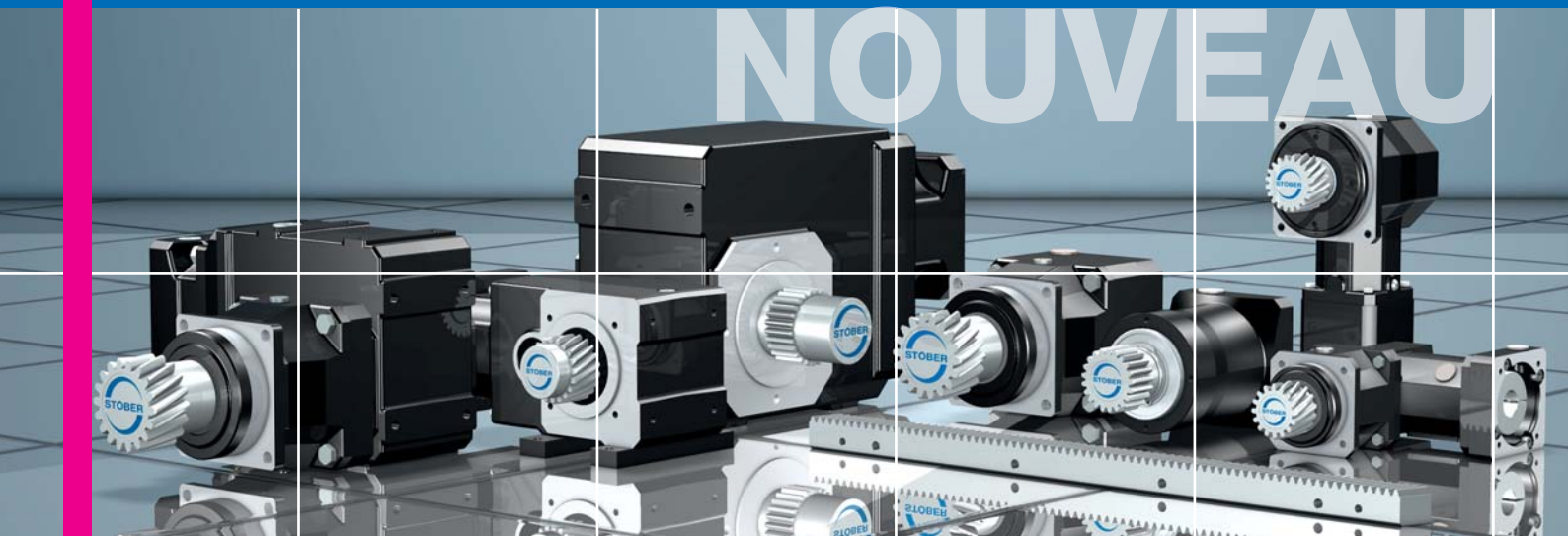


Entraînements à crémaillère ZV pour l'automatisation et la robotique



Système pignon-crémaillère
pour les réducteurs ServoFit® :
P / PA / PK / PKX
PE
KS
K
KL



STÖBER

Solutions prêtes au montage

Pignon pour réducteurs ServoFit® ① dotés d'un arbre plein de sortie

Pour les réducteurs des gammes P / PA / PK / PKX / PE / KS / K / KL, les pignons des entraînements à crémaillère sont livrés sous forme de liaison arbre-moyeu sans jeu (par frettage et par clavettes). De nombreux accessoires assurant un montage exact et la lubrification du système pignon-crémaillère sont disponibles en option.

Option : plaques de réglage

Plusieurs plaques de réglage sont disponibles pour le montage et la position des différents entraînements à crémaillère. En option, le positionnement peut être simplifié par un dispositif de réglage.

Option : lubrification

La lubrification du pignon ou de la crémaillère est assurée par un feutre (avec accessoires de fixation). L'approvisionnement en graisse peut être assuré de manière décentralisée par un dispositif de graissage automatique (option) ou un graisseur central.

Option : moyeu expansible

En ce qui concerne les réducteurs P5, P7, PE5, K2, K3 et K4, le pignon peut être fixé à l'arbre au moyen d'un moyeu expansible.



Pignon fixé par moyeu expansible



Plaque de réglage (course de réglage > hauteur de dent) pour réducteurs P et PE avec dispositif de réglage en option, pignon en position de montage E

Denture

Hélicoïdale ou droite
(avec ligne de flanc)
Cémentée et rectifiée
Qualité 7
Modules 2, 3, 4



Plaque de réglage pour réducteurs K et KL avec dispositif de réglage (à l'avant-plan), pignon de lubrification et support, pignon en position de montage S

Positions de montage du pignon

Position de montage E

Denture à fleur de l'extrémité de l'arbre

Position de montage S

Denture à fleur de l'épaulement de l'arbre



Pignon denture hélicoïdale m 2/3/4



Pignon denture droite m 2/3/4
Petit pignon à gauche, position de montage S

Caractéristiques techniques, réducteurs K et P à titre d'exemple

Type	Module m	Denture hélicoïdale				Denture droite			
		Nombre de dents Z	Force d'avance Fv2B [N] position S③	Force d'avance Fv2B [N] position E	Jeu linéaire Δs [μm]	Nombre de dents Z	Force d'avance Fv2B [N] position S③	Force d'avance Fv2B [N] position E	Jeu linéaire Δs [μm]
K1	2	20	4 900	3 350	74	21	6 670	4 100	74
	2	25	8 290	5 240	78	26	8 470	6 000	76
K2	3	18	7 680	5 410	84	19	7 720	6 320	82
	2	25	12 180	5 200	78	26	12 420	5 960	75
K3	3	18	10 750	5 340	83	19	13 680	6 260	83
	3	22	16 450	6 570	103	23	17 390	7 510	100
K4	4	18	14 950	6 780	110	19	15 790	7 790	110
P3②	2	16	2 000	1 750	20	17	2 690	2 240	20
P4②	2	20	4 855	3 280	25	21	5 710	4 050	24
	2	25	8 670	5 130	23	26	10 380	5 650	23
P5②	3	18	8 480	5 270	25	19	10 140	5 860	25
	3	22	10 340	7 050	31	23	12 490	8 060	30
P7②	4	18	9 980	7 360	33	19	10 030	8 630	33

② s'applique également aux modèles PA / PK / PKX

③ Position de montage S : cette position de montage permet d'augmenter la force d'avance jusqu'à 2,3 par rapport à la position de montage E car ici le point d'application de force est plus proche des paliers des réducteurs.

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK GmbH + Co. KG

Kieselbronner Str. 12
75177 PFORZHEIM
ALLEMAGNE
Téléphone +49 7231 582-0
mail@stoerber.de
www.stoerber.de

STOBER S.a.r.l.

131, Chemin du Bac à Traille
Les Portes du Rhône
69300 CALUIRE ET CUIRE
Téléphone 04.78.98.91.80
mail@stoerber.fr
www.stoerber.fr

① ou bien motoréducteurs brushless synchrones STÖBER, par ex. SMS motoréducteur planétaire P



STOBER