produktinformationen)
7	Maße des Motoradapters (Passrand/Lochkreis/Motorwellendurchmesser)
8	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
9	Schmierstofffüllmenge
10	Kundenspezifische Daten

15.4.1.1 Mitgeltende Dokumente

Mitgeltende Dokumente für das Produkt können Sie ansehen oder herunterladen, wenn Sie die Seriennummer auf dem Typenschild des Produkts ablesen und sie im Internet unter folgender Adresse eingeben:

<https://id.stober.com>

Alternativ können Sie mit einem geeigneten Mobilgerät den QR-Code auf dem Typenschild des Produkts einscannen, um dadurch zu den mitgeltenden Dokumenten verlinkt zu werden.

15.5 Produktbeschreibung

15.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter MQ zum Anbau von Synchron-Servomotoren



Katalog ID 443054_de

Synchron-Servomotor EZ



Katalog ID 442437_de

Lean-Motor LM



Katalog ID 443016_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stober.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

15.5.2 Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der spielfreien Steckkupplung (Klauenkupplung).

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Mit integriertem thermischem Längenausgleich, gleicht Längenausdehnungen der Motorwelle aus
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors

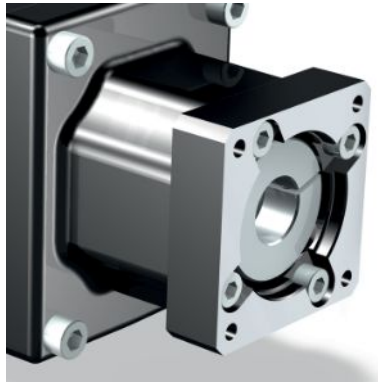


Abb. 1: Spielfreie Steckkupplung

15.5.3 Gehäuseausführung

	Gewindelochkreis G	Flansch F	Fuß + Gewindelochkreis NG	Gewindelochkreis + Drehmomentstütze GD
KL1	✓	✓	✓	-
KL2	✓	✓	✓	✓

15.5.4 Kombinatorik Wellen-/Gehäuseausführung

Wellenausführung	Gehäuseausführung				
	Code	G	F	NG	GD
Hohlwelle mit Passfedernut	A	AG	AF	ANG	AGD
Hohlwelle mit Schrumpfscheibe	S	SG	SF	SNG	SGD
Vollwelle ohne Passfeder	G	GG	GF	GNG	–
Vollwelle mit Passfeder	P	PG	PF	PNG	–

15.5.5 Einbaubedingungen

Hohlwelle

Die Hohlwellenbohrungstoleranz ist ISO H7, die Toleranz der Maschinenwelle muss ISO k6 sein.

Achten Sie bei der Getriebebefestigung auf die Fluchtung der Maschinenwelle zur Getriebehohlwelle.

Maximale Abweichung $\leq 0,03$ mm.

Zur leichteren Montage bzw. Demontage der Maschinenwelle sind die Hohlwellen mit einer Spiralnut (als Fettdepot) ausgestattet.

Im Lieferumfang ist eine gehärtete Abdrückscheibe mit Gewinde enthalten. Optional können Sie die Hohlwelle auch ohne Abdrückscheibe bestellen.

Hohlwelle mit Schrumpfscheibe

Die Hohlwellenbohrungstoleranz ist ISO H7.

Die Maschinenwelle muss ISO h9 sein.

Wählen Sie für die Maschinenwelle einen Werkstoff mit einer zulässigen Flächenpressung $p \geq 325$ N/mm².

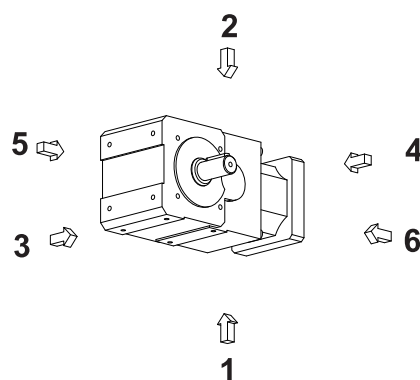
Mögliche Werkstoffe:

- C45E +QT
- 42CrMo4

Maschinenseitige Befestigung der Getriebe über Gewindelochkreis

Die angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten nur bei einer maschinenseitigen Befestigung der Getriebe mit Schrauben der Festigkeitsklasse 10.9. Zusätzlich müssen die Getriebegehäuse am Passrand eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.

15.5.6 Getriebeseiten



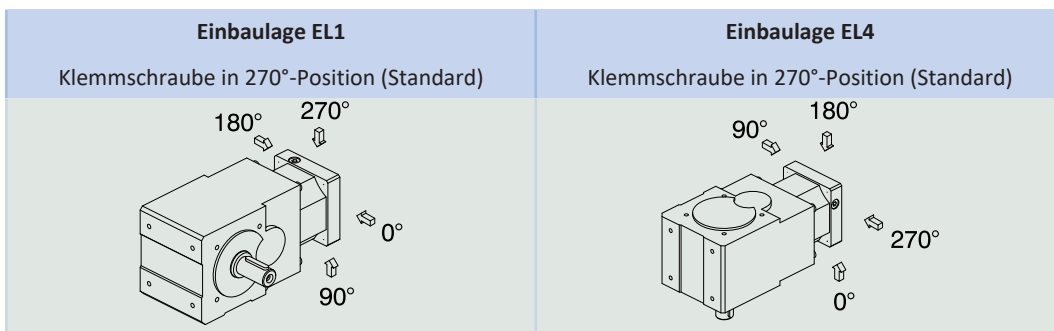
Die Zahlen kennzeichnen die Getriebeseiten.

15.5.7 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs.

Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

15.5.8 Position Zugang Klemmschraube



Geben Sie Abweichungen für Ihr Getriebe bei der Bestellung an.

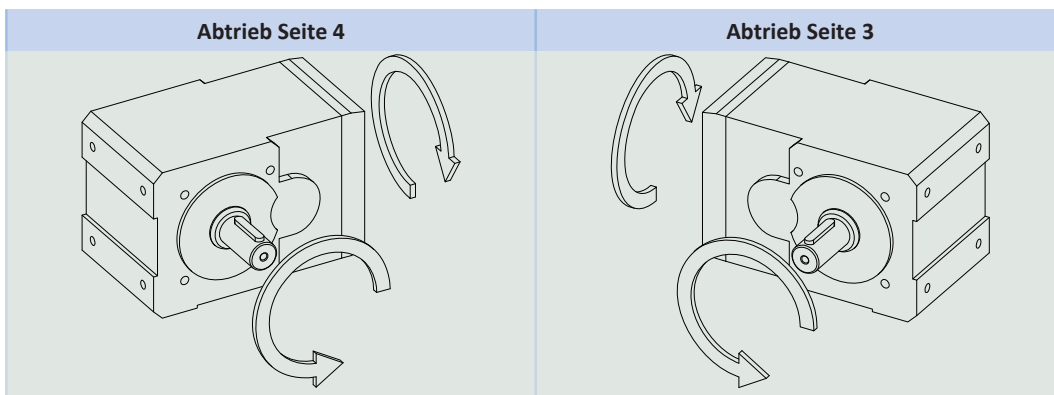
Beachten Sie, dass sich die Zugangsbohrung der Klemmschraube mitdreht, wenn das Getriebe in eine andere Einbaulage gedreht wird.

15.5.9 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	≤ 80 °C
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosiongeschützte Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 2-stufig	97 %
Schutzart ¹	IP65

15.5.10 Drehrichtung

Vollwelle (P, G), Vollwelle beidseitig (P, G), Hohlwelle mit Passfedernut (A)

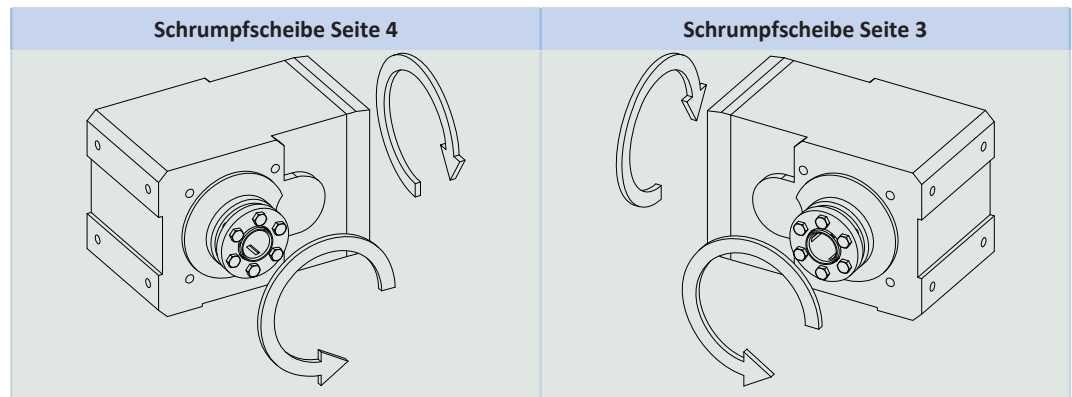


Die angegebenen Drehrichtungen gelten auch für Getriebe mit Hohlwelle (A), sofern die Einsteckseite der Maschinenwelle der Seite der gezeigten Vollwelle entspricht.

Die Drehrichtung bei Wellenausführung Vollwelle beidseitig entspricht der Drehrichtung für Abtrieb Seite 4.

Die Bilder zeigen die Einbaulage EL1.

Hohlwelle mit Schrumpfscheibe (S)



Die Bilder zeigen die Einbaulage EL1.

15.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSoft. Laden Sie SERVOSoft kostenlos unter <https://www.stoeber.de/de/ServoSoft> herunter.

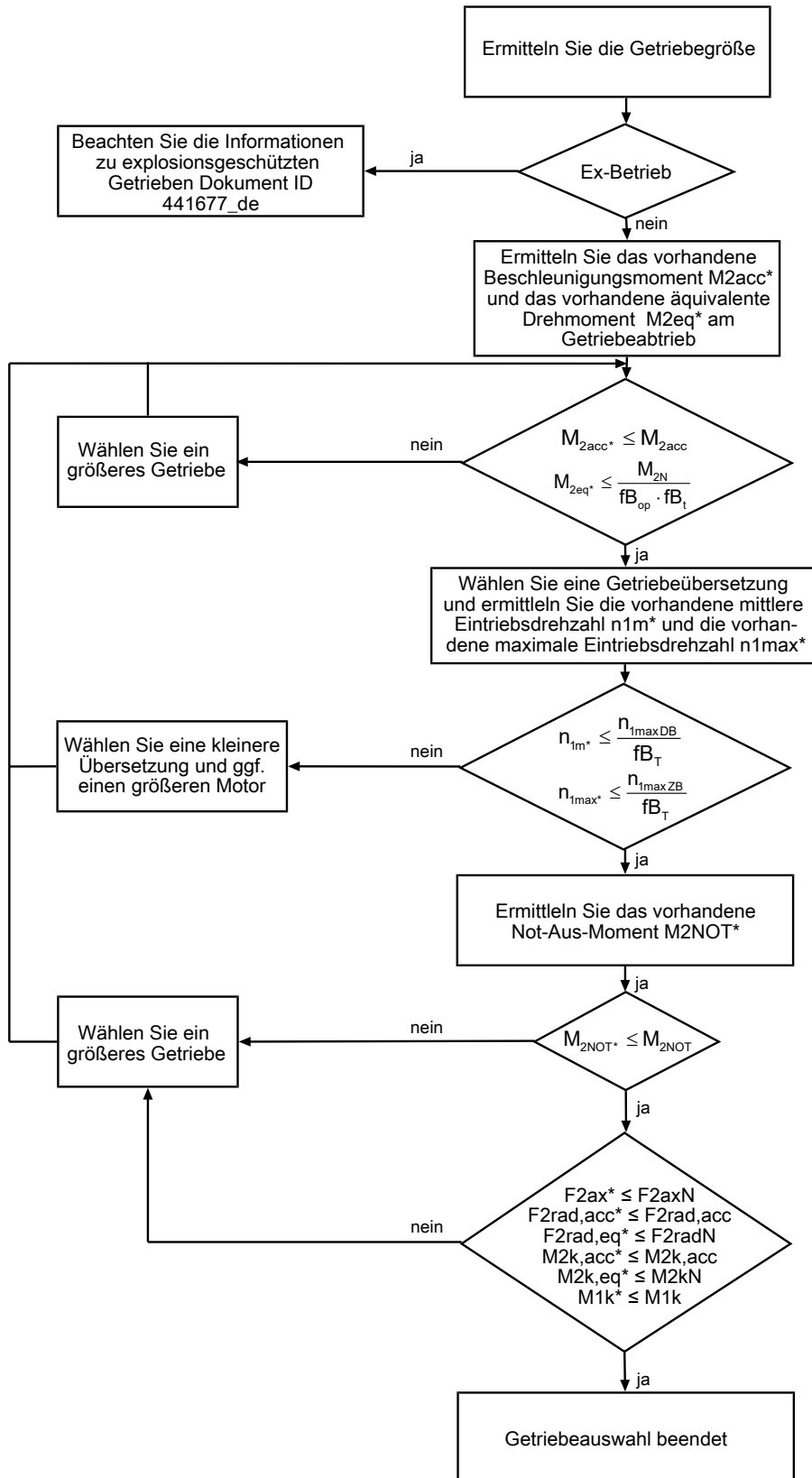
Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [▶ 18.1](#).

15.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



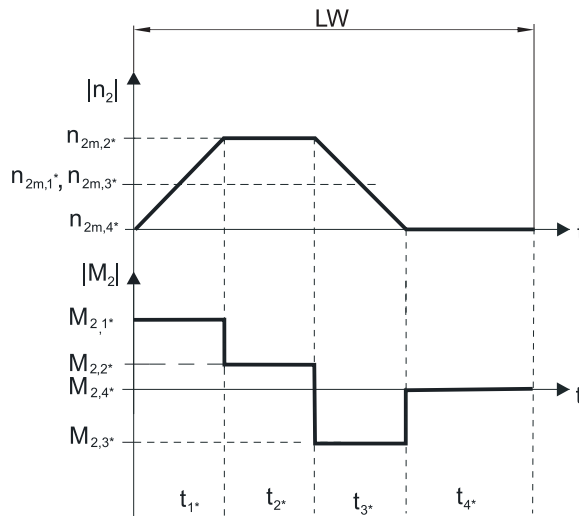
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} , M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für fb_T , fb_{op} und fb_t den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:

**Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments**

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6 \text{ min}$, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB_{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,25
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,40
Laufzeit	fB_t
Tägliche Laufzeit $\leq 8 \text{ h}$	1,00
Tägliche Laufzeit $\leq 16 \text{ h}$	1,15
Tägliche Laufzeit $\leq 24 \text{ h}$	1,20

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 80\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

15.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} \leq 100\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax100}$; $F_{2radN} = F_{2rad100}$; $M_{2kN} = M_{2k100}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe bei Gehäuseausführung Gewindelochkreis und Flansch über dessen Passränder abgestützt werden

15.6.2.1 Wellenausführung G, P

Zulässige Wellenbelastungen Wellenausführung G, P (Vollwelle)

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
KL1	20,0	380	1900	1900	68	68
KL2	22,0	560	2800	2800	118	118

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100\text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

$$F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

$$M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100\text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

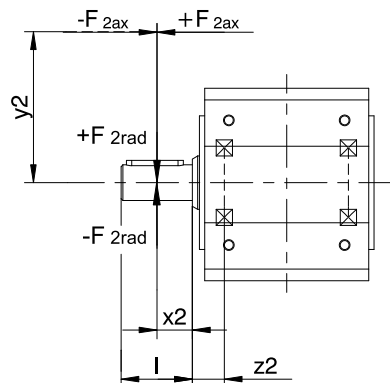


Abb. 2: Kraftangriffspunkte für die Vollwelle

Die angegebenen Werte für $F_{2rad100}$ beziehen sich auf einen Kraftangriff auf die Mitte der Abtriebswelle: $x_2 = l/2$.

Wellenabmessungen finden Sie im Kapitel Maßzeichnungen.

Für andere Kraftangriffspunkte gilt:

$$M_{2k,acc^*} = \frac{2 \cdot F_{2ax^*} \cdot y_2 + F_{2rad,acc^*} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

$$F_{2rad,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

15.6.2.2 Wellenausführung A, S

Zulässige Wellenbelastungen Wellenausführung A (Hohlwelle mit Passfedernut)

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
KL1	18,5	250	1250	1250	43	43
KL2	22,0	560	2800	2800	118	118

Zulässige Wellenbelastungen Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe)

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax100} [N]	$F_{2rad100}$ [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k100} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
KL1	18,5	250	1250	1250	43	43
KL2	22,0	560	2800	2800	118	118

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 100 \text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}} \quad F_{2radN} = \frac{F_{2rad100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}} \quad M_{2kN} = \frac{M_{2k100}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{100 \text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax100} , $F_{2rad100}$ und M_{2k100} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

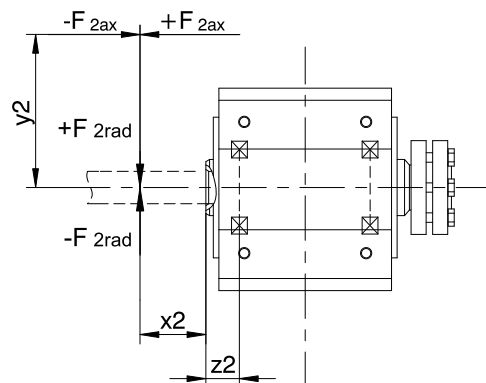


Abb. 3: Kraftangriffspunkte für die Hohlwelle

Die zulässigen Radialkräfte können Sie aus dem zulässigen Kippmoment M_{2kN} und $M_{2k,acc}$ bestimmen. Die vorhandenen Radialkräfte dürfen die zulässigen Radialkräfte nicht übersteigen. Die zulässigen Radialkräfte beziehen sich auf das Ende der Wellenende ($x_2 = 0$).

$$M_{2k,acc^*} = \frac{2 \cdot F_{2ax^*} \cdot y_2 + F_{2rad,acc^*} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

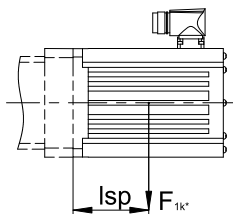
$$F_{2rad,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

15.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
KL1_MQ	15
KL2_MQ	20

15.6.4 Radialwellendichtringe

Leckagesicherheit

Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

15.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>

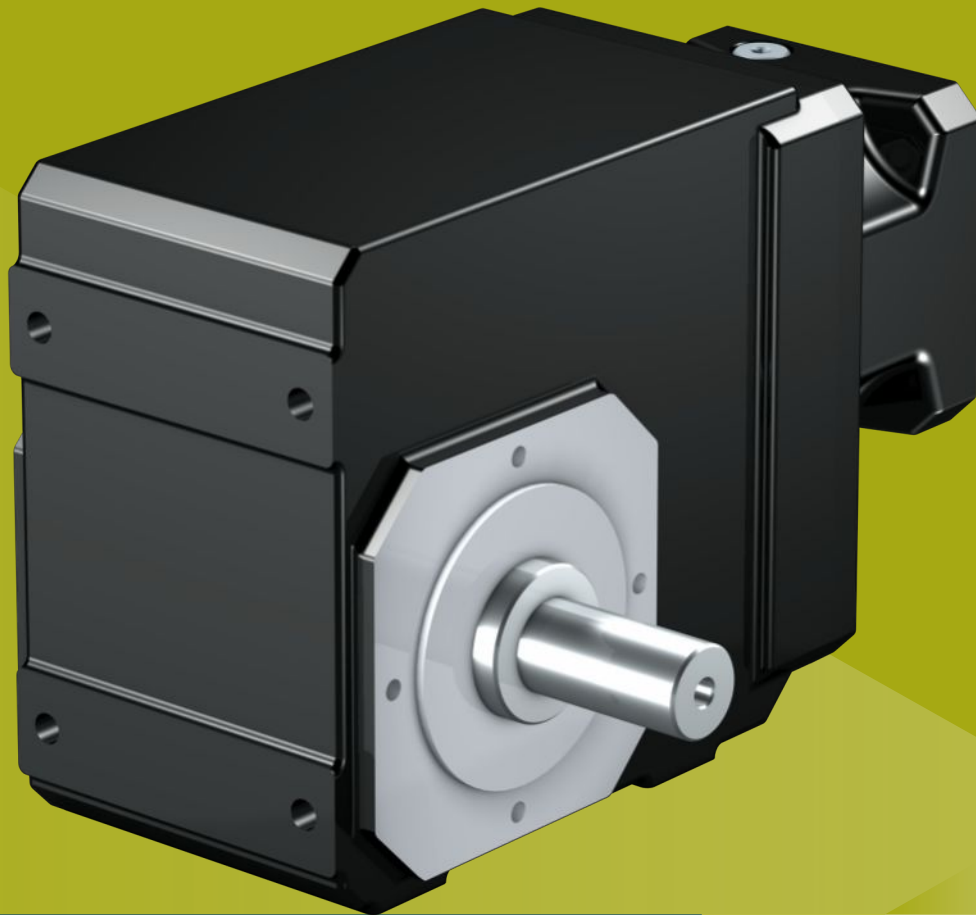
Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren KL	443363_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Servowinkelgetriebe KL/KS/PHK/PHKX/PHQK/PK/PKX	443005_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de

16 Kegelradgetriebe K

Inhaltsverzeichnis

16.1 Übersicht	354
16.2 Auswahltabellen	355
16.3 Maßzeichnungen	367
16.3.1 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis).....	368
16.3.2 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelochkreis)	370
16.3.3 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung GD (Gewindelochkreis + Drehmomentstütze)	372
16.3.4 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung NGD (Fuß + Gewindelochkreis + Drehmomentstütze).....	374
16.3.5 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung F (Rundflansch)	376
16.3.6 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung NF (Fuß + Rundflansch)	378
16.3.7 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis)	380
16.3.8 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelochkreis).....	382
16.3.9 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung GD (Gewindelochkreis + Drehmomentstütze)	384
16.3.10 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung NGD (Fuß + Gewindelochkreis + Drehmomentstütze)...	386
16.3.11 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung F (Rundflansch)	388
16.3.12 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung NF (Fuß + Rundflansch)	390
16.3.13 Wellenausführung V (Vollwelle), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis)	392
16.3.14 Wellenausführung V (Vollwelle), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelochkreis).....	394
16.3.15 Wellenausführung V (Vollwelle), Gehäuseausführung F (Rundflansch).....	396
16.3.16 Wellenausführung V (Vollwelle), Gehäuseausführung NF (Fuß + Rundflansch)	398
16.3.17 Ölausgleichsbehälter	400
16.4 Typenbezeichnung	401
16.4.1 Typenschild	402
16.5 Produktbeschreibung	403
16.5.1 Eintriebsoptionen	403
16.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME).....	403
16.5.3 Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ).....	404
16.5.4 Gehäuseausführung	405
16.5.5 Kombinatorik Wellen-/Gehäuseausführung	406
16.5.6 Einbaubedingungen	406
16.5.7 Einbaulagen	407
16.5.8 Schmierstoffe	408
16.5.9 Position Zugang Klemmschraube	409
16.5.10 Weitere Produktmerkmale.....	409
16.5.11 Wartung	409
16.5.12 Drehrichtung	410
16.6 Projektierung	411
16.6.1 Antriebsauswahl.....	412
16.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle	414
16.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb.....	417
16.6.4 Radialwellendichtringe.....	417
16.6.5 Ölausgleichsbehälter	417
16.7 Weitere Dokumentation	417



16

Kegelradgetriebe

K

16.1 Übersicht

Hochsteife schrägverzahnte Winkelgetriebe

Merkmale

- Leistungsdichte ★★★★★
- Drehspiel ★★★★★
- Preisklasse €€
- Wellenbelastung ★★★★★
- Laufruhe ★★★★★
- Verdrehsteifigkeit ★★★★★
- Massenträgheitsmoment ★★★★★
- Schrägverzahnung ✓
- Wartungsfrei (K1 – K4) ✓
- FKM Dichtring am Eintrieb ✓
- Abtriebslager verstärkt (K5 – K8) ✓ (auf Anfrage)
- Einfach und sicher an jeden Servomotor anbaubar ✓

Legende ★☆☆☆☆ gut | ★★★★★ hervorragend
 € Economy | €€€€€ Premium

Technische Daten

i	4 – 381
M_{2acc}	50 – 13200 Nm
$\Delta\phi_2$	1,5 – 12 arcmin
η_{get}	94 – 97 %

i	i _{exakt}	Typ	n _{1maxDB}		n _{1maxZB}	J ₁	m	d _{MW}	Δφ ₂	Δφ _{2redll}	Δφ _{2redr}	C ₂	M _{2N}	M _{2acc}	M _{2NOT}
			EL1,2 [min ⁻¹]	EL3,4,5,6 [min ⁻¹]											
K1014 (M_{2acc,max} = 13200 Nm)															
190,4	514941/2704	K1014_1900 ME50	2500	2300	3500	66	498	≤60	10,0	5,0	–	725	12000	13200	24000
237,4	49383/208	K1014_2370 ME40	2500	2300	3500	35	490	≤48	10,0	5,0	–	725	10425	12750	15937
290,4	392553/1352	K1014_2900 ME40	2500	2300	3500	35	490	≤48	10,0	5,0	–	725	10727	13200	19578

16.3 Maßzeichnungen

In diesem Kapitel finden Sie die Abmessungen der Getriebe, sowie Beispielabmessungen der anbaubaren Motoradapter.

Maße können aufgrund von Gusstoleranzen bzw. Aufsummieren der Einzeltoleranzen die Vorgaben der ISO 2768-mK überschreiten.

Maßänderungen durch technische Weiterentwicklung behalten wir uns vor.

3D-Modelle unserer Standardantriebe können Sie unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Toleranzen

Achshöhe nach DIN 747	Toleranz
Bis 50 mm	-0,4 mm
Bis 250 mm	-0,5 mm
Bis 630 mm	-0,6 mm

Vollwelle	Toleranz
Passung \varnothing Welle \leq 50 mm	DIN 748-1, ISO k6
Passung \varnothing Welle $>$ 50 mm	DIN 748-1, ISO m6
Passfedern	DIN 6885-1, hohe Form A

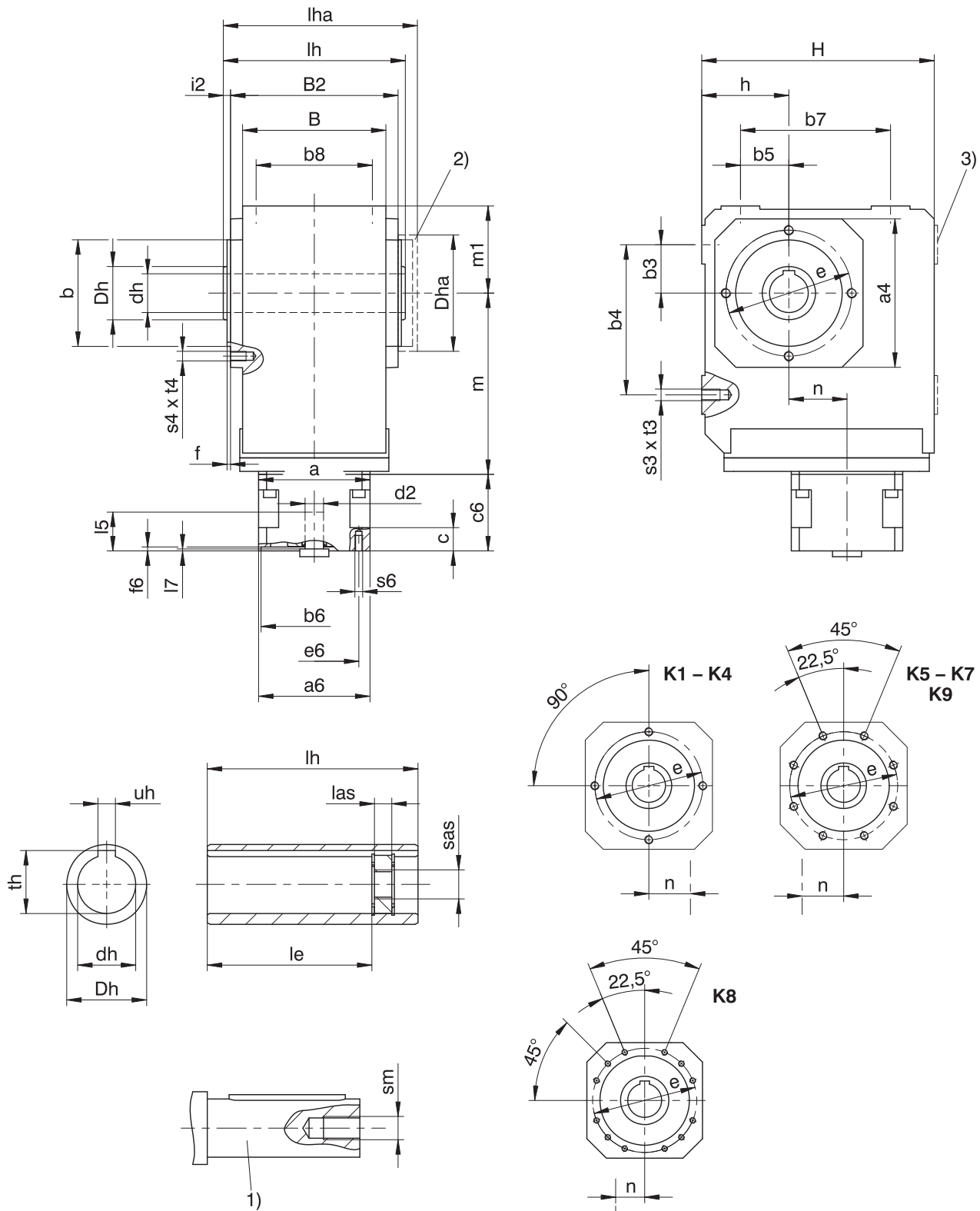
Hohlwelle	Toleranz
Passung Hohlwellenbohrung	ISO H7
Passfedern	DIN 6885-1, hohe Form K1 \varnothing 30: DIN 6885-3, niedrige Form

Flansch	Toleranz Passrand
Bis 300 mm	ISO j6
Ab 350 mm	ISO h6

Zentrierbohrungen in Vollwellen nach DIN 332-2, Form DR

Gewindegröße	M4	M5	M6	M8	M10	M12	M16	M20	M24
Gewindetiefe [mm]	10	12,5	16	19	22	28	36	42	50

16.3.1 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung G (Gewindelockkreis)



- 1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens $2,2 \times \varnothing dh$ sein, die Länge der Passfeder mindestens $2 \times \varnothing dh$.
- 3) Nur bei K1 (andere Baugrößen auf Anfrage)

2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	□a4	∅b	b3	b4	b5	b7	b8	B	B2	∅dh	∅Dh	Dha	∅e	f	h	H	i2	le	lh	las	lha	m1	s3	s4	sm	sas	t3	t4	th	uh
K1	105	75 ₆	30	90	30	90	70	90	106	20 ^{H7}	40	□105	90	3,0	60	160	7,0	98,0	120	12	127,0	60	M8	M8	M6	M8	13	13	22,8	6 ^{JS9}
K1	105	75 ₆	30	90	30	90	70	90	106	25 ^{H7}	40	□105	90	3,0	60	160	7,0	98,0	120	12	127,0	60	M8	M8	M10	M12	13	13	28,3	8 ^{JS9}
K1	105	75 ₆	30	90	30	90	70	90	106	30 ^{H7}	40	□105	90	3,0	60	160	7,0	93,5	120	12	127,0	60	M8	M8	M10	M12	13	13	32,0	8 ^{JS9}
K2	116	82 ₆	35	115	35	115	90	115	134	30 ^{H7}	45	□116	100	3,0	65	190	7,0	121,5	148	12	156,0	65	M10	M8	M10	M12	16	13	33,3	8 ^{JS9}
K3	132	95 ₆	40	130	40	130	105	130	146	35 ^{H7}	50	□132	115	3,0	75	213	7,0	125,0	160	12	168,0	75	M10	M8	M12	M16	16	13	38,3	10 ^{JS9}
K4	152	110 ₆	50	155	50	155	120	148	173	40 ^{H7}	55	□152	130	3,5	90	240	7,5	157,0	188	12	197,5	90	M12	M10	M16	M20	19	16	43,3	12 ^{JS9}
K5	145	110 ₆	40	140	100	140	125	160	185	50 ^{H7}	65	□145	130	3,5	160	260	7,5	164,0	200	12	209,5	100	M16	M10	M16	M20	26	16	53,8	14 ^{JS9}
K6	180	140 ₆	50	160	110	160	130	168	200	50 ^{H7}	70	∅183	165	3,5	190	310	7,5	179,0	215	12	224,5	120	M16	M10	M16	M20	26	16	53,8	14 ^{JS9}
K7	195	155 ₆	55	180	125	180	145	190	226	60 ^{H7}	85	∅205	185	3,5	212	342	8,0	214,0	242	12	252,0	125	M20	M12	M20	M24	33	19	64,4	18 ^{JS9}
K8	226	185 ₆	75	240	165	240	185	235	282	70 ^{H7}	100	∅184	215	4,0	265	410	9,0	263,0	300	20	311,0	145	M24	M12	M20	M24	38	19	74,9	20 ^{JS9}
K9	280	230 ₆	95	280	185	280	225	285	330	90 ^{H7}	120	∅230	265	5,0	315	495	10,0	302,0	350	26	361,0	180	M30	M16	M24	M30	48	26	95,4	25 ^{JS9}

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K202	□98	143	46,0	□115	147	46,0	□145	149	46,0	-	-	-	-	-	-
K203	∅140	180	46,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K302	∅140	163	52,5	□115	167	52,5	□145	169	52,5	-	-	-	-	-	-
K303	∅140	200	52,5	∅160	210	16,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K402	-	-	-	∅160	187	60,0	□145	189	60,0	□190	192	60,0	-	-	-
K403	∅140	220	60,0	∅160	230	23,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K513	-	-	-	∅160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	-	-	-
K514	-	-	-	∅160	215	15,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K613	-	-	-	∅160	191	18,0	∅200	193	18,0	□190	196	18,0	∅300	210	18,0
K614	-	-	-	∅160	234	18,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K713	-	-	-	-	-	-	∅200	221	20,0	□190	224	20,0	∅300	237	20,0
K714	-	-	-	∅160	263	20,0	∅200	283	20,0	-	-	-	-	-	-
K813	-	-	-	-	-	-	∅200	247	24,0	∅250	249	24,0	∅300	262	24,0
K814	-	-	-	-	-	-	∅200	308	24,0	∅250	320	5,0	-	-	-
K913	-	-	-	-	-	-	-	-	-	∅250	294	25,0	∅300	307	25,0
K914	-	-	-	-	-	-	∅200	353	25,0	∅250	365	25,0	-	-	-

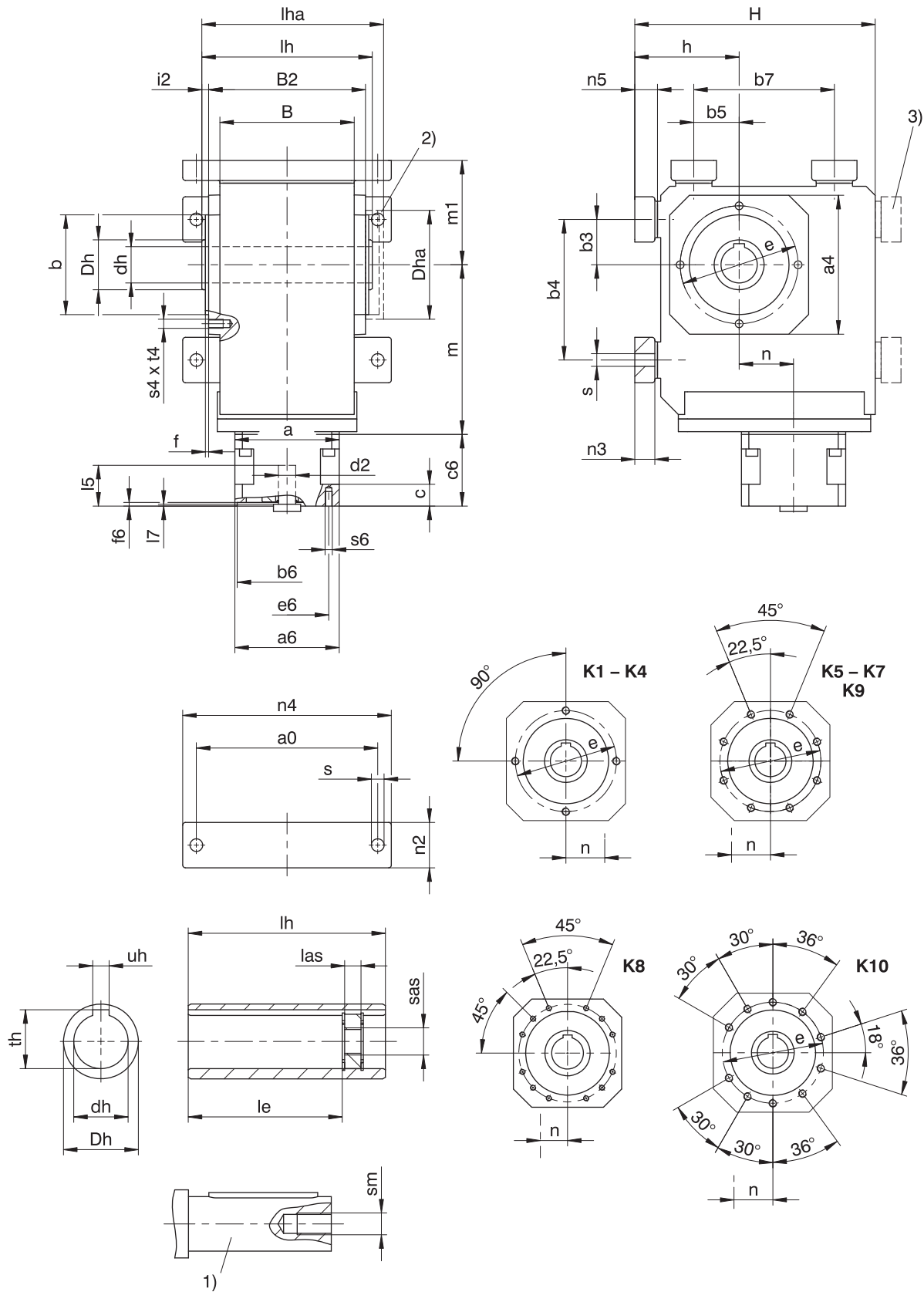
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	∅b6	∅e6	∅d2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.2 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelockkreis)



- 1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens $2,2 \times \varnothing dh$ sein, die Länge der Passfeder mindestens $2 \times \varnothing dh$.
- 2) Deckel (Option)
- 3) Nur bei K1 (andere Baugrößen auf Anfrage)

Maße Getriebe

Typ	a0	a4	Øb	b3	b4	b5	b7	B	B2	Ødh	ØDh	Dha	Øe	f	h	H	i2	le	lh	las	lha	m1	n2	n3	n4	n5	Øs	s4	sm	sas	t4	th	uh
K1	115	105	75 _{f6}	30	90	30	90	90	106	20 ^{H7}	40	□105	90	3,0	75	175	7,0	98,0	120	12	127,0	75	30	13	140	15	9,0	M8	M6	M8	13	22,8	6 ^{JS9}
K1	115	105	75 _{f6}	30	90	30	90	90	106	25 ^{H7}	40	□105	90	3,0	75	175	7,0	98,0	120	12	127,0	75	30	13	140	15	9,0	M8	M10	M12	13	28,3	8 ^{JS9}
K1	115	105	75 _{f6}	30	90	30	90	90	106	30 ^{H7}	40	□105	90	3,0	75	175	7,0	93,5	120	12	127,0	75	30	13	140	15	9,0	M8	M10	M12	13	32,0	8 ^{JS9}
K2	155	116	82 _{f6}	35	115	35	115	115	134	30 ^{H7}	45	□116	100	3,0	88	213	7,0	121,5	148	12	156,0	88	40	20	185	23	11,0	M8	M10	M12	13	33,3	8 ^{JS9}
K3	170	132	95 _{f6}	40	130	40	130	130	146	35 ^{H7}	50	□132	115	3,0	98	236	7,0	125,0	160	12	168,0	98	45	20	200	23	11,0	M8	M12	M16	13	38,3	10 ^{JS9}
K4	200	152	110 _{f6}	50	155	50	155	148	173	40 ^{H7}	55	□152	130	3,5	115	265	7,5	157,0	188	12	197,5	115	50	22	230	25	14,0	M10	M16	M20	16	43,3	12 ^{JS9}
K5	200	145	110 _{f6}	40	140	100	140	160	185	50 ^{H7}	65	□145	130	3,5	190	290	7,5	164,0	200	12	209,5	130	60	27	240	30	18,0	M10	M16	M20	16	53,8	14 ^{JS9}
K6	210	180	140 _{f6}	50	160	110	160	168	200	50 ^{H7}	70	Ø183	165	3,5	220	340	7,5	179,0	215	12	224,5	150	65	27	250	30	18,5	M10	M16	M20	16	53,8	14 ^{JS9}
K7	241	195	155 _{f6}	55	180	125	180	190	226	60 ^{H7}	85	Ø205	185	3,5	250	380	8,0	214,0	242	12	252,0	163	70	35	290	38	23,0	M12	M20	M24	19	64,4	18 ^{JS9}
K8	300	226	185 _{f6}	75	240	165	240	235	282	70 ^{H7}	100	Ø184	215	4,0	310	455	9,0	263,0	300	20	311,0	190	85	41	360	45	27,0	M12	M20	M24	19	74,9	20 ^{JS9}
K9	360	280	230 _{f6}	95	280	185	280	285	330	90 ^{H7}	120	Ø230	265	5,0	365	545	10,0	302,0	350	26	361,0	230	95	46	430	50	31,0	M16	M24	M30	26	95,4	25 ^{JS9}
K10	330	340	250 _{f6}	115	350	265	420	400	356	100 ^{H7}	130	Ø200	300	20,0	420	636	27,0	361,0	410	26	441,0	270	120	-	400	45	39,0	M20	M24	M30	33	106,4	28 ^{JS9}

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K202	□98	143	46,0	□115	147	46,0	□145	149	46,0	-	-	-	-	-	-
K203	Ø140	180	46,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K302	Ø140	163	52,5	□115	167	52,5	□145	169	52,5	-	-	-	-	-	-
K303	Ø140	200	52,5	Ø160	210	16,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K402	-	-	-	Ø160	187	60,0	□145	189	60,0	□190	192	60,0	-	-	-
K403	Ø140	220	60,0	Ø160	230	23,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K513	-	-	-	Ø160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	-	-	-
K514	-	-	-	Ø160	215	15,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K613	-	-	-	Ø160	191	18,0	Ø200	193	18,0	□190	196	18,0	Ø300	210	18,0
K614	-	-	-	Ø160	234	18,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K713	-	-	-	-	-	-	Ø200	221	20,0	□190	224	20,0	Ø300	237	20,0
K714	-	-	-	Ø160	263	20,0	Ø200	283	20,0	-	-	-	-	-	-
K813	-	-	-	-	-	-	Ø200	247	24,0	Ø250	249	24,0	Ø300	262	24,0
K814	-	-	-	-	-	-	Ø200	308	24,0	Ø250	320	5,0	-	-	-
K913	-	-	-	-	-	-	-	-	-	Ø250	294	25,0	Ø300	307	25,0
K914	-	-	-	-	-	-	Ø200	353	25,0	Ø250	365	25,0	-	-	-
K1013	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	Ø300	392	28,0
K1014	-	-	-	-	-	-	-	-	-	Ø250	450	28,0	Ø300	475	28,0

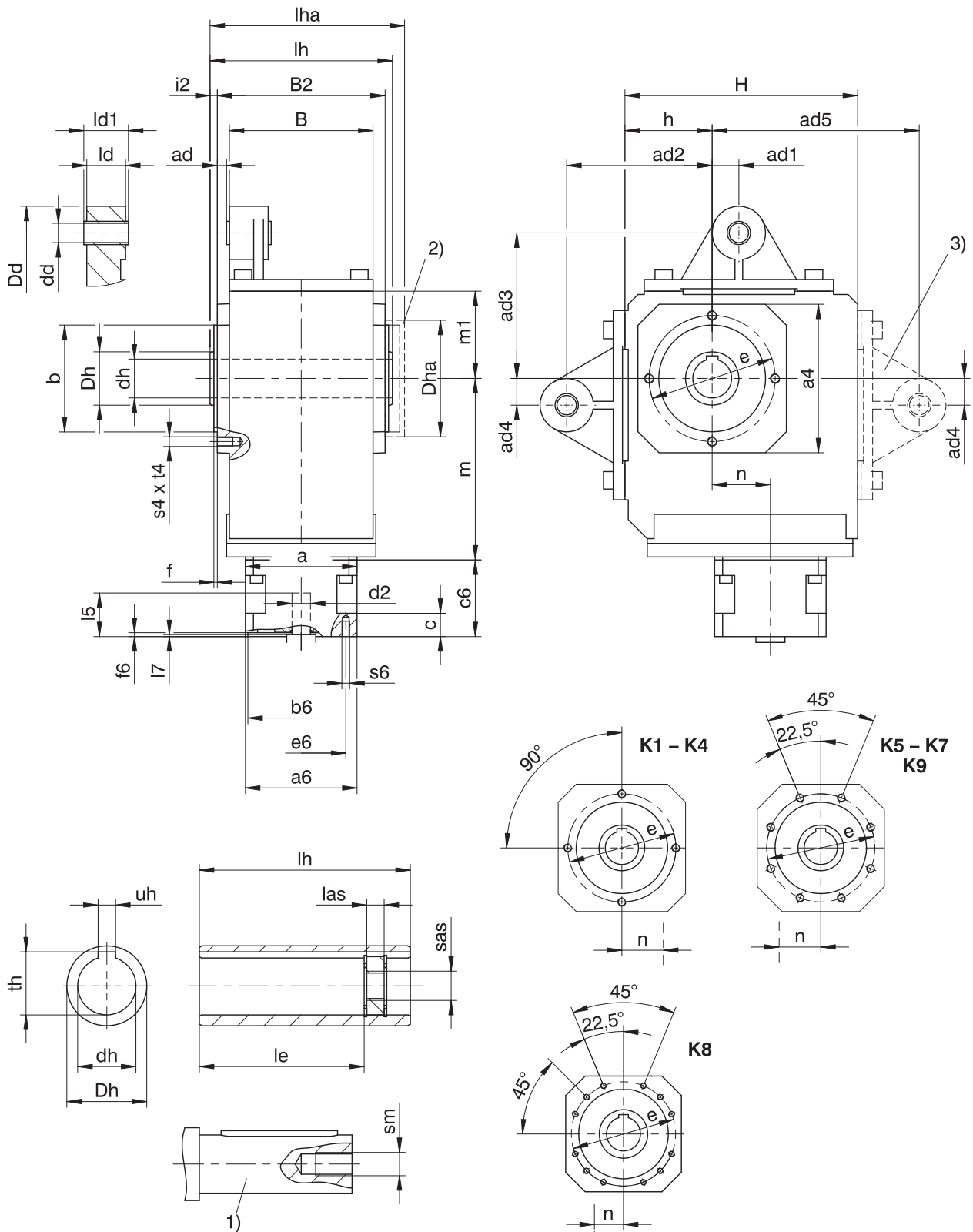
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.3 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung GD (Gewindelockkreis + Drehmomentstütze)



1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens 2,2 x $\varnothing dh$ sein, die Länge der Passfeder mindestens 2 x $\varnothing dh$.

3) Nur bei K1 (andere Baugrößen auf Anfrage)

2) Deckel (Option)

- Wenn Sie die Getriebe ohne die werksseitig dafür vorgesehenen Drehmomentstützen abstützen, dürfen Sie das Maß ad2 bzw. ad3 nicht unterschreiten.

Maße Getriebe

Typ	□a4	ad	ad1	ad2	ad3	ad4	ad5	Øb	B	B2	Ødd	Ødh	ØDd	ØDh	Dha	Øe	f
K1	105	6,0	15,0	90	90	15,0	130	75 _{j6}	90	106	12 ^{H9}	20 ^{H7}	43	40	□105	90	3,0
K1	105	6,0	15,0	90	90	15,0	130	75 _{j6}	90	106	12 ^{H9}	25 ^{H7}	43	40	□105	90	3,0
K1	105	6,0	15,0	90	90	15,0	130	75 _{j6}	90	106	12 ^{H9}	30 ^{H7}	43	40	□105	90	3,0
K2	116	6,5	22,5	100	100	22,5	–	82 _{j6}	115	134	16 ^{H9}	30 ^{H7}	45	45	□116	100	3,0
K3	132	5,0	25,0	120	120	25,0	–	95 _{j6}	130	146	16 ^{H9}	35 ^{H7}	45	50	□132	115	3,0
K4	152	9,5	27,5	150	150	27,5	–	110 _{j6}	148	173	20 ^{H9}	40 ^{H7}	55	55	□152	130	3,5
K5	145	9,5	30,0	250	190	30,0	–	110 _{j6}	160	185	20 ^{H9}	50 ^{H7}	58	65	□145	130	3,5
K6	180	13,0	30,0	250	180	30,0	–	140 _{j6}	168	200	20 ^{H9}	50 ^{H7}	58	70	Ø183	165	3,5
K7	195	15,0	35,0	300	213	35,0	–	155 _{j6}	190	226	20 ^{H9}	60 ^{H7}	68	85	Ø205	185	3,5
K8	226	17,0	45,0	350	230	45,0	–	185 _{j6}	235	282	24 ^{H9}	70 ^{H7}	72	100	Ø184	215	4,0
K9	280	16,0	45,0	450	315	45,0	–	230 _{j6}	285	330	24 ^{H9}	90 ^{H7}	75	120	Ø230	265	5,0

Typ	h	H	i2	ld	ld1	le	lh	las	lha	m1	s4	sm	sas	t4	th	uh
K1	60	160	7,0	24	28	98,0	120	12	127,0	60	M8	M6	M8	13	22,8	6 ^{JS9}
K1	60	160	7,0	24	28	98,0	120	12	127,0	60	M8	M10	M12	13	28,3	8 ^{JS9}
K1	60	160	7,0	24	28	93,5	120	12	127,0	60	M8	M10	M12	13	32,0	8 ^{JS9}
K2	65	190	7,0	32	38	121,5	148	12	156,0	65	M8	M10	M12	13	33,3	8 ^{JS9}
K3	75	213	7,0	32	38	125,0	160	12	168,0	75	M8	M12	M16	13	38,3	10 ^{JS9}
K4	90	240	7,5	40	46	157,0	188	12	197,5	90	M10	M16	M20	16	43,3	12 ^{JS9}
K5	160	260	7,5	40	46	164,0	200	12	209,5	100	M10	M16	M20	16	53,8	14 ^{JS9}
K6	190	310	7,5	40	46	179,0	215	12	224,5	120	M10	M16	M20	16	53,8	14 ^{JS9}
K7	212	342	8,0	64	70	214,0	242	12	252,0	125	M12	M20	M24	19	64,4	18 ^{JS9}
K8	265	410	9,0	102	115	263,0	300	20	311,0	145	M12	M20	M24	19	74,9	20 ^{JS9}
K9	315	495	10,0	102	115	302,0	350	26	361,0	180	M16	M24	M30	26	95,4	25 ^{JS9}

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K202	□98	143	46,0	□115	147	46,0	□145	149	46,0	–	–	–	–	–	–
K203	Ø140	180	46,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K302	Ø140	163	52,5	□115	167	52,5	□145	169	52,5	–	–	–	–	–	–
K303	Ø140	200	52,5	Ø160	210	16,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K402	–	–	–	Ø160	187	60,0	□145	189	60,0	□190	192	60,0	–	–	–
K403	Ø140	220	60,0	Ø160	230	23,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K513	–	–	–	Ø160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	–	–	–
K514	–	–	–	Ø160	215	15,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K613	–	–	–	Ø160	191	18,0	Ø200	193	18,0	□190	196	18,0	Ø300	210	18,0
K614	–	–	–	Ø160	234	18,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K713	–	–	–	–	–	–	Ø200	221	20,0	□190	224	20,0	Ø300	237	20,0
K714	–	–	–	Ø160	263	20,0	Ø200	283	20,0	–	–	–	–	–	–
K813	–	–	–	–	–	–	Ø200	247	24,0	Ø250	249	24,0	Ø300	262	24,0
K814	–	–	–	–	–	–	Ø200	308	24,0	Ø250	320	5,0	–	–	–
K913	–	–	–	–	–	–	–	–	–	Ø250	294	25,0	Ø300	307	25,0
K914	–	–	–	–	–	–	Ø200	353	25,0	Ø250	365	25,0	–	–	–

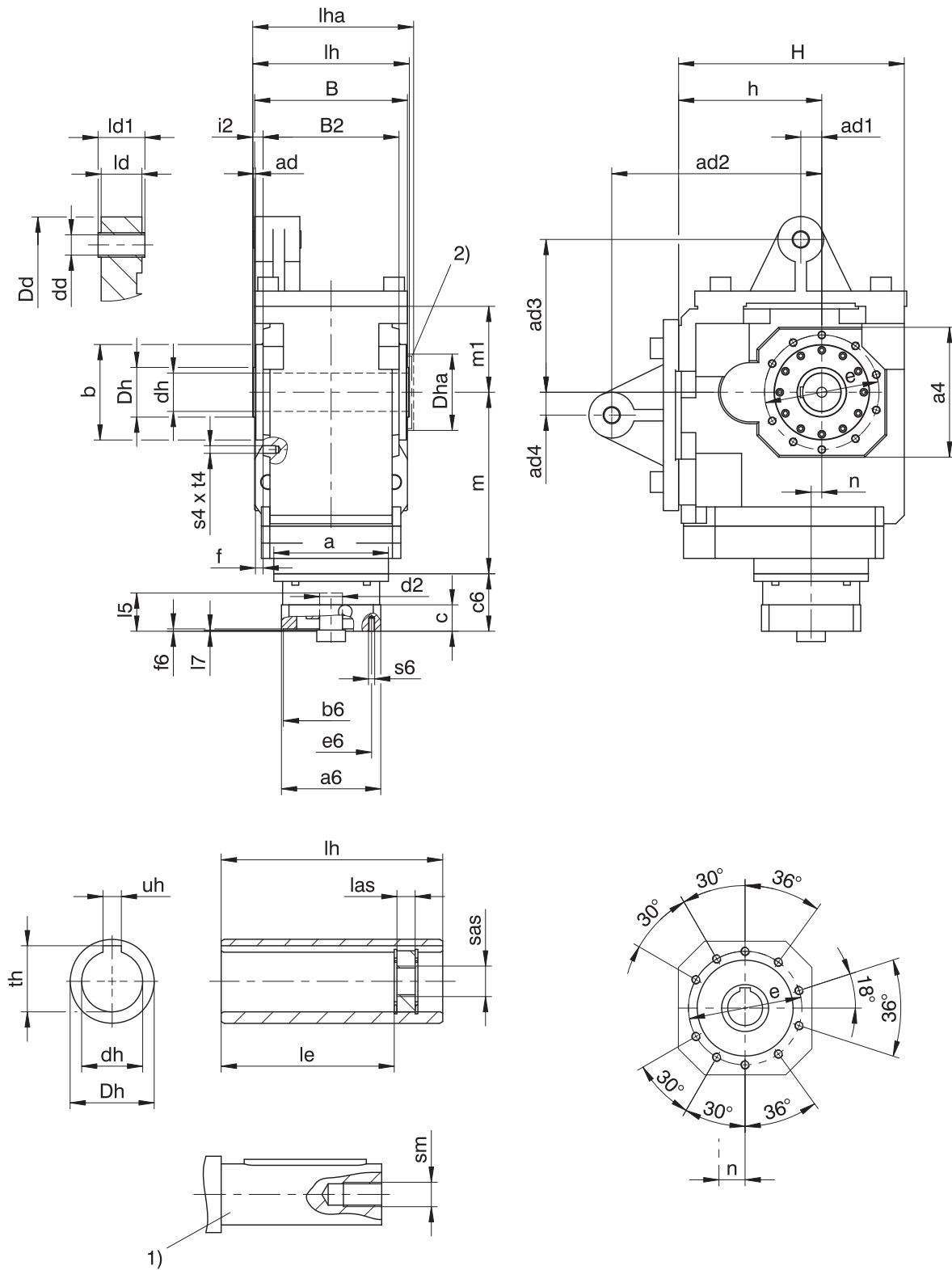
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.4 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung NGD (Fuß + Gewindelockkreis + Drehmomentstütze)



- 1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens $2,2 \times \varnothing dh$ sein, die Länge der Passfeder mindestens $2 \times \varnothing dh$.
- 2) Deckel (Option)
- Wenn Sie die Getriebe ohne die werksseitig dafür vorgesehenen Drehmomentstützen abstützen, dürfen Sie das Maß ad_2 bzw. ad_3 nicht unterschreiten.

Maße Getriebe

Typ	□a4	ad	ad1	ad2	ad3	ad4	Øb	B	B2	Ødd	Ødh	ØDd	ØDh	Dha	Øe	f
K10	340	5	60	550	400	55	250 _{n6}	400	356	40 ^{H9}	100 ^{H7}	120	130	Ø200	300	20

Typ	h	H	i2	ld	ld1	le	lh	las	lha	m1	s4	sm	sas	t4	th	uh
K10	375	591	27	118	124	361	410	26	441	225	M20	M24	M30	33	106,4	28 ^{IS9}

Typ	ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n
K1013	–	–	–	Ø300	392	28,0
K1014	Ø250	450	28,0	Ø300	475	28,0

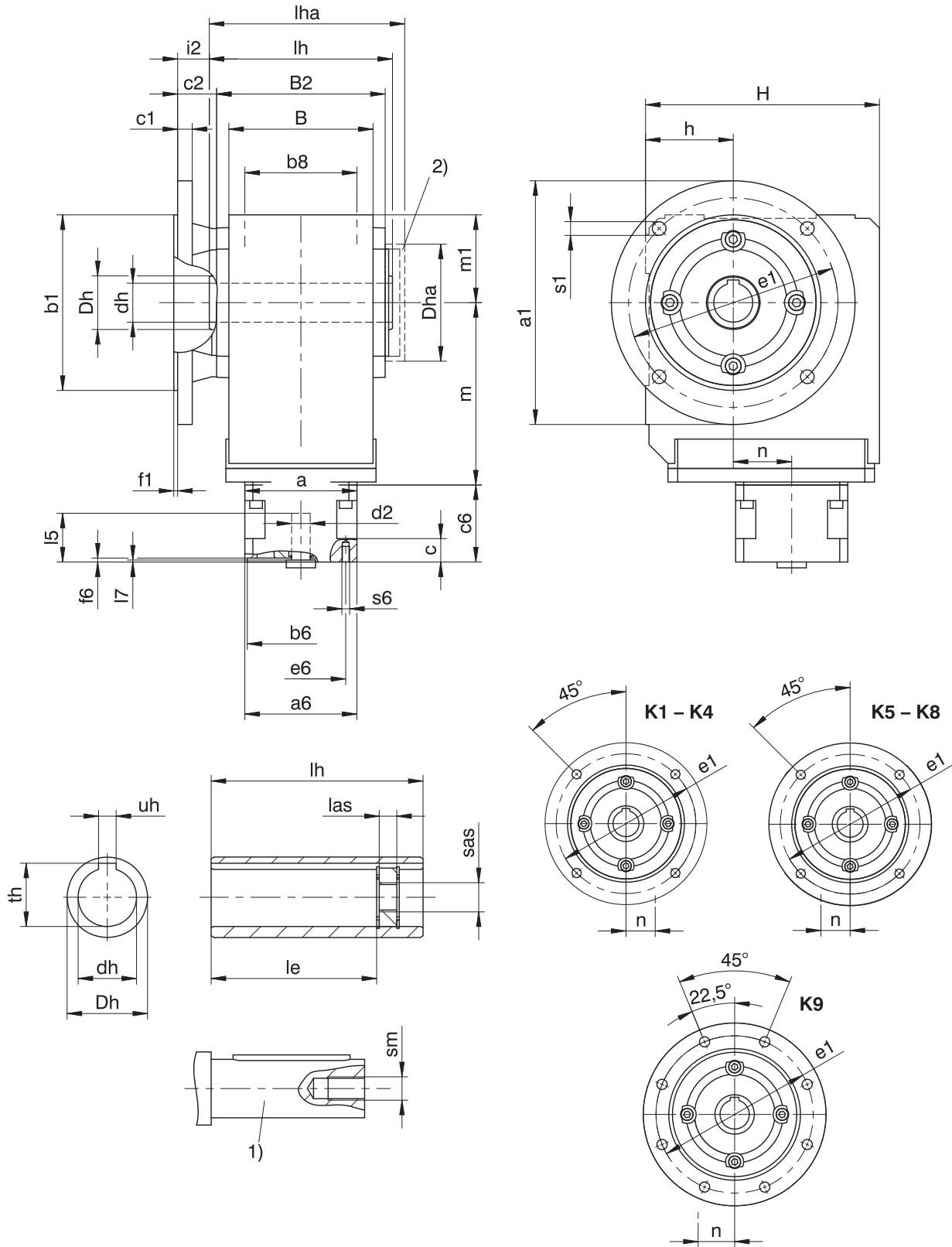
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.5 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung F (Rundflansch)



1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens $2,2 \times \varnothing dh$ sein, die Länge der Passfeder mindestens $2 \times \varnothing dh$.

2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	Øa1	Øb1	b8	B	B2	c1	c2	Ødh	ØDh	Dha	Øe1	f1	h	H	i2	le	lh	las	lha	m1	Øs1	sm	sas	th	uh
K1	160	110 _{h6}	70	90	106	10	32,0	20 ^{H7}	40	□105	130	3,5	60	160	25,0	98,0	120	12	127,0	60	9	M6	M8	22,8	6 ^{JS9}
K1	160	110 _{h6}	70	90	106	10	32,0	25 ^{H7}	40	□105	130	3,5	60	160	25,0	98,0	120	12	127,0	60	9	M10	M12	28,3	8 ^{JS9}
K1	160	110 _{h6}	70	90	106	10	32,0	30 ^{H7}	40	□105	130	3,5	60	160	25,0	93,5	120	12	127,0	60	9	M10	M12	32,0	8 ^{JS9}
K2	200	130 _{h6}	90	115	134	12	32,0	30 ^{H7}	45	□116	165	3,5	65	190	25,0	121,5	148	12	156,0	65	11	M10	M12	33,3	8 ^{JS9}
K3	200	130 _{h6}	105	130	146	14	38,0	35 ^{H7}	50	□132	165	3,5	75	213	31,0	125,0	160	12	168,0	75	11	M12	M16	38,3	10 ^{JS9}
K4	250	180 _{h6}	120	148	173	15	40,0	40 ^{H7}	55	□152	215	4,0	90	240	32,5	157,0	188	12	197,5	90	14	M16	M20	43,3	12 ^{JS9}
K5	250	180 _{h6}	125	160	185	15	39,5	50 ^{H7}	65	□145	215	4,0	160	260	32,0	164,0	200	12	209,5	100	14	M16	M20	53,8	14 ^{JS9}
K6	300	230 _{h6}	130	168	200	17	36,0	50 ^{H7}	70	Ø183	265	4,0	190	310	28,5	179,0	215	12	224,5	120	14	M16	M20	53,8	14 ^{JS9}
K7	350	250 _{h6}	145	190	226	18	44,0	60 ^{H7}	85	Ø205	300	5,0	212	342	36,0	214,0	242	12	252,0	125	18	M20	M24	64,4	18 ^{JS9}
K8	400	300 _{h6}	185	235	282	20	45,0	70 ^{H7}	100	Ø184	350	5,0	265	410	36,0	263,0	300	20	311,0	145	18	M20	M24	74,9	20 ^{JS9}
K9	450	350 _{h6}	225	285	330	23	50,0	90 ^{H7}	120	Ø230	400	5,0	315	495	40,0	302,0	350	26	361,0	180	18	M24	M30	95,4	25 ^{JS9}

Maße zusätzliche Rundflansche

Typ	Øa1	Øb1	c1	Øe1	f1	Øs1
K1	140	95 _{h6}	10	115	3,0	9
K2	160	110 _{h6}	12	130	3,5	9
K3	160	110 _{h6}	14	130	3,5	9
K3	250	180 _{h6}	14	215	4,0	14
K8	350	250 _{h6}	18	300	5,0	18
K8	450	350 _{h6}	20	400	5,0	18

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K202	□98	143	46,0	□115	147	46,0	□145	149	46,0	-	-	-	-	-	-
K203	Ø140	180	46,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K302	Ø140	163	52,5	□115	167	52,5	□145	169	52,5	-	-	-	-	-	-
K303	Ø140	200	52,5	Ø160	210	16,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K402	-	-	-	Ø160	187	60,0	□145	189	60,0	□190	192	60,0	-	-	-
K403	Ø140	220	60,0	Ø160	230	23,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K513	-	-	-	Ø160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	-	-	-
K514	-	-	-	Ø160	215	15,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K613	-	-	-	Ø160	191	18,0	Ø200	193	18,0	□190	196	18,0	Ø300	210	18,0
K614	-	-	-	Ø160	234	18,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K713	-	-	-	-	-	-	Ø200	221	20,0	□190	224	20,0	Ø300	237	20,0
K714	-	-	-	Ø160	263	20,0	Ø200	283	20,0	-	-	-	-	-	-
K813	-	-	-	-	-	-	Ø200	247	24,0	Ø250	249	24,0	Ø300	262	24,0
K814	-	-	-	-	-	-	Ø200	308	24,0	Ø250	320	5,0	-	-	-
K913	-	-	-	-	-	-	-	-	-	Ø250	294	25,0	Ø300	307	25,0
K914	-	-	-	-	-	-	Ø200	353	25,0	Ø250	365	25,0	-	-	-

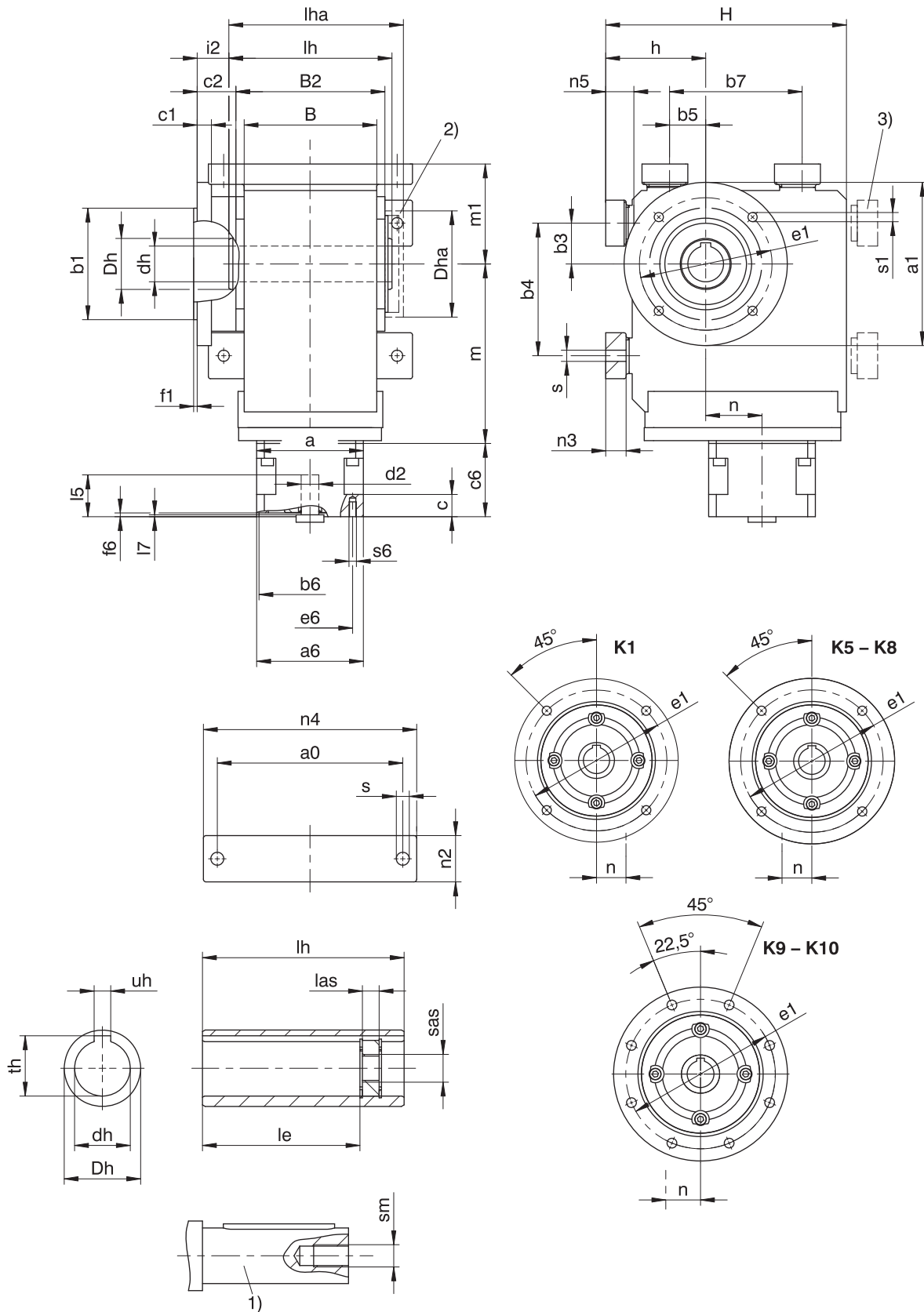
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.6 Wellenausführung A (Hohlwelle), Gehäuseausführung NF (Fuß + Rundflansch)



- 1) Die Länge der Maschinenwelle muss mindestens $2,2 \times \varnothing d_h$ sein, die Länge der Passfeder mindestens $2 \times \varnothing d_h$.
- 2) Deckel (Option)
- 3) Nur bei K1 (andere Baugrößen auf Anfrage)

Maße Getriebe

Typ	a0	Øa1	Øb1	b3	b4	b5	b7	B	B2	c1	c2	Ødh	ØDh	Dha	Øe1	f1	h
K1	115	160	110 _β	30	90	30	90	90	106	10	32,0	20 ^{H7}	40	□105	130	3,5	75
K1	115	160	110 _β	30	90	30	90	90	106	10	32,0	25 ^{H7}	40	□105	130	3,5	75
K1	115	160	110 _β	30	90	30	90	90	106	10	32,0	30 ^{H7}	40	□105	130	3,5	75
K5	200	250	180 _β	40	140	100	140	160	185	15	39,5	50 ^{H7}	65	□145	215	4,0	190
K6	210	300	230 _β	50	160	110	160	168	200	17	36,0	50 ^{H7}	70	Ø183	265	4,0	220
K7	241	350	250 _{h6}	55	180	125	180	190	226	18	44,0	60 ^{H7}	85	Ø205	300	5,0	250
K8	300	400	300 _{h6}	75	240	165	240	235	282	20	45,0	70 ^{H7}	100	Ø184	350	5,0	310
K9	360	450	350 _{h6}	95	280	185	280	285	330	23	50,0	90 ^{H7}	120	Ø230	400	5,0	365
K10	330	550	450 _{h6}	115	350	265	420	400	356	25	78,0	100 ^{H7}	130	Ø200	500	5,0	420

Typ	H	i2	le	lh	las	lha	m1	n2	n3	n4	n5	Øs	Øs1	sm	sas	th	uh
K1	175	25,0	98,0	120	12	127,0	75	30	13	140	15	9,0	9	M6	M8	22,8	6 ^{JS9}
K1	175	25,0	98,0	120	12	127,0	75	30	13	140	15	9,0	9	M10	M12	28,3	8 ^{JS9}
K1	175	25,0	93,5	120	12	127,0	75	30	13	140	15	9,0	9	M10	M12	32,0	8 ^{JS9}
K5	290	32,0	164,0	200	12	209,5	130	60	27	240	30	18,0	14	M16	M20	53,8	14 ^{JS9}
K6	340	28,5	179,0	215	12	224,5	150	65	27	250	30	18,5	14	M16	M20	53,8	14 ^{JS9}
K7	380	36,0	214,0	242	12	252,0	163	70	35	290	38	23,0	18	M20	M24	64,4	18 ^{JS9}
K8	455	36,0	263,0	300	20	311,0	190	85	41	360	45	27,0	18	M20	M24	74,9	20 ^{JS9}
K9	545	40,0	302,0	350	26	361,0	230	95	46	430	50	31,0	18	M24	M30	95,4	25 ^{JS9}
K10	636	51,0	361,0	410	26	441,0	270	120	–	400	45	39,0	18	M24	M30	106,4	28 ^{JS9}

Maße zusätzliche Rundflansche

Typ	Øa1	Øb1	c1	Øe1	f1	Øs1
K1	140	95 _β	10	115	3	9
K8	350	250 _{h6}	18	300	5	18
K8	450	350 _{h6}	20	400	5	18

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K513	–	–	–	Ø160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	–	–	–
K514	–	–	–	Ø160	215	15,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K613	–	–	–	Ø160	191	18,0	Ø200	193	18,0	□190	196	18,0	Ø300	210	18,0
K614	–	–	–	Ø160	234	18,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K713	–	–	–	–	–	–	Ø200	221	20,0	□190	224	20,0	Ø300	237	20,0
K714	–	–	–	Ø160	263	20,0	Ø200	283	20,0	–	–	–	–	–	–
K813	–	–	–	–	–	–	Ø200	247	24,0	Ø250	249	24,0	Ø300	262	24,0
K814	–	–	–	–	–	–	Ø200	308	24,0	Ø250	320	5,0	–	–	–
K913	–	–	–	–	–	–	–	–	–	Ø250	294	25,0	Ø300	307	25,0
K914	–	–	–	–	–	–	Ø200	353	25,0	Ø250	365	25,0	–	–	–
K1013	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	Ø300	392	28,0
K1014	–	–	–	–	–	–	–	–	–	Ø250	450	28,0	Ø300	475	28,0

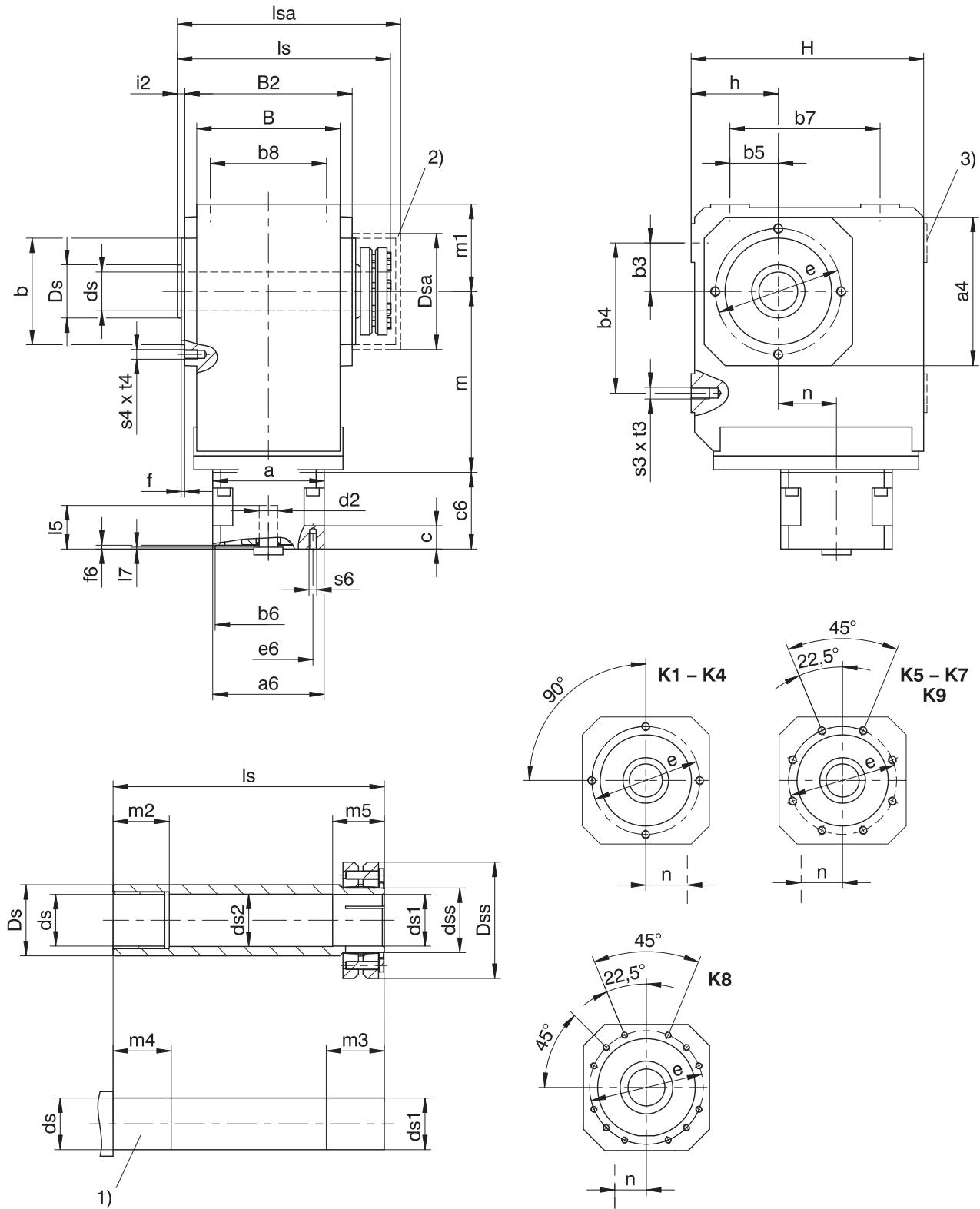
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.7 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis)



- 1) Maschinenwelle: Das Maß l_s darf nicht unterschritten werden.
- 3) Nur bei K1 (andere Baugrößen auf Anfrage)

- 2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	□a4	∅b	b3	b4	b5	b7	b8	B	B2	∅ds	∅ds1	∅ds2	∅dss	∅Ds	∅Dsa	∅Dss	∅e	f	h	H	i2	ls	lsa	m1	m2	m3	m4	m5	s3	s4	t3	t4
K1	105	75 _{j6}	30	90	30	90	70	90	106	25 _{h9}	25 ^{H7} _{h9}	25,5	30	40	80	60	90	3,0	60	160	7,0	149	163	60	20	34	25	29	M8	M8	13	13
K2	116	82 _{j6}	35	115	35	115	90	115	134	30 _{h9}	30 ^{H7} _{h9}	30,5	36	45	88	72	100	3,0	65	190	7,0	178	193	65	25	39	30	34	M10	M8	16	13
K3	132	95 _{j6}	40	130	40	130	105	130	146	35 _{h9}	35 ^{H7} _{h9}	35,5	44	50	101	80	115	3,0	75	213	7,0	190	206	75	30	39	35	34	M10	M8	16	13
K4	152	110 _{j6}	50	155	50	155	120	148	173	40 _{h9}	40 ^{H7} _{h9}	40,5	50	55	114	88	130	3,5	90	240	7,5	220	243	90	40	39	45	34	M12	M10	19	16
K5	145	110 _{j6}	40	140	100	140	125	160	185	50 _{h9}	50 ^{H7} _{h9}	50,5	62	65	116	106	130	3,5	160	260	7,5	237	254	100	40	44	45	39	M16	M10	26	16
K6	180	140 _{j6}	50	160	110	160	130	168	200	50 _{h9}	50 ^{H7} _{h9}	50,5	62	70	128	106	165	3,5	190	310	7,5	254	276	120	40	45	45	40	M16	M10	26	16
K7	195	155 _{h6}	55	180	125	180	145	190	226	60 _{h6}	60 ^{H7} _{h6}	62,0	75	85	161,5	138	185	3,5	212	342	8,0	278	314	125	40	45	45	40	M20	M12	33	19
K8	226	185 _{h6}	75	240	165	240	185	235	282	70 _{h6}	70 ^{H7} _{h6}	72,0	90	100	193	155	215	4,0	265	410	9,0	352	378	145	50	60	60	50	M24	M12	38	19
K9	280	230 _{h6}	95	280	185	280	225	285	330	90 _{h6}	90 ^{H7} _{h6}	92,0	120	120	244	200	265	5,0	315	495	10,0	418	428	180	60	70	70	60	M30	M16	48	26

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K202	□98	143	46,0	□115	147	46,0	□145	149	46,0	-	-	-	-	-	-
K203	∅140	180	46,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K302	∅140	163	52,5	□115	167	52,5	□145	169	52,5	-	-	-	-	-	-
K303	∅140	200	52,5	∅160	210	16,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K402	-	-	-	∅160	187	60,0	□145	189	60,0	□190	192	60,0	-	-	-
K403	∅140	220	60,0	∅160	230	23,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K513	-	-	-	∅160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	-	-	-
K514	-	-	-	∅160	215	15,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K613	-	-	-	∅160	191	18,0	∅200	193	18,0	□190	196	18,0	∅300	210	18,0
K614	-	-	-	∅160	234	18,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K713	-	-	-	-	-	-	∅200	221	20,0	□190	224	20,0	∅300	237	20,0
K714	-	-	-	∅160	263	20,0	∅200	283	20,0	-	-	-	-	-	-
K813	-	-	-	-	-	-	∅200	247	24,0	∅250	249	24,0	∅300	262	24,0
K814	-	-	-	-	-	-	∅200	308	24,0	∅250	320	5,0	-	-	-
K913	-	-	-	-	-	-	-	-	-	∅250	294	25,0	∅300	307	25,0
K914	-	-	-	-	-	-	∅200	353	25,0	∅250	365	25,0	-	-	-

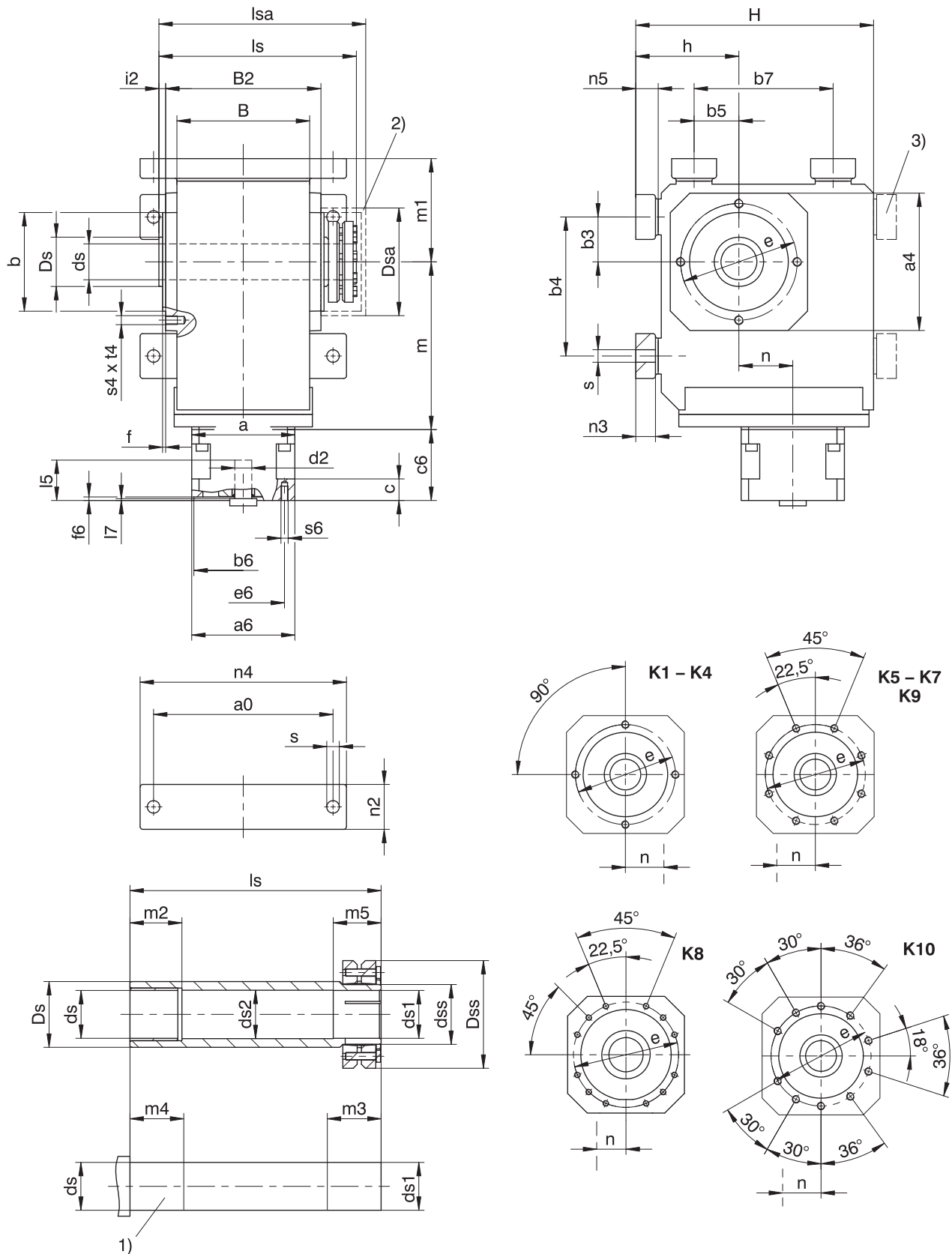
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	∅b6	∅e6	∅d2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.8 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelochkreis)



- 1) Maschinenwelle: Das Maß l_s darf nicht unterschritten werden.
- 2) Deckel (Option)
- 3) Nur bei K1 (andere Baugrößen auf Anfrage)

Maße Getriebe

Typ	a0	a4	Øb	b3	b4	b5	b7	B	B2	Øds	Øds1	Øds2	Ødss	ØDs	ØDsa
K1	115	105	75 _{j6}	30	90	30	90	90	106	25 _{h9}	25 ^{H7} _{h9}	25,5	30	40	80
K2	155	116	82 _{j6}	35	115	35	115	115	134	30 _{h9}	30 ^{H7} _{h9}	30,5	36	45	88
K3	170	132	95 _{j6}	40	130	40	130	130	146	35 _{h9}	35 ^{H7} _{h9}	35,5	44	50	101
K4	200	152	110 _{j6}	50	155	50	155	148	173	40 _{h9}	40 ^{H7} _{h9}	40,5	50	55	114
K5	200	145	110 _{j6}	40	140	100	140	160	185	50 _{h9}	50 ^{H7} _{h9}	50,5	62	65	116
K6	210	180	140 _{j6}	50	160	110	160	168	200	50 _{h9}	50 ^{H7} _{h9}	50,5	62	70	128
K7	241	195	155 _{j6}	55	180	125	180	190	226	60 _{h6}	60 ^{H7} _{h6}	62,0	75	85	161,5
K8	300	226	185 _{j6}	75	240	165	240	235	282	70 _{h6}	70 ^{H7} _{h6}	72,0	90	100	193
K9	360	280	230 _{j6}	95	280	185	280	285	330	90 _{h6}	90 ^{H7} _{h6}	92,0	120	120	244
K10	330	340	250 _{h6}	115	350	265	420	400	356	100 _{h6}	100 ^{H7} _{h6}	102,0	130	130	274

Typ	ØDss	Øe	f	h	H	i2	ls	lsa	m1	m2	m3	m4	m5	n2	n3	n4	n5	Øs	s4	t4
K1	60	90	3,0	75	175	7,0	149	163	75	20	34	25	29	30	13	140	15	9,0	M8	13
K2	72	100	3,0	88	213	7,0	178	193	88	25	39	30	34	40	20	185	23	11,0	M8	13
K3	80	115	3,0	98	236	7,0	190	206	98	30	39	35	34	45	20	200	23	11,0	M8	13
K4	88	130	3,5	115	265	7,5	220	243	115	40	39	45	34	50	22	230	25	14,0	M10	16
K5	106	130	3,5	190	290	7,5	237	254	130	40	44	45	39	60	27	240	30	18,0	M10	16
K6	106	165	3,5	220	340	7,5	254	276	150	40	45	45	40	65	27	250	30	18,5	M10	16
K7	138	185	3,5	250	380	8,0	278	314	163	40	45	45	40	70	35	290	38	23,0	M12	19
K8	155	215	4,0	310	455	9,0	352	378	190	50	60	60	50	85	41	360	45	27,0	M12	19
K9	200	265	5,0	365	545	10,0	418	428	230	60	70	70	60	95	46	430	50	31,0	M16	26
K10	215	300	20,0	420	636	27,0	483	497	270	60	80	70	70	120	–	400	45	39,0	M20	33

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K202	□98	143	46,0	□115	147	46,0	□145	149	46,0	–	–	–	–	–	–
K203	Ø140	180	46,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K302	Ø140	163	52,5	□115	167	52,5	□145	169	52,5	–	–	–	–	–	–
K303	Ø140	200	52,5	Ø160	210	16,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K402	–	–	–	Ø160	187	60,0	□145	189	60,0	□190	192	60,0	–	–	–
K403	Ø140	220	60,0	Ø160	230	23,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K513	–	–	–	Ø160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	–	–	–
K514	–	–	–	Ø160	215	15,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K613	–	–	–	Ø160	191	18,0	Ø200	193	18,0	□190	196	18,0	Ø300	210	18,0
K614	–	–	–	Ø160	234	18,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K713	–	–	–	–	–	–	Ø200	221	20,0	□190	224	20,0	Ø300	237	20,0
K714	–	–	–	Ø160	263	20,0	Ø200	283	20,0	–	–	–	–	–	–
K813	–	–	–	–	–	–	Ø200	247	24,0	Ø250	249	24,0	Ø300	262	24,0
K814	–	–	–	–	–	–	Ø200	308	24,0	Ø250	320	5,0	–	–	–
K913	–	–	–	–	–	–	–	–	–	Ø250	294	25,0	Ø300	307	25,0
K914	–	–	–	–	–	–	Ø200	353	25,0	Ø250	365	25,0	–	–	–
K1013	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	Ø300	392	28,0
K1014	–	–	–	–	–	–	–	–	–	Ø250	450	28,0	Ø300	475	28,0

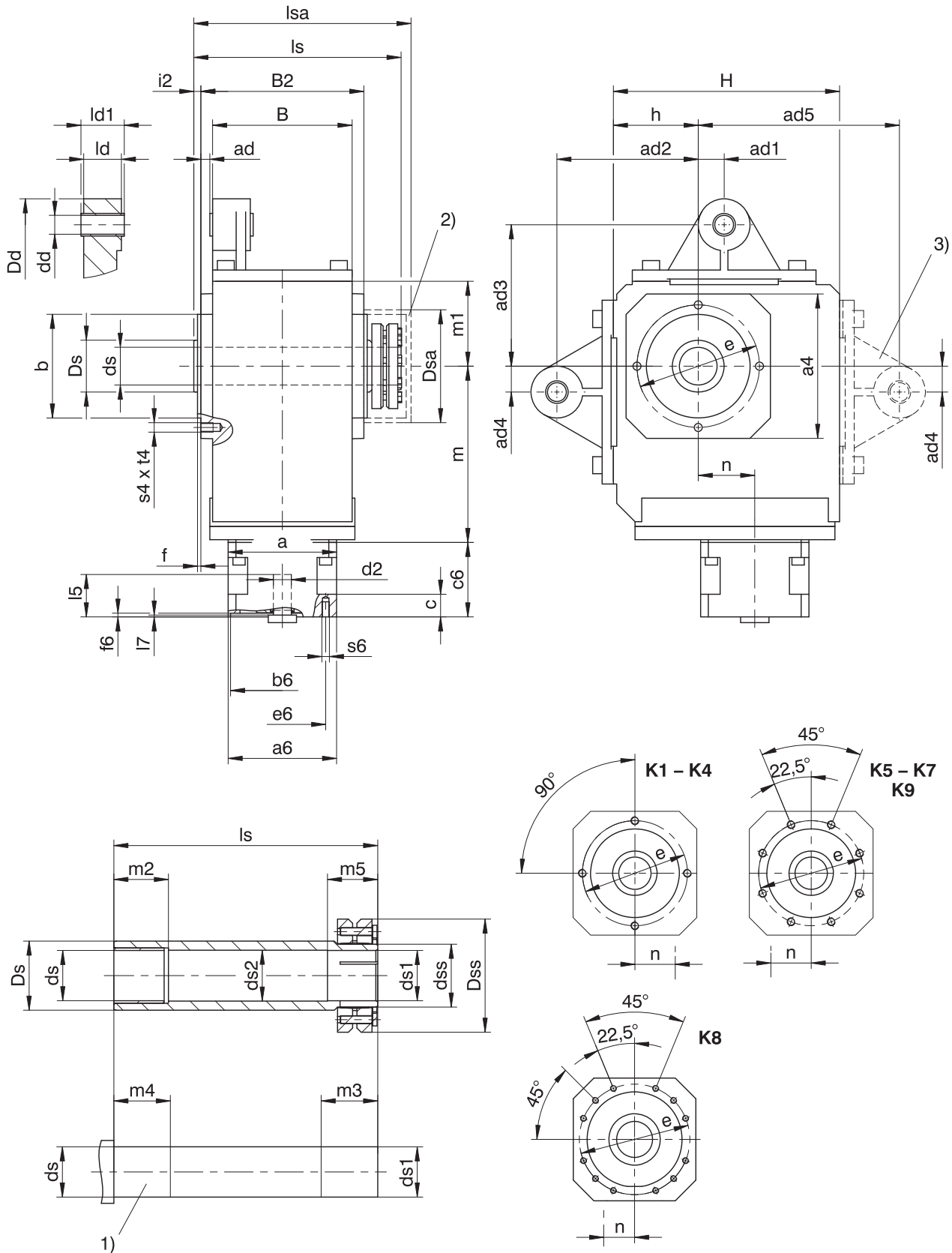
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoerber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.9 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung GD (Gewindelockkreis + Drehmomentstütze)



1) Maschinenwelle: Das Maß l_s darf nicht unterschritten werden.

3) Nur bei K1 (andere Baugrößen auf Anfrage)

2) Deckel (Option)

- Wenn Sie die Getriebe ohne die werksseitig dafür vorgesehenen Drehmomentstützen abstützen, dürfen Sie das Maß ad_2 bzw. ad_3 nicht unterschreiten.

Maße Getriebe

Typ	□a4	ad	ad1	ad2	ad3	ad4	ad5	Øb	B	B2	Ødd	Øds	Øds1	Øds2	Ødss	ØDd	ØDs	ØDsa
K1	105	6,0	15,0	90	90	15,0	130	75 _{j6}	90	106	12 ^{H9}	25 _{h9}	25 ^{H7} _{h9}	25,5	30	43	40	80
K2	116	6,5	22,5	100	100	22,5	–	82 _{j6}	115	134	16 ^{H9}	30 _{h9}	30 ^{H7} _{h9}	30,5	36	45	45	88
K3	132	5,0	25,0	120	120	25,0	–	95 _{j6}	130	146	16 ^{H9}	35 _{h9}	35 ^{H7} _{h9}	35,5	44	45	50	101
K4	152	9,5	27,5	150	150	27,5	–	110 _{j6}	148	173	20 ^{H9}	40 _{h9}	40 ^{H7} _{h9}	40,5	50	55	55	114
K5	145	9,5	30,0	250	190	30,0	–	110 _{j6}	160	185	20 ^{H9}	50 _{h9}	50 ^{H7} _{h9}	50,5	62	58	65	116
K6	180	13,0	30,0	250	180	30,0	–	140 _{j6}	168	200	20 ^{H9}	50 _{h9}	50 ^{H7} _{h9}	50,5	62	58	70	128
K7	195	15,0	35,0	300	213	35,0	–	155 _{h6}	190	226	20 ^{H9}	60 _{h6}	60 ^{H7} _{h6}	62,0	75	68	85	161,5
K8	226	17,0	45,0	350	230	45,0	–	185 _{h6}	235	282	24 ^{H9}	70 _{h6}	70 ^{H7} _{h6}	72,0	90	72	100	193
K9	280	16,0	45,0	450	315	45,0	–	230 _{h6}	285	330	24 ^{H9}	90 _{h6}	90 ^{H7} _{h6}	92,0	120	75	120	244

Typ	ØDss	Øe	f	h	H	i2	ld	ld1	ls	lsa	m1	m2	m3	m4	m5	s4	t4
K1	60	90	3,0	60	160	7,0	24	28	149	163	60	20	34	25	29	M8	13
K2	72	100	3,0	65	190	7,0	32	38	178	193	65	25	39	30	34	M8	13
K3	80	115	3,0	75	213	7,0	32	38	190	206	75	30	39	35	34	M8	13
K4	88	130	3,5	90	240	7,5	40	46	220	243	90	40	39	45	34	M10	16
K5	106	130	3,5	160	260	7,5	40	46	237	254	100	40	44	45	39	M10	16
K6	106	165	3,5	190	310	7,5	40	46	254	276	120	40	45	45	40	M10	16
K7	138	185	3,5	212	342	8,0	64	70	278	314	125	40	45	45	40	M12	19
K8	155	215	4,0	265	410	9,0	102	115	352	378	145	50	60	60	50	M12	19
K9	200	265	5,0	315	495	10,0	102	115	418	428	180	60	70	70	60	M16	26

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K202	□98	143	46,0	□115	147	46,0	□145	149	46,0	–	–	–	–	–	–
K203	Ø140	180	46,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K302	Ø140	163	52,5	□115	167	52,5	□145	169	52,5	–	–	–	–	–	–
K303	Ø140	200	52,5	Ø160	210	16,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K402	–	–	–	Ø160	187	60,0	□145	189	60,0	□190	192	60,0	–	–	–
K403	Ø140	220	60,0	Ø160	230	23,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K513	–	–	–	Ø160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	–	–	–
K514	–	–	–	Ø160	215	15,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K613	–	–	–	Ø160	191	18,0	Ø200	193	18,0	□190	196	18,0	Ø300	210	18,0
K614	–	–	–	Ø160	234	18,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K713	–	–	–	–	–	–	Ø200	221	20,0	□190	224	20,0	Ø300	237	20,0
K714	–	–	–	Ø160	263	20,0	Ø200	283	20,0	–	–	–	–	–	–
K813	–	–	–	–	–	–	Ø200	247	24,0	Ø250	249	24,0	Ø300	262	24,0
K814	–	–	–	–	–	–	Ø200	308	24,0	Ø250	320	5,0	–	–	–
K913	–	–	–	–	–	–	–	–	–	Ø250	294	25,0	Ø300	307	25,0
K914	–	–	–	–	–	–	Ø200	353	25,0	Ø250	365	25,0	–	–	–

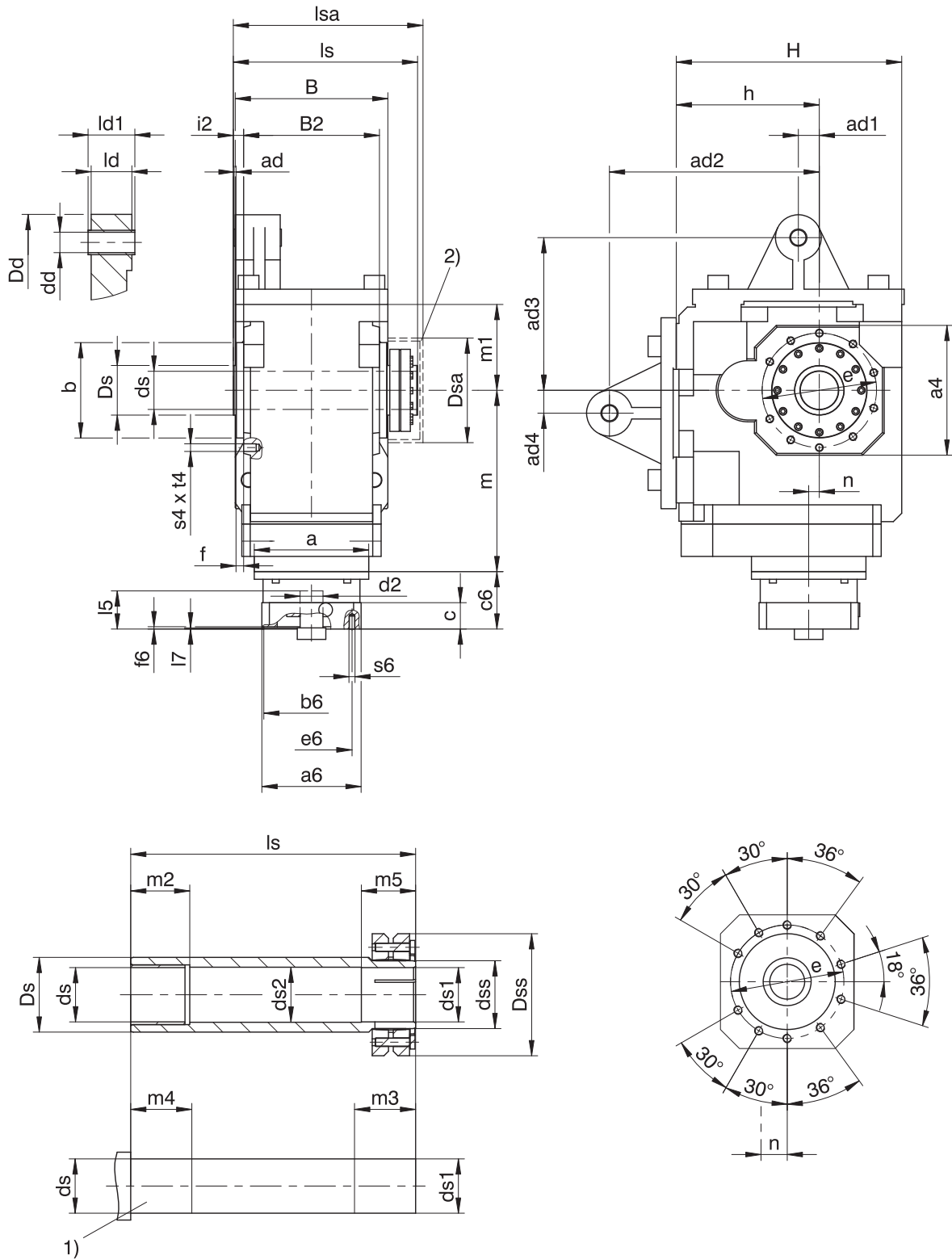
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.10 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung NGD (Fuß + Gewindelockkreis + Drehmomentstütze)



- 1) Maschinenwelle: Das Maß l_s darf nicht unterschritten werden.
- 2) Deckel (Option)
- Wenn Sie die Getriebe ohne die werksseitig dafür vorgesehenen Drehmomentstützen abstützen, dürfen Sie das Maß ad_2 bzw. ad_3 nicht unterschreiten.

Maße Getriebe

Typ	□a4	ad	ad1	ad2	ad3	ad4	Øb	B	B2	Ødd	Øds	Øds1	Øds2	Ødss	ØDd	ØDs	ØDsa
K10	340	5	55	550	400	60	250 _{h6}	400	356	40 ^{H9}	100 _{h6}	100 ^{H7} _{h6}	102	130	120	130	274

Typ	ØDss	Øe	f	h	H	i2	ld	ld1	ls	lsa	m1	m2	m3	m4	m5	s4	t4
K10	215	300	20	375	591	27	118	124	483	497	225	60	80	70	70	M20	33

Typ	ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n
K1013	–	–	–	Ø300	392	28,0
K1014	Ø250	450	28,0	Ø300	475	28,0

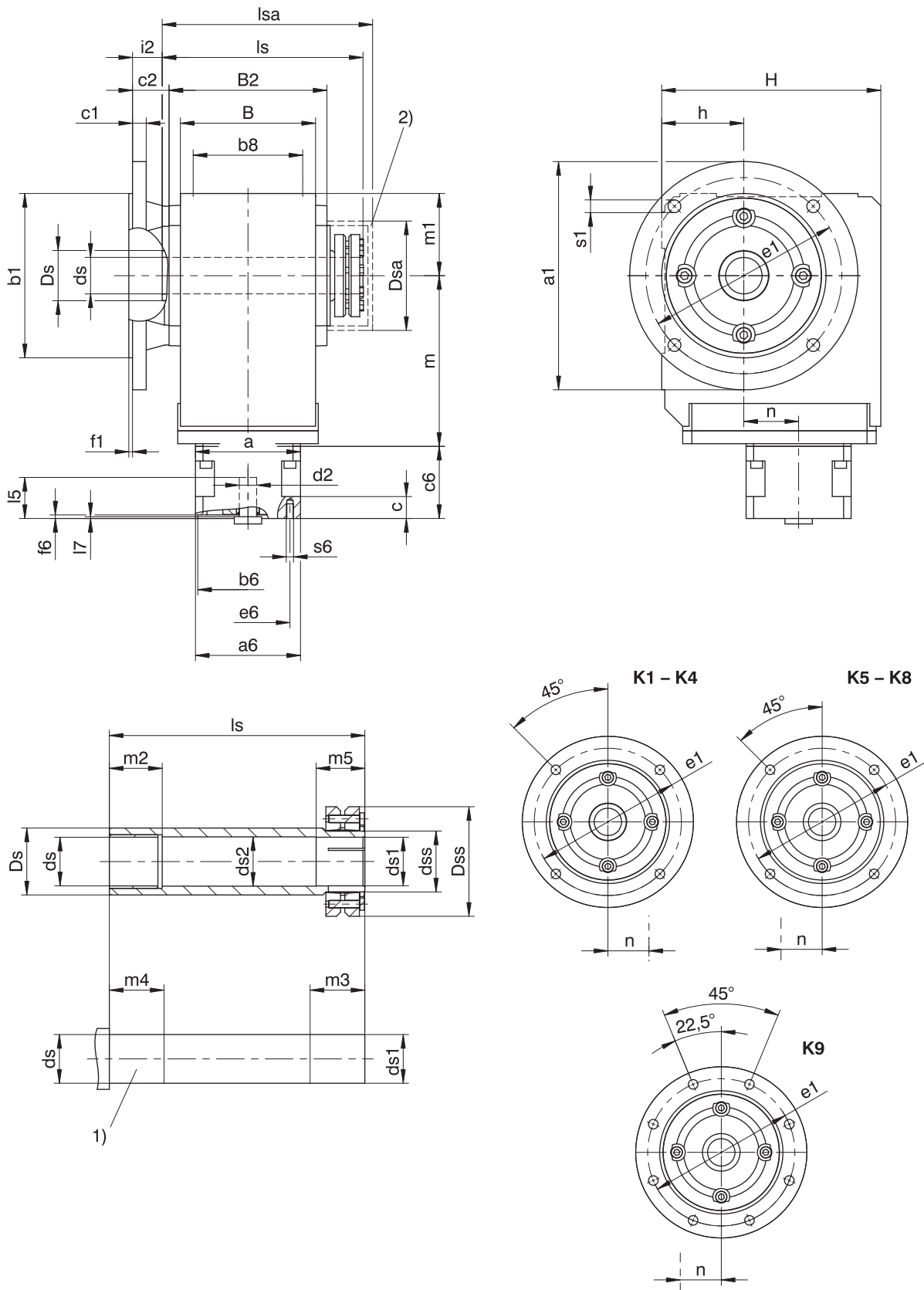
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.11 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung F (Rundflansch)



1) Maschinenwelle: Das Maß l_s darf nicht unterschritten werden.

2) Deckel (Option)

Maße Getriebe

Typ	Øa1	Øb1	b8	B	B2	c1	c2	Øds	Øds1	Øds2	Ødss	ØDs	ØDsa	ØDss	Øe1	f1	h	H	i2	ls	lsa	m1	m2	m3	m4	m5	Øs1
K1	160	110 _{js}	70	90	106	10	32,0	25 _{hg}	25 ^{H7} _{hg}	25,5	30	40	80	60	130	3,5	60	160	25,0	149	163	60	20	34	25	29	9
K2	200	130 _{js}	90	115	134	12	32,0	30 _{hg}	30 ^{H7} _{hg}	30,5	36	45	88	72	165	3,5	65	190	25,0	178	193	65	25	39	30	34	11
K3	200	130 _{js}	105	130	146	14	38,0	35 _{hg}	35 ^{H7} _{hg}	35,5	44	50	101	80	165	3,5	75	213	31,0	190	206	75	30	39	35	34	11
K4	250	180 _{js}	120	148	173	15	40,0	40 _{hg}	40 ^{H7} _{hg}	40,5	50	55	114	88	215	4,0	90	240	32,5	220	243	90	40	39	45	34	14
K5	250	180 _{js}	125	160	185	15	39,5	50 _{hg}	50 ^{H7} _{hg}	50,5	62	65	116	106	215	4,0	160	260	32,0	237	254	100	40	44	45	39	14
K6	300	230 _{js}	130	168	200	17	36,0	50 _{hg}	50 ^{H7} _{hg}	50,5	62	70	128	106	265	4,0	190	310	28,5	254	276	120	40	45	45	40	14
K7	350	250 _{hs}	145	190	226	18	44,0	60 _{hs}	60 ^{H7} _{hs}	62,0	75	85	161,5	138	300	5,0	212	342	36,0	278	314	125	40	45	45	40	18
K8	400	300 _{hs}	185	235	282	20	45,0	70 _{hs}	70 ^{H7} _{hs}	72,0	90	100	193	155	350	5,0	265	410	36,0	352	378	145	50	60	60	50	18
K9	450	350 _{hs}	225	285	330	23	50,0	90 _{hs}	90 ^{H7} _{hs}	92,0	120	120	244	200	400	5,0	315	495	40,0	418	428	180	60	70	70	60	18

Maße zusätzliche Rundflansche

Typ	Øa1	Øb1	c1	Øe1	f1	Øs1
K1	140	95 _{js}	10	115	3,0	9
K2	160	110 _{js}	12	130	3,5	9
K3	160	110 _{js}	14	130	3,5	9
K3	250	180 _{js}	14	215	4,0	14
K8	350	250 _{hs}	18	300	5,0	18
K8	450	350 _{hs}	20	400	5,0	18

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K202	□98	143	46,0	□115	147	46,0	□145	149	46,0	-	-	-	-	-	-
K203	Ø140	180	46,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K302	Ø140	163	52,5	□115	167	52,5	□145	169	52,5	-	-	-	-	-	-
K303	Ø140	200	52,5	Ø160	210	16,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K402	-	-	-	Ø160	187	60,0	□145	189	60,0	□190	192	60,0	-	-	-
K403	Ø140	220	60,0	Ø160	230	23,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K513	-	-	-	Ø160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	-	-	-
K514	-	-	-	Ø160	215	15,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K613	-	-	-	Ø160	191	18,0	Ø200	193	18,0	□190	196	18,0	Ø300	210	18,0
K614	-	-	-	Ø160	234	18,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K713	-	-	-	-	-	-	Ø200	221	20,0	□190	224	20,0	Ø300	237	20,0
K714	-	-	-	Ø160	263	20,0	Ø200	283	20,0	-	-	-	-	-	-
K813	-	-	-	-	-	-	Ø200	247	24,0	Ø250	249	24,0	Ø300	262	24,0
K814	-	-	-	-	-	-	Ø200	308	24,0	Ø250	320	5,0	-	-	-
K913	-	-	-	-	-	-	-	-	-	Ø250	294	25,0	Ø300	307	25,0
K914	-	-	-	-	-	-	Ø200	353	25,0	Ø250	365	25,0	-	-	-

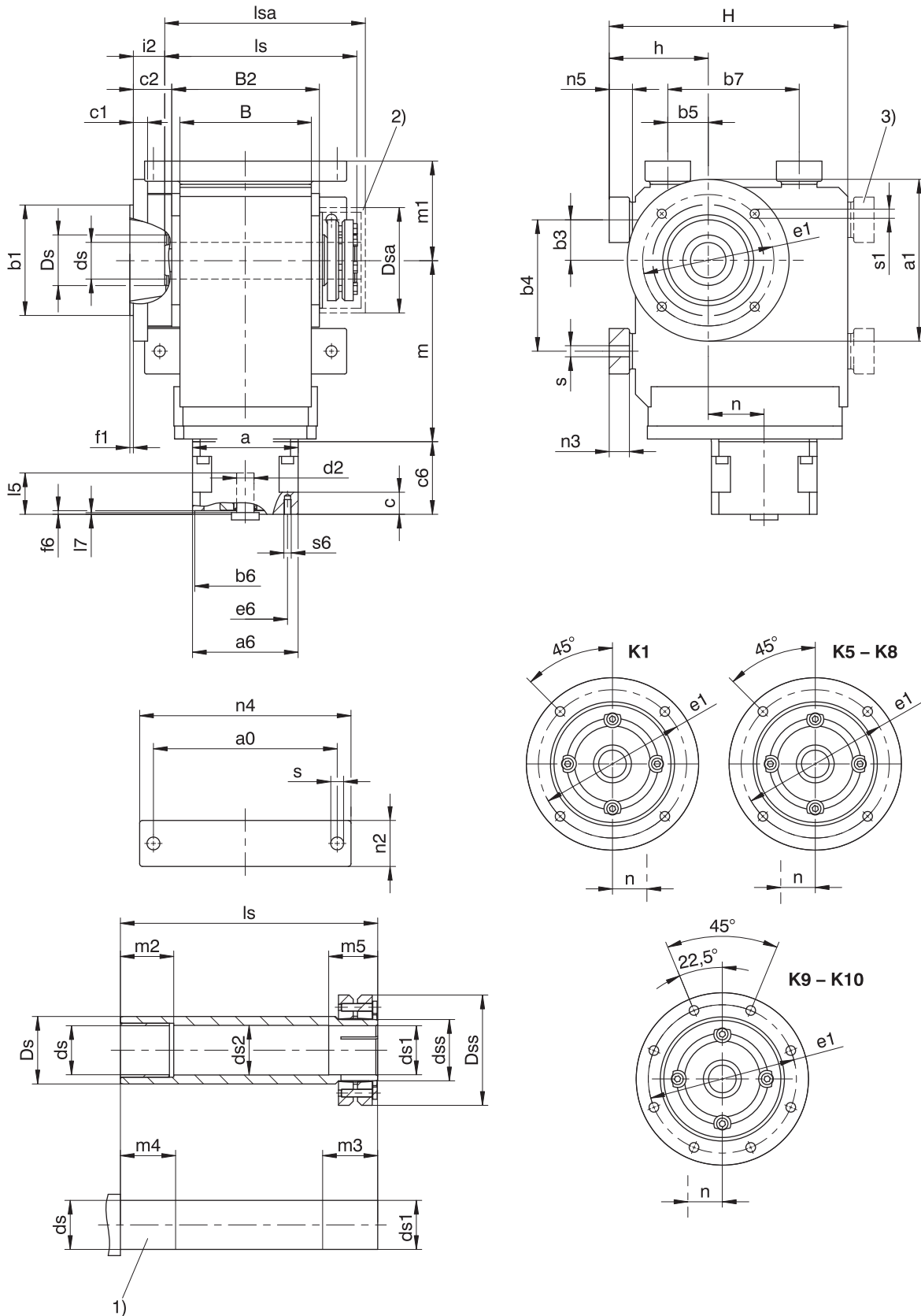
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.12 Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe), Gehäuseausführung NF (Fuß + Rundflansch)



- 1) Maschinenwelle: Das Maß l_s darf nicht unterschritten werden.
- 2) Deckel (Option)
- 3) Nur bei K1 (andere Baugrößen auf Anfrage)

Maße Getriebe

Typ	a0	Øa1	Øb1	b3	b4	b5	b7	B	B2	c1	c2	Øds	Øds1	Øds2	Ødss	ØDs	ØDsa	ØDss
K1	115	160	110 _{f6}	30	90	30	90	90	106	10	32,0	25 _{h9}	25 ^{H7} _{h9}	25,5	30	40	80	60
K5	200	250	180 _{f6}	40	140	100	140	160	185	15	39,5	50 _{h9}	50 ^{H7} _{h9}	50,5	62	65	116	106
K6	210	300	230 _{f6}	50	160	110	160	168	200	17	36,0	50 _{h9}	50 ^{H7} _{h9}	50,5	62	70	128	106
K7	241	350	250 _{h6}	55	180	125	180	190	226	18	44,0	60 _{h6}	60 ^{H7} _{h6}	62,0	75	85	161,5	138
K8	300	400	300 _{h6}	75	240	165	240	235	282	20	45,0	70 _{h6}	70 ^{H7} _{h6}	72,0	90	100	193	155
K9	360	450	350 _{h6}	95	280	185	280	285	330	23	50,0	90 _{h6}	90 ^{H7} _{h6}	92,0	120	120	244	200
K10	330	550	450 _{h6}	115	350	265	420	400	356	25	78,0	100 _{h6}	100 ^{H7} _{h6}	102,0	130	130	274	215

Typ	Øe1	f1	h	H	i2	ls	lsa	m1	m2	m3	m4	m5	n2	n3	n4	n5	Øs	Øs1
K1	130	3,5	75	175	25,0	149	163	75	20	34	25	29	30	13	140	15	9,0	9
K5	215	4,0	190	290	32,0	237	254	130	40	44	45	39	60	27	240	30	18,0	14
K6	265	4,0	220	340	28,5	254	276	150	40	45	45	40	65	27	250	30	18,5	14
K7	300	5,0	250	380	36,0	278	314	163	40	45	45	40	70	35	290	38	23,0	18
K8	350	5,0	310	455	36,0	352	378	190	50	60	60	50	85	41	360	45	27,0	18
K9	400	5,0	365	545	40,0	418	428	230	60	70	70	60	95	46	430	50	31,0	18
K10	500	5,0	420	636	51,0	483	497	270	60	80	70	70	120	–	400	45	39,0	18

Maße zusätzliche Rundflansche

Typ	Øa1	Øb1	c1	Øe1	f1	Øs1
K1	140	95 _{f6}	10	115	3	9
K8	350	250 _{h6}	18	300	5	18
K8	450	350 _{h6}	20	400	5	18

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K513	–	–	–	Ø160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	–	–	–
K514	–	–	–	Ø160	215	15,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K613	–	–	–	Ø160	191	18,0	Ø200	193	18,0	□190	196	18,0	Ø300	210	18,0
K614	–	–	–	Ø160	234	18,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K713	–	–	–	–	–	–	Ø200	221	20,0	□190	224	20,0	Ø300	237	20,0
K714	–	–	–	Ø160	263	20,0	Ø200	283	20,0	–	–	–	–	–	–
K813	–	–	–	–	–	–	Ø200	247	24,0	Ø250	249	24,0	Ø300	262	24,0
K814	–	–	–	–	–	–	Ø200	308	24,0	Ø250	320	5,0	–	–	–
K913	–	–	–	–	–	–	–	–	–	Ø250	294	25,0	Ø300	307	25,0
K914	–	–	–	–	–	–	Ø200	353	25,0	Ø250	365	25,0	–	–	–
K1013	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	Ø300	392	28,0
K1014	–	–	–	–	–	–	–	–	–	Ø250	450	28,0	Ø300	475	28,0

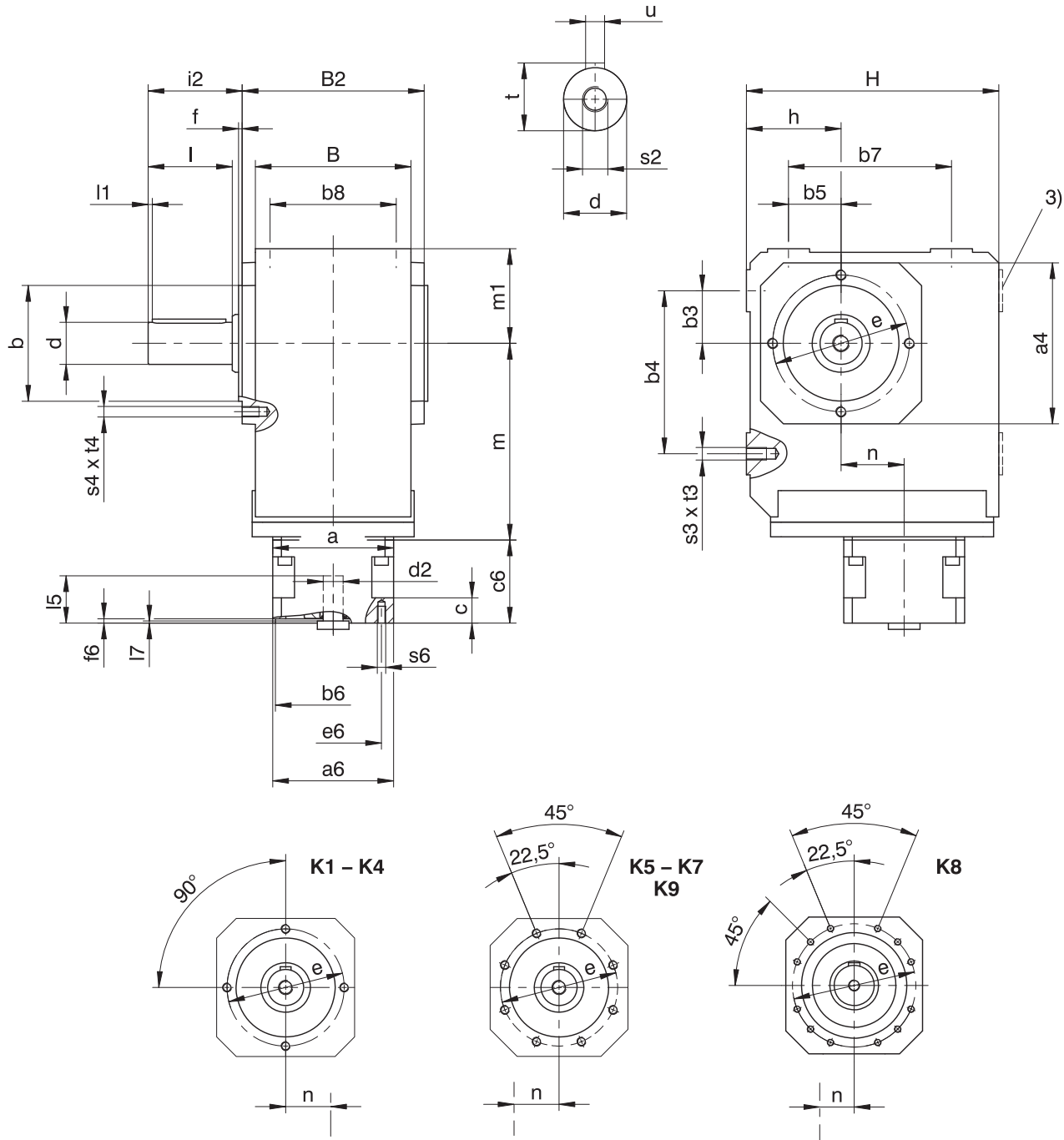
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.13 Wellenausführung V (Vollwelle), Gehäuseausführung G (Gewindelochkreis)



3) Nur bei K1 (andere Baugrößen auf Anfrage)

- K1 - K4: Vollwelle ohne Passfeder lieferbar, ab K5 auf Anfrage.

- K1 - K9: Vollwelle beidseitig lieferbar.

Maße Getriebe

Typ	□a4	∅b	b3	b4	b5	b7	b8	B	B2	∅d	∅e	f	h	H	i2	l	l1	m1	s2	s3	s4	t	t3	t4	u
K1	105	75 ₆	30	90	30	90	70	90	106	25 ₆	90	3,0	60	160	62,0	50	4	60	M10	M8	M8	28,0	13	13	A8×7×40
K2	116	82 ₆	35	115	35	115	90	115	134	30 ₆	100	3,0	65	190	68,0	60	4	65	M10	M10	M8	33,0	16	13	A8×7×50
K3	132	95 ₆	40	130	40	130	105	130	146	30 ₆	115	3,0	75	213	69,0	60	4	75	M10	M10	M8	33,0	16	13	A8×7×50
K4	152	110 ₆	50	155	50	155	120	148	173	40 ₆	130	3,5	90	240	89,5	80	4	90	M16	M12	M10	43,0	19	16	A12×8×70
K5	145	110 ₆	40	140	100	140	125	160	185	45 ₆	130	3,5	160	260	129,5	90	4	100	M16	M16	M10	48,5	26	16	A14×9×80
K6	180	140 ₆	50	160	110	160	130	168	200	50 ₆	165	3,5	190	310	136,0	100	4	120	M16	M16	M10	53,5	26	16	A14×9×90
K7	195	155 ₆	55	180	125	180	145	190	226	60 ₆	185	3,5	212	342	164,0	120	4	125	M20	M20	M12	64,0	33	19	A18×11×110
K8	226	185 ₆	75	240	165	240	185	235	282	70 ₆	215	4,0	265	410	185,0	140	5	145	M20	M24	M12	74,5	38	19	A20×12×125
K9	280	230 ₆	95	280	185	280	225	285	330	90 ₆	265	5,0	315	495	220,0	170	8	180	M24	M30	M16	95,0	48	26	A25×14×140

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K202	□98	143	46,0	□115	147	46,0	□145	149	46,0	-	-	-	-	-	-
K203	∅140	180	46,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K302	∅140	163	52,5	□115	167	52,5	□145	169	52,5	-	-	-	-	-	-
K303	∅140	200	52,5	∅160	210	16,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K402	-	-	-	∅160	187	60,0	□145	189	60,0	□190	192	60,0	-	-	-
K403	∅140	220	60,0	∅160	230	23,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K513	-	-	-	∅160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	-	-	-
K514	-	-	-	∅160	215	15,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K613	-	-	-	∅160	191	18,0	∅200	193	18,0	□190	196	18,0	∅300	210	18,0
K614	-	-	-	∅160	234	18,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K713	-	-	-	-	-	-	∅200	221	20,0	□190	224	20,0	∅300	237	20,0
K714	-	-	-	∅160	263	20,0	∅200	283	20,0	-	-	-	-	-	-
K813	-	-	-	-	-	-	∅200	247	24,0	∅250	249	24,0	∅300	262	24,0
K814	-	-	-	-	-	-	∅200	308	24,0	∅250	320	5,0	-	-	-
K913	-	-	-	-	-	-	-	-	-	∅250	294	25,0	∅300	307	25,0
K914	-	-	-	-	-	-	∅200	353	25,0	∅250	365	25,0	-	-	-

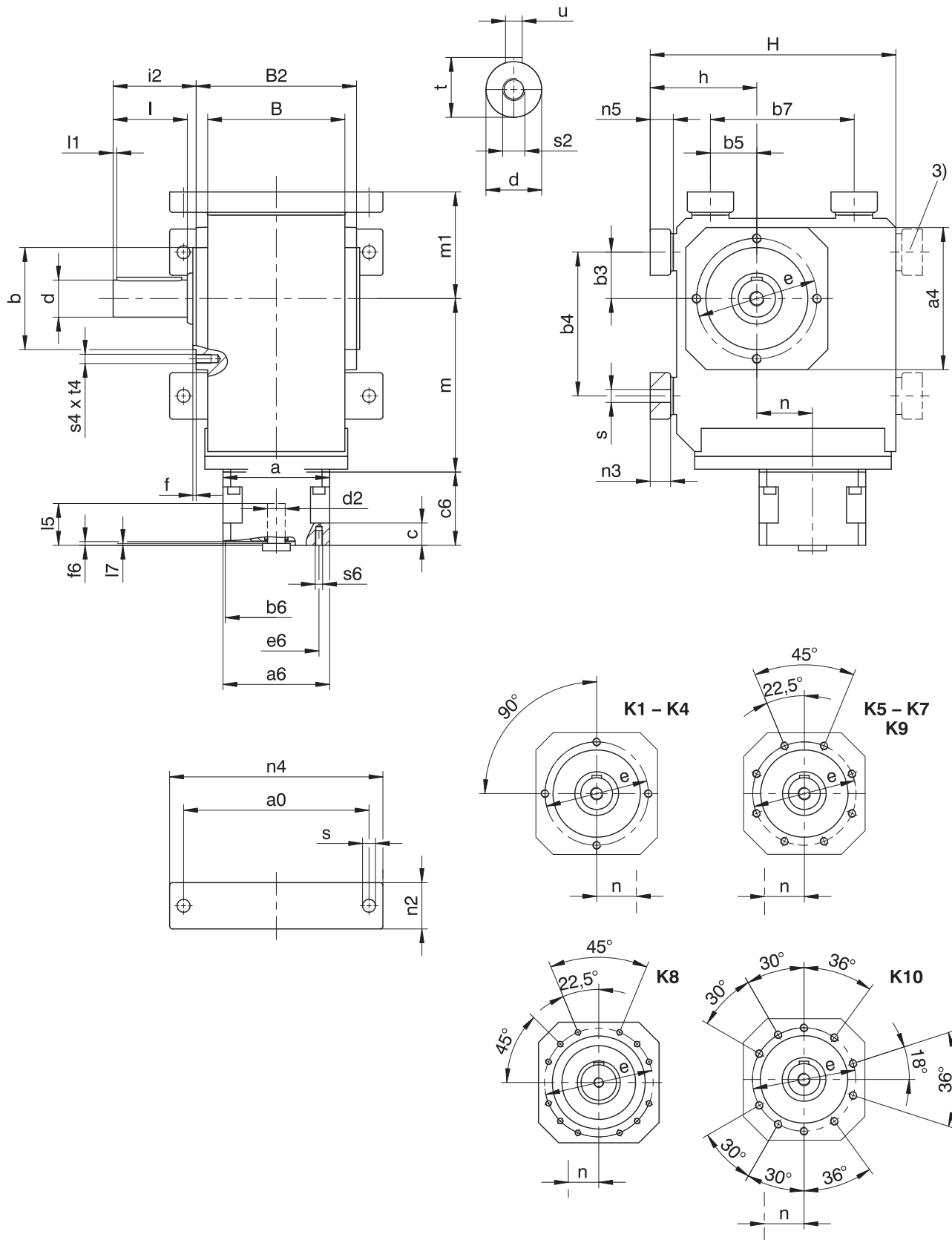
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	∅b6	∅e6	∅d2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.14 Wellenausführung V (Vollwelle), Gehäuseausführung NG (Fuß + Gewindelochkreis)



3) Nur bei K1 (andere Baugrößen auf Anfrage)

- K1 - K10: Vollwelle beidseitig lieferbar.

- K1 - K4: Vollwelle ohne Passfeder lieferbar, ab K5 auf Anfrage.

Maße Getriebe

Typ	a0	□a4	∅b	b3	b4	b5	b7	B	B2	∅d	∅e	f	h	H	i2	l	l1	m1	n2	n3	n4	n5	∅s	s2	s4	t	t4	u
K1	115	105	75 _{j6}	30	90	30	90	90	106	25 _{k6}	90	3,0	75	175	62,0	50	4	75	30	13	140	15	9,0	M10	M8	28,0	13	A8×7×40
K2	155	116	82 _{j6}	35	115	35	115	115	134	30 _{k6}	100	3,0	88	213	68,0	60	4	88	40	20	185	23	11,0	M10	M8	33,0	13	A8×7×50
K3	170	132	95 _{j6}	40	130	40	130	130	146	30 _{k6}	115	3,0	98	236	69,0	60	4	98	45	20	200	23	11,0	M10	M8	33,0	13	A8×7×50
K4	200	152	110 _{j6}	50	155	50	155	148	173	40 _{k6}	130	3,5	115	265	89,5	80	4	115	50	22	230	25	14,0	M16	M10	43,0	16	A12×8×70
K5	200	145	110 _{j6}	40	140	100	140	160	185	45 _{k6}	130	3,5	190	290	129,5	90	4	130	60	27	240	30	18,0	M16	M10	48,5	16	A14×9×80
K6	210	180	140 _{j6}	50	160	110	160	168	200	50 _{k6}	165	3,5	220	340	136,0	100	4	150	65	27	250	30	18,5	M16	M10	53,5	16	A14×9×90
K7	241	195	155 _{j6}	55	180	125	180	190	226	60 _{m6}	185	3,5	250	380	164,0	120	4	163	70	35	290	38	23,0	M20	M12	64,0	19	A18×11×110
K8	300	226	185 _{j6}	75	240	165	240	235	282	70 _{m6}	215	4,0	310	455	185,0	140	5	190	85	41	360	45	27,0	M20	M12	74,5	19	A20×12×125
K9	360	280	230 _{j6}	95	280	185	280	285	330	90 _{m6}	265	5,0	365	545	220,0	170	8	230	95	46	430	50	31,0	M24	M16	95,0	26	A25×14×140
K10	330	340	250 _{m6}	115	350	265	420	400	356	110 _{m6}	300	20,0	420	636	240,0	210	15	270	120	–	400	45	39,0	M24	M20	116,0	33	A28×16×180

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K202	□98	143	46,0	□115	147	46,0	□145	149	46,0	–	–	–	–	–	–
K203	∅140	180	46,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K302	∅140	163	52,5	□115	167	52,5	□145	169	52,5	–	–	–	–	–	–
K303	∅140	200	52,5	∅160	210	16,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K402	–	–	–	∅160	187	60,0	□145	189	60,0	□190	192	60,0	–	–	–
K403	∅140	220	60,0	∅160	230	23,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K513	–	–	–	∅160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	–	–	–
K514	–	–	–	∅160	215	15,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K613	–	–	–	∅160	191	18,0	∅200	193	18,0	□190	196	18,0	∅300	210	18,0
K614	–	–	–	∅160	234	18,0	–	–	–	–	–	–	–	–	–
K713	–	–	–	–	–	–	∅200	221	20,0	□190	224	20,0	∅300	237	20,0
K714	–	–	–	∅160	263	20,0	∅200	283	20,0	–	–	–	–	–	–
K813	–	–	–	–	–	–	∅200	247	24,0	∅250	249	24,0	∅300	262	24,0
K814	–	–	–	–	–	–	∅200	308	24,0	∅250	320	5,0	–	–	–
K913	–	–	–	–	–	–	–	–	–	∅250	294	25,0	∅300	307	25,0
K914	–	–	–	–	–	–	∅200	353	25,0	∅250	365	25,0	–	–	–
K1013	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	∅300	392	28,0
K1014	–	–	–	–	–	–	–	–	–	∅250	450	28,0	∅300	475	28,0

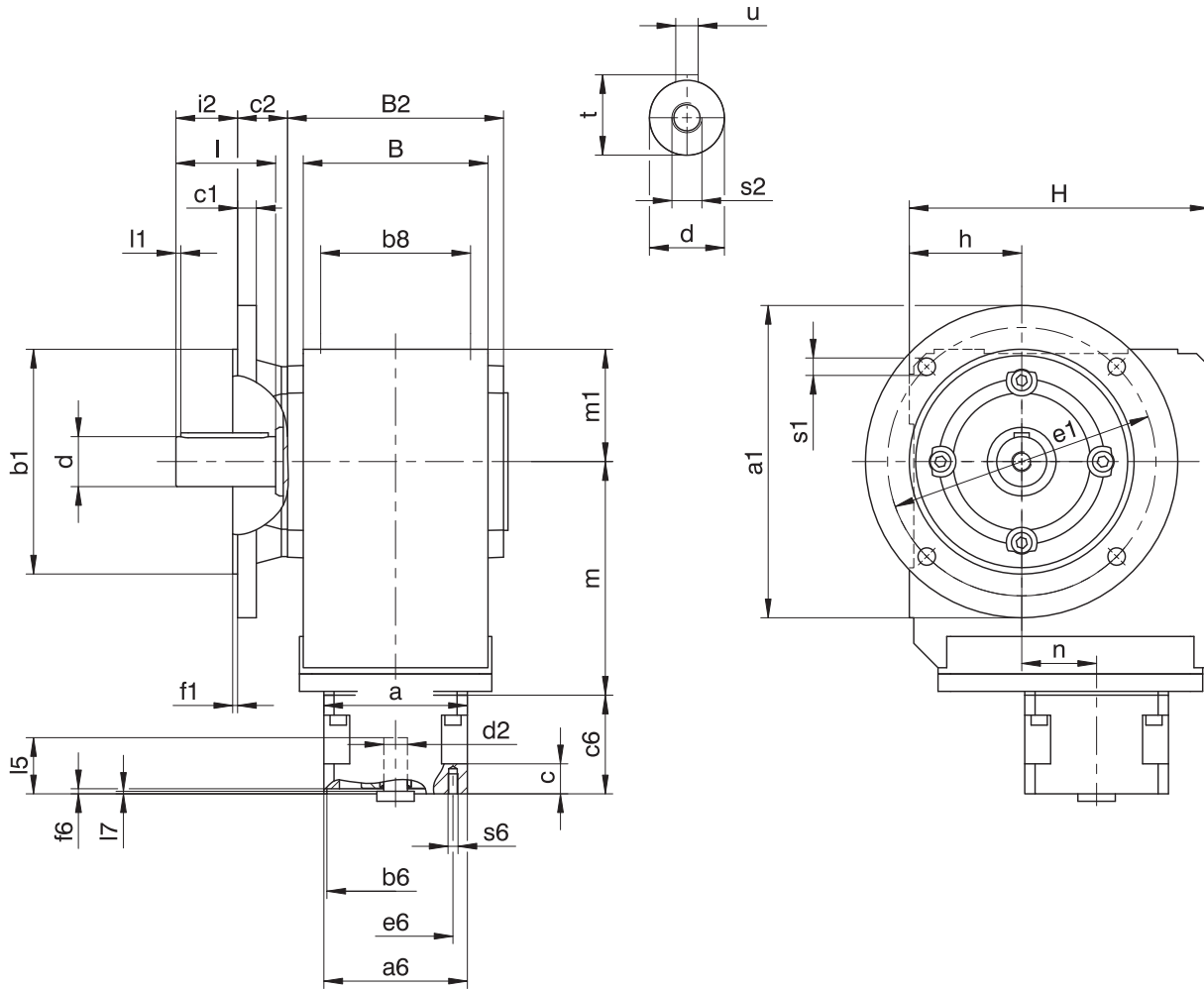
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	∅b6	∅e6	∅d2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

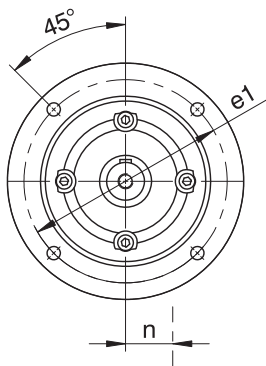
In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

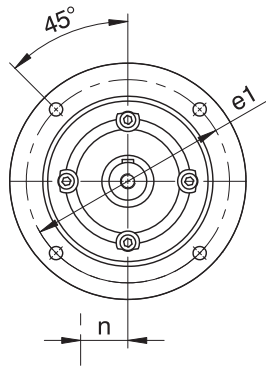
16.3.15 Wellenausführung V (Vollwelle), Gehäuseausführung F (Rundflansch)



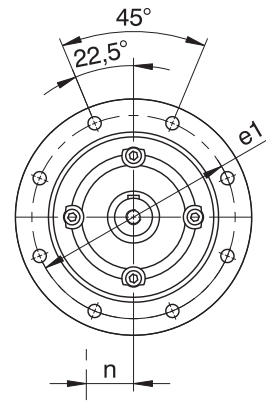
K1 – K4



K5 – K8



K9



- K1 – K4: Vollwelle ohne Passfeder lieferbar, ab K5 auf Anfrage.

- K1 – K9: Vollwelle beidseitig lieferbar.

Maße Getriebe

Typ	Øa1	Øb1	b8	B	B2	c1	c2	Ød	Øe1	f1	h	H	i2	l	l1	m1	Øs1	s2	t	u
K1	160	110 _{j6}	70	90	106	10	32,0	25 _{k6}	130	3,5	60	160	30,0	50	4	60	9	M10	28,0	A8×7×40
K2	200	130 _{j6}	90	115	134	12	32,0	30 _{k6}	165	3,5	65	190	36,0	60	4	65	11	M10	33,0	A8×7×50
K3	200	130 _{j6}	105	130	146	14	38,0	30 _{k6}	165	3,5	75	213	31,0	60	4	75	11	M10	33,0	A8×7×50
K4	250	180 _{j6}	120	148	173	15	40,0	40 _{k6}	215	4,0	90	240	49,5	80	4	90	14	M16	43,0	A12×8×70
K5	250	180 _{j6}	125	160	185	15	39,5	45 _{k6}	215	4,0	160	260	90,0	90	4	100	14	M16	48,5	A14×9×80
K6	300	230 _{j6}	130	168	200	17	36,0	50 _{k6}	265	4,0	190	310	100,0	100	4	120	14	M16	53,5	A14×9×90
K7	350	250 _{h6}	145	190	226	18	44,0	60 _{h6}	300	5,0	212	342	120,0	120	4	125	18	M20	64,0	A18×11×110
K8	400	300 _{h6}	185	235	282	20	45,0	70 _{h6}	350	5,0	265	410	140,0	140	5	145	18	M20	74,5	A20×12×125
K9	450	350 _{h6}	225	285	330	23	50,0	90 _{h6}	400	5,0	315	495	170,0	170	8	180	18	M24	95,0	A25×14×140

Maße zusätzliche Rundflansche

Typ	Øa1	Øb1	c1	Øe1	f1	Øs1
K1	140	95 _{j6}	10	115	3,0	9
K2	160	110 _{j6}	12	130	3,5	9
K3	160	110 _{j6}	14	130	3,5	9
K3	250	180 _{j6}	14	215	4,0	14
K8	350	250 _{h6}	18	300	5,0	18
K8	450	350 _{h6}	20	400	5,0	18

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K202	□98	143	46,0	□115	147	46,0	□145	149	46,0	-	-	-	-	-	-
K203	Ø140	180	46,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K302	Ø140	163	52,5	□115	167	52,5	□145	169	52,5	-	-	-	-	-	-
K303	Ø140	200	52,5	Ø160	210	16,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K402	-	-	-	Ø160	187	60,0	□145	189	60,0	□190	192	60,0	-	-	-
K403	Ø140	220	60,0	Ø160	230	23,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K513	-	-	-	Ø160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	-	-	-
K514	-	-	-	Ø160	215	15,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K613	-	-	-	Ø160	191	18,0	Ø200	193	18,0	□190	196	18,0	Ø300	210	18,0
K614	-	-	-	Ø160	234	18,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K713	-	-	-	-	-	-	Ø200	221	20,0	□190	224	20,0	Ø300	237	20,0
K714	-	-	-	Ø160	263	20,0	Ø200	283	20,0	-	-	-	-	-	-
K813	-	-	-	-	-	-	Ø200	247	24,0	Ø250	249	24,0	Ø300	262	24,0
K814	-	-	-	-	-	-	Ø200	308	24,0	Ø250	320	5,0	-	-	-
K913	-	-	-	-	-	-	-	-	-	Ø250	294	25,0	Ø300	307	25,0
K914	-	-	-	-	-	-	Ø200	353	25,0	Ø250	365	25,0	-	-	-

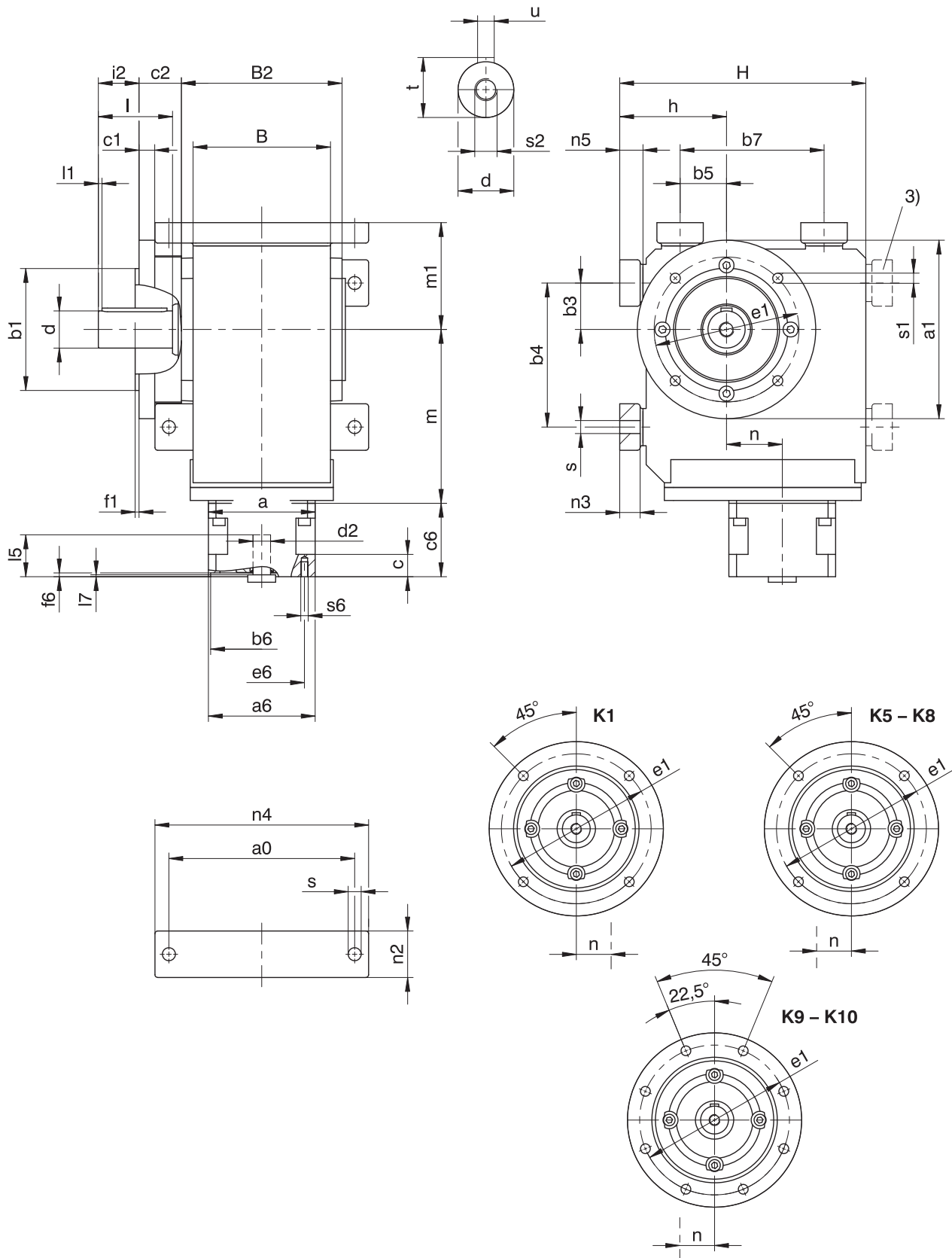
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.16 Wellenausführung V (Vollwelle), Gehäuseausführung NF (Fuß + Rundflansch)



3) Nur bei K1 (andere Baugrößen auf Anfrage)

- K1 - K10: Vollwelle beidseitig lieferbar.

- K1 - K4: Vollwelle ohne Passfeder lieferbar, ab K5 auf Anfrage.

Maße Getriebe

Typ	a0	Øa1	Øb1	b3	b4	b5	b7	B	B2	c1	c2	Ød	Øe1	f1	h	H	i2	l	l1	m1	n2	n3	n4	n5	Øs	Øs1	s2	t	u
K1	115	160	110 _{h6}	30	90	30	90	90	106	10	32,0	25 _{h6}	130	3,5	75	175	30,0	50	4	75	30	13	140	15	9,0	9	M10	28,0	A8×7×40
K5	200	250	180 _{h6}	40	140	100	140	160	185	15	39,5	45 _{h6}	215	4,0	190	290	90,0	90	4	130	60	27	240	30	18,0	14	M16	48,5	A14×9×80
K6	210	300	230 _{h6}	50	160	110	160	168	200	17	36,0	50 _{h6}	265	4,0	220	340	100,0	100	4	150	65	27	250	30	18,5	14	M16	53,5	A14×9×90
K7	241	350	250 _{h6}	55	180	125	180	190	226	18	44,0	60 _{h6}	300	5,0	250	380	120,0	120	4	163	70	35	290	38	23,0	18	M20	64,0	A18×11×110
K8	300	400	300 _{h6}	75	240	165	240	235	282	20	45,0	70 _{h6}	350	5,0	310	455	140,0	140	5	190	85	41	360	45	27,0	18	M20	74,5	A20×12×125
K9	360	450	350 _{h6}	95	280	185	280	285	330	23	50,0	90 _{h6}	400	5,0	365	545	170,0	170	8	230	95	46	430	50	31,0	18	M24	95,0	A25×14×140
K10	330	550	450 _{h6}	115	350	265	420	400	356	25	78,0	110 _{h6}	500	5,0	420	636	210,0	210	15	270	120	-	400	45	39,0	18	M24	116,0	A28×16×180

Maße zusätzliche Rundflansche

Typ	Øa1	Øb1	c1	Øe1	f1	Øs1
K1	140	95 _{h6}	10	115	3	9
K8	350	250 _{h6}	18	300	5	18
K8	450	350 _{h6}	20	400	5	18

Typ	ME10			ME20			ME30			ME40			ME50		
	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n	a	m	n
K102	□98	124	36,0	□115	128	36,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K513	-	-	-	Ø160	172	15,0	□145	174	15,0	□190	177	15,0	-	-	-
K514	-	-	-	Ø160	215	15,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K613	-	-	-	Ø160	191	18,0	Ø200	193	18,0	□190	196	18,0	Ø300	210	18,0
K614	-	-	-	Ø160	234	18,0	-	-	-	-	-	-	-	-	-
K713	-	-	-	-	-	-	Ø200	221	20,0	□190	224	20,0	Ø300	237	20,0
K714	-	-	-	Ø160	263	20,0	Ø200	283	20,0	-	-	-	-	-	-
K813	-	-	-	-	-	-	Ø200	247	24,0	Ø250	249	24,0	Ø300	262	24,0
K814	-	-	-	-	-	-	Ø200	308	24,0	Ø250	320	5,0	-	-	-
K913	-	-	-	-	-	-	-	-	-	Ø250	294	25,0	Ø300	307	25,0
K914	-	-	-	-	-	-	Ø200	353	25,0	Ø250	365	25,0	-	-	-
K1013	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	Ø300	392	28,0
K1014	-	-	-	-	-	-	-	-	-	Ø250	450	28,0	Ø300	475	28,0

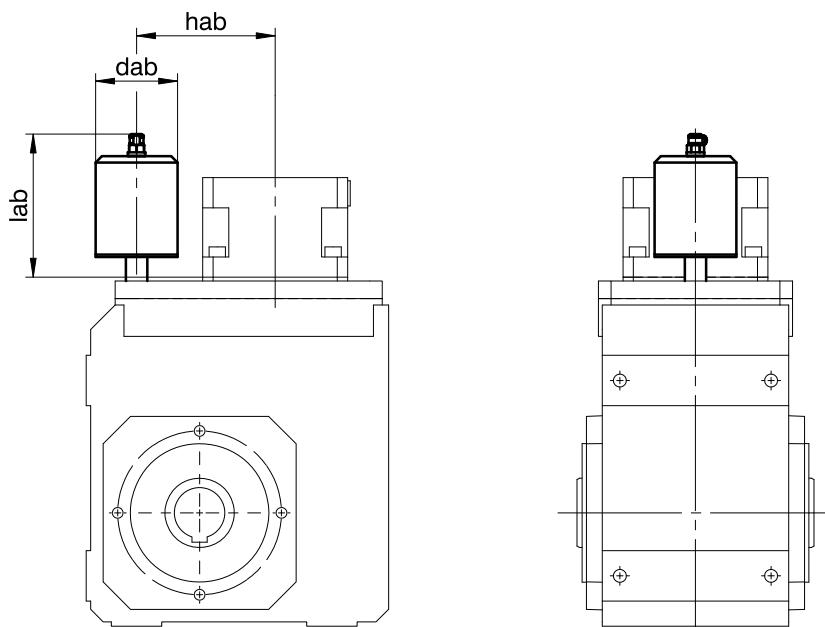
Beispielmaße Motoranschluss

Typ	Øb6	Øe6	Ød2max	l5	□a6	c	c6	f6	l7	s6
K_ME10	95 ^{H7}	115	19	41	100	21	61,0	4,0	3,0	M8
K_ME20	110 ^{H7}	130	32	53	120	24	74,0	4,0	3,5	M8
K_ME30	130 ^{H7}	165	38	62	150	26	86,0	5,5	4,5	M10
K_ME40	180 ^{H7}	215	48	82	204	35	123,0	5,5	5,5	M12
K_ME50	180 ^{H7}	215	60	86	230	43	124,5	6,0	5,0	M12

In der obigen Tabelle finden Sie Beispiel-Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME. **Beachten Sie, dass sich die Maße c6 und l5 entsprechend verlängern, wenn das Maß c, abhängig vom verwendeten Motor, länger wird.**

Weitere Motoranschlussmaße für den Motoradapter ME finden Sie in unserem STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/>. Hier können Sie sich direkt ein 3D-Modell Ihres Antriebs herunterladen.

16.3.17 Ölausgleichsbehälter



Maße

Typ	ME20			ME30			ME40			ME50		
	dab	hab	lab	dab	hab	lab	dab	hab	lab	dab	hab	lab
K513	65	122,0	113,5	65	122,0	113,5	65	170,0	163,5	–	–	–
K613	65	148,5	116,5	65	148,5	116,5	65	150,5	111,5	65	194,5	191,0
K713	–	–	–	65	170,0	114,5	65	170,0	112,0	65	214,0	191,5
K813	–	–	–	73	205,0	129,5	73	205,0	129,5	73	205,0	129,5
K913	–	–	–	–	–	–	73	255,0	129,5	73	255,0	129,5

Weitere Informationen finden Sie im Kapitel [▶ 16.6.5](#)

16.4 Typenbezeichnung

In diesem Kapitel finden Sie die Erklärung der Typenbezeichnung mit den zugehörigen Optionen.

Weitere Bestellangaben, die nicht in der Typenbezeichnung vorkommen, finden Sie am Ende des Kapitels.

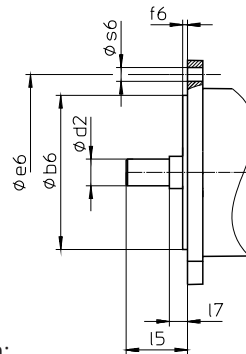
Beispiel-Code

K	4	0	2	A	G	0560	ME20
---	---	---	---	---	---	------	------

Erklärung

Code	Bezeichnung	Ausführung
K	Typ	Kegelradgetriebe
4	Größe	4 (Beispiel)
0	Generation	Generation 0
1		Generation 1
2	Stufen	2-stufig
3		3-stufig
4		4-stufig
A	Welle	Hohlwelle mit Passfedernut
S		Hohlwelle mit Schrumpfscheibe
V		Vollwelle
G	Gehäuse	Gewindelochkreis
F		Rundflansch
NG		Fuß + Gewindelochkreis
NF		Fuß + Rundflansch
GD		Gewindelochkreis + Drehmomentstütze
NGD		Fuß + Gewindelochkreis + Drehmomentstütze
0560	Übersetzungskennzahl (i x 10 gerundet)	i = 55,71 (Beispiel)
ME20	Motoradapter	Motoradapter ME20 (Beispiel)
		mit EasyAdapt-Kupplung
MQ		Motoradapter quadratisch
		mit spielfreier Steckkupplung
MB ¹		Motoradapter ServoStop mit Bremse

Um die Typenbezeichnung zu vervollständigen, geben Sie bei Ihrer Bestellung zusätzlich an:



- Motortyp oder Motorabmessungen:

Für die Auswahl des passenden Motoranschlusses, wählen Sie im STÖBER Configurator unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> Ihren Motor oder die Abmessungen des Motoranschlusses aus.

- Einbaulage, siehe Kapitel [▶ 16.5.7]
- Position Zugang Klemmschraube, siehe Kapitel [▶ 16.5.9]
- Anbau der Vollwelle: Getriebeseite 3 oder 4; Vollwelle beidseitig
- Anbau der Hohlwelle mit Passfedernut: Einsteckseite 3 oder 4
- Anbau der Hohlwelle mit Schrumpfscheibe: Schrumpfscheibe auf Getriebeseite 3 oder 4
- Anbau der Fußleisten: Getriebeseite 1 oder 5 (bei K1 auch auf Getriebeseite 2)
- Anbau des Flansches: Getriebeseite 3 oder 4
- Gewindelochkreis: Getriebeseite 3 oder 4
- Anbau der Drehmomentstütze: Drehmomentstütze auf Getriebeseite 1 oder 5 (bei K1 auch auf Getriebeseite 2), Auge auf Getriebeseite 3 oder 4

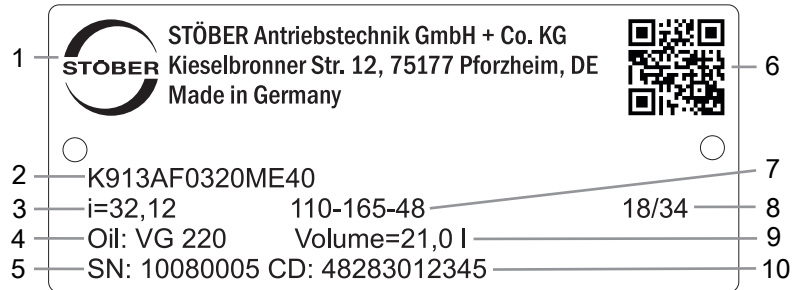
¹ Details finden Sie im Katalog ServoStop Servogetriebe mit Bremse ID 443234.

- Ölausgleichsbehälter (empfohlen für Getriebe in Einbaulage EL5), siehe Kapitel [▶ 16.6.5]
- Drehspiel: Standard/Klasse II/Klasse I. Drehspiel Klasse II und Klasse I gegen Mehrpreis.
- K102, K202, K302, K402, K513, K613, K713, K813, K913: Ritzelsicherung für Motoradapter (Option)
- Doppelte Abdichtung für Motoradapter ME (Option)

Die Erklärung der Getriebeseiten finden Sie im Kapitel [▶ 16.5.7].

16.4.1 Typenschild

In folgender Abbildung ist das Typenschild eines Getriebes als Beispiel erläutert.



Code	Bezeichnung
1	Herstellerbezeichnung
2	Typenbezeichnung
3	Übersetzung des Getriebes
4	Schmierstoffspezifikation
5	Serialnummer des Getriebes
6	QR-Code (Link zu Produktinformationen)
7	Maße des Motoradapters (Passrand/Lochkreis/Motorwellendurchmesser)
8	Herstellungsdatum (Jahr/Kalenderwoche)
9	Schmierstofffüllmenge
10	Kundenspezifische Daten

16.4.1.1 Mitgeltende Dokumente

Mitgeltende Dokumente für das Produkt können Sie ansehen oder herunterladen, wenn Sie die Seriennummer auf dem Typenschild des Produkts ablesen und sie im Internet unter folgender Adresse eingeben:

<https://id.stober.com>

Alternativ können Sie mit einem geeigneten Mobilgerät den QR-Code auf dem Typenschild des Produkts einscannen, um dadurch zu den mitgeltenden Dokumenten verlinkt zu werden.

16.5 Produktbeschreibung

16.5.1 Eintriebsoptionen

Motoradapter ME
zum Anbau von Syn-
chron-Servomotoren



Katalog ID 443054_de

Motoradapter MB
zum Anbau von Syn-
chron-Servomotoren



Katalog ID 443234_de

Motoradapter MR
zum Anbau von
Asynchronmotoren



Auf Anfrage

Synchron-Servomotor
EZ



Katalog ID 442437_de

Motoradapter MB +
Synchron-Servomotor
EZ



Katalog ID 443311_de

Lean-Motor LM



Katalog ID 443016_de

Die entsprechenden Kataloge finden Sie unter <http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID des Katalogs ein.

16.5.2 Motoradapter mit EasyAdapt-Kupplung (ME)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der EasyAdapt-Kupplung.

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Robuste, patentierte Klemmkupplung mit Spreizfunktion
- Niedrigste Massenträgheitsmomente für höchste Dynamik
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors

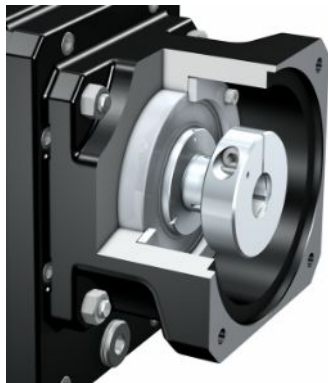


Abb. 1: Kupplung EasyAdapt

16.5.3 Motoradapter quadratisch mit spielfreier Steckkupplung (MQ)

In diesem Kapitel finden Sie die Beschreibung der spielfreien Steckkupplung (Klauenkupplung).

Eigenschaften:

- Einfacher und schneller Motoranbau
- Demontage des Motors in jeder beliebigen Stellung möglich
- Mit integriertem thermischem Längenausgleich, gleicht Längenausdehnungen der Motorwelle aus
- Motorwelle entkoppelt von Axialkräften
- Ausgewuchtet für ruhigen, vibrationsfreien Lauf, auch bei hohen Drehzahlen
- Große Auswahl an Motorwellendurchmessern und -längen
- Fehlerfrei durch exakte Zentrierung des Motors

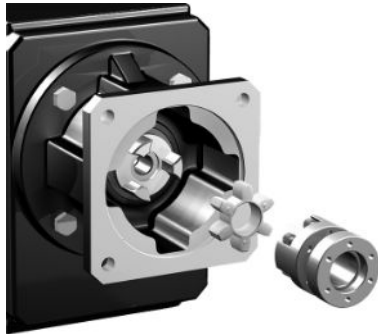
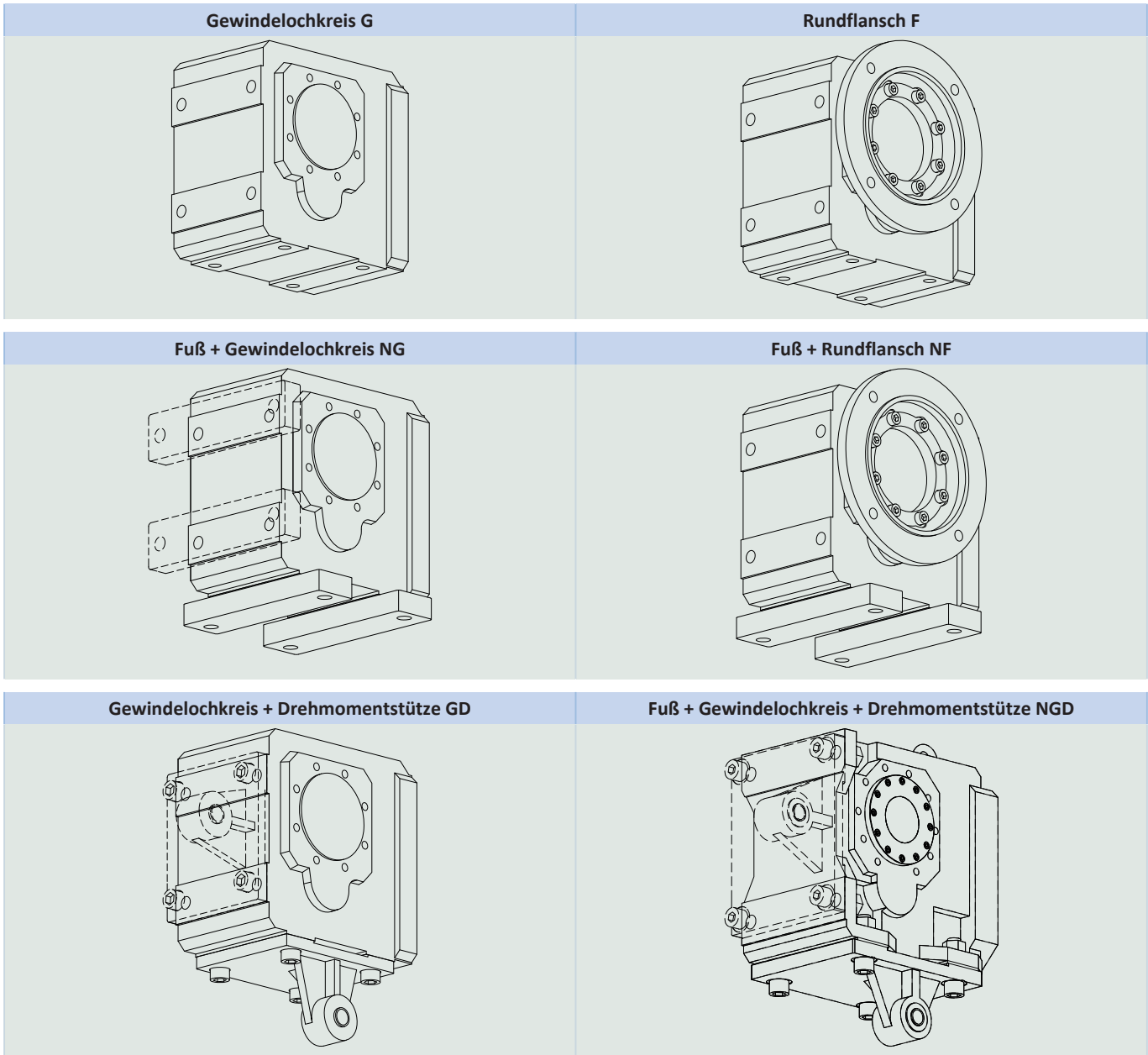


Abb. 2: Spielfreie Steckkupplung

Alle technischen Daten und Kombinationen mit unseren Getrieben finden Sie unter <https://configurator.stober.de/de-DE/>.

16.5.4 Gehäuseausführung



	G	F	NG	NF	GD	NGD
K1	✓	✓	✓	✓	✓	-
K2	✓	✓	✓	-	✓	-
K3	✓	✓	✓	-	✓	-
K4	✓	✓	✓	-	✓	-
K5	✓	✓	✓	✓	✓	-
K6	✓	✓	✓	✓	✓	-
K7	✓	✓	✓	✓	✓	-
K8	✓	✓	✓	✓	✓	-
K9	✓	✓	✓	✓	✓	-
K10	-	-	✓	✓	-	✓

16.5.5 Kombinatorik Wellen-/Gehäuseausführung

Wellenausführung	Gehäuseausführung						
	Code	G	F	NG	NF	GD	NGD
Hohlwelle mit Passfedernut	A	AG	AF	ANG	ANF	AGD	ANGD
Hohlwelle mit Schrumpfscheibe	S	SG	SF	SNG	SNF	SGD	SNGD
Vollwelle ¹⁾	V	VG	VF	VNG	VNF	–	–

¹⁾ Die Getriebe der Baugröße K1 – K10 erhalten Sie im Standard mit einer Vollwelle mit Passfeder. Die Getriebe der Baugröße K1 – K4 können Sie optional mit Vollwelle ohne Passfeder bestellen. Ab der Baugröße K5 nur auf Anfrage.

16.5.6 Einbaubedingungen

Hohlwelle

Die Hohlwellenbohrungstoleranz ist ISO H7, die Toleranz der Maschinenwelle muss ISO k6 sein.

Achten Sie bei der Getriebebefestigung auf die Fluchtung der Maschinenwelle zur Getriebehohlwelle.

Maximale Abweichung $\leq 0,03$ mm.

Zur leichteren Montage bzw. Demontage der Maschinenwelle sind die Hohlwellen mit einer Spiralnute (als Fettdepot) ausgestattet.

Im Lieferumfang ist eine gehärtete Abdrückscheibe mit Gewinde enthalten. Optional können Sie die Hohlwelle auch ohne Abdrückscheibe bestellen.

Hohlwelle mit Schrumpfscheibe

Die Hohlwellenbohrungstoleranz ist ISO H7.

Die Maschinenwelle muss wie folgt ausgeführt sein:

Getriebetyp	Toleranz
K1 bis K6	ISO h9
K7 bis K10	ISO h6

Wählen Sie für die Maschinenwelle einen Werkstoff mit einer zulässigen Flächenpressung $p \geq 325$ N/mm².

Mögliche Werkstoffe:

- C45E +QT
- 42CrMo4

Maschinenseitige Befestigung der Getriebe über Gewindelockkreis

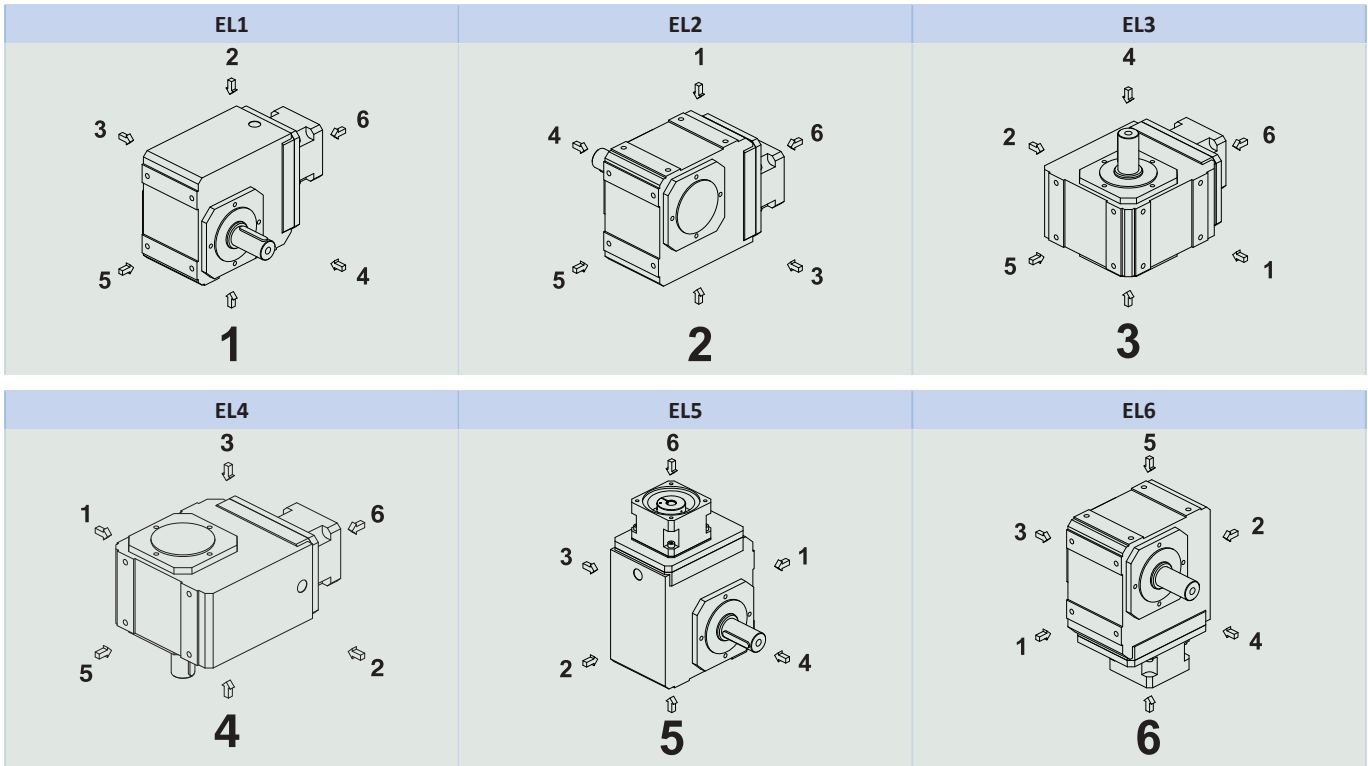
Die angegebenen Drehmomente und Kräfte gelten nur bei einer maschinenseitigen Befestigung der Getriebe mit Schrauben der Festigkeitsklasse 10.9. Zusätzlich müssen die Getriebegehäuse am Passrand eingepasst werden. Die maschinenseitige Passung muss H7 sein.

16.5.7 Einbaulagen

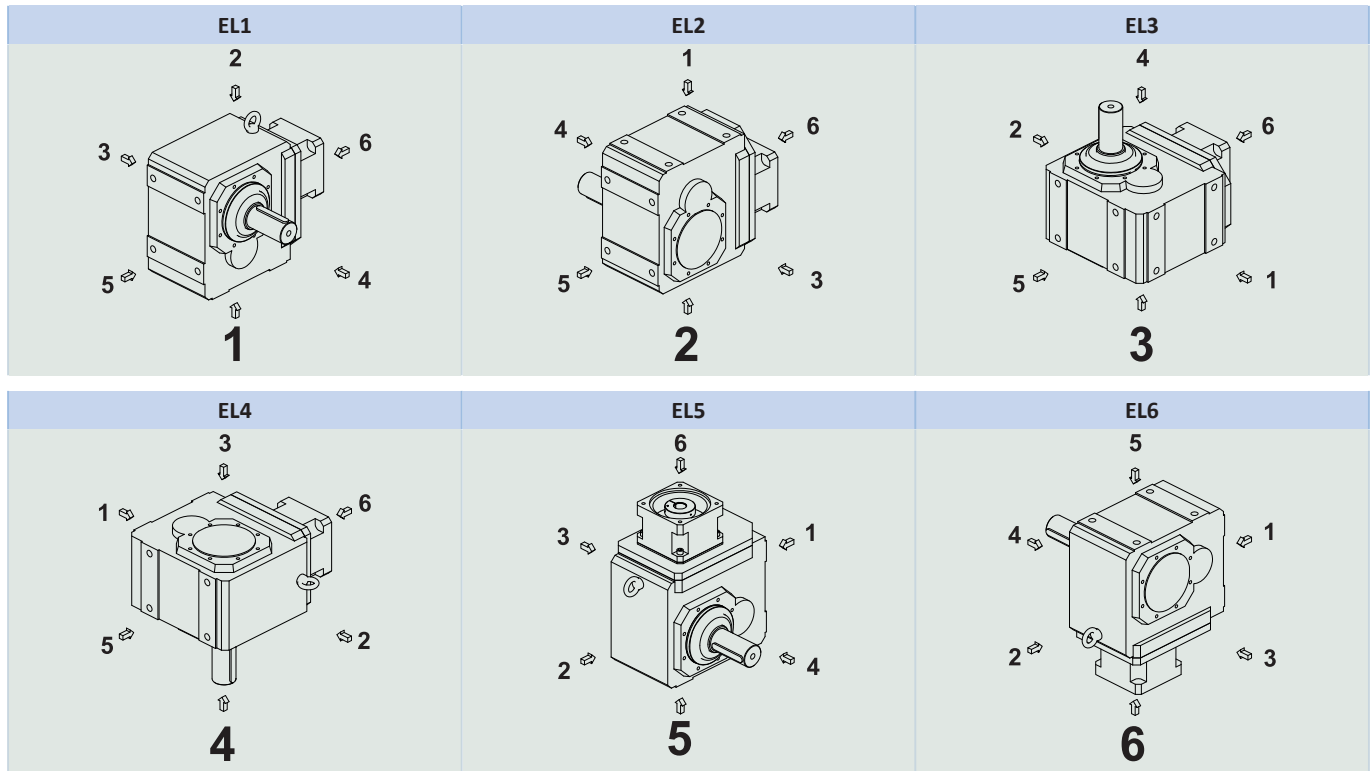
Die folgende Tabelle zeigt die Standard-Einbaulagen.

Die Zahlen kennzeichnen die Getriebeseiten. Die Einbaulage ist durch die nach unten weisende Getriebeseite definiert.

Einbaulagen Getriebebaugröße K1 – K4



Einbautagen Getriebebaugröße K5 – K10



Da die Schmierstofffüllmenge der Getriebe von der Einbaulage abhängt, muss die Einbaulage bei der Bestellung angegeben werden.

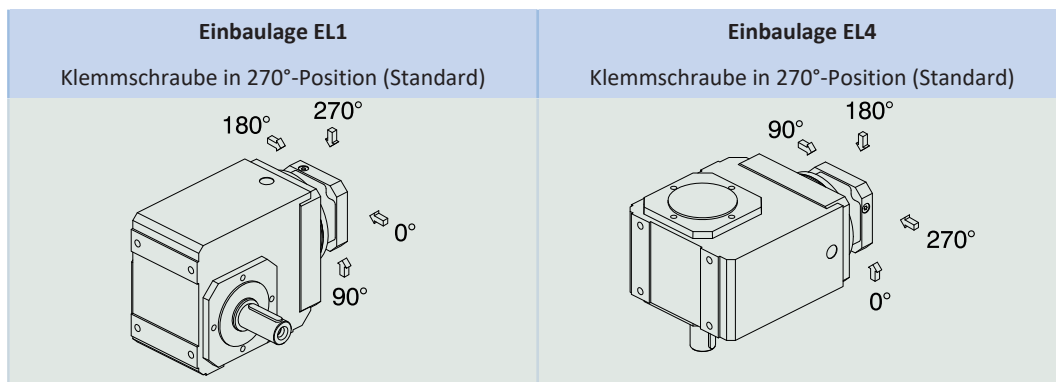
16.5.8 Schmierstoffe

STÖBER füllt die Getriebe mit der auf dem Typenschild angegebenen Menge und Art des Schmierstoffs. Die Füllmenge und der Aufbau der Getriebe sind von der Einbaulage abhängig.

Setzen Sie die Getriebe nur in der dafür vorgesehenen Einbaulage ein! Bauen Sie die Getriebe nur nach vorheriger Rücksprache mit STÖBER um. Ansonsten übernimmt STÖBER keine Haftung für die Getriebe.

Schmierstoffe für den Einsatz in der Lebensmittelindustrie erhalten Sie auf Anfrage.

16.5.9 Position Zugang Klemmschraube



Geben Sie Abweichungen für Ihr Getriebe bei der Bestellung an.

Beachten Sie, dass sich die Zugangsbohrung der Klemmschraube mitdreht, wenn das Getriebe in eine andere Einbaulage gedreht wird.

16.5.10 Weitere Produktmerkmale

Merkmal	Wert
Max. zul. Getriebetemperatur (an der Getriebeoberfläche)	≤ 80 °C
Lackierung	Schwarz RAL 9005
Explosionsschutz Ausführung gemäß (ATEX-) Richtlinie 2014/34/EU (Option)	Lieferbar, siehe Dokument ID 441677_de
Wirkungsgrad:	
η_{get} 2-stufig	97 %
η_{get} 3-stufig	96 %
η_{get} 4-stufig	94 %
Schutzart ²	IP65

16.5.11 Wartung

Die Hinweise zur Wartung finden Sie in der Betriebsanleitung ID 443027_de unter <http://www.stoeber.de/de/downloads/>. Geben Sie im Feld Suche... die ID der Dokumentation ein.

Entlüftung

Bei den Getriebegrößen K5 bis K10 sind standardmäßig einbaulagenabhängig Entlüftungsventile montiert.

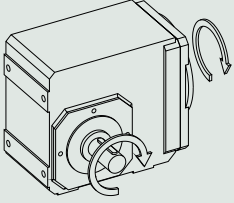
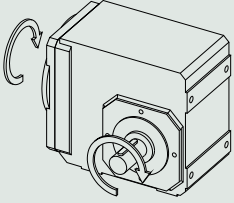
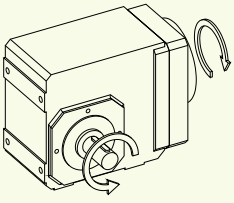
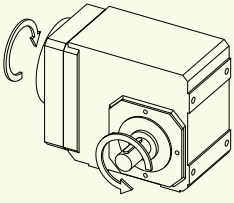
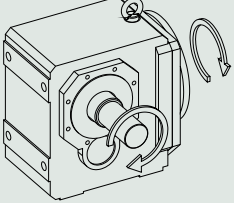
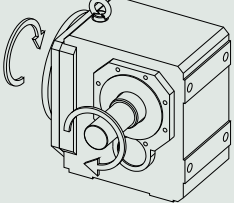
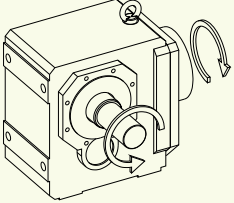
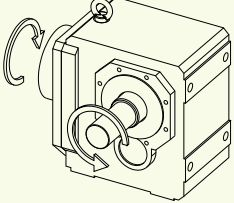
Die Position und Abmessungen der Entlüftungsventile können Sie dem 3D-Modell entnehmen.

Laden Sie das 3D-Modell unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunter.

² Beachten Sie die Schutzart aller Komponenten.

16.5.12 Drehrichtung

Vollwelle (V), Vollwelle beidseitig (V) , Hohlwelle mit Passfedernut (A)

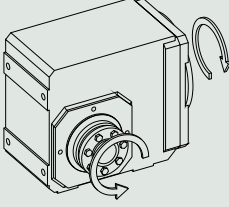
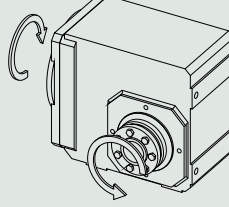
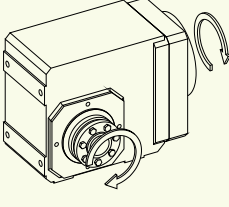
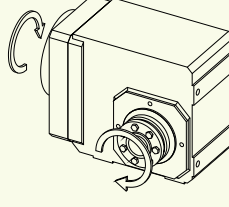
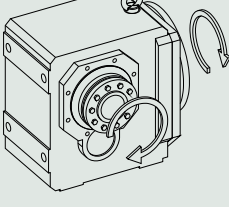
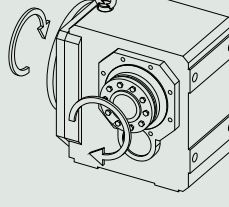
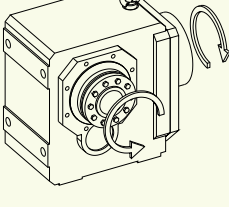
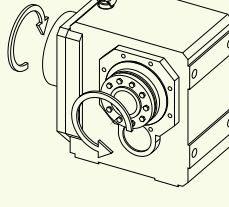
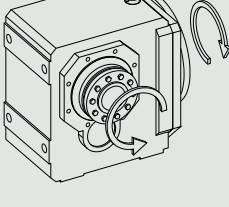
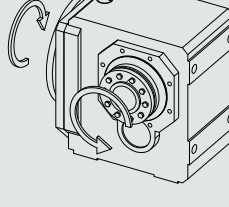
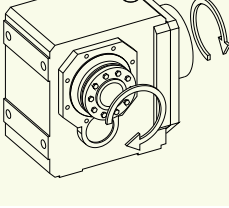
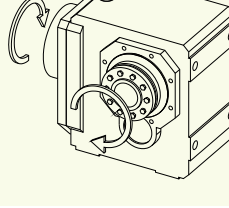
Typ	Abtrieb Seite 4	Abtrieb Seite 3
K102 – K402		
K203 – K403		
K513 – K1013		
K514 – K1014		

Die angegebenen Drehrichtungen gelten auch für Getriebe mit Hohlwelle (A), sofern die Einsteckseite der Maschinenwelle der Seite der gezeigten Vollwelle entspricht.

Die Drehrichtung bei Wellenausführung Vollwelle beidseitig entspricht der Drehrichtung für Abtrieb Seite 4.

Die Bilder zeigen die Einbaulage EL1.

Hohlwelle mit Schrumpfscheibe (S)

Typ	Schrumpfscheibe Seite 4	Schrumpfscheibe Seite 3
K102 – K402		
K203 – K403		
K513 – K813		
K514 – K814		
K913 – K1013		
K914 – K1014		

Die Bilder zeigen die Einbaulage EL1.

16.6 Projektierung

Projektieren Sie Ihre Antriebe mit unserer Auslegungssoftware SERVOSOFT. Laden Sie SERVOSOFT kostenlos unter <https://www.stoeber.de/de/ServoSoft> herunter.

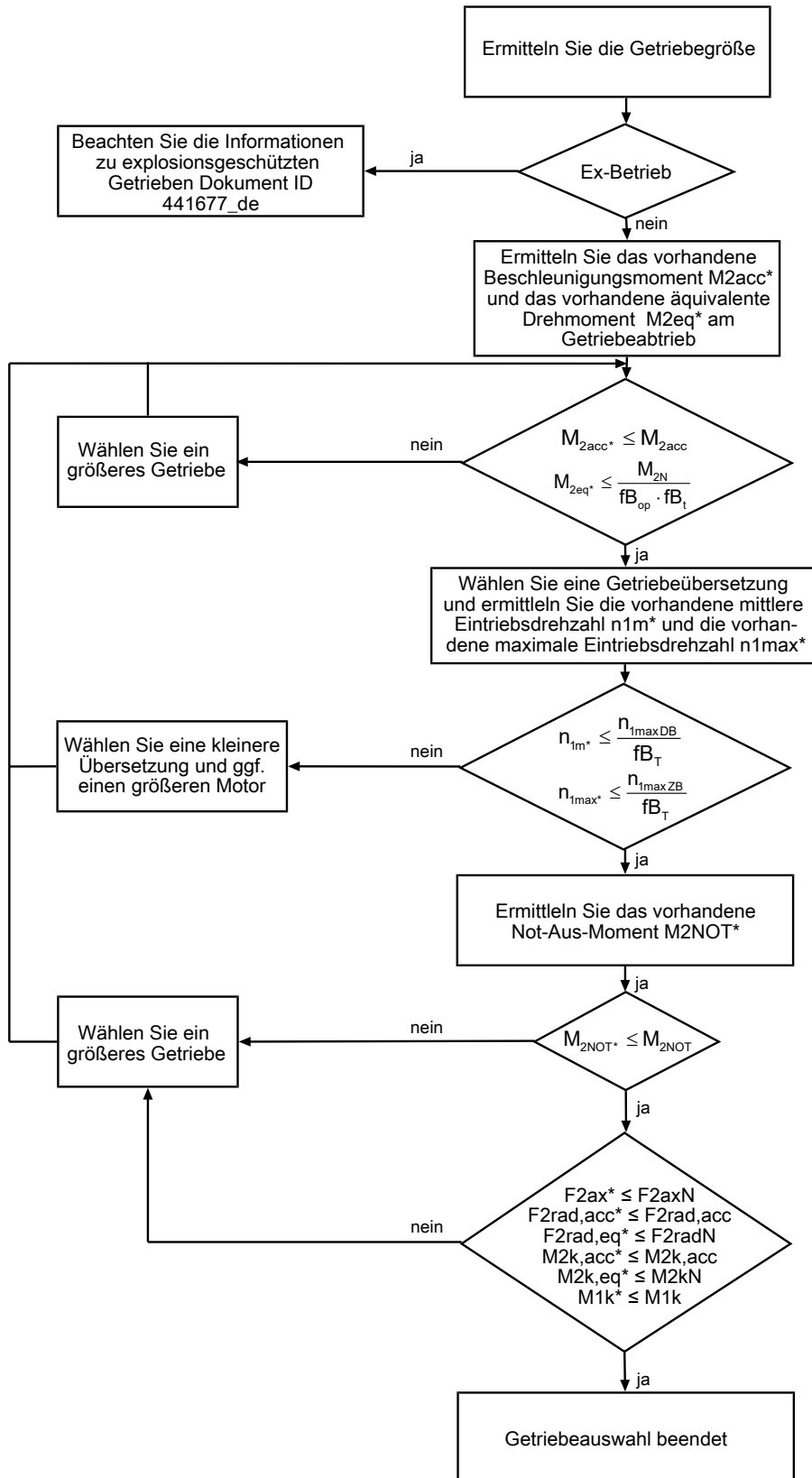
Dies ist die komfortabelste und sicherste Methode der Antriebsauswahl, da hier der komplette Drehmoment-Drehzahl-Verlauf der Anwendung in der Kennlinie des Getriebemotors dargestellt und beurteilt wird.

In diesem Kapitel können für die manuelle Antriebsauswahl nur Grenzwertbetrachtungen für konkrete Arbeitspunkte gemacht werden.

Die Erklärung der Formelzeichen finden Sie im Kapitel [18.1](#).

16.6.1 Antriebsauswahl

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.



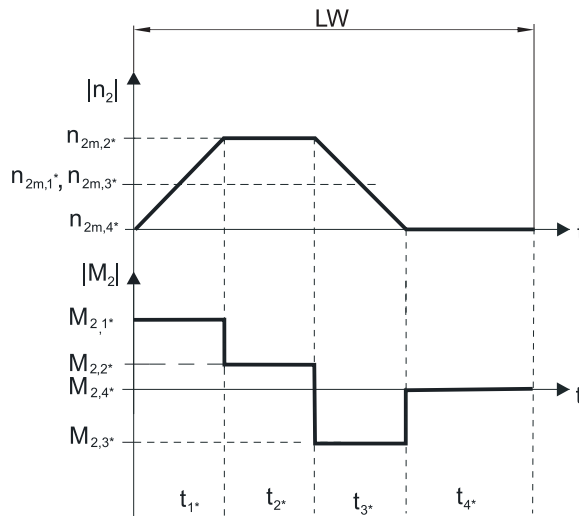
Berechnen Sie die Kräfte und Kippmomente im Kapitel Zulässige Wellenbelastungen.

Entnehmen Sie die Werte für i , n_{1maxDB} , n_{1maxZB} , M_{2acc} , M_{2NOT} und M_{2N} den Auswahltabellen.

Entnehmen Sie die Werte für fb_T , fb_{op} und fb_t den jeweiligen Tabellen in diesem Kapitel.

Beispiel Zyklusbetrieb

Die nachfolgenden Berechnungen beziehen sich auf eine Darstellung der am Abtrieb abgenommenen Leistung gemäß folgendem Beispiel:

**Berechnung des vorhandenen maximalen Beschleunigungsmoments**

$$M_{2acc*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung der vorhandenen mittleren Eintriebsdrehzahl

$$n_{1m*} = n_{2m*} \cdot i$$

$$n_{2m*} = \frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}{t_{1*} + \dots + t_{n*}}$$

Wenn $t_{1*} + \dots + t_{3*} \geq 6 \text{ min}$, ermitteln Sie n_{2m*} ohne die Pause t_{4*} .

Entnehmen Sie die Werte für die Übersetzung i in den Auswahltabellen.

Berechnung des vorhandenen Not-Aus-Moments

$$M_{2NOT*} = J_{tot} \cdot \frac{\Delta n_2}{9,55 \cdot \Delta t} + M_{L*}$$

Berechnung des vorhandenen äquivalenten Drehmoments

$$M_{2eq*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} \cdot |M_{2,1*}|^3 + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*} \cdot |M_{2,n*}|^3}{|n_{2m,1*}| \cdot t_{1*} + \dots + |n_{2m,n*}| \cdot t_{n*}}}$$

Betriebsfaktoren

Betriebsart	fB_{op}
Gleichmäßiger Dauerbetrieb	1,00
Zyklusbetrieb	1,25
Zyklusbetrieb reversierende Last	1,40
Laufzeit	fB_t
Tägliche Laufzeit $\leq 8 \text{ h}$	1,00
Tägliche Laufzeit $\leq 16 \text{ h}$	1,15
Tägliche Laufzeit $\leq 24 \text{ h}$	1,20

Temperatur		f_{B_T}
Motorkühlung	Umgebungstemperatur	
Motor mit Fremdbelüftung	$\leq 20\text{ °C}$	0,9
	$\leq 30\text{ °C}$	1,0
	$\leq 40\text{ °C}$	1,15
Motor mit Konvektionskühlung	$\leq 20\text{ °C}$	1,0
	$\leq 30\text{ °C}$	1,1
	$\leq 40\text{ °C}$	1,25

Hinweise

- Die maximal zulässige Getriebetemperatur von $\leq 80\text{ °C}$ darf nicht überschritten werden, da dies zur Beschädigung des Getriebes führen kann.

16.6.2 Zulässige Wellenbelastungen der Abtriebswelle

Die in den Tabellen angegebenen Werte für die zulässigen Wellenbelastungen gelten:

- Für Wellenabmessungen nach Katalog
- Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} \leq 20\text{ min}^{-1}$ ($F_{2axN} = F_{2ax20}$; $F_{2radN} = F_{2rad20}$; $M_{2kN} = M_{2k20}$)
- Nur wenn Radialkräfte auf das Getriebe bei Gehäuseausführung Gewindelochkreis und Flansch über dessen Passränder abgestützt werden

16.6.2.1 Wellenausführung V

Zulässige Wellenbelastungen Wellenausführung V (Vollwelle)

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax20} [N]	F_{2rad20} [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k20} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
K1	40,0	1900	5000	5000	325	325
K2	42,0	2100	6000	6000	430	430
K3	45,0	2400	7000	7000	525	525
K4	52,0	3500	11200	11200	1050	1050
K5	72,0	3500	13450	13450	1580	1580
K6	72,0	4000	16000	16000	1960	1960
K7	85,0	5500	22000	22000	3200	3200
K8	60,0	7250	29000	29000	3800	3800
K9	87,0	16500	65000	65000	11200	11200
K10	84,0	25000	80000	80000	15200	15200

Bei der Wellenausführung V (Vollwelle) in Verbindung mit Gehäuseausführung NF (Fuß + Rundflansch) gelten reduzierte Werte:

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax20} [N]	F_{2rad20} [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k20} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
K10	132,0	25000	64000	64000	15200	15200

Bei der Wellenausführung Vollwelle V beidseitig müssen Sie die Werte für F_{2rad20} und M_{2k20} mit Faktor 0,7 multiplizieren.

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen $n_{2m^*} > 20\text{ min}^{-1}$ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20\text{ min}^{-1}}}} \quad F_{2radN} = \frac{F_{2rad20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20\text{ min}^{-1}}}} \quad M_{2kN} = \frac{M_{2k20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20\text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

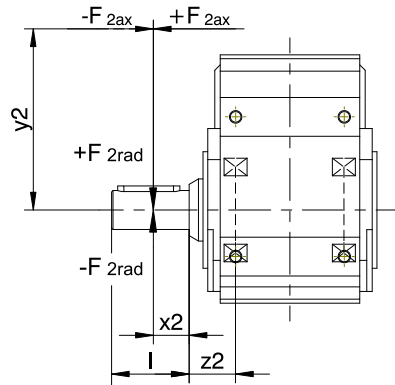


Abb. 3: Kraftangriffspunkte für die Vollwelle

Die angegebenen Werte für F_{2rad20} und $F_{2rad,acc}$ beziehen sich auf einen Kraftangriff auf die Mitte der Abtriebswelle: $x_2 = l/2$.

Wellenabmessungen finden Sie im Kapitel Maßzeichnungen.

Für andere Kraftangriffspunkte gilt:

$$M_{2k,acc^*} = \frac{2 \cdot F_{2ax^*} \cdot y_2 + F_{2rad,acc^*} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax20} , F_{2rad20} und M_{2k20} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

$$F_{2rad,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

16.6.2.2 Wellenausführung A, S

Zulässige Wellenbelastungen Wellenausführung A (Hohlwelle mit Passfedernut)

Typ	z_2 [mm]	F_{2ax20} [N]	F_{2rad20} [N]	$F_{2rad,acc}$ [N]	M_{2k20} [Nm]	$M_{2k,acc}$ [Nm]
K1	40,0	1900	5000	5000	240	240
K2	42,0	2100	6000	6000	310	310
K3	45,0	2400	7000	7000	380	380
K4	52,0	3500	11200	11200	740	740
K5	39,0	2500	13450	13450	1000	1000
K6	42,0	3000	16000	16000	1300	1300
K7	45,0	4100	22000	22000	2100	2100
K8	50,0	5300	29000	29000	2600	2600
K9	56,0	7000	65000	65000	3600	3600
K10	56,0	9000	80000	80000	5000	5000

Zulässige Wellenbelastungen Wellenausführung S (Hohlwelle mit Schrumpfscheibe)

Typ	z ₂ [mm]	F _{2ax20} [N]	F _{2rad20} [N]	F _{2rad,acc} [N]	M _{2k20} [Nm]	M _{2k,acc} [Nm]
K1	40,0	1900	5000	5000	240	240
K2	42,0	2100	6000	6000	310	310
K3	45,0	2400	7000	7000	380	380
K4	52,0	3500	11200	11200	740	740
K5	39,0	2500	13450	13450	1000	1000
K6	42,0	3000	16000	16000	1300	1300
K7	45,0	4100	22000	22000	2100	2100
K8	50,0	5300	29000	29000	2600	2600
K9	56,0	7000	65000	65000	3600	3600
K10	56,0	9000	80000	80000	5000	5000

Für andere Abtriebsdrehzahlen können Sie die Diagramme unter <https://configurator.stoeber.de/de-DE/> herunterladen.

Für Abtriebsdrehzahlen n_{2m*} > 20 min⁻¹ gilt:

$$F_{2axN} = \frac{F_{2ax20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20 \text{ min}^{-1}}}} \quad F_{2radN} = \frac{F_{2rad20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20 \text{ min}^{-1}}}} \quad M_{2kN} = \frac{M_{2k20}}{\sqrt[3]{\frac{n_{2m^*}}{20 \text{ min}^{-1}}}}$$

Entnehmen Sie die Werte für F_{2ax20}, F_{2rad20} und M_{2k20} der Tabelle Zulässige Wellenbelastungen in diesem Kapitel.

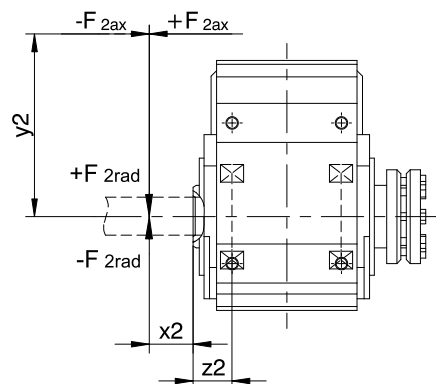


Abb. 4: Kraftangriffspunkte für die Hohlwelle

Die zulässigen Radialkräfte können Sie aus dem zulässigen Kippmoment M_{2kN} und M_{2k,acc} bestimmen. Die vorhandenen Radialkräfte dürfen die zulässigen Radialkräfte nicht übersteigen. Die zulässigen Radialkräfte beziehen sich auf das Ende der Wellenende (x₂ = 0).

$$M_{2k,acc^*} = \frac{2 \cdot F_{2ax^*} \cdot y_2 + F_{2rad,acc^*} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

Bei Anwendungen mit mehreren axialen und/oder radialen Kräften müssen Sie die Kräfte vektoriell addieren.

Bei NOT-AUS-Betrieb (max. 1000 Lastwechsel) können Sie die zulässigen Kräfte und Momente für F_{2ax20}, F_{2rad20} und M_{2k20} mit Faktor 2 multiplizieren.

Beachten Sie außerdem die Berechnung äquivalenter Werte:

$$M_{2k,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |M_{2k,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |M_{2k,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

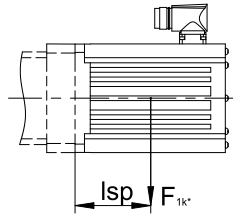
$$F_{2rad,eq^*} = \sqrt[3]{\frac{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} \cdot |F_{2rad,acc,1^*}|^3 + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*} \cdot |F_{2rad,acc,n^*}|^3}{|n_{2m,1^*}| \cdot t_{1^*} + \dots + |n_{2m,n^*}| \cdot t_{n^*}}}$$

16.6.3 Zulässige Kippmomente am Getriebeeintrieb

Bei horizontaler Einbaulage des Motors überprüfen Sie vor der Montage an ein STÖBER Getriebe, ob das zulässige Kippmoment am Getriebeeintrieb nicht überschritten wird. In diesem Kapitel finden Sie Informationen dazu.

Berechnen Sie das vorhandene Kippmoment wie folgt:

$$M_{1k^*} = F_{1k^*} \cdot l_{sp} \leq M_{1k}$$



Typ	M_{1k} [Nm]
ME10	25
ME20	60
ME30	125
ME40	250
ME50	600

16.6.4 Radialwellendichtringe

Leckagesicherheit

Unsere Getriebe sind mit hochwertigen Radialwellendichtringen ausgestattet und auf Dichtheit geprüft. Eine Leckage kann über die Gebrauchsdauer der Getriebe trotzdem nicht völlig ausgeschlossen werden. Wenn Sie die Getriebe mit schmierstoffunverträglichen Gütern einsetzen, müssen Sie Maßnahmen ergreifen, die einen direkten Kontakt mit dem Getriebeschmierstoff im Falle einer Leckage verhindern.

16.6.5 Ölausgleichsbehälter

In der Einbaulage EL5 haben die Getriebe einen erhöhten Füllstand. Der Ölausgleichsbehälter verhindert einen Ölaustritt am Getriebe.

Hinweise

- Wir empfehlen in der Einbaulage EL5 den Einsatz eines Ölausgleichsbehälters (Mehrpreis) bei schnelllaufenden Getrieben mit Eintriebsdrehzahl $n_1 > 1750 \text{ min}^{-1}$ und Getriebeübersetzungen $i < 20$.
- Der Ölausgleichsbehälter kann nur bei bestimmten Baugrößen eingesetzt werden, siehe Kapitel [\[> 16.3.17\]](#)

16.7 Weitere Dokumentation

Weitere, das Produkt betreffende Dokumentationen finden Sie unter <http://www.stoeber.de/de/downloads/>

Geben Sie im Feld Suchbegriff die ID der Dokumentation ein.

Dokumentation	ID
Betriebsanleitung Getriebe, Getriebemotoren K	443364_de
Betriebsanleitung Explosionsgeschützte Getriebe C/F/K/S	443028_de
Informationen explosionsgeschützte Getriebe	441677_de



24

17 Weltweite Kundennähe

Service Network

Verlassen Sie sich auf unsere starken Partnerinnen und Partner in Sachen Service. Sie begleiten Sie bei Inbetriebnahmen und bieten kompetente Technikberatung.

International Service Network

Durch unser großes und langjährig gewachsenes internationales Netzwerk bieten wir weltweiten Service und kontinuierlichen Support. In über 40 Ländern. Vertrauen Sie auf unsere Expertise.

Service Hotline

+49 7231 582-3000 Wir sind rund um die Uhr erreichbar.

Sie legen Wert auf internationale Verfügbarkeit und weltweiten Service? Wir sind für Sie da.

STOBER AUSTRIA

www.stoerber.at
+43 7613 7600-0
sales@stoerber.at

STOBER FRANCE

www.stoerber.fr
+33 478 98 91 80
sales@stoerber.fr

STOBER HUNGARY

www.stoerber.de
+36 53 5011140
info@emtc.hu

STOBER JAPAN

www.stoerber.co.jp
+81-3-5875-7583
sales@stoerber.co.jp

STOBER TAIWAN

www.stoerber.tw
+886 4 2358 6089
sales@stoerber.tw

STOBER UK

www.stoerber.co.uk
+44 1543 458 858
sales@stoerber.co.uk

STOBER CHINA

www.stoerber.cn
+86 512 5320 8850
sales@stoerber.cn

STOBER Germany

www.stoerber.de
+49 4 7231 582-0
sales@stoerber.de

STOBER ITALY

www.stoerber.it
+39 02 93909570
sales@stoerber.it

STOBER SWITZERLAND

www.stoerber.ch
+41 56 496 96 50
sales@stoerber.ch

STOBER TURKEY

www.stoerber.com
+90 216 510 2290
sales-turkey@stoerber.com

STOBER USA

www.stoerber.com
+1 606 759 5090
sales@stoerber.com

18 Anhang

Inhaltsverzeichnis

18.1 Formelzeichen.....	420
18.2 Marken	421
18.3 Verkaufs- und Lieferbedingungen	421
18.4 Impressum.....	421

18.1 Formelzeichen

Die Formelzeichen für tatsächlich in der Anwendung vorhandene Werte sind mit einem * gekennzeichnet.

Formelzeichen	Einheit	Erklärung
C_2	Nm/ arcmin	Verdrehsteifigkeit bezogen auf den Getriebeabtrieb bei M_{2acc}
C_{2k}	Nm/arcmin	Kippsteifigkeit
Δn_2	min ⁻¹	Drehzahldifferenz am Abtrieb
$\Delta \phi_2$	arcmin	Drehspiel an der Abtriebswelle bei blockiertem Eintrieb
$\Delta \phi_{2red}$	arcmin	Reduziertes Drehspiel an der Abtriebswelle bei blockiertem Eintrieb
$\Delta \phi_{2redI}$	arcmin	Reduziertes Drehspiel (Spielklasse I) an der Abtriebswelle bei blockiertem Eintrieb
$\Delta \phi_{2redII}$	arcmin	Reduziertes Drehspiel (Spielklasse II) an der Abtriebswelle bei blockiertem Eintrieb
Δt	s	Zeitspanne
d_{MW}	mm	Durchmesser der Motorwelle
ED_{10}	%	Einschaltdauer bezogen auf 10 Minuten
η_{Iget}	%	Wirkungsgrad des Getriebes bei Nenndrehmoment
F_{1k*}	N	In der Anwendung vorhandene statische und dynamische Belastungen durch Motorgewicht, Massenbeschleunigung und Vibrationen am Getriebeeintrieb
F_{2ax*}	N	Vorhandene Axialkraft am Getriebeabtrieb
F_{2ax100}	N	Zulässige Axialkraft am Getriebeabtrieb für $n_{2m*} \leq 100 \text{ min}^{-1}$ (ohne Radialkraft)
F_{2ax20}	N	Zulässige Axialkraft am Getriebeabtrieb für $n_{2m*} \leq 20 \text{ min}^{-1}$ (ohne Radialkraft)
F_{2axN}	N	Zulässige Nennaxialkraft am Getriebeabtrieb (ohne Radialkraft)
F_{2rad*}	N	Vorhandene Radialkraft am Getriebeabtrieb
$F_{2rad,acc}$	N	Zulässige Beschleunigungsradialkraft am Getriebeabtrieb
$F_{2rad,acc*}$	N	Vorhandene Beschleunigungsradialkraft am Getriebeabtrieb
$F_{2rad,acc,1*}$	N	Vorhandene Beschleunigungsradialkraft am Getriebeabtrieb im ersten Zeitabschnitt
$F_{2rad,acc,n*}$	N	Vorhandene Beschleunigungsradialkraft am Getriebeabtrieb im n-ten Zeitabschnitt
$F_{2rad,eq*}$	N	Vorhandene äquivalente Radialkraft am Getriebeabtrieb
$F_{2rad100}$	N	Zulässige Radialkraft am Getriebeabtrieb für $n_{2m*} \leq 100 \text{ min}^{-1}$
F_{2rad20}	N	Zulässige Radialkraft am Getriebeabtrieb für $n_{2m*} \leq 20 \text{ min}^{-1}$
F_{2radN}	N	Zulässige Nennradialkraft am Getriebeabtrieb
fB_{op}	–	Betriebsfaktor Betriebsart
fB_t	–	Betriebsfaktor Laufzeit
fB_T	–	Betriebsfaktor Temperatur
fB_{zB}	–	Betriebsfaktor Zyklusbetrieb
i	–	Getriebeübersetzung
J_1	kgcm ²	Massenträgheitsmoment bezogen auf den Getriebeeintrieb
J_{tot}	kgm ²	Gesamt-Massenträgheitsmoment (bezogen auf die Motorwelle)
l	mm	Länge der Abtriebswelle
L_{10h}	h	Lagerlebensdauer
L_{pA}	dBA	Schalldruckpegel des Getriebes bei $n_{1N} = 2000 \text{ min}^{-1}$
l_{sp}	m	Abstand zwischen dem Schwerpunkt des Motors und dem Getriebeeintrieb
LW	-	Lastwechsel: Ein Lastwechsel (LW) entspricht einer Beschleunigung und einer Verzögerung.
m	kg	Gewicht (bei Getrieben ohne Schmierstoff)
M_{1k}	Nm	Zulässiges Kippmoment am Getriebeeintrieb
M_{1k*}	Nm	Vorhandenes Kippmoment am Getriebeeintrieb
$ M_2 $	Nm	Betrag des Drehmoments am Abtrieb
$M_{2,1*} - M_{2,4*}$	Nm	Vorhandenes Drehmoment im jeweiligen Zeitabschnitt (1 bis 4)
$M_{2,n*}$	Nm	Vorhandenes Drehmoment im n-ten Zeitabschnitt
M_{2acc}	Nm	Maximal zulässiges Beschleunigungsmoment am Getriebeabtrieb
M_{2acc*}	Nm	Vorhandenes Beschleunigungsmoment am Getriebeabtrieb
M_{2accHT}	Nm	Maximal zulässiges Beschleunigungsmoment am Getriebeabtrieb bei reduziertem Drehspiel

Formelzeichen	Einheit	Erklärung
M_{2eq}^*	Nm	Vorhandenes äquivalentes Drehmoment am Getriebeabtrieb
M_{2k}^*	Nm	Vorhandenes Kippmoment am Getriebeabtrieb
$M_{2k,acc}$	Nm	Zulässiges Beschleunigungskippmoment am Getriebeabtrieb
$M_{2k,acc}^*$	Nm	Vorhandenes Beschleunigungskippmoment am Getriebeabtrieb
$M_{2k,acc,1}^*$	Nm	Vorhandenes Beschleunigungskippmoment am Getriebeabtrieb im ersten Zeitabschnitt
$M_{2k,acc,n}^*$	Nm	Vorhandenes Beschleunigungskippmoment am Getriebeabtrieb im n-ten Zeitabschnitt
$M_{2k,eq}^*$	Nm	Vorhandenes äquivalentes Kippmoment am Getriebeabtrieb
M_{2k100}	Nm	Zulässiges Kippmoment am Getriebeabtrieb für $n_{2m}^* \leq 100 \text{ min}^{-1}$
M_{2k20}	Nm	Zulässiges Kippmoment am Getriebeabtrieb für $n_{2m}^* \leq 20 \text{ min}^{-1}$
M_{2kN}	Nm	Zulässiges Nennkippmoment am Getriebeabtrieb
M_{2N}	Nm	Nennmoment am Getriebeabtrieb (bezogen auf $n_{1N} = 1500 \text{ min}^{-1}$)
M_{2NOT}	Nm	Not-Aus-Moment des Getriebes am Getriebeabtrieb für max. 1000 Lastwechsel
M_{2NOT}^*	Nm	Vorhandenes Not-Aus-Moment des Getriebes am Getriebeabtrieb
M_L^*	Nm	Vorhandenes Lastmoment
n_{1m}^*	min^{-1}	Vorhandene mittlere Eintriebsdrehzahl
n_{1max}^*	min^{-1}	Vorhandene maximale Eintriebsdrehzahl
n_{1maxDB}	min^{-1}	Maximal zulässige Eintriebsdrehzahl des Getriebes im Dauerbetrieb (bei Umgebungstemperatur 20 °C)
n_{1maxZB}	min^{-1}	Maximal zulässige Eintriebsdrehzahl des Getriebes im Zyklusbetrieb (bei Umgebungstemperatur 20 °C)
$ n_2 $	min^{-1}	Betrag der Abtriebsdrehzahl
n_{2m}^*	min^{-1}	Vorhandene mittlere Abtriebsdrehzahl
$n_{2m,1}^* - n_{2m,4}^*$	min^{-1}	Vorhandene mittlere Abtriebsdrehzahl im jeweiligen Zeitabschnitt (1 bis 4)
$n_{2m,n}^*$	min^{-1}	Vorhandene mittlere Abtriebsdrehzahl im n-ten Zeitabschnitt
t	s	Zeit
$t_1^* - t_4^*$	s	Dauer des jeweiligen Zeitabschnitts (1 bis 4)
t_n^*	s	Dauer des n-ten Zeitabschnitts
x_2	mm	Abstand Wellenschulter bis Kraftangriffspunkt
y_2	mm	Abstand Wellenachse bis Kraftangriffspunkt der Axialkraft
z_2	mm	Abstand Wellenschulter bis Mitte Abtriebslager

18.2 Marken

Die folgenden Namen sind Marken oder eingetragene Marken von STÖBER:

EasyAdapt®	EasyAdapt® ist eine eingetragene Marke von STÖBER Antriebstechnik GmbH + Co. KG
FlexiAdapt®	FlexiAdapt® ist eine eingetragene Marke von STÖBER Antriebstechnik GmbH + Co. KG

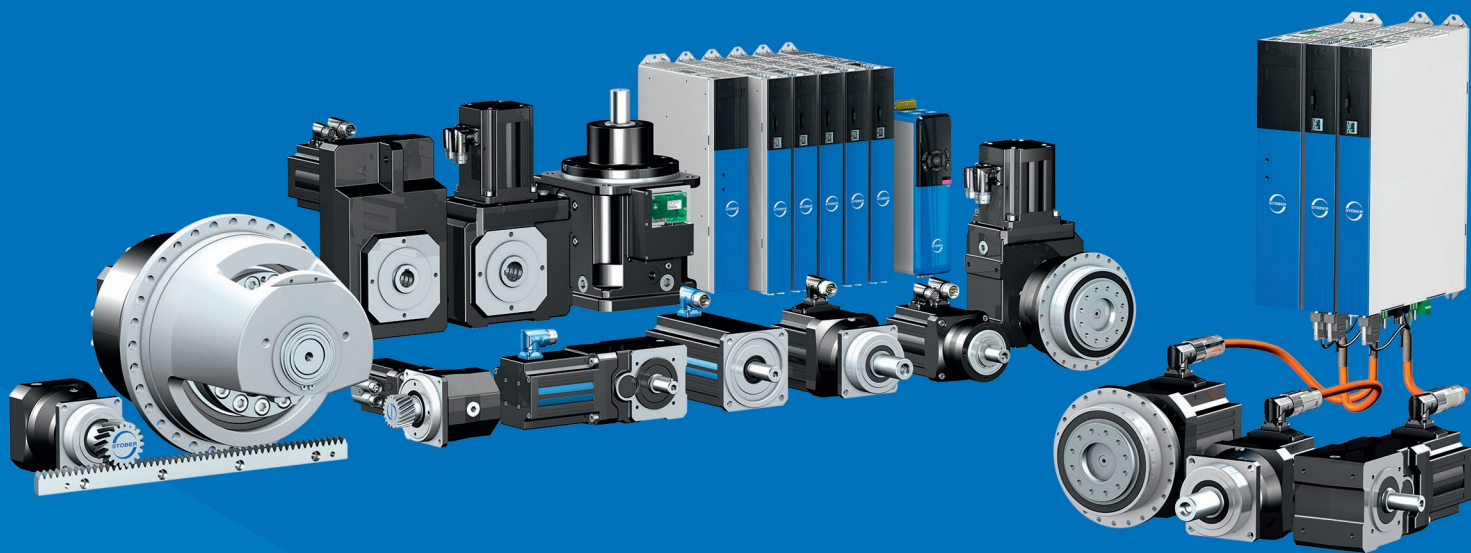
18.3 Verkaufs- und Lieferbedingungen

Unsere Verkaufs- und Lieferbedingungen finden Sie immer aktuell unter <http://www.stoeber.de/de/agb>.

18.4 Impressum

Katalog Servogetriebe ID 443054_de.

Aktuelle PDF-Dateien finden Sie im Internet unter <http://www.stoeber.de/de/downloads/>.



STÖBER Antriebstechnik GmbH + Co. KG
Kieselbronner Straße 12
75177 Pforzheim
Deutschland
Tel. +49 7231 582-0
mail@stoeber.de
www.stober.com

Service-Hotline
+49 7231 582-3000