

P - Datenblatt

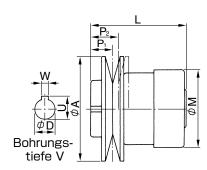
Technische Daten

Modell	Verwendeter Motor [kW] (4P)	Verhältnis Drehzahl-	Riemen	Ü	Masse		
		wechsel	Kiemen	Hohe Drehzahl	Mittlere Drehzahl	Niedrige Drehzahl	[kg]
P-86-MA	0,2 ~ 0,4	1:1,5	Α	0,7	0,4	0,3	1,1
P-98-MA	0,4 ~ 0,75	1:1,4	Α	1,2	0,7	0,4	1,8
P-106-MA	0,4 ~ 0,75	1:1,6	В	1,3	0,9	0,6	2
P-124-MA	0,75 ~ 1,5	1:1,5	В	1,8	1,2	0,8	3
P-164-MA	1,5 ~ 2,2	1:1,5	С	3,2	2,2	1,2	6
P-218	2,2 ~ 3,7	1:1,4	С	6,2	4,4	3,2	14

Rotationsgeschwindigkeit der Antriebsseite
(Rotationsgeschwindigkeit der Riemenscheibe anhand des Durchmessers bei Montage an einem 4-poligen Motor.) [50 Hz,1430 min⁻¹] [60 Hz,1720 min⁻¹]

									Einheit [min-1]
Mode	ell	4 in	6 in	8 in	10 in	12 in	14 in	16 in	18 in
P-86-MA	50 Hz	785 ~ 1180	510 ~ 765	375 ∼ 560					
F-00-IVIA	60 Hz	945 ~ 1420	610 ~ 920	450 ~ 675					
P-98-MA	50 Hz	970 ~ 1365	630 ~ 880	460 ~ 650					
P-90-IVIA	60 Hz	1165 ~ 1645	755 ~ 1060	555 ~ 780					
D 106 MA	50 Hz		585 ~ 950	425 ~ 690					
P-106-MA	60 Hz		705 ~ 1150	510 ∼ 830					
P-124-MA 50 H	50 Hz		760 ~ 1140	560 ~ 840	440 ~ 665				
P-124-IVIA	60 Hz		910 ~ 1370	670 ~ 1010	530 ~ 800				
P-164-MA	50 Hz			720 ~ 1120	570 ∼ 885	475 ~ 735			
P-104-IVIA	60 Hz			865 ~ 1350	685 ~ 1065	570 ∼ 885			
P-218	50 Hz				890 ~ 1205	740 ~ 1000	625 ~ 850	545 ~ 740	485 ~ 660
F-210	60 Hz				1070 ~ 1445	890 ~ 1205	750 ~ 1020	655 ~ 890	585 ~ 790

Abmessungen



Ein													Einheit [mm]		
Modell	A	P1	P2	L	М)	w		U		v	Max. Riemen- laufweite	Min. Riemen- laufweite	Bewegungs- distanz
P-86-MA	86	18	21,5	78	63	11	14	_	-	-	_	30	77	51	20
P-98-MA	98	19	22,5	85	73	14	19	5	6	16	21,5	40	89	62	21
P-106-MA	106	21	26	96	73	14	19	5	6	16	21,5	40	95	58	29
P-124-MA	124	22	27	101	84	19	24	6	8	21,5	27	50	113	75	30
P-164-MA	164	25	32	130	102	24	28	8	3	27	31	50	150	96	42
P-218	218	27	34	163	132	2	8	8	8		1	60	204	150	42

[•] Die Bewegungsdistanz bezieht sich auf die Strecke, die ein Motor zum Wechseln der Drehzahl bewegt werden muss.

Modell	Bohrungstiefe [mm]	Standard-Wellendurchmesser (Adapterbohrung) ø D [mm]													
		10	11	12	13	14	15	16	18	19	20	22	24	25	28
P-86-MA	30	0	0	0	\bigcirc	0	0	0							
P-98-MA	40		0	0	0	•	•	•	•	•					
P-106-MA	40		0	0	0	•	•	•	•	•					
P-124-MA	50					•	•	•	•	•	•	•	•	•	
P-164-MA	50					•	•	•	•	•	•	0	0	0	A
P-218	60											0		0	0

[•] Die mit einem Symbol markierten Bohrungen sind verfügbar. ●, ◎ und ○ geben den Adaptertyp an und ▲ den geraden Typ.

[•] Die mit 🔘 gekennzeichneten Adapter haben keine Keilnut. Vor der Verwendung mit einer Welle, die eine Passfeder hat, muss zuerst die Passfeder entfernt werden.



