



Catálogo Motores Micro AC

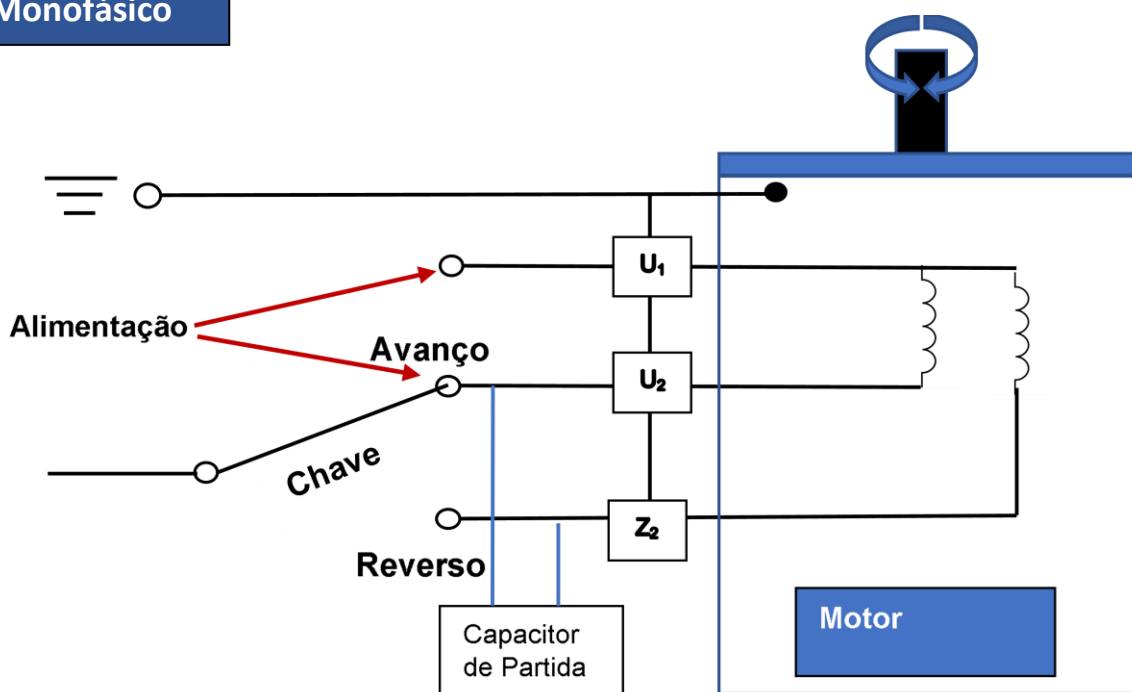


MICRO MOTOR AC ESPECIFICAÇÕES E NORMAS TÉCNICA

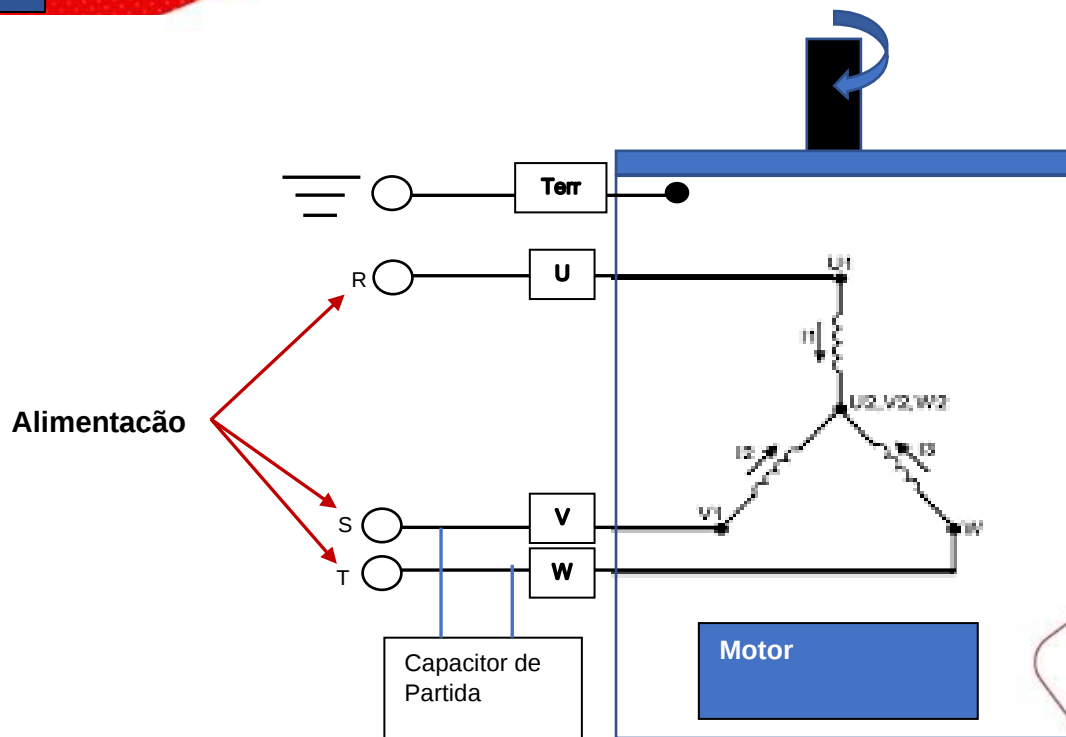
- **RESISTÊNCIA DE ISOLAMENTO:** Depois de funcionar em condições normais de temperatura e umidade, o isolamento entre o enrolamento e a carcaça do motor medido com instrumento adequado, com uma tensão de 500 Vcc o valor medido deve ser maior que 100MΩ.
- **TENSÃO DE ISOLAÇÃO:** Depois de funcionar em condições normais de temperatura e umidade, aplicando uma frequência de 50 ou 60 Hz 1,5KV entre o rolamento e a carcaça por um minuto o motor estará em condições normais.
- **AUMENTO DE TEMPERATURA:** Ao funcionar em condições normais, com redutor ou placa de irradiação de calor equivalente instalada, o aumento de temperatura do enrolamento medido pelo método de resistência é de 75KΩ ou menos.
- **CLASSE DE ISOLAÇÃO:** B (130°C)
- **DISPOSITIVO DE PROTEÇÃO CONTRA AQUECIMENTO:** com dispositivo de proteção térmica embutido (com retorno automático); temperatura de funcionamento $120 \pm 5^\circ\text{C}$; temperatura de reset $82 \pm 15^\circ\text{C}$ (este recurso pode ser personalizado)
- **TEMPERATURA AMBIENTE:** $-10^\circ\text{C} \sim +40^\circ\text{C}$ (sem congelamento)
- **HUMIDADE AMBIENTE:** abaixo de 85% (sem condensação)

MICRO MOTOR AC DIAGRAMA DE LIGAÇÃO

Monofásico



Trifásico

**ROTAÇÃO SENTIDO HORARIO**

Acione a chave (SW) para avançar e a rotação do motor será no sentido horário

ROTAÇÃO SENTIDO ANTI-HORÁRIO

Acione a chave (SW) para reversão da rotação e a rotação do motor será no sentido anti-horário. Se você mudar duas das fases U, V e W a rotação mudará

NOTA

A direção de rotação está voltada para o terminal de saída do motor. O sentido horário é para a frente, e o direcionamento no sentido anti-horário é reversa.

A direção de rotação do motor de fase única deve ser alternada quando o motor é parado

Codificação

60	YS	06W	G/D	DV22	
1	2	3	4	5	6

1 Tamanho
60, 70, 80, 90, 100

2 Tipo de Motor
YS Motor Padrão
YT Motor velocidade variavel
YB Motor com freio eletromagnetico
YF Motor velocidade variavel e freio eletromagnetico
YR Motor damping

3 Potencia
06W, 15W, 25W, 40W, 60W
90W, 120W, 140W, 200W

4 Tipo do eixo
Pinhão
Eixo com chaveta

5 V11: 110 Vca, monofasico
V22: 220Vac, Monofasico
Y22: 220Vca, Trifasico
Y38: 380 Vca, trifasico

6 X: Fio de conexão com 300mm
T: Proteção Termica

H: terminal tipo bloco
FF: com ventilação eletrônica

6W**MICRO MOTORES AC****DESEMPENHO DO MOTOR****□ 60 x 60**

MODELO		Máxima Potência de Saída (W)	Tensão	Frequência	Corrente	Max. Velocidade RPM	Max. Torque mN-m	Torque Nominal (mN-m) 1200 RPM	Torque Nominal (mN-m) 90 RPM	Capacitor
Eixo Pinhão	60YS06GV11	6	110Vca	50HZ	0,23	90 - 1300	38	47	30	3µf/250V
	60YR06GV11									
	60YT06GV11									
	60YB06GV11									
Eixo Chaveta	60YS06DV11			60Hz	0,21	90 - 1600	40	50	30	
	60YR06DV11									
	60YT06DV11									
	60YB06DV11									
Eixo Pinhão	60YS06GV22	6	220Vca	50HZ	0,11	90 - 1300	38	47	32	8µf/450V
	60YR06GV22									
	60YT06GV22									
	60YB06GV22									
Eixo Chaveta	60YS06DV22			60Hz	0,1	90 - 1600	40	50	32	
	60YR06DV22									
	60YT06DV22									
	60YB06DV22									

A velocidade na tabela é o valor da velocidade média do motor (50Hz: 1300rpm; 60Hz: 1600rpm) dividida pela redução. A velocidade atual média de acordo com a carga (±8%),

**REDUTORES – 60GK □H**

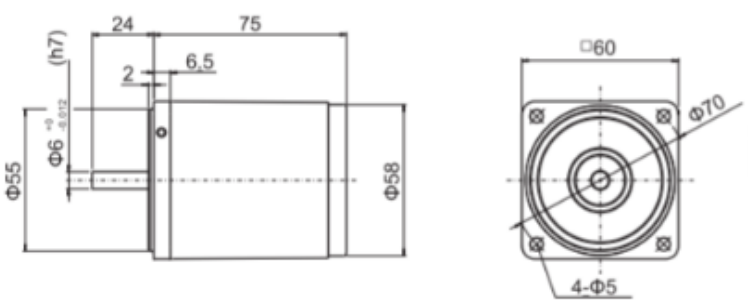
REDUTORES E O DESEMPENHO DAS REDUÇÕES													
REDUÇÕES		3	3,6	5	6	7,5	10	13	15	18	20	25	30
50Hz	Max. Velocidade saída rpm	433	361	260	217	173	130	104	87	72	65	52	43
	Torque Nominal N-m	0,13	0,15	0,22	0,26	0,33	0,44	0,55	0,66	0,79	0,88	1,10	1,32
60Hz	Max. Velocidade saída rpm	533	444	320	267	213	160	128	107	89	80	64	53
	Torque Nominal N-m	0,11	0,13	0,18	0,22	0,28	0,4	0,46	0,55	0,66	0,73	0,92	1,10
REDUÇÕES		36	40	50	60	75	90	100	120	150	180	200	
50Hz	Max. Velocidade saída rpm	36	33	26	22	17	14	13	11	9	7	7	
	Torque Nominal N-m	1,59	1,76	2,06	2,18	2,42	3	3	3	3	3	3	
60Hz	Max. Velocidade saída rpm	44	40	32	27	21	18	16	13	11	9	8	
	Torque Nominal N-m	1,33	1,47	1,71	1,82	2,02	2,4	2,5	3	3	3	3	

Embora a faixa de velocidade de 50Hz, seja 90 - 1300rpm, 60hz, 90 - 1600 RPM ela facilmente causa sobrecarga e o efeito de resfriamento do ventilador do motor piora se a velocidade for muito baixa (<400rpm) e o torque do motor diminui, portanto, favor, mantenha margem de potência suficiente e evite operar em uma faixa de baixa velocidade contínua. A faixa de velocidade ideal do motor de 50Hz é de 400 - 1300rpm, 60 Hz é de 400 - 1600rpm. Quando a energia for cortada, o motor parará imediatamente e segurará a carga

DIMENSÕES

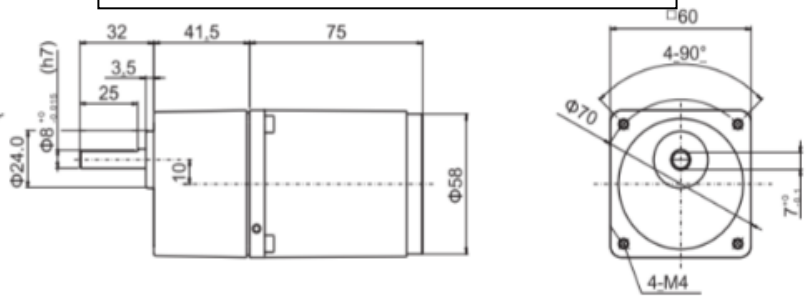
6YS/YR01

Motor eixo com chaveta, peso 0,8Kg



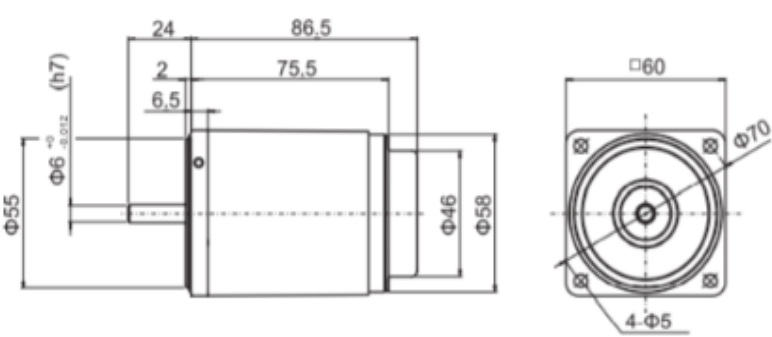
6YS/YR02

Motor + Redutor (Redução 1:3 até 1:200)
Peso 1,1Kg



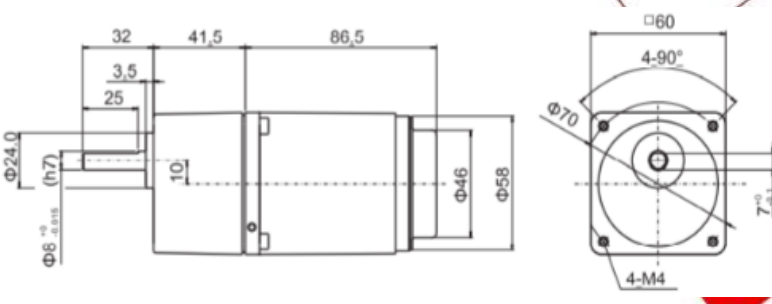
6YT01

Motor eixo com chaveta, peso 0,9 Kg



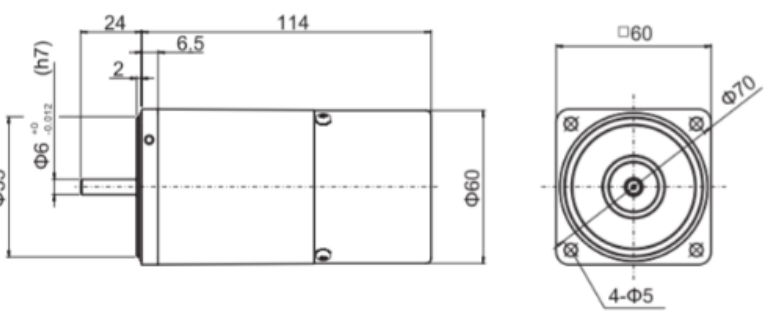
6YT02

Motor + Redutor (Redução 1:3 até 1:200)
Peso 1,2Kg



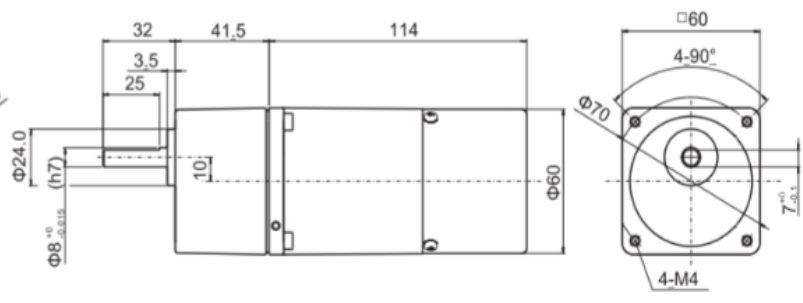
6YB01

Motor eixo com chaveta, peso 1,2Kg



6YB02

Motor + Redutor (Redução 1:3 até 1:200)
Peso 1,5Kg



15W

MICRO MOTORES AC

DESEMPENHO DO MOTOR

□ 70 x 70

MODELO		Máxima Potência de Saída (W)	Tensão	Frequência	Corrente	Max. Velocidade RPM	Max. Torque mN-m	Torque Nominal (mN-m) 1200 RPM	Torque Nominal (mN-m) 90 RPM	Capacitor
Eixo Pinhão	60YS06GV11	6	110Vca	50HZ	0,39	90 - 1300	70	125	45	6µf/250V
	60YR06GV11									
	60YT06GV11									
	60YB06GV11									
Eixo Chaveta	60YS06DV11			60Hz	0,35	90 - 1600	65	125	45	
	60YR06DV11									
	60YT06DV11									
	60YB06DV11									
Eixo Pinhão	60YS06GV22	6	220Vca	50HZ	0,2	90 - 1300	38	125	40	1,5µf/450V
	60YR06GV22									
	60YT06GV22									
	60YB06GV22									
Eixo Chaveta	60YS06DV22			60Hz	0,17	90 - 1600	40	125	40	
	60YR06DV22									
	60YT06DV22									
	60YB06DV22									

A velocidade na tabela é o valor da velocidade média do motor (50Hz: 1300rpm; 60Hz: 1600rpm) dividida pela redução. A velocidade atual média de acordo com a carga (±8%),



REDUTORES – 70GK □H

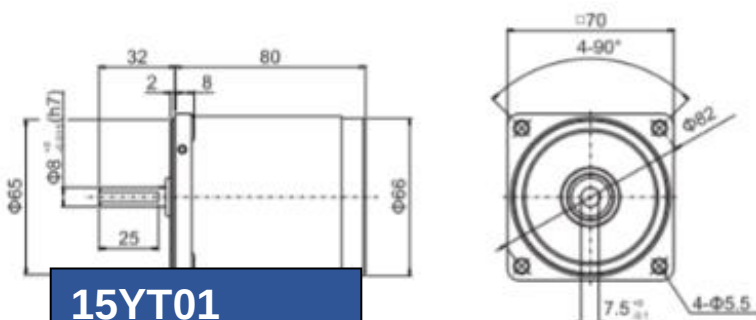
REDUTORES E O DESEMPENHO DAS REDUÇÕES													
REDUÇÕES		3	3,6	5	6	7,5	10	13	15	18	20	25	30
50Hz	Max. Velocidade saída rpm	433	361	260	217	173	130	104	87	72	65	52	43
	Torque Nominal N-m	0,13	0,15	0,22	0,26	0,33	0,44	0,55	0,66	0,79	0,88	1,10	1,32
60Hz	Max. Velocidade saída rpm	533	444	320	267	213	160	128	107	89	80	64	53
	Torque Nominal N-m	0,11	0,13	0,18	0,22	0,28	0,4	0,46	0,55	0,66	0,73	0,92	1,10
REDUÇÕES		36	40	50	60	75	90	100	120	150	180	200	
50Hz	Max. Velocidade saída rpm	36	33	26	22	17	14	13	11	9	7	7	
	Torque Nominal N-m	1,59	1,76	2,06	2,18	2,42	3	3	3	3	3	3	
60Hz	Max. Velocidade saída rpm	44	40	32	27	21	18	16	13	11	9	8	
	Torque Nominal N-m	1,33	1,47	1,71	1,82	2,02	2,4	2,5	3	3	3	3	

Embora a faixa de velocidade de 50Hz, seja 90 - 1300rpm, 60Hz 90 - 1600rpm, ela facilmente causa sobrecarga e o efeito de resfriamento do ventilador do motor piora esse a velocidade for muito baixa (<400rpm) e o torque do motor diminui muito, portanto, favor, mantenha margem de potência suficiente e evite operar em uma faixa de baixa velocidade contínua. A faixa de velocidade ideal do motor de 50Hz é de 400 - 1300rpm, 60 Hz é de 400 - 1600rpm. Quando a energia for cortada, o motor parará imediatamente e segurará a carga.

DIMENSÕES

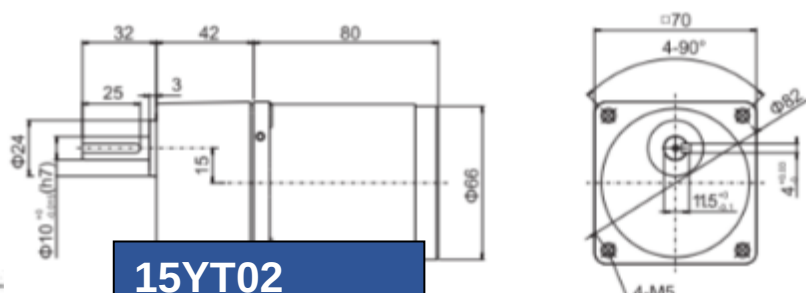
15YS/YR01

Motor eixo com chaveta, peso 1,1Kg



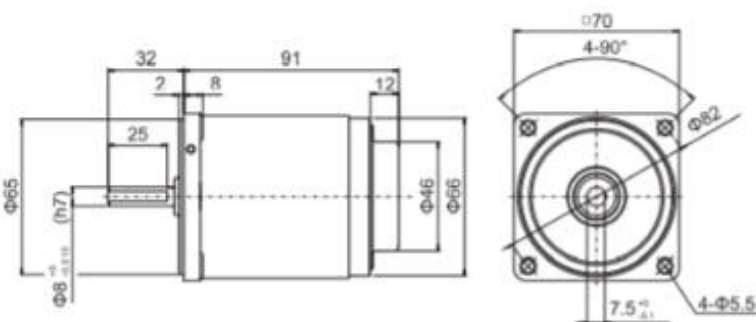
15YS/YR02

Motor + Redutor (Redução 1:3 até 1:200)
Peso 1,6Kg



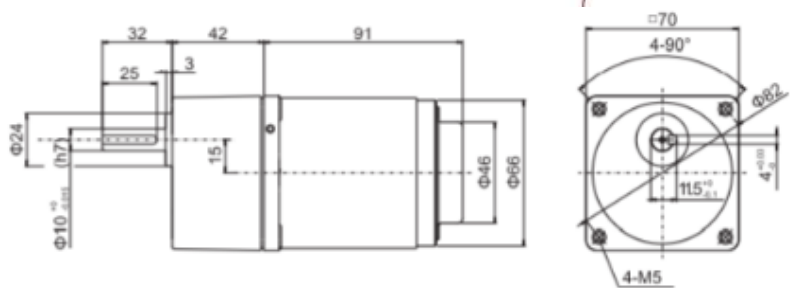
15YT01

Motor eixo com chaveta, peso 0,9 Kg



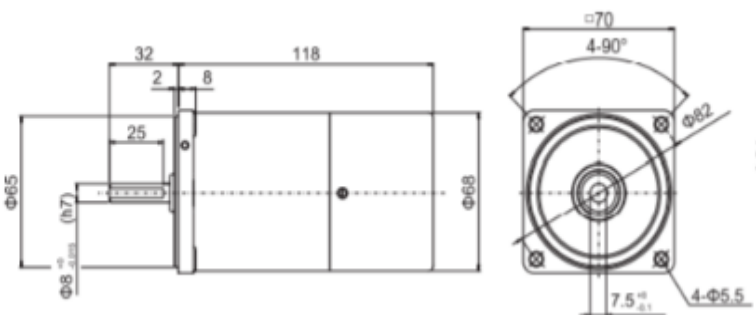
15YT02

Motor + Redutor (Redução 1:3 até 1:200)
Peso 1,2Kg



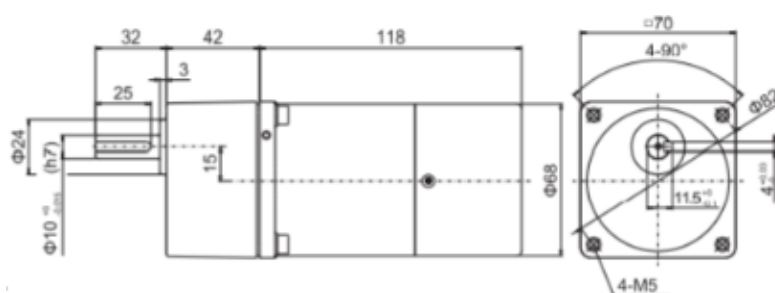
15YB01

Motor eixo com chaveta, peso 1,2Kg



15YB02

Motor + Redutor (Redução 1:3 até 1:200)
Peso 1,5Kg



25W

MICRO MOTORES AC

DESEMPENHO DO MOTOR

□ **80x 80**

MODELO		Máxima Potência de Saída (W)	Tensão	Frequência	Corrente	Max. Velocidade RPM	Max. Torque mN-m	Torque Nominal (mN-m) 1200 RPM	Torque Nominal (mN-m) 90 RPM	Capacitor
Eixo Pinhão	80YS25GV11	25	110Vca, 1f	50HZ	0,53	90 - 1300	145	170	45	8µf/250V
	80YR25GV11									
	80YT25GV11									
	80YB25GV11									
Eixo Chaveta	80YS25DV11			60Hz	0,48	90 - 1600	120	170	45	
	80YR25DV11									
	80YT25DV11									
	80YB25DV11									
Eixo Pinhão	80YS25GV22	25	220Vca, 1F	50HZ	0,25	90 - 1300	145	205	50	2µf/450V
	80YR25GV22									
	80YT25GV22									
	80YB25GV22									
Eixo Chaveta	80YS25DV22			60Hz	0,23	90 - 1600	120	205	50	
	80YR25DV22									
	80YT25DV22									
	80YB25DV22									
Eixo Pinhão	80YS25GY22	25	230Vca, 3F	50HZ	0,25	90 - 1300	145	250		
	80YR25GY22			60Hz	0,23	90 - 1600	120	205		
Eixo Chaveta	80YS25DY22									
	80YR25DY22									
Eixo Pinhão	80YS25GY38	25	380Vca, 3F	50HZ	0,14	90 - 1300	145	205		
	80YR25GY38			60Hz	0,14	90 - 1600	120	205		
Eixo Chaveta	80YS25DY38									
	80YR25DY38									

Embora a faixa de velocidade de 50Hz, seja 90 - 1300rpm, 60hz 90 - 1600RPM, ela facilmente causa sobrecarga e o efeito de resfriamento do ventilador do motor piora esse a velocidade for muito baixa (<400rpm) e o torque do motor diminui muito, portanto, favor, mantenha margem de potência suficiente e evite operar em uma faixa de baixa velocidade continua. A faixa de velocidade ideal do motor de 50Hz é de 400 - 1300rpm, 60 Hz é de 400 - 1600rpm. Quando a energia for cortada, o motor parará imediatamente e segurará a carga



**REDUTOR PADRÃO
80GK □H**



**REDUTOR EIXO
VAZADO, ÂNGULO
RETO**



**REDUTOR
INTERMEDIÁRIO
80GM □H**



**REDUTOR EIXO SÓLIDO,
ÂNGULO RETO
80KM □RT**

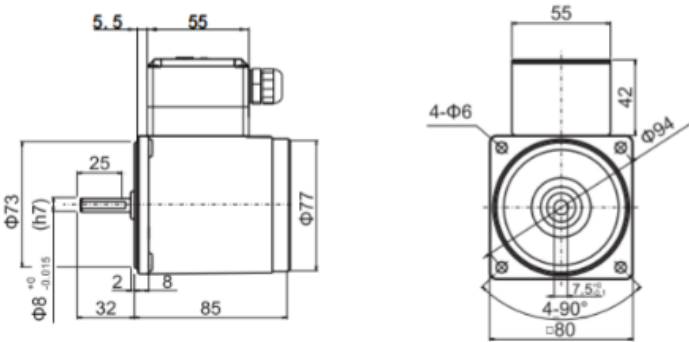
REDUTORES E O DESEMPENHO DAS REDUÇÕES													
REDUÇÕES		3	3,6	5	6	7,5	10	13	15	18	20	25	30
50Hz	Max. Velocidade saída rpm	433	361	260	217	173	130	104	87	72	65	52	43
	Torque Nominal N-m	0,50	0,60	0,83	0,99	1,24	1,65	1,95	2,34	2,81	3,12	3,90	4,58
60Hz	Max. Velocidade saída rpm	533	444	320	267	213	160	128	107	89	80	64	53
	Torque Nominal N-m	0,41	0,50	0,69	0,83	1,03	1,38	1,63	1,95	2,34	2,60	3,25	3,90
REDUÇÕES		36	40	50	60	75	90	100	120	150	180	200	
50Hz	Max. Velocidade saída rpm	36	33	26	22	17	14	13	11	9	7	7	
	Torque Nominal N-m	5,62	6,24	6,89	8	8	8	8	8	8	8	8	
60Hz	Max. Velocidade saída rpm	44	40	32	27	21	18	16	13	11	9	8	
	Torque Nominal N-m	4,68	5,20	5,74	6,88	8	8	8	8	8	8	8	

A velocidade na tabela é o valor da velocidade média do motor (50Hz: 1300rpm; 60Hz: 1600rpm) dividida pela redução. A velocidade atual média de acordo com a carga ($\pm 8\%$),

DIMENSÕES

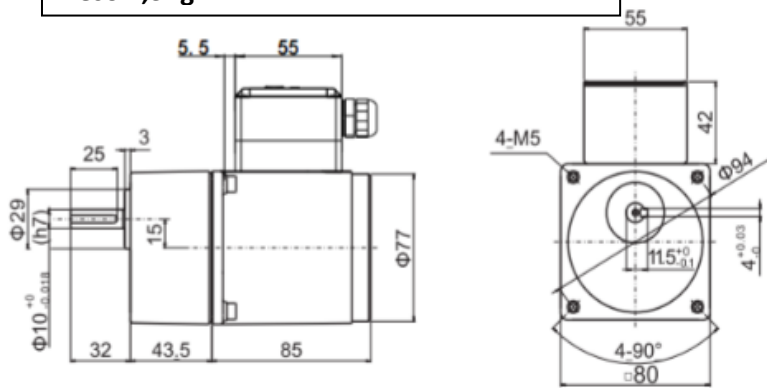
25YS/YR01

Motor eixo com chaveta, peso 1,6Kg



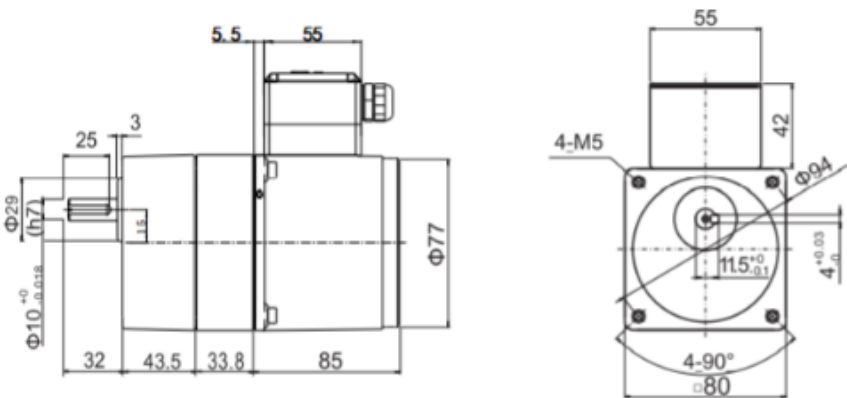
25YS/YR02

Motor + Redutor (Redução 1:3 até 1:200)
Peso 2,3Kg



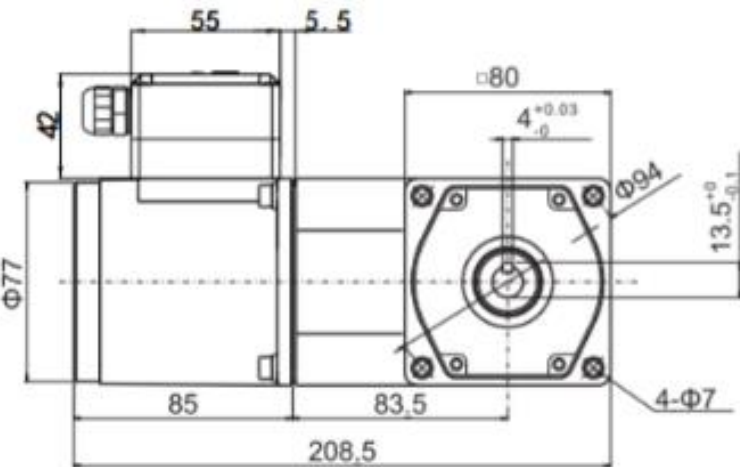
25YR03

Motor + Redutor Intermediário + Redutor Padrão (Redução 1:200 até 1:1800) Peso 2,8Kg



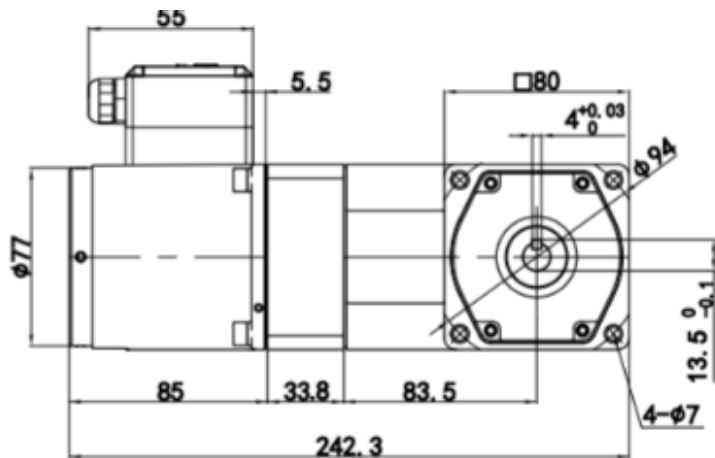
25YS/YR04

Motor Eixo + Redutor Eixo Sólido Ângulo Reto
(Redução 1:3 até 1:200), Peso 3,8Kg

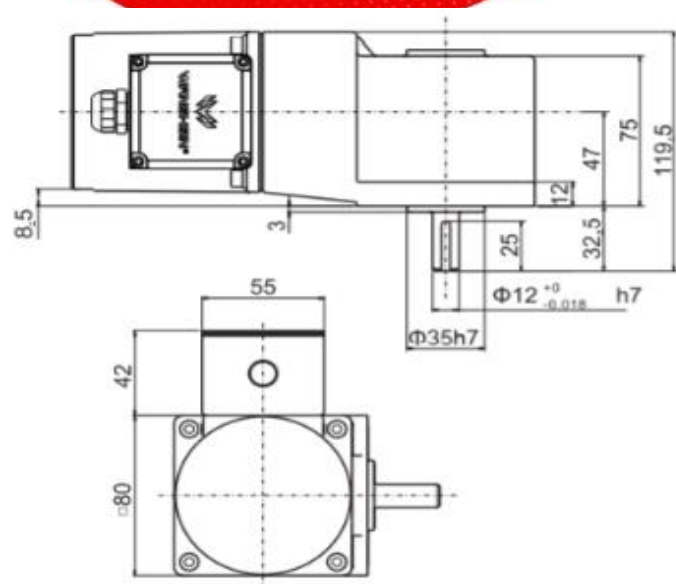


25YS/YR05

Motor Eixo + Redutor Eixo Sólido Ângulo Reto
(Redução 1:3 até 1:200), Peso 4,3Kg

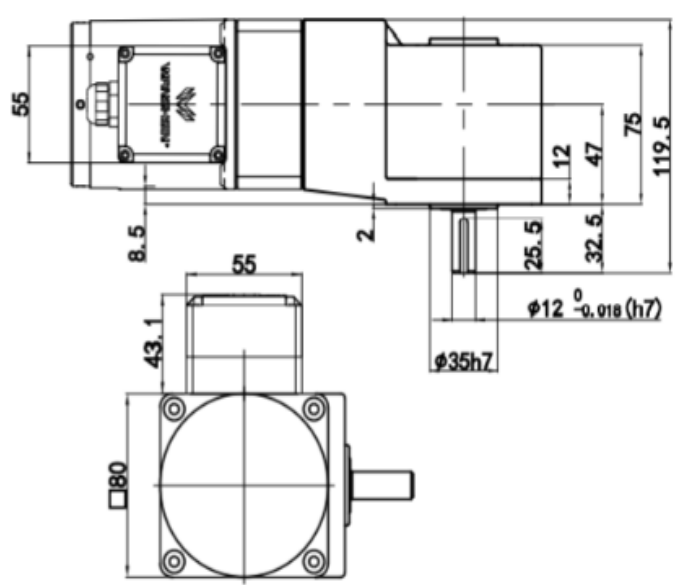


DIMENSÕES



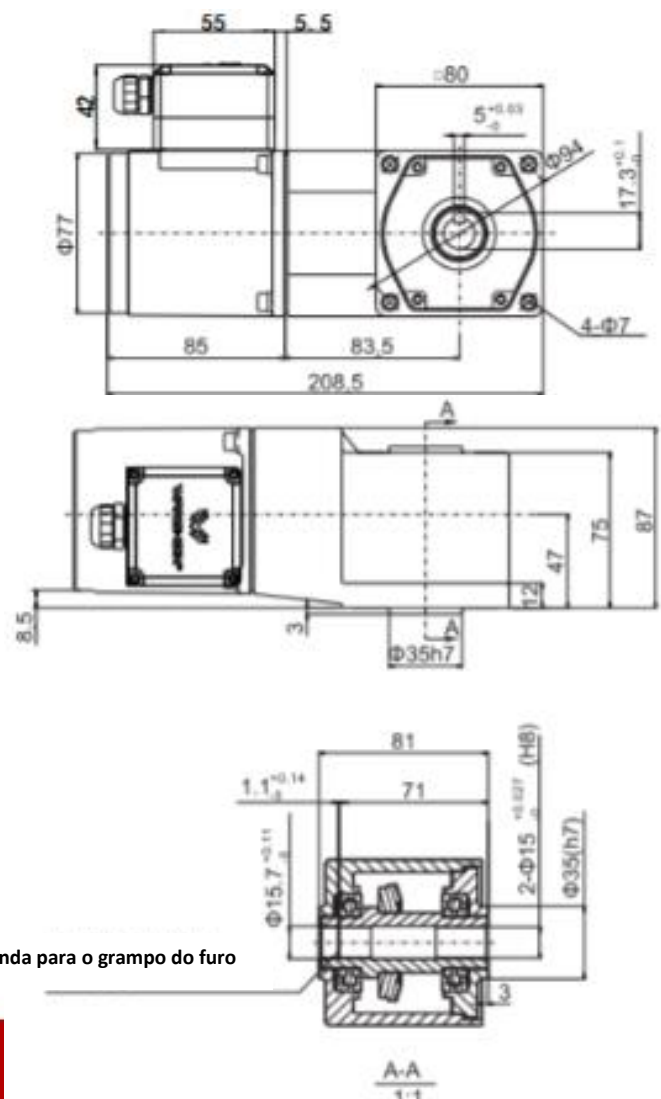
25YS/YR06

Motor Eixo + Redutor Eixo Vazado Ângulo Reto
(Redução 1:3 até 1:200), Peso 3,7Kg

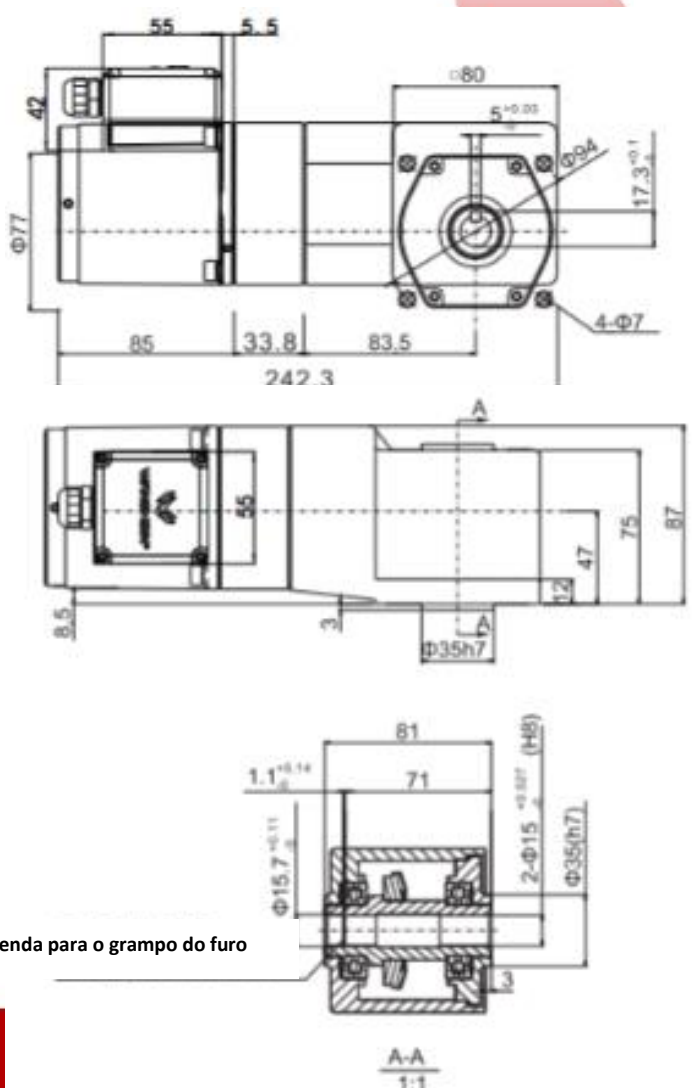


25YS/YR07

Motor Eixo + Redutor Eixo Vazado Ângulo Reto
(Redução 1:200 até 1:1800), Peso 4,2Kg



Fenda para o grampo do furo

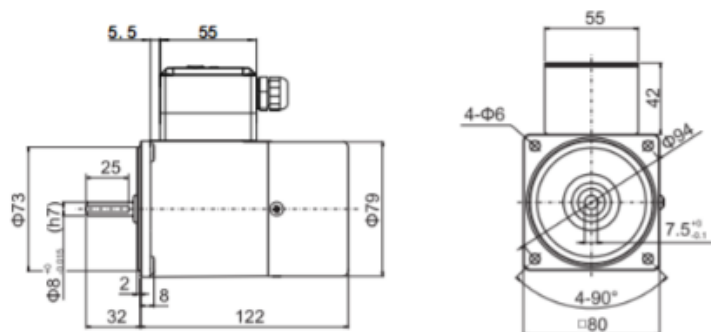


Fenda para o grampo do furo

DIMENSÕES

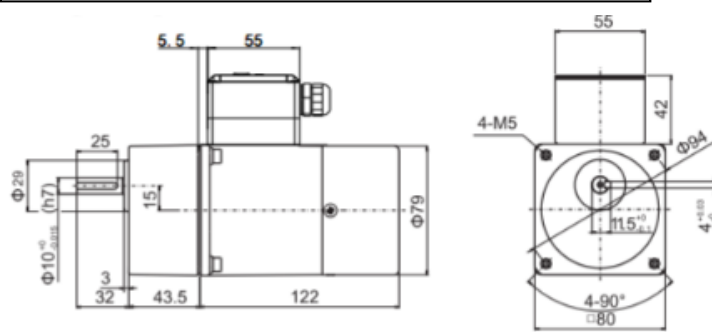
25YB01

Motor Eixo Chaveta
Peso:2Kg



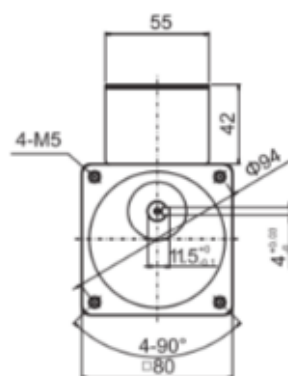
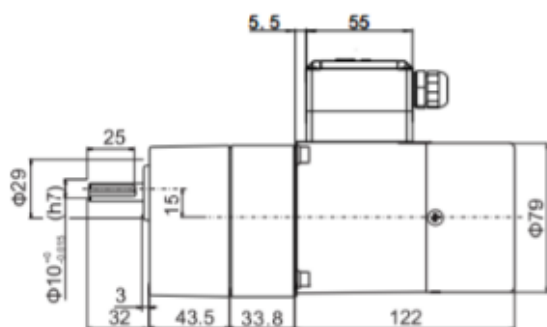
25YB02

Motor Eixo Chaveta + Redutor Padrão Angulo Reto
(Redução 1:200 até 1:1800), Peso 2,7Kg



25YB03

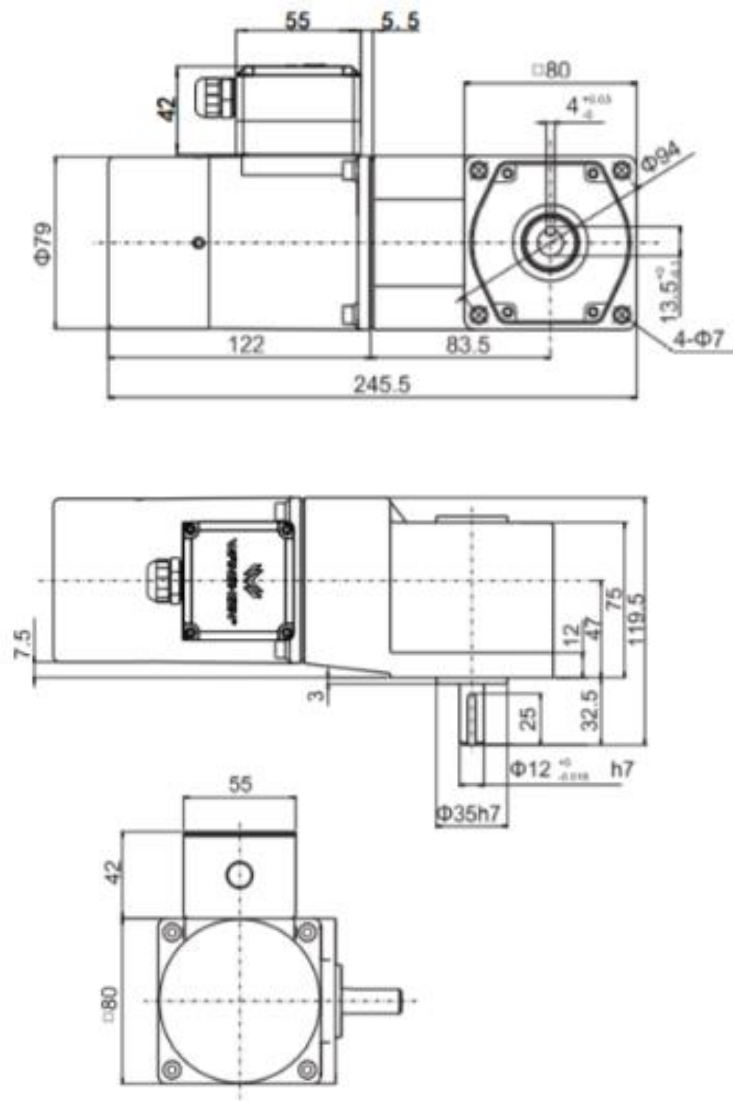
Motor + Redutor Intermediário + Redutor Padrão (Redução 1:200 até 1:1800) Peso3,2Kg



DIMENSÕES

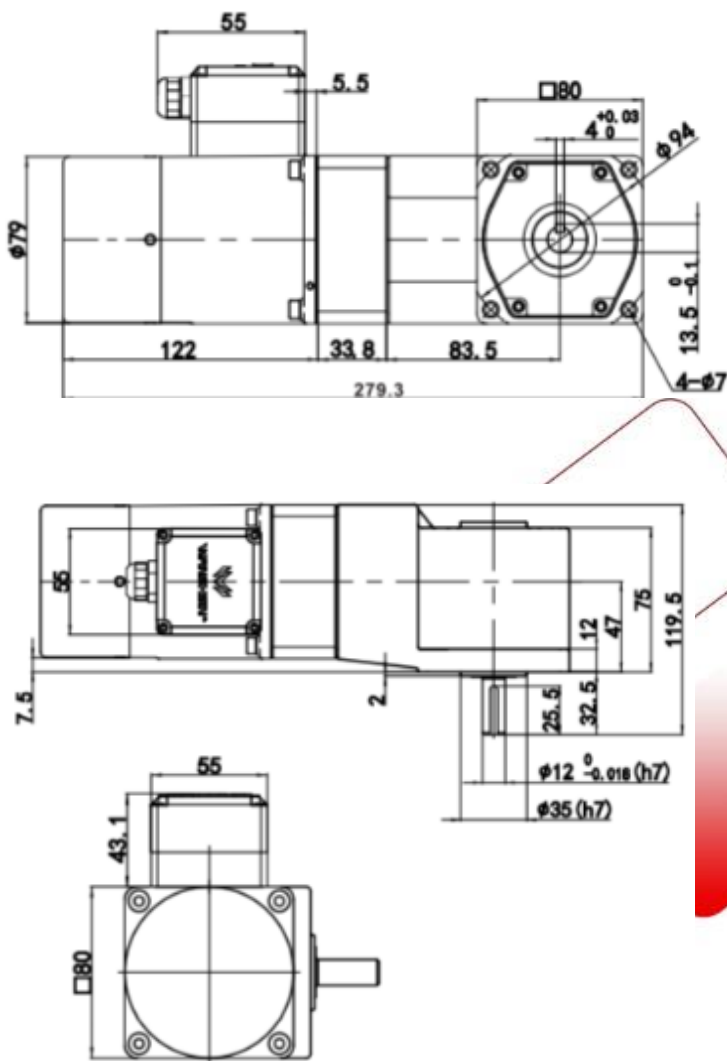
25YB/YB04

Motor Eixo + Redutor Eixo Sólido Ângulo Reto
(Redução 1:3 até 1:200), Peso 3,8Kg



25YB/YB05

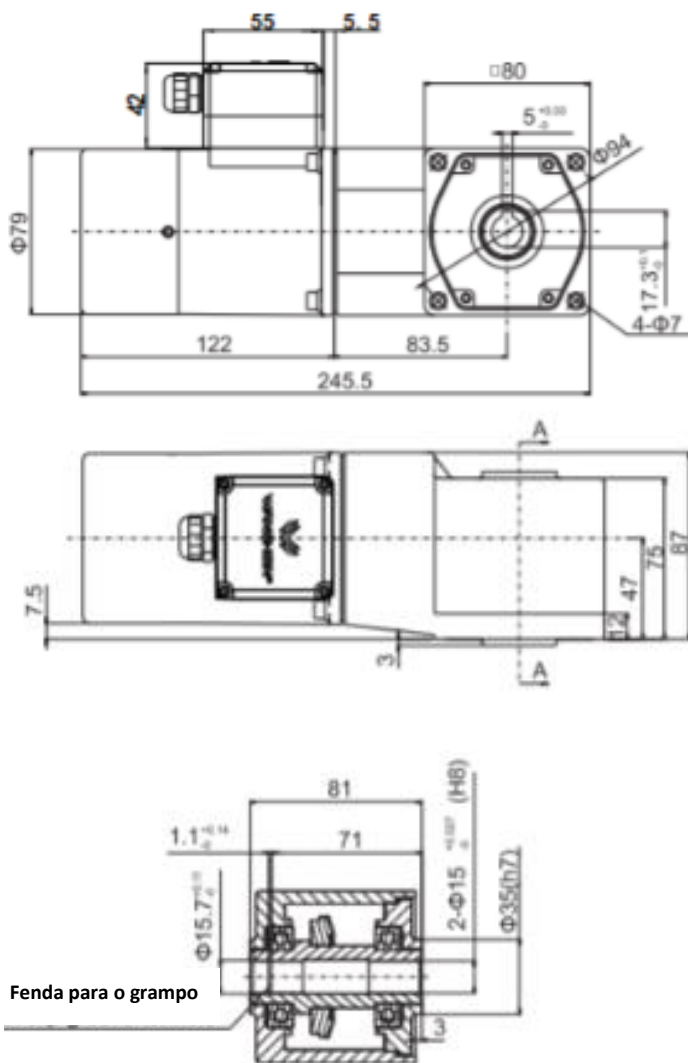
Motor Eixo + Redutor Eixo Sólido Ângulo Reto
(Redução 1:3 até 1:200), Peso 4,8Kg



DIMENSÕES

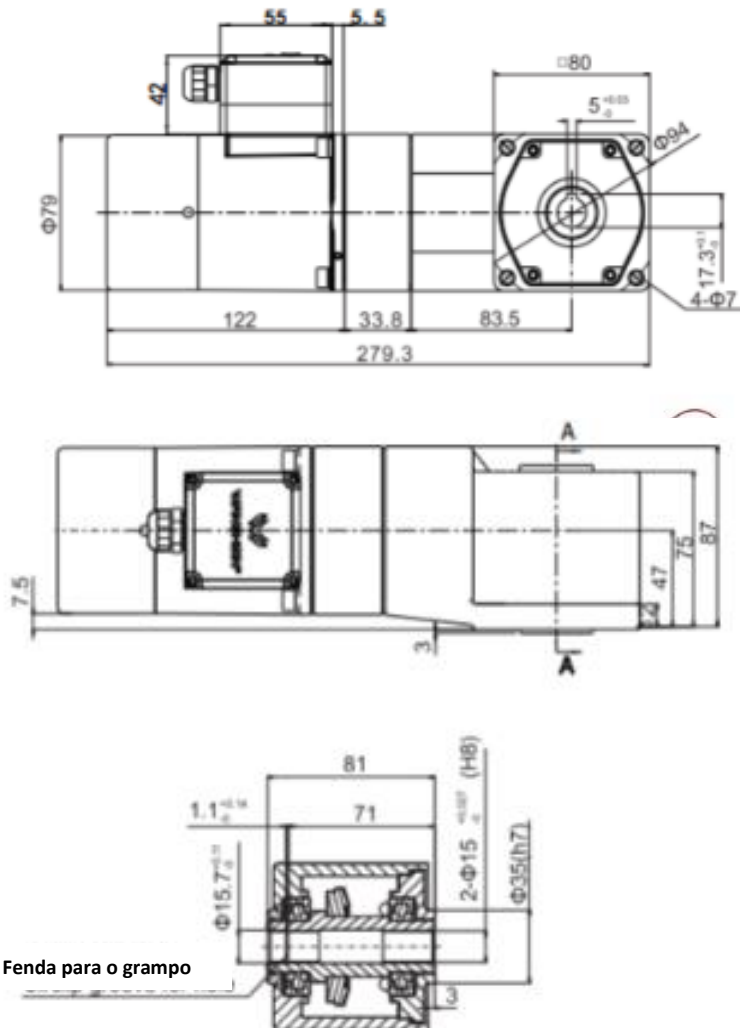
25YB06

Motor Eixo + Redutor Eixo Vazado Ângulo Reto
(Redução 1:3 até 1:200), Peso 3,7Kg



25YB07

Motor Eixo + Redutor Eixo Vazado Ângulo Reto
(Redução 1:200 até 1:1800), Peso 4,2Kg



40W**MICRO MOTORES AC****60W****DESEMPENHO DO MOTOR**□ **90x 90**

MODELO		Máxima Potência de Saída (W)	Tensão	Frequência	Corrente	Max. Velocidade RPM	Max. Torque mN-m	Torque Nominal (mN-m) 1200 RPM	Torque Nominal (mN-m) 90 RPM	Capacitor
Eixo Pinhão	90YS40GV11	40	110Vca, 1f	50HZ	0,79	90 - 1300	235	300	65	12µf/250V
	90YR40GV11									
	90YT40GV11									
	90YB40GV11									
Eixo Chaveta	90YS40DV11			60Hz	0,71	90 - 1600	120	260	70	
	90YR40DV11									
	90YT40DV11									
	90YB40DV11									
Eixo Pinhão	90YS40GV22	40	220Vca, 1F	50HZ	0,4	90 - 1300	235	320	65	3µf/450V
	90YR40GV22									
	90YT40GV22									
	90YB40GV22									
Eixo Chaveta	90YS40DV22			60Hz	0,37	90 - 1600	180	260	70	
	90YR40DV22									
	90YT40DV22									
	90YB40DV22									
Eixo Pinhão	90YS40GY22	40	230Vca, 3F	50HZ	0,35	90 - 1300	403	310		
	90YR40GY22									
Eixo Chaveta	90YS40DY22			60Hz	0,32	90 - 1600	338	260		
	90YR40DY22									
Eixo Pinhão	90YS40GY38	40	380Vca, 3F	50HZ	0,21	90 - 1300	403	310		
	90YR40GY38									
Eixo Chaveta	90YS40DY38			60Hz	0,19	90 - 1600	338	260		
	90YR40DY38									

MODELO		Máxima Potência de Saída (W)	Tensão	Frequência	Corrente	Max. Velocidade RPM	Max. Torque mN-m	Torque Nominal (mN-m) 1200 RPM	Torque Nominal (mN-m) 90 RPM	Capacitor
Eixo Pinhão	90YS60GV11	60	110Vca, 1f	50HZ	0,79	90 - 1300	235	300	65	12µf/250V
	90YR60GV11									
	90YT60GV11									
	90YB60GV11									
Eixo Chaveta	90YS60DV11			60Hz	0,71	90 - 1600	120	260	70	
	90YR60DV11									
	90YT60DV11									
	90YB60DV11									
Eixo Pinhão	90YS60GV22	60	220Vca, 1F	50HZ	0,4	90 - 1300	235	320	65	3µf/450V
	90YR60GV22									
	90YT60GV22									
	90YB60GV22									
Eixo Chaveta	90YS60DV22			60Hz	0,37	90 - 1600	180	260	70	
	90YR60DV22									
	90YT60DV22									
	90YB60DV22									
Eixo Pinhão	90YS60GV22	60	230Vca, 3F	50HZ	0,35	90 - 1300	403	310		
	90YR60GV22			60Hz	0,32	90 - 1600	338	260		
Eixo Chaveta	90YS60DV22									
	90YR60DV22									
Eixo Pinhão	90YS60GV38	60	380Vca, 3F	50HZ	0,21	90 - 1300	403	310		
	90YR60GV38			60Hz	0,19	90 - 1600	338	260		
Eixo Chaveta	90YS60DV38									
	90YR60DV38									

Embora a faixa de velocidade de 50Hz, seja 90 - 1300rpm, 60hz 90 - 1600RPM, ela facilmente causa sobrecarga e o efeito de resfriamento do ventilador do motor piora esse a velocidade for muito baixa (<400rpm) e o torque do motor diminui muito, portanto, favor, mantenha margem de potência suficiente e evite operar em uma faixa de baixa velocidade continua. A faixa de velocidade ideal do motor de 50Hz é de 400 - 1300rpm, 60 Hz é de 400 - 1600rpm. Quando a energia for cortada, o motor parará imediatamente e segurará a carga



**REDUTOR PADRÃO
80GK □H**



**REDUTOR EIXO
VAZADO, ÂNGULO
RETO**



**REDUTOR
INTERMEDIÁRIO
80GM □H**



**REDUTOR EIXO SÓLIDO,
ÂNGULO RETO
80KM □RT**

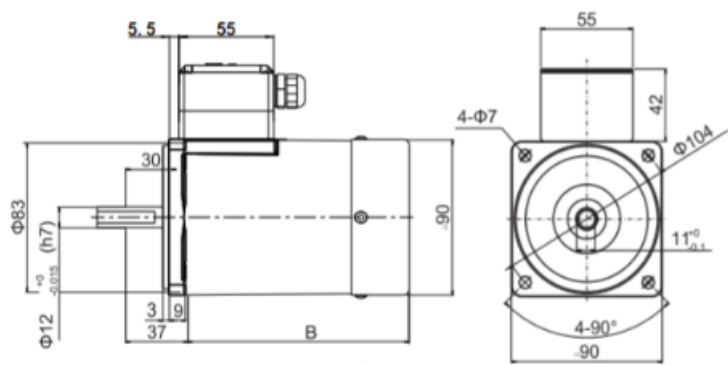
REDUTORES E O DESEMPENHO DAS REDUÇÕES													
REDUÇÕES		3	3,6	5	6	7,5	10	13	15	18	20	25	30
50Hz	Max. Velocidade saída rpm	433	361	260	217	173	130	104	87	72	65	52	43
	Torque Nominal N-m	0,13	0,15	0,22	0,26	0,33	0,44	0,55	0,66	0,79	0,88	1,10	1,32
60Hz	Max. Velocidade saída rpm	533	444	320	267	213	160	128	107	89	80	64	53
	Torque Nominal N-m	0,11	0,13	0,18	0,22	0,28	0,4	0,46	0,55	0,66	0,73	0,92	1,10
REDUÇÕES		36	40	50	60	75	90	100	120	150	180	200	
50Hz	Max. Velocidade saída rpm	36	33	26	22	17	14	13	11	9	7	7	
	Torque Nominal N-m	1,59	1,76	2,06	2,18	2,42	3	3	3	3	3	3	
60Hz	Max. Velocidade saída rpm	44	40	32	27	21	18	16	13	11	9	8	
	Torque Nominal N-m	1,33	1,47	1,71	1,82	2,02	2,4	2,5	3	3	3	3	

A velocidade na tabela é o valor da velocidade média do motor (50Hz: 1300rpm; 60Hz: 1600rpm) dividida pela redução. A velocidade atual média de acordo com a carga ($\pm 8\%$),

DIMENSÕES

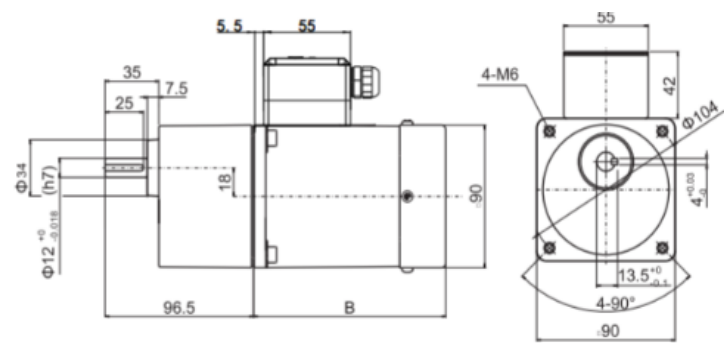
40/60Y/YR/YT/YB/YF01

Motor eixo com chaveta, peso 2,5Kg



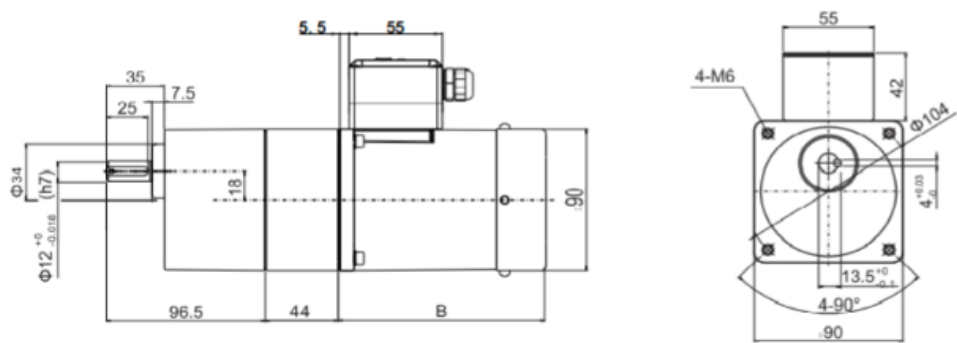
40/60YS/YR/YT/YB/YF02

Motor + Redutor (Redução 1:3 até 1:200)
Peso: 3,7Kg



40/60YF/YR/YT/YB/YF03

Motor + Redutor Intermediário + Redutor Padrão (Redução 1:200 até 1:1800) Peso: 4,6Kg

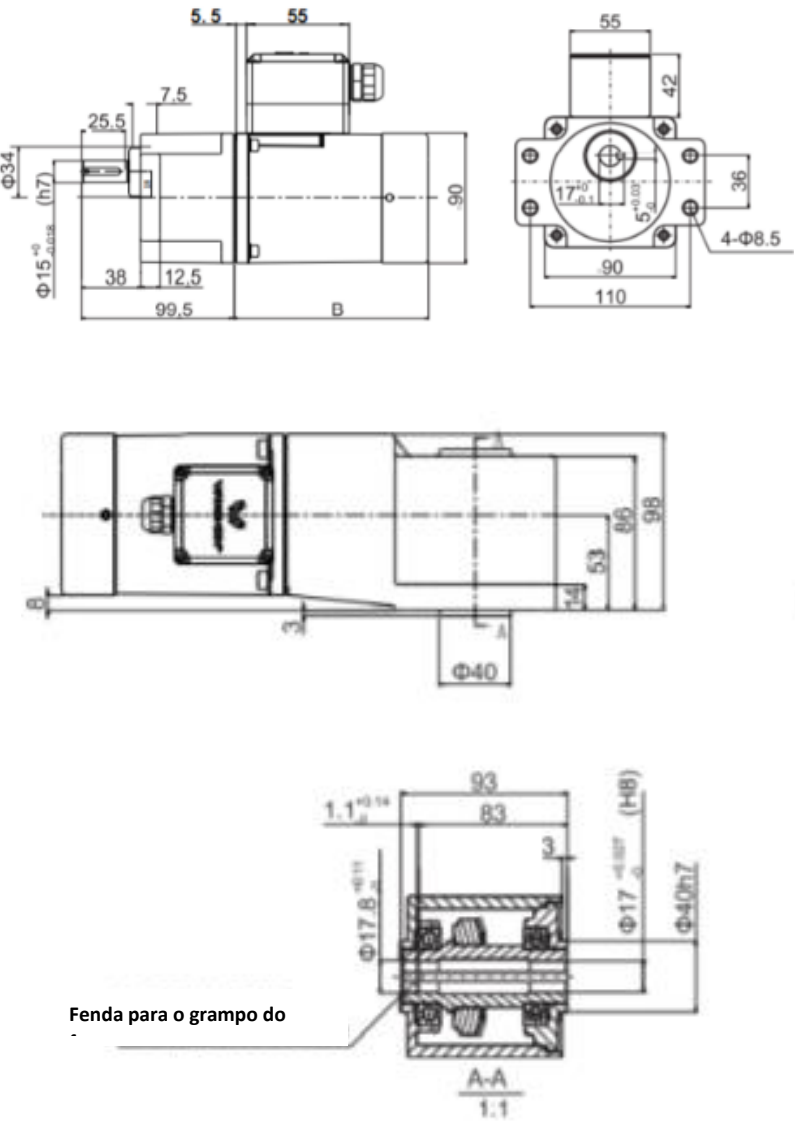


NUM	MOTOR	A	B	C
1	YS/YR	276.5	125	320.5
2	YT	287.5	136	331.5
3	YB	311.5	160	355.5
4	YF	323.5	172	367.5

DIMENSÕES

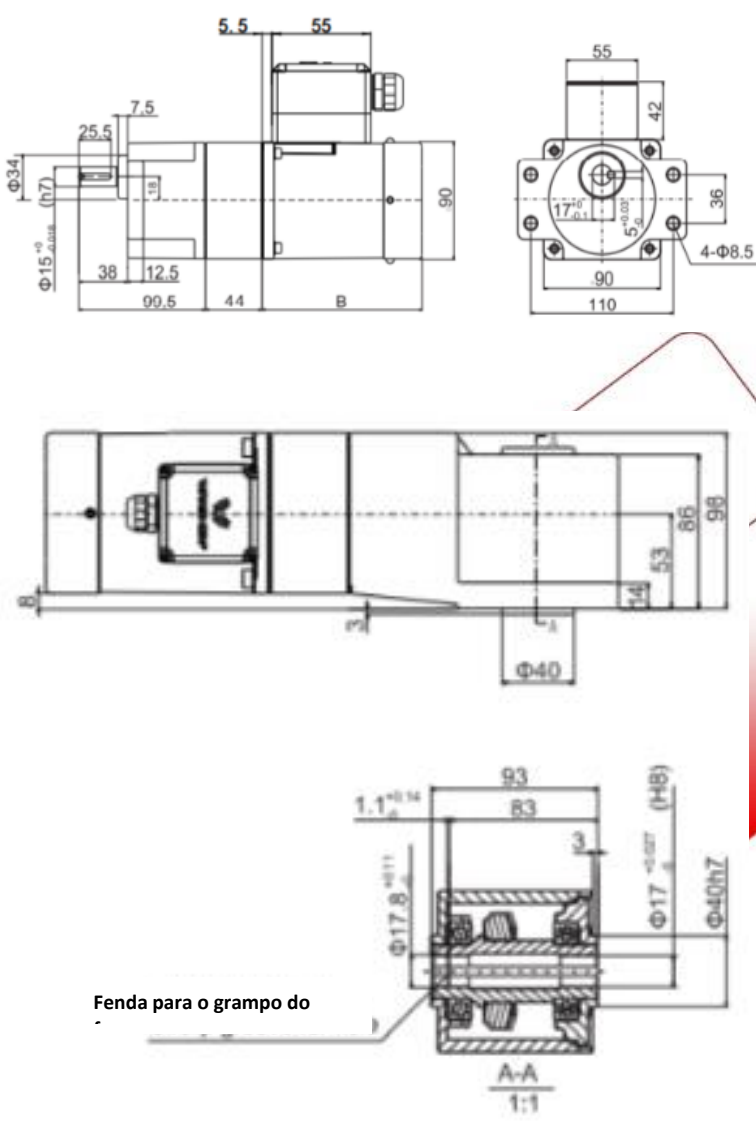
40/60YS/YR/YT/YB/YF04

Motor Eixo + Redutor Eixo Sólido Ângulo Reto
(Redução 1:3 até 1:200), Peso 3,8Kg



40/60YS/YR/YT/YB/YF05

Motor + Redutor Intermediário +Redutor Eixo Solido
(Redução 1:200 até 1:1800), Peso: 3,7Kg



90W**MICRO MOTORES AC****120****DESEMPENHO DO MOTOR**□ **90x 90**

MODELO		Máxima Potência de Saída (W)	Tensão	Frequência	Corrente	Max. Velocidade RPM	Max. Torque mN-m	Torque Nominal (mN-m) 1200 RPM	Torque Nominal (mN-m) 90 RPM	Capacitor
Eixo Pinhão	90YS90GV11	90	110Vca, 1f	50HZ	1,7	90 - 1300	525	710	200	20µf/250V
	90YR90GV11									
	90YT90GV11									
	90YB90GV11									
Eixo Chaveta	90YS90DV11			60Hz	1,5	90 - 1600	420	710	200	
	90YR90DV11									
	90YT90DV11									
	90YB90DV11									
Eixo Pinhão	90YS90GV22	90	220Vca, 1F	50HZ	0,95	90 - 1300	525	719	200	5µf/450V
	90YR90GV22									
	90YT90GV22									
	90YB90GV22									
Eixo Chaveta	90YS90DV22			60Hz	0,86	90 - 1600	420	710	200	
	90YR90DV22									
	90YT90DV22									
	90YB90DV22									
Eixo Pinhão	90YS90GY22	90	230Vca, 3F	50HZ	0,69	90 - 1300	910	700		
	90YR90GY22			60Hz	0,63	90 - 1600	730	560		
Eixo Chaveta	90YS90DY22									
	90YR90DY22									
Eixo Pinhão	90YS90GY38	90	380Vca, 3F	50HZ	0,41	90 - 1300	910	700		
	90YR90GY38			60Hz	0,38	90 - 1600	730	560		
Eixo Chaveta	90YS90DY38									
	90YR90DY38									

MODELO		Máxima Potência de Saída (W)	Tensão	Frequência	Corrente	Max. Velocidade RPM	Max. Torque mN-m	Torque Nominal (mN-m) 1200 RPM	Torque Nominal (mN-m) 90 RPM	Capacitor
Eixo Pinhão	90YS120GV11	120	110Vca, 1f	50HZ	2,04	90 - 1300	720	840	300	24µf/250V
	90YR120GV11									
	90YT120GV11									
	90YB120GV11									
Eixo Chaveta	90YS120DV11			60Hz	1,84	90 - 1600	600	840	300	
	90YR120DV11									
	90YT120DV11									
	90YB120DV11									
Eixo Pinhão	90YS120GV22	120	220Vca, 1F	50HZ	1,02	90 - 1300	720	840	300	6µf/450V
	90YR120GV22									
	90YT120GV22									
	90YB120GV22									
Eixo Chaveta	90YS120DV22			60Hz	0,92	90 - 1600	600	840	300	
	90YR120DV22									
	90YT120DV22									
	90YB120DV22									
Eixo Pinhão	90YS120GY22	120	230Vca, 3F	50HZ	0,89	90 - 1300	1195	924		
	90YR120GY22									
Eixo Chaveta	90YS120DY22			60Hz	0,81	90 - 1600	1014	750		
	90YR120DY22									
Eixo Pinhão	90YS120GV38	120	380Vca, 3F	50HZ	0,51	90 - 1300	1195	924		
	90YR120GY38									
Eixo Chaveta	90YS120DY38			60Hz	0,45	90 - 1600	1014	750		
	90YR120DY38									

Embora a faixa de velocidade de 50Hz, seja 90 - 1300rpm, 60hz 90 - 1600RPM, ela facilmente causa sobrecarga e o efeito de resfriamento do ventilador do motor piora esse a velocidade for muito baixa (<400rpm) e o torque do motor diminui muito, portanto, favor, mantenha margem de potência suficiente e evite operar em uma faixa de baixa velocidade continua. A faixa de velocidade ideal do motor de 50Hz é de 400 - 1300rpm, 60 Hz é de 400 - 1600rpm. Quando a energia for cortada, o motor parará imediatamente e segurará a carga



**REDUTOR PADRÃO
90GF □H**



**REDUTOR EIXO VAZADO,
ÂNGULO RETO
L90GF □RC**



**REDUTOR COM ABAS
90GF □HE**



**REDUTOR
INTERMEDIÁRIO
90GM □H**



**REDUTOR EIXO SÓLIDO,
ÂNGULO RETO
L90GF □RT**

REDUTORES E O DESEMPENHODAS REDUÇÕES

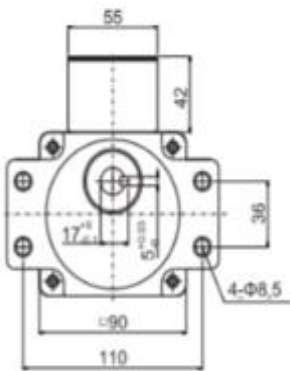
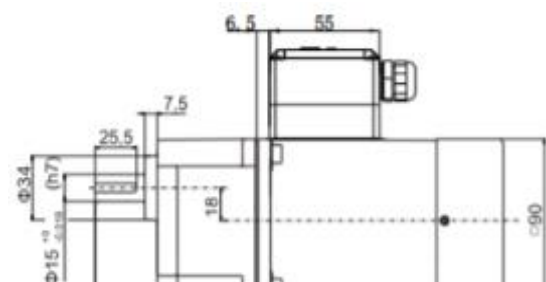
POTÊNCIA	REDUÇÕES		3	3,6	5	6	7,5	10	12,5	15	18	20	25	30
90W	50Hz	Max. Velocidade saída rpm	433	361	260	217	173	130	104	87	72	65	52	43
		Torque Nominal N-m	1,79	2,14	2,98	3,57	4,46	5,29	6,61	7,93	9,52	10,58	12,07	14,48
	60Hz	Max. Velocidade saída rpm	533	444	320	267	213	160	128	107	89	80	64	53
		Torque Nominal N-m	1,49	1,79	2,48	2,98	3,72	4,41	5,51	6,61	7,93	8,82	10,06	12,07
120W	50Hz	Max. Velocidade saída rpm	433	361	260	217	173	130	104	87	72	65	52	43
		Torque Nominal N-m	2,25	2,70	3,75	4,50	5,62	6,88	8,60	10,31	12,38	13,75	15,43	18,51
	60Hz	Max. Velocidade saída rpm	533	444	320	267	213	160	128	107	89	80	64	53
		Torque Nominal N-m	1,87	2,25	3,12	3,75	4,68	5,73	7,16	8,60	10,31	11,46	12,86	15,43
POTÊNCIA	REDUÇÕES		36	40	50	60	75	90	100	120	150	180	200	
90W	50Hz	Max. Velocidade saída rpm	36	33	26	22	17	14	13	11	9	7	7	
		Torque Nominal N-m	17,38	19,31	20	20	20	20	20	20	20	20	20	
	60Hz	Max. Velocidade saída rpm	44	40	32	27	21	18	16	13	11	9	8	
		Torque Nominal N-m	14,48	16,09	20	20	20	20	20	20	20	20	20	
120W	50Hz	Max. Velocidade saída rpm	433	361	260	217	173	130	104	87	72	65	52	
		Torque Nominal N-m	20,00	20,00	20,00	20,00	20,00	20,00	20,00	20,00	20,00	20,00	20,00	
	60Hz	Max. Velocidade saída rpm	533	444	320	267	213	160	128	107	89	80	64	
		Torque Nominal N-m	18,51	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	

A velocidade na tabela é o valor da velocidade média do motor (50Hz: 1300rpm; 60Hz: 1600rpm) dividida pela redução. A velocidade atual média de acordo com a carga ($\pm 8\%$),

DIMENSÕES

90/120YS/YR/YT/YB/YF04

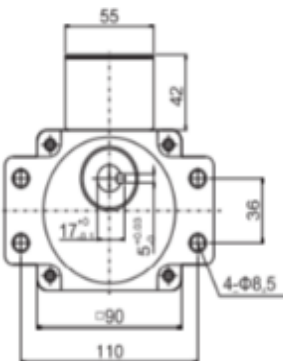
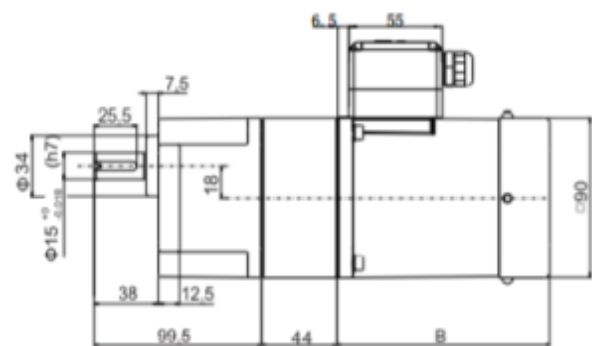
Motor Eixo + Redutor com Abas
(Redução 1:3 até 1:200), Peso: 4,2Kg



NUM.	MOTOR	B
1	YS/YR	140
2	YT	151
3	YB	175
4	YF	187

90/120YS/YR/YT/YB/YF05

Motor + Redutor com Abas e Eixo Solido
(Redução 1:200 até 1:1800), Peso: 5,1Kg

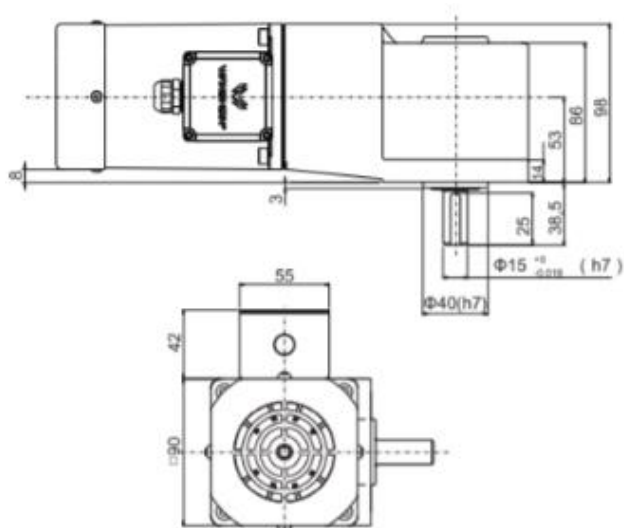
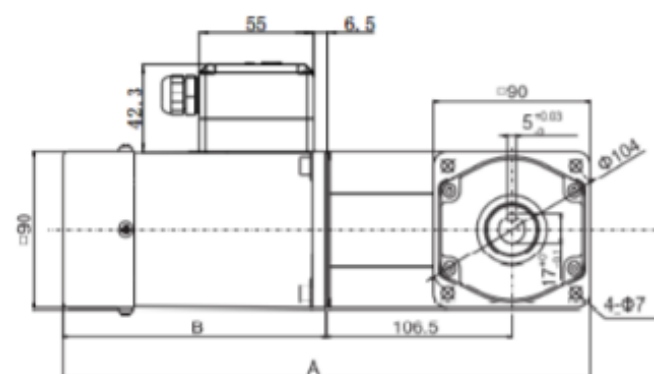


NUM.	MOTOR	B
1	YS/YR	140
2	YT	151
3	YB	175
4	YF	187

DIMENSÕES

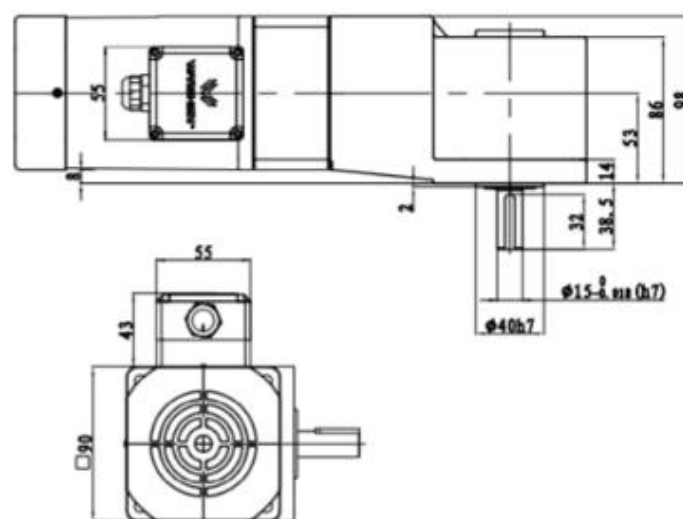
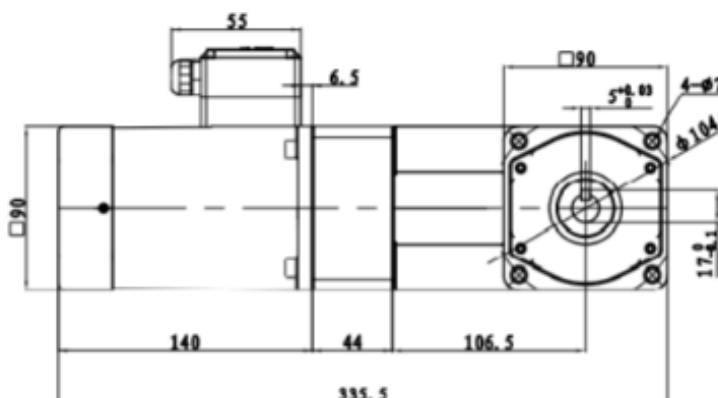
90/120YS/YR/YT/YB/YF06

**Motor Eixo + Redutor Eixo Sólido Ângulo Reto
(Redução 1:3 até 1:200), Peso: 6,2Kg**



90/120YS/YR/YT/YB/YF07

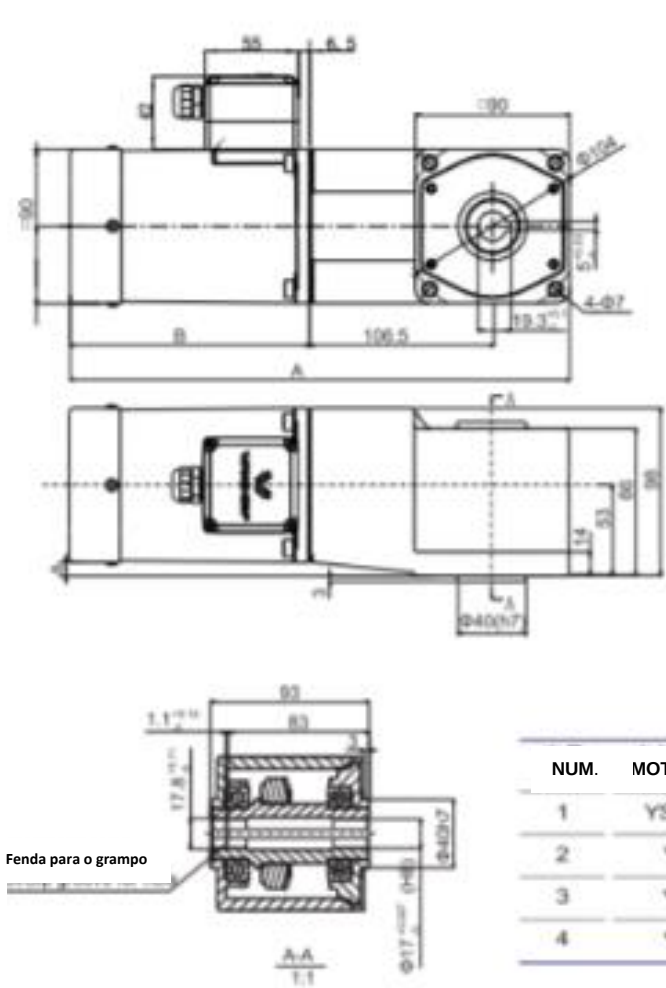
**Motor + Redutor Intermediário +Redutor Eixo Solido
(Redução 1:200 até 1:1800), Peso: 7,1Kg**



DIMENSÕES

90/120YS/YR/YT/YB/YF08

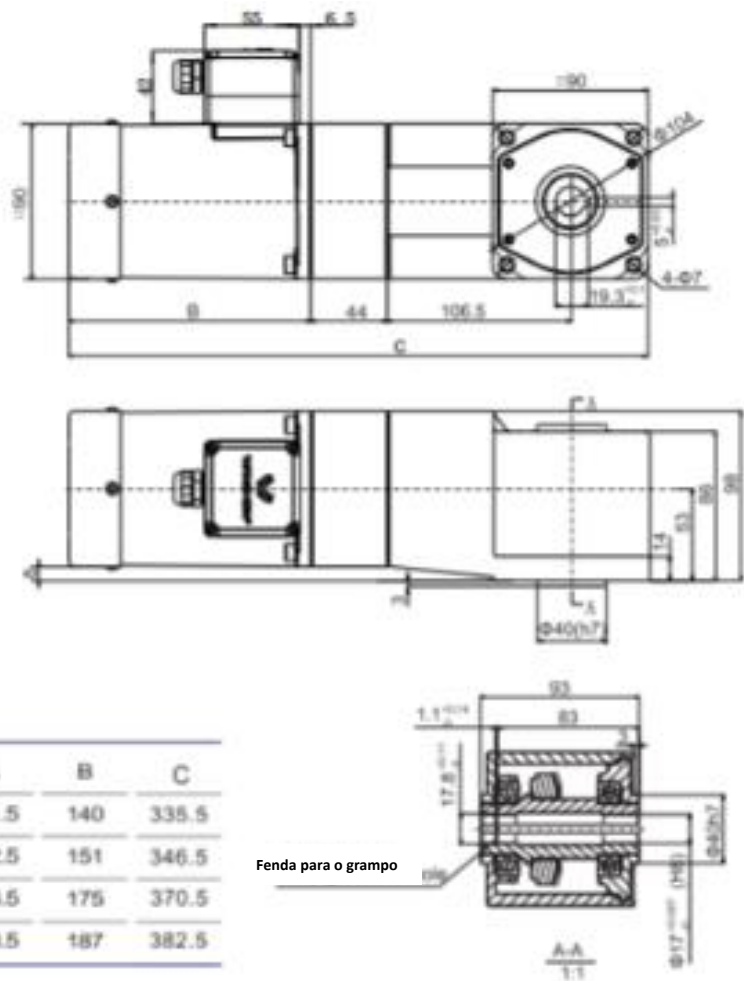
Motor Eixo + Redutor Eixo Vazado Ângulo Reto
(Redução 1:3 até 1:200), Peso: 6Kg



NUM.	MOTOR	A	B	C
1	YS/YR	291.5	140	335.5
2	YT	302.5	151	346.5
3	YB	326.5	175	370.5
4	YF	338.5	187	382.5

90/120YS/YR/YT/YB/YF09

Motor + Redutor Intermediário + Redutor Eixo Vazado (Redução 1:200 até 1:1800), Peso: 6,2Kg



140W

MICRO MOTORES AC

200W

DESEMPENHO DO MOTOR

□100x 100

MODELO		Máxima Potência de Saída (W)	Tensão	Frequência	Corrente	Max. Velocidade RPM	Max. Torque mN-m	Torque Nominal (mN-m) 1200 RPM	Torque Nominal (mN-m) 90 RPM	Capacitor
Eixo Pinhão	140YS140GV11	140	110Vca, 1f	50HZ	2,26	90 - 1300	840	1050	350	32µf/250V
	140YR140GV11									
	140YT140GV11									
	140YB140GV11									
Eixo Chaveta	140YS140DV11	140	110Vca, 1f	60Hz	2,10	90 - 1600	680	1050	350	32µf/250V
	140YR140DV11									
	140YT140DV11									
	140YB140DV11									
Eixo Pinhão	140YS140GV22	140	220Vca, 1F	50HZ	1,13	90 - 1300	840	1050	350	8µf/450V
	140YR140GV22									
	140YT140GV22									
	140YB140GV22									
Eixo Chaveta	140YS140DV22	140	220Vca, 1F	60Hz	1,05	90 - 1600	680	1050	350	8µf/450V
	140YR140DV22									
	140YT140DV22									
	140YB140DV22									
Eixo Pinhão	140YS140GY22	140	230Vca, 3F	50HZ	0,95	90 - 1300	1393	1078		
	140YR140GY22			60Hz	0,88	90 - 1600	1183	875		
Eixo Chaveta	140YS140DY22	140	380Vca, 3F							
	140YR140DY22			60Hz	0,48	90 - 1600	1183	875		
Eixo Pinhão	140YS140GY38	140	380Vca, 3F							
	140YR140GY38			60Hz	0,48	90 - 1600	1183	875		
Eixo Chaveta	100YS140DY38	140	380Vca, 3F						60Hz	0,48
	100YR140DY38									

MODELO		Máxima Potência de Saída (W)	Tensão	Frequência	Corrente	Max. Velocidade RPM	Max. Torque mN-m	Torque Nominal (mN-m) 1200 RPM	Torque Nominal (mN-m) 90 RPM	Capacitor
Eixo Pinhão	140YS200GV11	200	110Vca, 1f	50HZ	3,38	90 - 1300	1150	1650		40µf/250V
	140YR200GV11									
	140YT200GV11									
	140YB200GV11									
Eixo Chaveta	140YS200DV11	200	110Vca, 1f	60Hz	3,08	90 - 1600	930	1330		40µf/250V
	140YR1200V11									
	140YT200DV11									
	140YB200DV11									
Eixo Pinhão	140YS200GV22	200	220Vca, 1F	50HZ	1,69	90 - 1300	1150	1650		10µf/450V
	140YR200GV22									
	140YT200GV22									
	140YB200GV22									
Eixo Chaveta	140YS200DV22	200	220Vca, 1F	60Hz	1,54	90 - 1600	930	1330		10µf/450V
	140YR200DV22									
	140YT200DV22									
	140YB200DV22									
Eixo Pinhão	140YS200GY22	200	230Vca, 3F	50HZ	1,82	90 - 1300	1990	1540		
	140YR200GY22			60Hz	1,64	90 - 1600	1690	1250		
Eixo Chaveta	140YS200DY22	200	380Vca, 3F							
	140YR200DY22			60Hz	0,95	90 - 1600	1690	1250		
Eixo Pinhão	140YS200GY38	200	380Vca, 3F							
	140YR200GY38			60Hz	0,95	90 - 1600	1690	1250		
Eixo Chaveta	100YS200DY38	200	380Vca, 3F						60Hz	0,95
	100YR200DY38									

Embora a faixa de velocidade de 50Hz, seja 90 - 1300rpm, 60hz 90 - 1600RPM, ela facilmente causa sobrecarga e o efeito de resfriamento do ventilador do motor piora esse a velocidade for muito baixa (<400rpm) e o torque do motor diminui muito, portanto, favor, mantenha margem de potência suficiente e evite operar em uma faixa de baixa velocidade continua. A faixa de velocidade ideal do motor de 50Hz é de 400 - 1300rpm, 60 Hz é de 400 - 1600rpm. Quando a energia for cortada, o motor parará imediatamente e segurará a carga



**REDUTOR PADRÃO
100GF □H**



**REDUTOR EIXO VAZADO,
ÂNGULO RETO
L100GF □RC**



**REDUTOR EIXO SOLIDO,
ANGULO RETO
L100GF □RT**

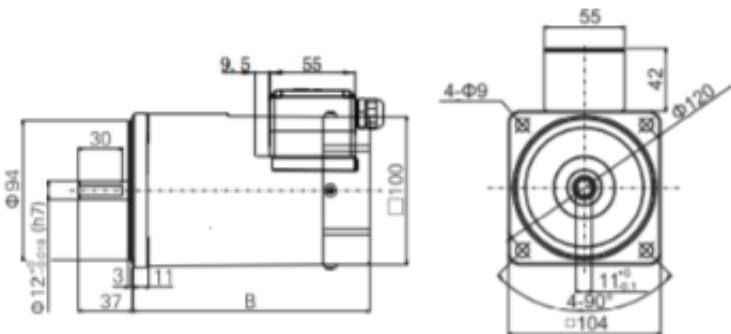
REDUTORES E O DESEMPENHODAS REDUÇÕES														
POTÊNCIA	REDUÇÕES		3	3,6	5	6	7,5	10	12,5	15	18	20	25	30
140W	50Hz	Max. Velocidade saída rpm	433	361	260	217	173	130	104	87	72	65	52	43
		Torque Nominal N-m	2,62	3,15	4,37	5,25	6,56	7,51	9,38	11,26	13,51	15,02	18,77	21,91
	60Hz	Max. Velocidade saída rpm	533	444	320	267	213	160	128	107	89	80	64	53
		Torque Nominal N-m	2,19	2,62	3,64	4,37	5,46	6,26	7,82	9,38	11,26	12,51	15,64	18,26
200W	50Hz	Max. Velocidade saída rpm	433	361	260	217	173	130	104	87	72	65	52	43
		Torque Nominal N-m	3,44	4,13	5,73	6,88	8,60	11,46	14,33	17,19	18,51	20,57	25,71	30,85
	60Hz	Max. Velocidade saída rpm	533	444	320	267	213	160	128	107	89	80	64	53
		Torque Nominal N-m	2,87	3,44	4,78	5,73	7,16	9,55	11,94	14,33	15,43	17,14	21,43	25,71
POTÊNCIA	REDUÇÕES		36	40	50	60	75	90	100	120	150	180	200	
140W	50Hz	Max. Velocidade saída rpm	36	33	26	22	17	14	13	11	9	7	7	
		Torque Nominal N-m	26,29	29,21	33,94	40,7	44	44	44	44	44	44	44	
	60Hz	Max. Velocidade saída rpm	44	40	32	27	21	18	16	13	11	9	8	
		Torque Nominal N-m	21,91	24,34	28,28	33,94	40,73	44	44	44	44	44	44	
200W	50Hz	Max. Velocidade saída rpm	433	361	260	217	173	130	104	87	72	65	52	
		Torque Nominal N-m	37,02	41,14	44,00	44,00	44,00	44,00	44,00	44,00	44,00	44,00	44,00	
	60Hz	Max. Velocidade saída rpm	533	444	320	267	213	160	128	107	89	80	64	
		Torque Nominal N-m	30,85	34,28	42,85	44	44	44	44	44	44	44	44	

A velocidade na tabela é o valor da velocidade média do motor (50Hz: 1300rpm; 60Hz: 1600rpm) dividida pela redução. A velocidade atual média de acordo com a carga ($\pm 8\%$),

DIMENSÕES

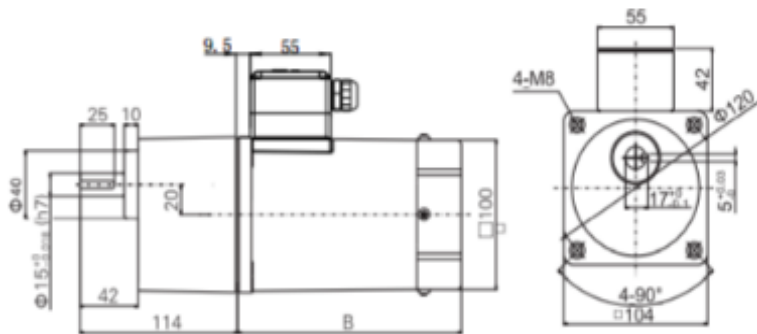
140/200YS/YT/YB/YF01

Motor com eixo (Redução 1:3 até 1:200)
Peso: 4,6Kg



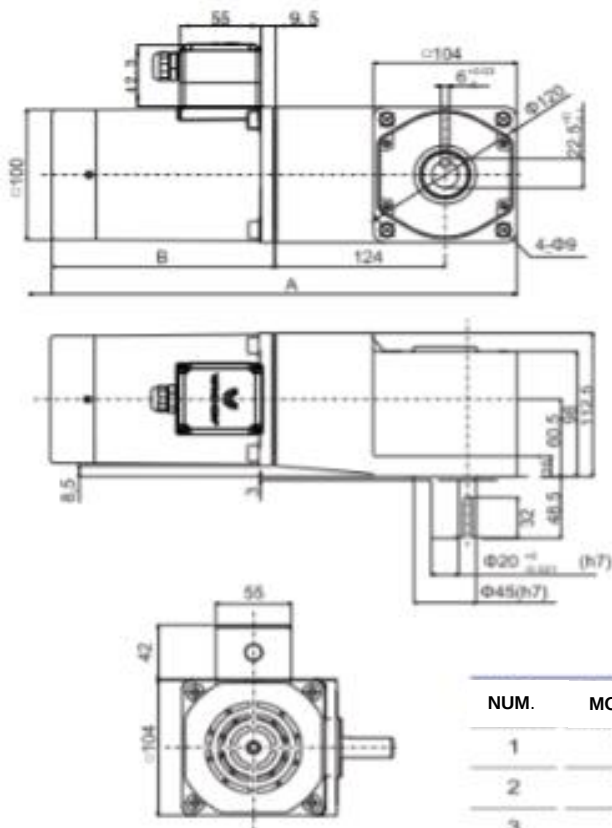
140/200YS/YT/YB/YV02

Motor com eixo+ Redutor Padrão
(Redução 1:3 até 1:200), Peso: 6,8Kg



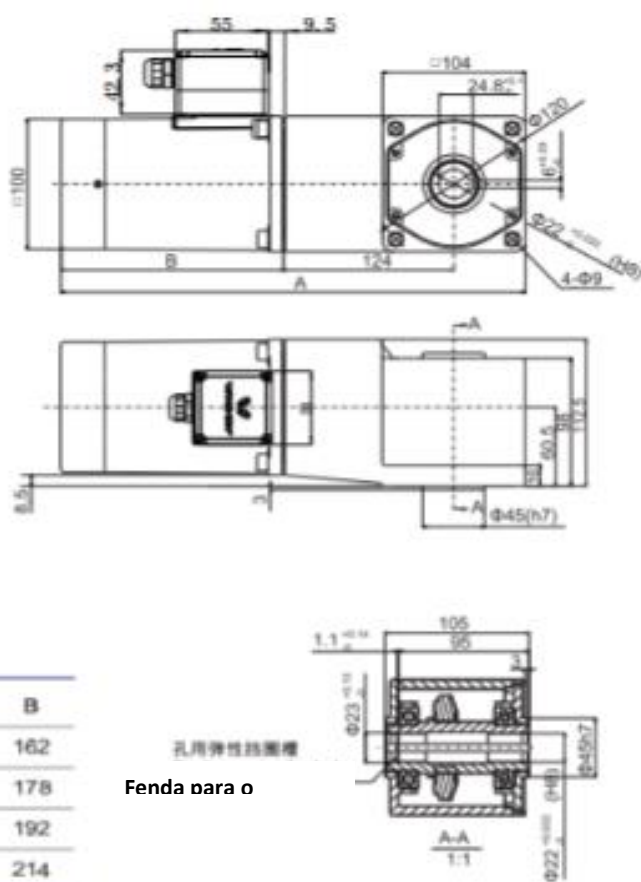
140/200YS/YT/YB/YF03

Motor com eixo + Redutor Eixo Sólido Ângulo Reto
+ (Redução 1:3 até 1:200), Peso: 8,8Kg



140/200YS/YT/YB/YV04

Motor com eixo + Redutor Eixo Vazado Ângulo Reto
+ (Redução 1:3 até 1:200), Peso: 8,6Kg



NUM.	MOTOR	A	B
1	YS	338	162
2	YT	354	178
3	YB	368	192
4	YF	390	214

孔用弹性挡圈槽
Fenda para o

CONTROLADOR DE VELOCIDADE PARA PAINEL – MODELO WS-L

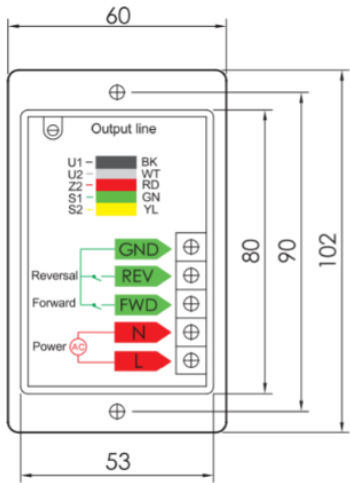
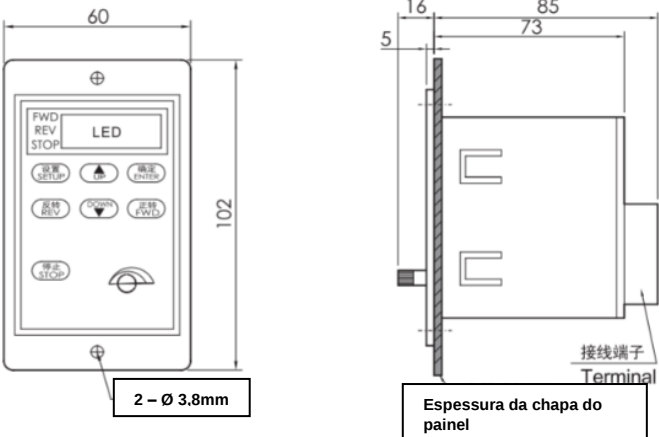
CONTROLADOR DE VELOCIDADE PARA PAINEL



CARACTERÍSTICAS

- Obter leitura contínua, uma comunicação com o motor e alterações de informações.
- Permite recursos poderosos como aceleração lenta, desaceleração lenta e proteção do motor.
- O capacitor de partida está internamente montado no controlador de velocidade, facilitando a instalação.

Dimensões



ESPECIFICAÇÕES

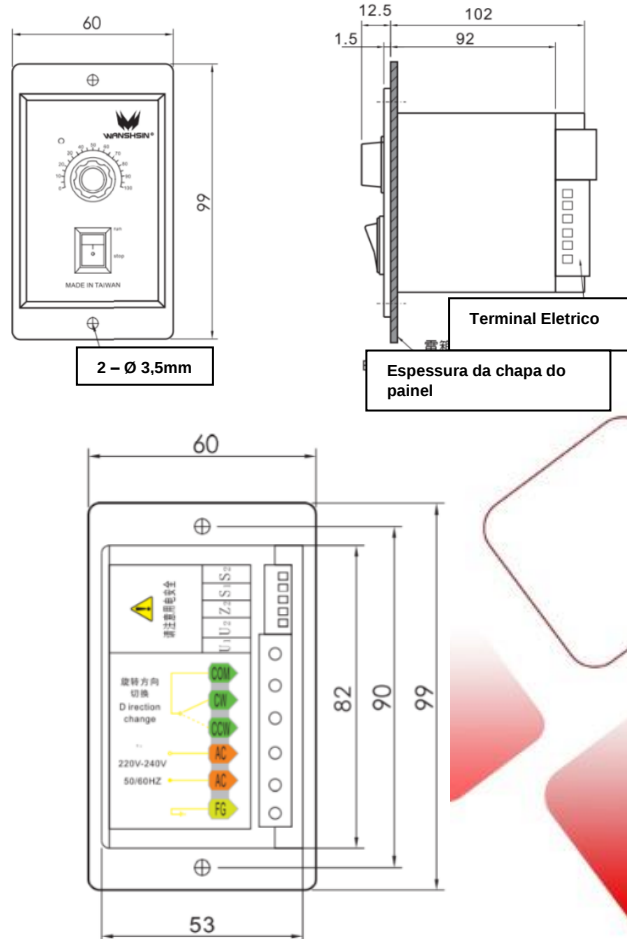
Modelo	WS-L
Modo de Instalação	Painel
Controle de Velocidade	Teclas e Potenciômetro
Alimentação	220 Vca, monofásico
Funções	Controle de velocidade, desaceleração, aceleração, freio eletrônico, proteção stall, controle de rotação (avançar/ reverter), indicador de velocidade, controlador e teclado de exibição digital mostrará também, redução,, configuração, e escolha chave externa k1 e k2. Pode se conectar com o PLC para controle direto.
Potências de Motores	6W a 200W
Capacitor de Partida	Interno
Frequência	50/60 Hz
Velocidade	50 Hz - 1300rpm; 60 Hz - 1600rpm
Variação	5%
Tempo de Freio Eletrônico	0,4 seg.
Condições de Trabalho	-10°C (sem congelamento), <85% de humidade (sem condensação)

CONTROLADOR DE VELOCIDADE PARA PAINEL – MODELO WS-P

CONTROLADOR DE VELOCIDADE PARA PAINEL



Dimensões



CARACTERÍSTICAS

- Obter leitura contínua, uma comunicação com o motor e alterações de informações.
- Permite recursos poderosos como aceleração lenta, desaceleração lenta e proteção do motor.
- O capacitor de partida está internamente montado no controlador de velocidade, facilitando a instalação.

ESPECIFICAÇÕES

Modelo	WS-L
Modo de Instalação	Painel
Controle de Velocidade	Teclas e Potenciômetro
Alimentação	220 Vca, monofásico
Funções	Controle de velocidade, desaceleração, aceleração, proteção stall,
Potências de Motores	6W a 200W
Capacitor de Partida	Interno
Frequência	50/60 Hz
Velocidade	50 Hz - 1300rpm; 60 Hz - 1600rpm
Variação	5%
Tempo de Freio Eletrônico	0,4 seg.
Condições de Trabalho	-10°C (sem congelamento), <85% de humidade (sem condensação)

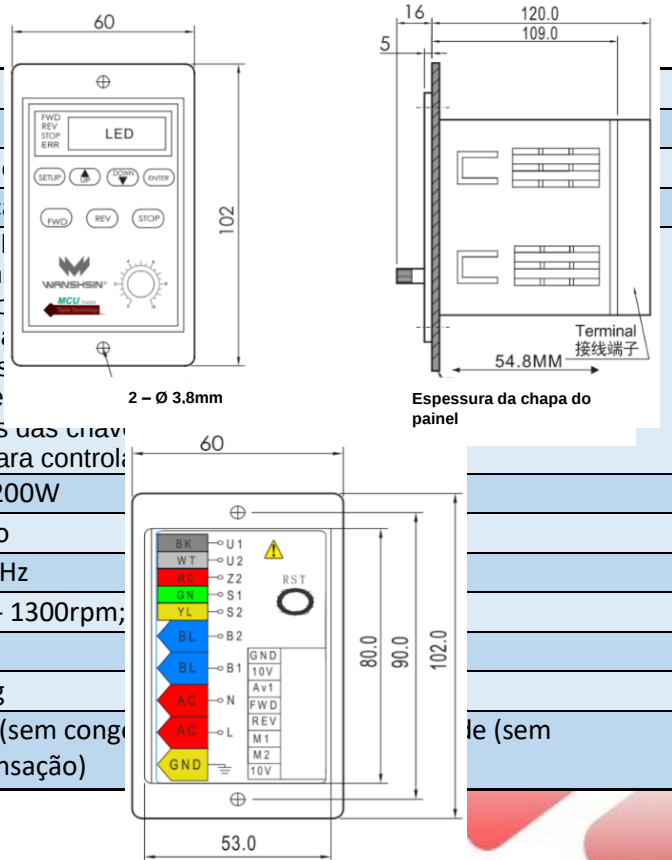
CONTROLADOR DE VELOCIDADE PARA PAINEL – MODELO WX-K

CONTROLADOR DE VELOCIDADE PARA PAINEL



Modelo	WX-K
Modo de Instalação	Painel
Controle de Velocidade	Tecclas
Alimentação	220 Vc
Funções	Controlador eletrônico de velocidade, controle de rotação, controle de rampas de aceleração e desaceleração, RST, e controle de freio através das chaves de parada e de emergência, PLC para controle de motor.
Potências de Motores	6W a 200W
Capacitor de Partida	Interno
Frequência	50/60 Hz
Velocidade	50 Hz - 1300rpm;
Variação	5%
Tempo de Freio Eletrônico	0,4 seg
Condições de Trabalho	-10°C (sem congelamento)

Dimensões

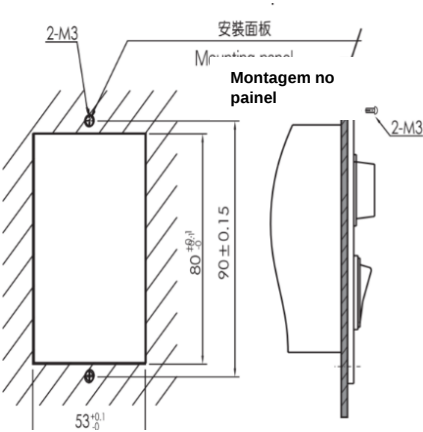


CARACTERÍSTICAS

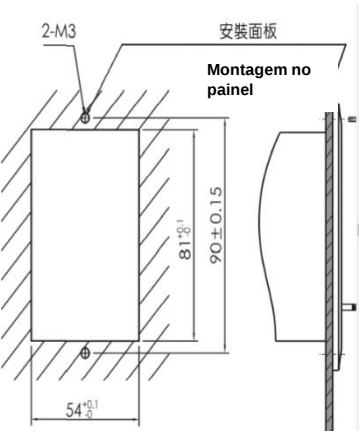
- Obter leitura contínua, uma comunicação com o motor e alterações de informações.
- Permite recursos poderosos como aceleração lenta, desaceleração lenta e proteção do motor.
- O capacitor de partida esta internamente montado no controlador de velocidade, facilitando a instalação.

INSTALAÇÃO NO PAINEL

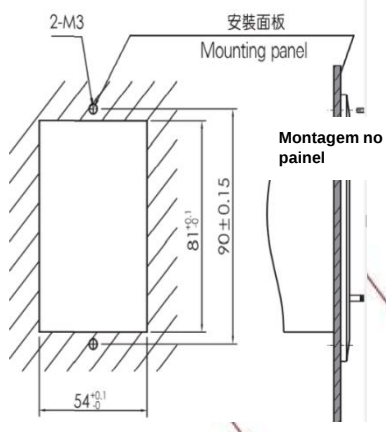
Corte do Painel do WS-P



Corte do Painel do WS-L

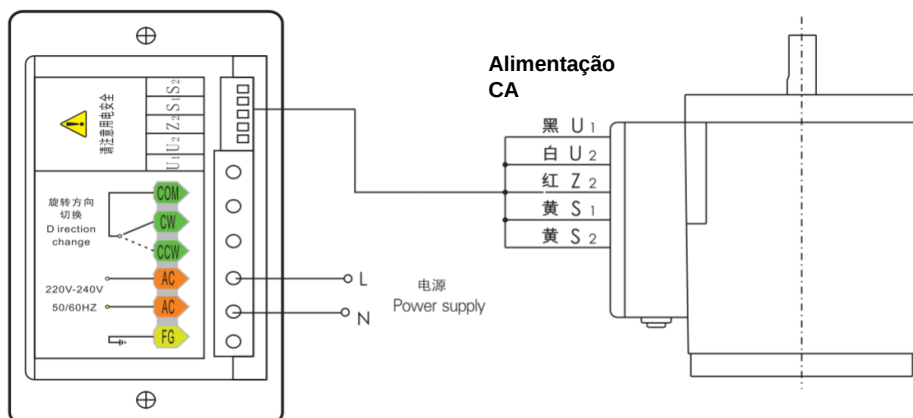


Corte do Painel do WX_K

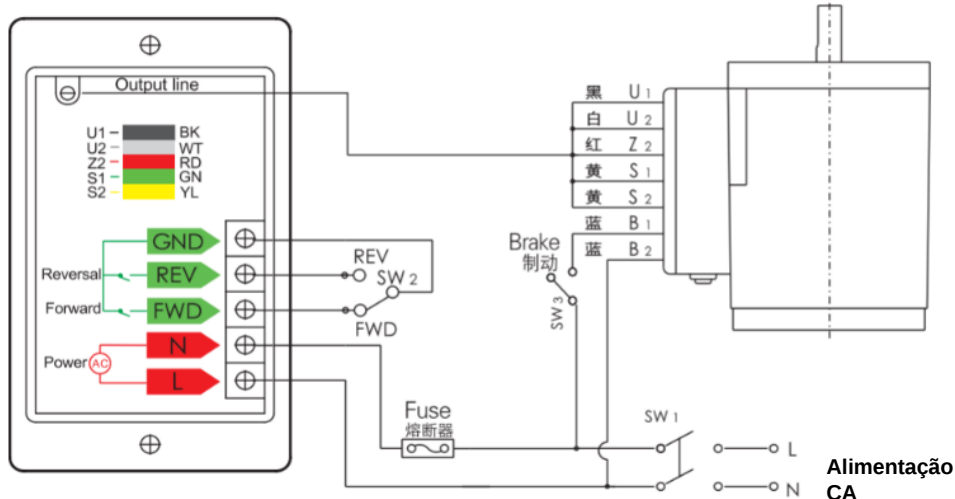


FIAÇÃO

Rotação Unidirecional



Rotação Bidirecional



Freio Parada do Motor

Quando o motor parar de funcionar, desconecte o SW3, o freio eletromagnético desenergizado o freio do motor, e o freio do motor mantém a carga. No funcionamento normal do motor, não é permitido desconectar SW3, caso ocorra este evento o freio magnético e o motor queimarão.

Nota Especial

Quando B1 e B2 são energizados, o freio eletromagnético desenergizado não freia; quando B1 e B2 estão desenergizados, o freio eletromagnético freia. O interruptor de potência do freio deve ser sincronizado com o interruptor de controle de velocidade do motor.

Operação de Funcionamento

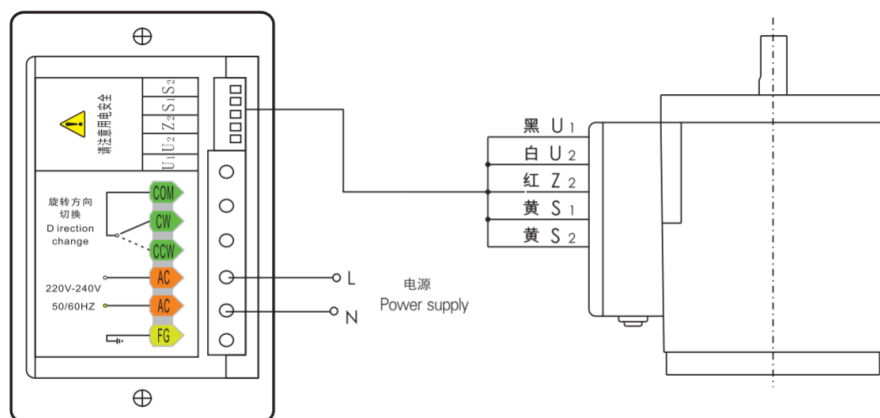
Conecte o controlador de velocidade ao motor, como mostrado na figura, e, em seguida, ligue a potência CA. Feche SW3, o freio eletromagnético desenergizado no motor é energizado, e o freio eletromagnético liberado, o interruptor na volta para RUN, e o motor começa a girar.

Ajuste de Velocidade

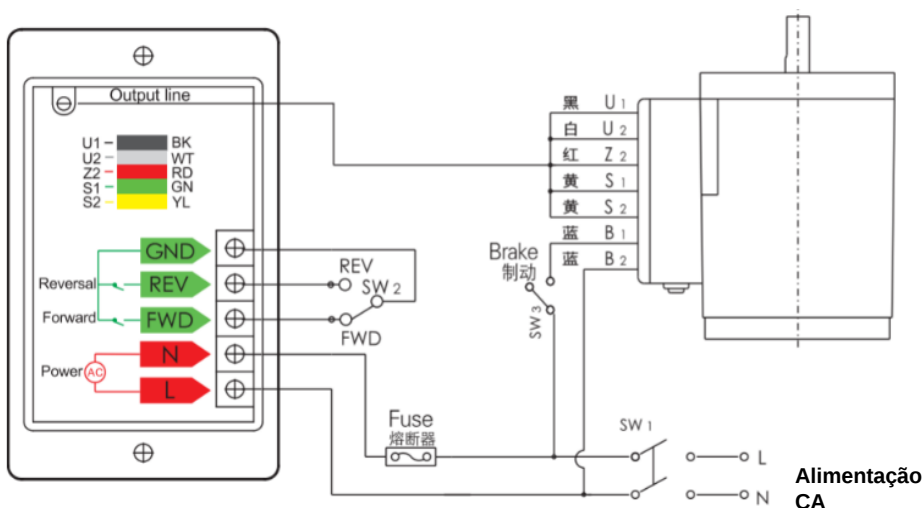
Gire o botão no sentido horário, e o motor aumentará a velocidade; o range de ajuste para 50Hz e de 90 a 1300rpm, e para 60HZ é de 90 a 1600rpm

FIAÇÃO

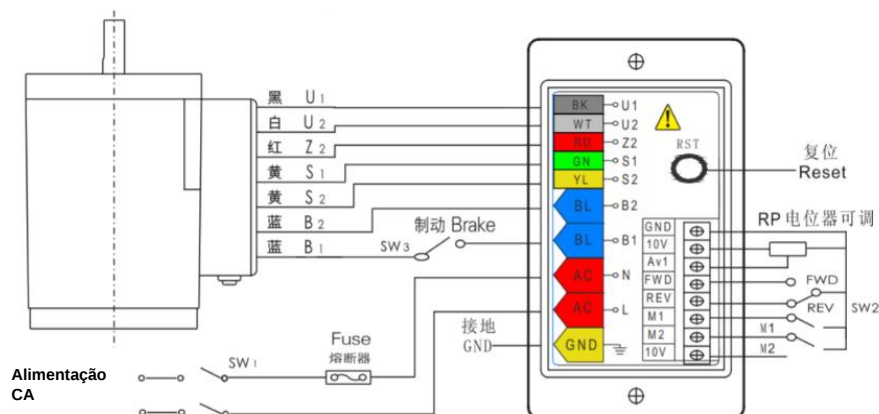
Unidirecional



Bidirecional



Controle de Velocidade



Direção da Rotação

Quando o controlador é entregue, o cabo de rotação de seleção de direção foi conectado ao terminal L e FWD, e o motor gira no sentido horário; para fazer o motor girar no sentido anti-horário, basta conectar o cabo ao terminal REV. Para rotação ir para frente e para trás, conecte os terminais FWD e REV ao interruptor de seletor de direção de rotação SW2.

Nota: Modelo WS-L permite controle da rotação avanço e reverso com o botão do painel, ou manualmente conectado na traseira do painel.

Nota Especial

Não use o interruptor de alimentação SW1 no controlador de velocidade como partida/parada de funcionamento/freio para parar e frear o motor e segurar a carga, caso isto ocorra vai danificar o controlador de velocidade. No momento, o circuito interno precisa de tempo para carregar quando o controlador de velocidade é ligado toda vez o motor não será iniciado imediatamente, e a ação será anormal.

Parada

Vire a chave de parada do controlador de velocidade para parar o motor.

Conexões Externas

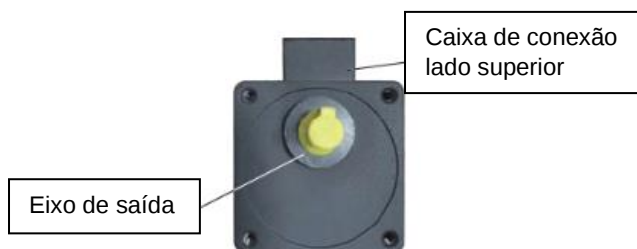
Nota: Modelo WX-K permite controlar a rotação para frente e para trás com os botões, ou escolher controle externo do interruptor, os botões FWD&REV se conectam com o interruptor externo K1 & K2 para motor, K1, K2 pode se conectar com PLC para controlar o motor diretamente. Potencializador de conexão externa com porta AVI analógica de 0 a 10 V.

INSTRUÇÕES PARA CAIXA DE CONEXÕES

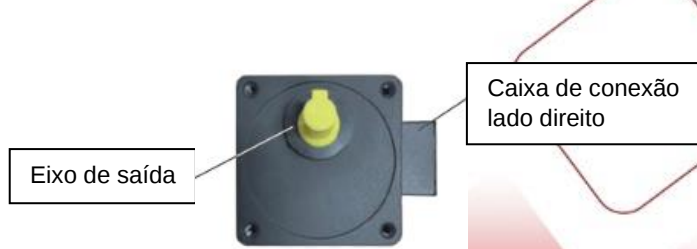
1. Os produtos padrões não tem caixas de conexões, se você deseja solicitar o moto redutor com caixa de conexão, será tratado como especial e um diagrama para a caixa de conexão será fornecido.
2. A caixa de conexão pode ser instalada em qualquer direção de acordo com a solicitação do cliente. Se o cliente não solicitar a direção de instalação, a caixa de conexão será instalada na parte superior. Segue abaixo instruções para especificação

Posição da caixa de conexão no motor redutor

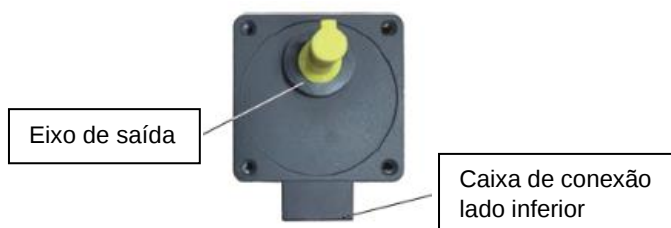
Caixa de conexão instalada na face superior



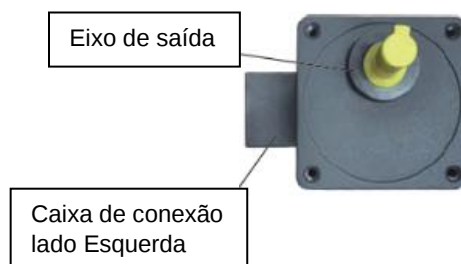
Caixa de conexão instalada na face direita superior



Caixa de conexão instalada na face inferior



Caixa de conexão instalada na face esquerda



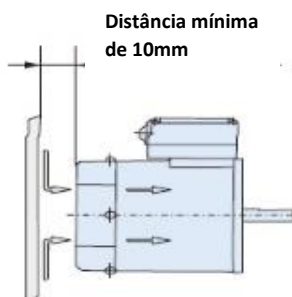
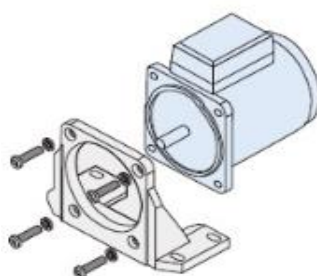
INSTALAÇÃO

1 CARACTERÍSTICAS

Como parte relativamente independente deste produto, o motor possui seis variedades e dez séries para sua opção: por variedades: padrão, amortecimento, velocidade variável, freio eletromagnético, freio eletromagnético de velocidade variável e motores DC; por potência: 6W, 15W, 25W, 40W, 60W, 90W, 120W, 140W, 200W E 250W; por tensão de operação: monofásico 110/220V e trifásico 220/380V. O motor pode combinar com a caixa terminal independente para fácil conexão elétrica. Uma vez que a linha de produtos é uma máquina de energia pequena de precisão e tem aparência sofisticada e tamanho preciso, é estritamente proibido soques excessivamente no conjunto para evitar danos à estrutura interna; no processo de seleção, preste também na carga axial e radial do rolamento de saída. Para garantir a vida útil, selecione cuidadosamente e utilize-o racionalmente.

2 INSTALAÇÃO

Para um motor com rolamentos de esfera, a tolerância de acoplamento mecânico e o tamanho do furo para instalação do componente de rolamento é 6H7, 8H7, 10H7 e 12H7, respectivamente, dependendo dos modelos. Exceto por motivo da estrutura e desenho, recomenda-se o uso de acoplamento flexível com especificações correspondentes para a montagem. Se for difícil instalar no flange, recomenda-se usar suportes de montagem ou redutor com montagem por ângulo reto com especificações correspondentes. Além disso, não obstruir a abertura de sucção na parte traseira para os motores com ventilação forçada para resfriamento. Recomenda-se deixar um espaço superior 10mm.



Distância mínima
de 10mm

1 CARACTERÍSTICAS

A posição do motor com um flange preciso e com anel retentor pode ser montado ao redutor padrão, e pode fornecer a razão de redução padrão de 1:3 até 1:200, com várias reduções, você pode selecionar motores de diferentes funções para alcançar combinações práticas e com desempenho. Por exemplo, velocidade variável, freio eletromagnético, e assim por diante.

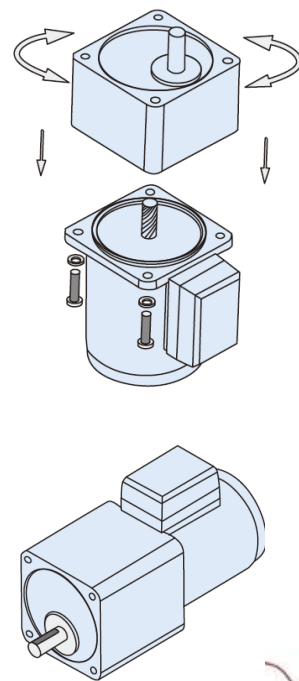
2 INSTALAÇÃO

Redutores padrão e motor são componentes de transmissão de precisão.

Um projeto, seleção e projeto correto, é um dos fatores que determinam a vida útil do conjunto

3 MONTAGEM DO MOTOR E REDUTOR

Para a montagem de máquinas de precisão, o motor é usado junto com o redutor que tem um flange com rebaixo para guiá-lo. A extremidade do flange de conexão do redutor tem um espigo de acasalamento. O usuário pode ajustar a posição de montagem do redutor e do motor de acordo com a situação real, ou seja, o motor e o redutor podem ser girados livremente, como mostrado. Ajuste na posição desejada e, em seguida, fixe os quatro parafusos no flange do motor. Observe a ordem dos parafusos de fixação, aperte na diagonal, em seguida, encaixe o motor e a caixa de velocidades.

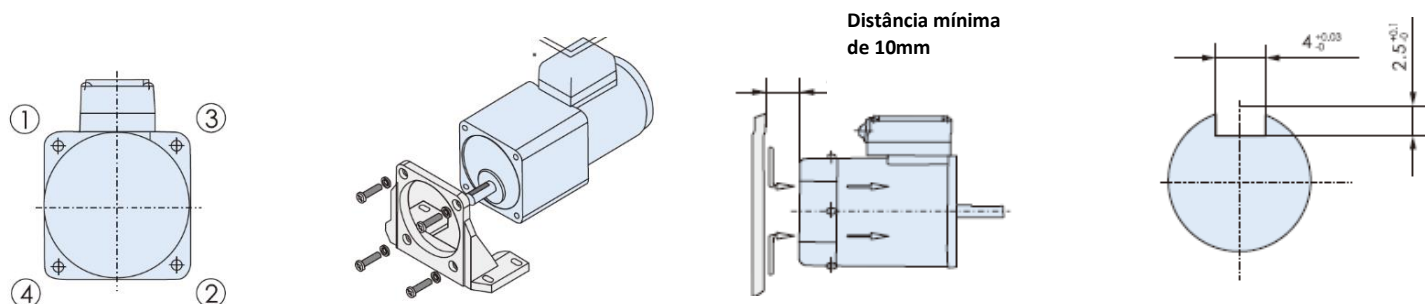


4 INSTALAÇÃO COM OS EQUIPAMENTOS

A superfície de conexão do eixo de saída do redutor é plana, e os orifícios de conexão na superfície tem furos com roscas. A superfície é bem acabada e pode ser diretamente conectada à superfície do equipamento. Observe que ele também deve ser apertado diagonalmente. Se existir uma limitação para acoplar ao equipamento ou estrutura, recomenda-se instalar suportes que se justem a instalação, que é mais confiável e fácil para o acoplamento, fácil de regular e acoplamentos flexíveis de alta precisão estão disponíveis no mercado.

Da mesma forma, não obstruir a abertura de sucção na parte traseira dos motores com ventilação forçada para resfriamento. Recomenda-se deixar um espaço superior a 10mm.

O motor, o redutor e o redutor intermediário desta série de produtos são componentes de transmissão, e evitar impactos ou torções violentas ao se conectar à carga. Para facilitar a montagem, esses problemas devem ser considerados no projeto do produto. a largura da chaveta é de 4mm, e a tolerância externa do diâmetro do eixo é h7.



1 CARACTERÍSTICAS

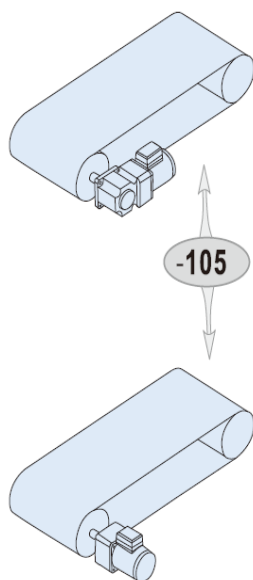
Diferente da caixa de câmbio padrão tradicional (ou caixas de eixo paralela) a fim de dar aos projetistas maior escolha e tornar o equipamento mais compacto, também oferecemos caixas de câmbio de ângulo reto, ou seja, ampla gama de seletividade de proporção de velocidade ($i=3$ comeu 600) e excelentes propriedades de transferência, os câmbios angulares direito também possuem caixas de câmbio de alta resistência e instalação compacta, que as caixas de câmbio padrão não possuem.

Da mesma forma, sob as condições acima mencionadas, você pode alcançar diferentes combinações dos recursos selecionando motores de diferentes funções.

Por exemplo: velocidade variável, freio eletromagnético, direção reversível, e assim por diante.

2 INSTALAÇÃO

Redutores de ângulo reto, redutores intermediárias e motores são componentes de transmissão de precisão. A qualidade da montagem após o projeto e a seleção afetará diretamente a vida útil e o desempenho.



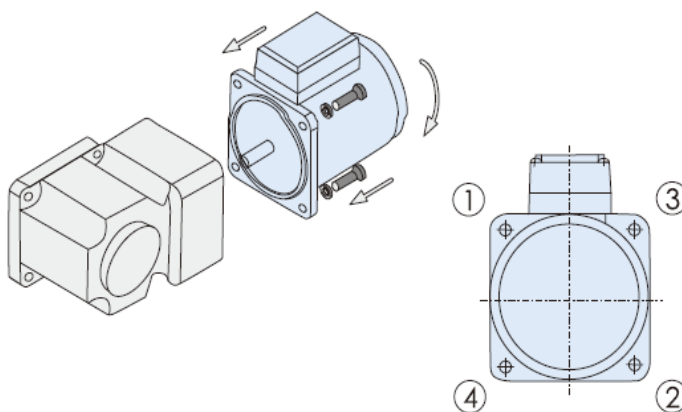
Comparação do espaço de instalação

3 ACOPLANDO OS COMPONENTES

Para a montagem de componentes de transmissão de precisão, independentemente de caixa de conexão, o motor utilizado junto com o redutor de ângulo reto tem um rebaixo para acoplamento. O redutor por sua vez tem um ressalto que casa com o rebaixo do motor perfeitamente. Ajuste na posição desejada e, em seguida, fixe os quatro parafusos no flange do motor. Observe a ordem do aperto do parafuso: aperte na diagonal à volta.

4 ACOPLANDO OS COMPONENTES

A flange do redutor ângulo reto tem um acabamento plano e retificado. Através dos 4 parafusos distribuídos a 90°, pode acomodar o acoplamento direto dos equipamentos. O redutor de ângulo reto pode ser fornecido com eixo sólido ou vazado. O usuário pode selecionar um ou outro de acordo com a carga. Os parafusos também deveram ser apertados na diagonal.

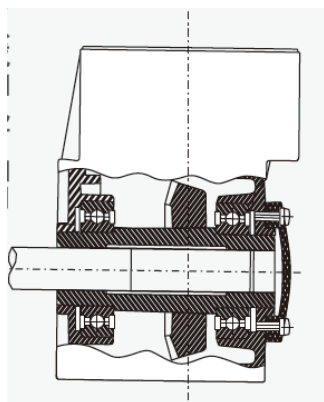


5 Acoplamento redutor ângulo reto, com eixo solido.

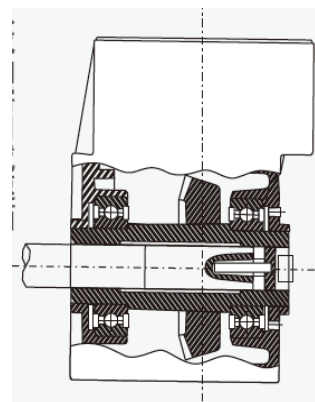
A solido do reduto ângulo reto tem uma chave na sua ponta. Correspondendo a diferentes especificações, os tamanhos dos orifícios de montagem do eixo de saída são de 12H7, 15H7 e 20H7, respectivamente. Em conexão com a carga, não bata ou torça o eixo. Sob a premissa de garantir a qualidade da montagem, outros fatores de montagem também são considerados no projeto de produção do produto. A figura mostra tolerância dimensional de largura de chave de 4 mm.

6 Acoplamento redutor ângulo reto, com eixo vazado

Na montagem redutores de ângulo reto com eixo vazado, também é proibido bater ou torcer violentamente. A tolerância dimensional do eixo conectado ao eixo oco é h8, incluindo 15h8, 17h8 e 22h8. Para garantir um posicionamento axial razoável e confiável na conexão de carga, os redutores de ângulo reto do eixo vazado também integram estrutura axialmente fixa. A instalação recomendada é mostrada na figura.



Instalação quando o eixo de carga tem posicionamento axial



Instalação quando o eixo de carga precisa do redutor para posicionamento axial

NOTA ESPECIAL

1. Para posicionamento axial com o redutor do eixo vazado ângulo reto, o posicionamento excessivo não é permitido para o eixo de carga, ou então ele danificará o redutor
2. Requisitos técnicos sobre o comprimento do eixo do redutor ângulo reto
 - ✓ Se o eixo for totalmente suportado e fixado por eixo vazado, o comprimento axial deve ser igual ou ligeiramente menor do que o eixo vazado.
 - ✓ Se não houver efeito de suporte e apenas o torque for transferido, o eixo só precisa ser inserido 1/3 de profundidade do eixo vazado.
1. Remova a tampa protetora de pó do eixo vazado.
2. Como mostrado na figura, fixar o eixo de carga das diferentes estruturas no método mostrado.
3. Instale a tampa do pó traseiro (Nota; O comprimento do parafuso não deve exceder 2mm da tampa traseira)
4. Se a tampa de pó não puder ser instalada, você deve bloquear os orifícios do parafuso da tampa de pó com parafusos M4x5, ou então vazará óleo; os parafusos não devem ser muito longos, ou então danificará os rolamentos internos.

7 Precauções na montagem do redutor no motor

A solda do reduto ângulo reto tem uma chaveta na sua ponta. Correspondendo a diferentes especificações, os tamanhos dos orifícios de montagem do eixo de saída são de 12H7, 15H7 e 20H7, respectivamente. Em conexão com a carga, não bata ou torça o eixo. Sob a premissa de garantir a qualidade da montagem, outros fatores de montagem também são considerados no projeto de produção do produto. A figura mostra tolerância dimensional de largura de chave de 4 mm.

Motor, redutor e redutor intermediário são componentes de transmissão precisos. Na prática, danos e sucateamento são muitas vezes causados por montagem inadequada, de modo que a montagem também é um dos fatores que afetam o uso normal.

- Tolerância do eixo e da chaveta

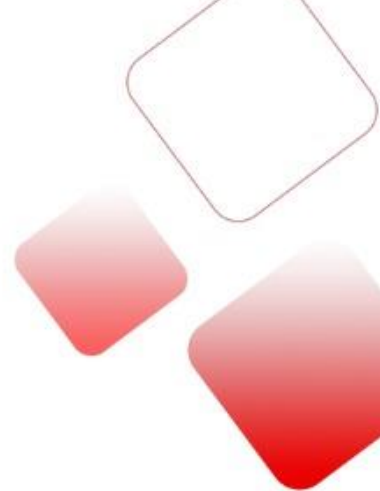
Para facilitar a montagem e garantir a conexão confiável e a transmissão de torque, as tolerâncias relacionadas são geralmente ligeiramente maiores do que dispositivos genéricos (ver amostra para tolerância específica), a tolerância dos eixos de saída é H7, e a tolerância de furos é H8.

- Problema de percussão

É proibido transferir a pressão do eixo de carga e da bucha no processo de montagem, ou então levará danos nos rolamentos ou engrenagens do motor ou redutor e nos dentes das engrenagens. Evite também batidas e torções violentas. Controlar a tolerância dimensional do eixo de carga e da bucha estritamente; se necessário, utilize material como borracha para bater suavemente.

- Problema de concentricidade

Uma vez que o eixo está em forma rotativa, a concentricidade é particularmente importante em velocidade variável e condição de trabalho pesado. Recomenda-se usar os acoplamentos flexíveis, que não só possuem pequena inércia rotativa e estrutura compacta, mas também compensar a concentricidade e transmitir torque.



Que esse conteúdo tenha agregado valor e conhecimento pra você!

Seu contato é importante para nós!

- www.kalatec.com.br
- Instagram - @kalateceautomação
- Facebook - kalatecautomação

NOSSAS FILIAIS

Matriz Campinas – SP
Rua Salto, 99
Jd. do Trevo
(19) 3045-4900

Filial São Paulo – SP
Av. das Nações Unidas, 18.801
11o Andar
(11) 5514-7680

Filial Joinville – SC
R. Almirante Jaceguay, 3659
Bairro Costa e Silva
(47) 3425-0042

