



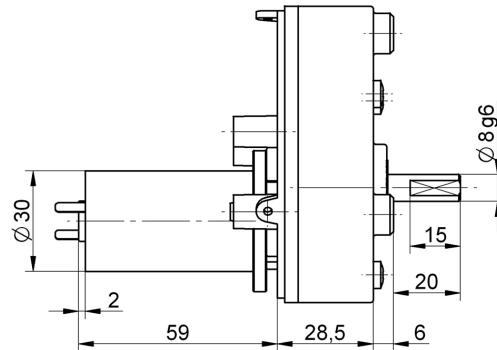
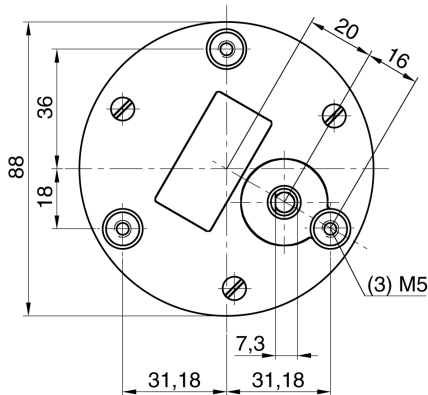
KELVIN

— A MOVERICA COMPANY —

www.kelvingear.com

Reductor + Motor

K50-G30.1



K50-Fijación

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

Reductor de gran resistencia mecánica para trabajo duro e intensivo en cualquier posición, a temperatura ambiente de -15 a 50°C, con **par de utilización hasta 5 Nm, con carga uniforme.**

- **Caja.** De fundición inyectada en Zamak, con fijación frontal por tres taladros roscados M5.
- **Reducción.** De engranajes rectos tallados, con piñones y ruedas de acero con tratamiento térmico superficial antifricción. El rodaje intermedio gira en ejes de acero templado y rectificado, fijos en la caja.
- **Eje de salida.** De acero, de Ø8 mm y 20 mm de longitud útil, con rebaje plano. Gira en rodamientos de bolas.
- **Carga en el eje de salida:**

Dirección axial, a la tracción o empuje.	400 N ≈ 40 Kg.
Dirección radial, a 10 mm desde la caja	250 N ≈ 25 Kg.
- **Engrase.** Grasa al litio grado 2.
- **Peso neto.** Con máximo número de pasos: 0,71 Kg.

ACOPLAMIENTO A MOTORES:


- **C. Continua:** tipo G30.1, 12 V - 6 W ó 24 V - 6 W.

■ OPCIONAL:

- **CP:** cubierta en plástico ABS, para proteger el motor. Conexión mediante cables de 250 mm de longitud.
- **Limitador de par:** la rueda final se monta en el eje de salida con un acoplamiento a fricción, cuyo par se ajusta, en la fabricación, a un límite de 4,9 Nm, tolerancia ± 10%.
- Regulación de velocidad con variador electrónico CMC 30-6.

Evitar montar o desmontar ninguna pieza a golpes en el eje de salida, ya que podría dañar el reductor de forma irreparable.

Otras ejecuciones especiales, consultar.

			MOTORES DE C.C. Serie: G30.1					
			G30.1 12 V			G30.1 24 V		
Reducción $i = X:1$	Nº pasos	Eficiencia	Velocidad vacío Vo (r.p.m.)	Velocidad nominal Vn (r.p.m.)	Par Nominal (Nm)	Velocidad vacío Vo (r.p.m.)	Velocidad nominal Vn (r.p.m.)	Par Nominal (Nm)
11,6	2	0,81	400,86	293,10	0,14	418,10	310,34	0,15
19,1	2	0,81	243,46	178,01	0,22	253,93	188,48	0,24
29,1	3	0,73	159,79	116,84	0,31	166,67	123,71	0,33
34,9	3	0,73	133,24	97,42	0,37	138,97	103,15	0,40
47,5	3	0,73	97,89	71,58	0,50	102,11	75,79	0,54
58,2	3	0,73	79,90	58,42	0,62	83,33	61,86	0,67
95,5	3	0,73	48,69	35,60	1,01	50,79	37,70	1,09
119	4	0,66	39,08	28,57	1,13	40,76	30,25	1,23
143	4	0,66	32,52	23,78	1,36	33,92	25,17	1,48
191	4	0,66	24,35	17,80	1,82	25,39	18,85	1,97
239	4	0,66	19,46	14,23	2,28	20,29	15,06	2,47
287	4	0,66	16,20	11,85	2,73	16,90	12,54	2,96
299	5	0,59	15,55	11,37	2,56	16,22	12,04	2,78
358	5	0,59	12,99	9,50	3,07	13,55	10,06	3,32
478	5	0,59	9,73	7,11	4,10	10,15	7,53	4,44
597	5	0,59	7,79	5,70	Ex Par max. 5 Nm	8,12	6,03	Ex Par max. 5 Nm
717	5	0,59	6,49	4,74		6,76	5,02	
956	5	0,59	4,86	3,56		5,07	3,77	
1195	5	0,59	3,89	2,85		4,06	3,01	
1433	5	0,59	3,24	2,37		3,38	2,51	
1911	6	0,53	2,43	1,78		2,54	1,88	
2867	6	0,53	1,62	1,19		1,69	1,26	
4587	6	0,53	1,01	0,74		1,06	0,78	
5734	6	0,53	0,81	0,59		0,85	0,63	
7167	6	0,53	0,65	0,47		0,68	0,50	
8959	7	0,48	0,52	0,38	0,54	0,40		
11945	7	0,48	0,39	0,28	0,41	0,30		
14931	7	0,48	0,31	0,23	0,32	0,24		
19112	7	0,48	0,24	0,18	0,25	0,19		
23890	7	0,48	0,19	0,14	0,20	0,15		
29862	7	0,48	0,16	0,11	0,16	0,12		
35835	7	0,48	0,13	0,09	0,14	0,10		
44794	8	0,43	0,10	0,08	0,11	0,08		
57333	8	0,43	0,08	0,06	0,08	0,06		
71670	8	0,43	0,06	0,05	0,07	0,05		
89587	8	0,43	0,05	0,04	0,05	0,04		
114672	8	0,43	0,04	0,03	0,04	0,03		
143340	8	0,43	0,03	0,02	0,03	0,03		

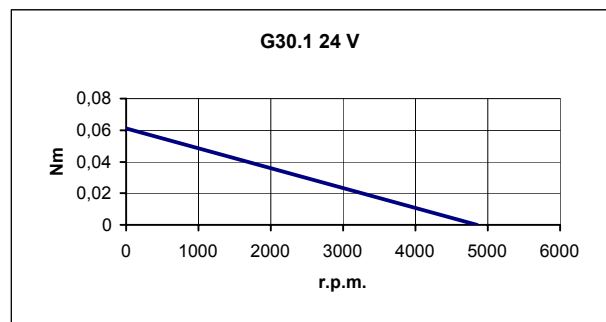
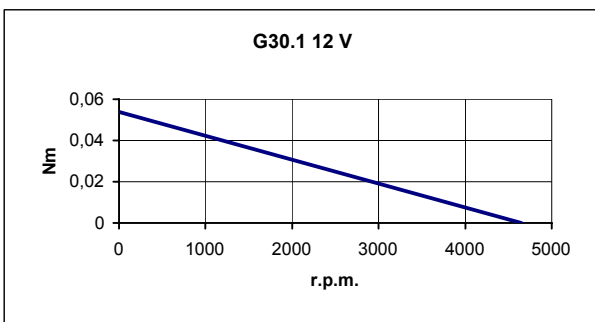
Ex Excede el máximo par admisible

Nota: Las relaciones en rojo son las relaciones estándar

ATENCIÓN: Las velocidades pueden verse influenciadas por la carga hasta un -40%.

VELOCIDAD EN VACIO/PAR NOMINAL
 Motor G30.1 12 V= 4.650 r.p.m./0,054 Nm.
 Motor G30.1 24 V= 4.850 r.p.m./0,061 Nm.

CURVAS



RECOMENDACIONES:

Nivel de ruido: el nivel de ruido del reductor depende de la uniformidad de la carga, ubicación (evitar resonancia) y de la velocidad; a menor velocidad, principalmente la del motor, menor nivel de ruido.

Par admisible: sobrepasar la carga máx. implica disminuir sensiblemente la vida del reductor.