

# SCHNECKENGETRIEBE-MOTOREN

*worm geared motors*



## HOHE LAUFRUHE - WARTUNGSFREIE TECHNIK

*Extremely smooth running - maintenance-free technology*

Schneckengetriebe kommen überall dort zum Einsatz, wo aus Platzgründen eine Kraftumlenkung um 90° oder ein zweites Wellenende benötigt wird. Die Schneckenräder aus Bronze gewährleisten lange Standzeiten bei hohen Belastungen. Die Getriebe sind für den Einsatz in geräuschkritischen Bereichen, wie der Medizin- oder Labortechnik, auch mit Schneckenrädern aus Hartgewebe lieferbar. (Optional auch mit Hohlwelle erhältlich.)

*Worm gear transmissions are used to deflect forces by 90° on space grounds or wherever a second shaft end is needed. Bronze worm gears guarantee a long service life under heavy loads. The gears are suitable for use in noise-critical environments such as medical and laboratory facilities and are also available in durable fabric-based laminate variants. (Also optionally available with hollow shafts.)*

## VORTEILE

### benefits

- Kraftumlenkung um 90°  
*apply force at 90° to machine*
- zweites Wellenende  
*second shaft end*
- Selbsthemmung bei hohen Übersetzungen  
*self-locking with higher gear ratios*

## EIGENSCHAFTEN

### characteristics

- hohe Laufruhe  
*smooth running*
- wartungsfrei  
*maintenance free*

## OPTIONEN

### options

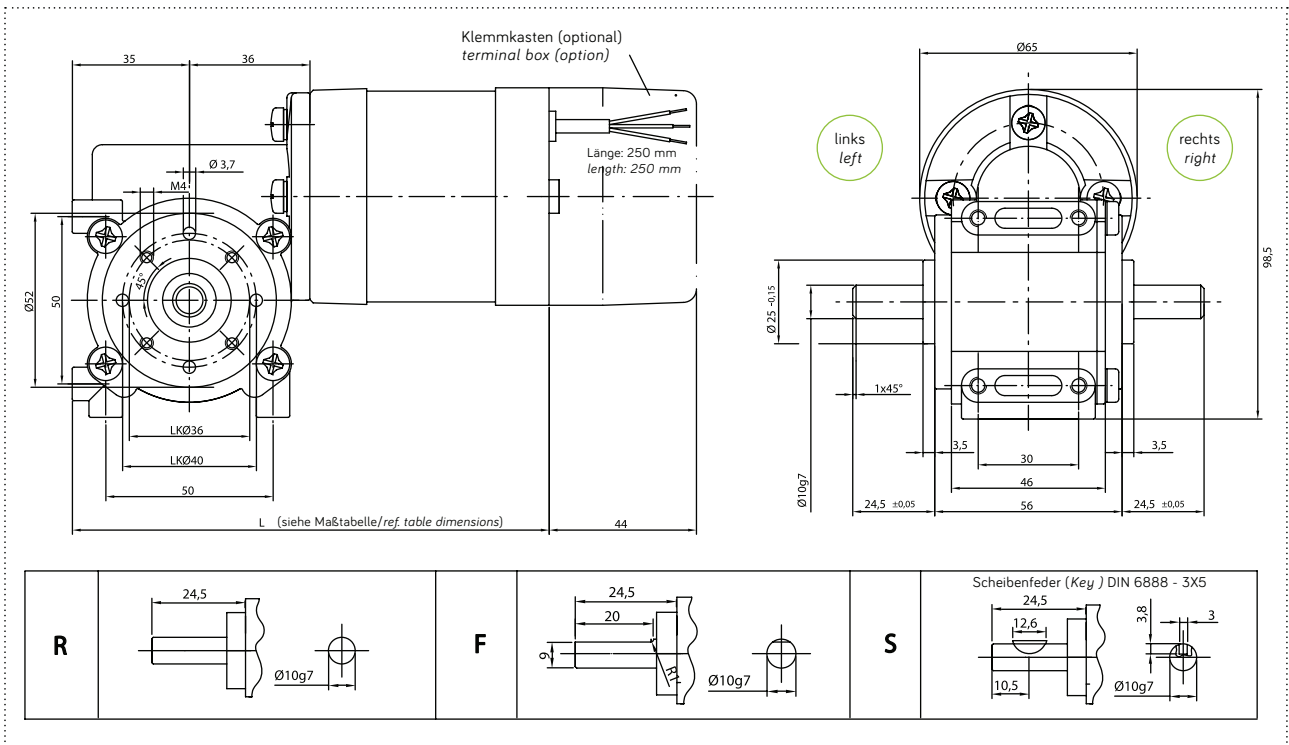
- Low-Noise-Ausführungen  
*low-noise versions*
- Hohlwelle  
*hollow shaft*
- Sonderwellen  
*customised shafts*
- Sonderschmierungen  
*special lubrication*

Allgemeine Angaben <i>general datas</i>	
Gehäuse <i>housing</i>	Zink-Druckguss <i>zinc die-cast</i>
Schnecke <i>worm</i>	Stahl einsatzgehärtet, Flanken geschl. <i>steel case-hard., tooth flanks ground</i>
Schneckenrad <i>worm wheel:</i>	Bronze (optional Hartgewebe) <i>bronze (optional fabric-based laminate)</i>
Schutzart <i>protection class</i>	IP40 (optional IP55)
Lagerung <i>bearings</i>	Kugellager <i>ball bearings</i>
Schmierung <i>lubrication</i>	Lebensdauerfettung <i>lifetime lubrication</i>
Einbaulagen <i>assembly position</i>	beliebig <i>any</i>
RoHS, WEEE, REACH	√
Grenzdaten <i>limit datas</i>	
Umgebungstemperaturen <i>ambient temperatures</i>	-25 °C - +50 °C
Max. Radial-/Axiallast <i>max. radial/axial load</i>	
Type S	150 N / 100 N

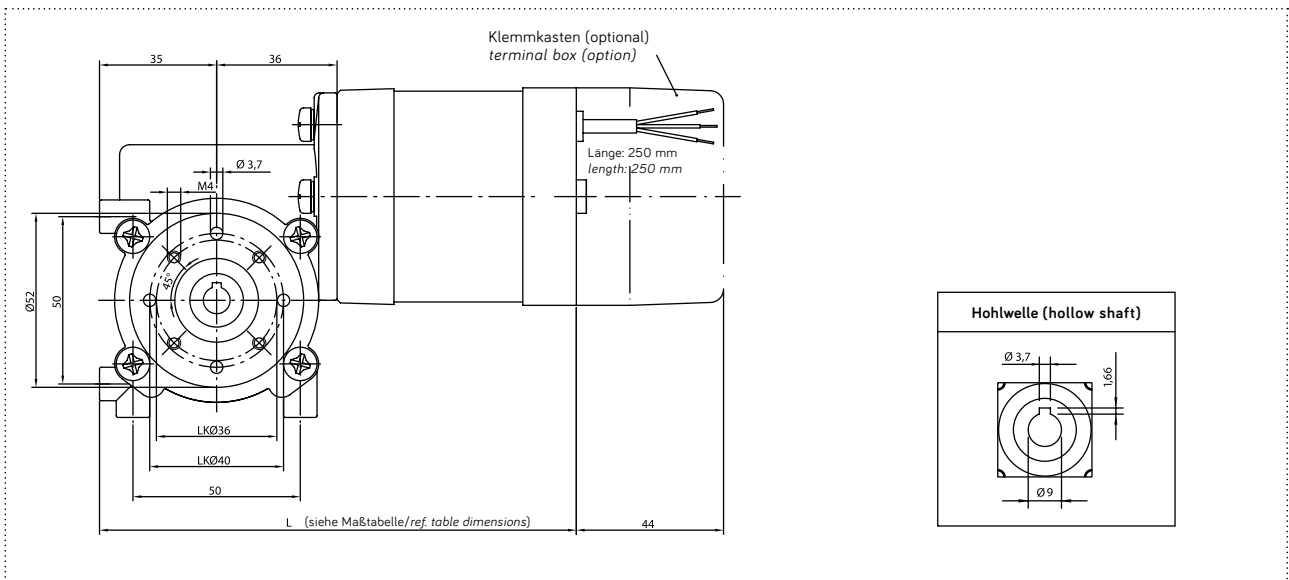
**ABMESSUNGEN MOTOREN MIT SCHNECKENGETRIEBE S**  
*dimensions motors with worm gear S*

Getriebemotor <i>geared motor</i>	Litzenausführung <i>lead wire type</i>		Klemmkastenausführung <i>terminal box type</i>	
	Länge in mm <i>length in mm</i>	Gewicht in kg <i>weight in kg</i>	Länge in mm <i>length in mm</i>	Gewicht in kg <i>weight in kg</i>
RO ... 34 / 36	133	1,45	177	1,55
RO ... 44 / 46	145	1,65	189	1,75
RO ... 64 / 66	163	1,90	207	2,00
RO ... 84 / 86	188	2,35	232	2,45

**MASSBILD MOTOREN MIT SCHNECKENGETRIEBE S**  
*scale drawing motors with worm gear S*



**MASSBILD MOTOREN MIT SCHNECKENGETRIEBE S (MIT HOHLWELLE)**  
*scale drawing motors with worm gear S (with hollow shaft)*



**DATEN SCHNECKENGETRIEBE-MOTOREN ROBASE (6-POLIG, 1~230 V, 50 HZ)**  
*datas worm geared motors ROBASE (6 poles, 1~230 V, 50 Hz)*

Übersetzung <i>ratio</i>	Type S		Wirkungsgrad <i>efficiency</i>	Max. Drehmoment <i>max. torque</i>	Drehzahl <i>speed</i>	Drehmoment der Motortypen <i>torque of motor types</i>			
	Vollwelle <i>solid shaft</i>	Hohlwelle <i>hollow shaft</i>				$\eta$ %	Nm	1/min	36 Nm
<b>Schneckengetriebe-Motor (6-polig) worm geared motor (6 poles)</b>									
2,5	√	-	83 %	5,3	400	0,16	0,23	0,31	0,44
5	√	-	79 %	11,0	200	0,30	0,43	0,59	0,83
7	√	√	75 %	12,0	143	0,39	0,58	0,79	1,10
10	√	-	70 %	11,0	100	0,53	0,77	1,05	1,47
15	√	√	66 %	13,0	67	0,74	1,09	1,49	2,08
20	√	√	61 %	12,0	50	0,92	1,34	1,83	2,56
30	√	√	49 %	12,0	33	1,10	1,62	2,21	3,09
50	√	-	37 %	11,0	20	1,39	2,04	2,78	3,89
55	-	√	41 %	13,0	18	1,69	2,48	3,38	4,74
75	√	-	28 %	8,8	13	1,58	2,31	3,15	4,41
100	√	-	30 %	8,9	10	2,25	3,30	4,50	6,30

Bei Überschreiten des zulässigen Drehmoments kann das Getriebe beschädigt werden. Drehstromausführungen bieten ca. 10-30 % mehr Drehmoment.  
*Exceeding the maximum permissible torque may lead to gear damage. Three-phase variants offer 10 to 30 % more torque*

**DATEN SCHNECKENGETRIEBE-MOTOREN ROBASE (4-POLIG, 1~230 V, 50 HZ)**  
*datas worm geared motors ROBASE (4 poles, 1~230 V, 50 Hz)*

Übersetzung <i>ratio</i>	Type S		Wirkungsgrad <i>efficiency</i>	Max. Drehmoment <i>max. torque</i>	Drehzahl <i>speed</i>	Drehmoment der Motortypen <i>torque of motor types</i>			
	Vollwelle <i>solid shaft</i>	Hohlwelle <i>hollow shaft</i>				$\eta$ %	Nm	1/min	34 Nm
<b>Schneckengetriebe-Motor (4-polig) <i>worm geared motor (4 poles)</i></b>									
2,5	√	-	83 %	5,3	600	0,12	0,19	0,25	0,37
5	√	-	79 %	11,0	300	0,24	0,36	0,47	0,71
7	√	√	75 %	12,0	214	0,32	0,47	0,63	0,95
10	√	-	70 %	11,0	150	0,42	0,63	0,84	1,26
15	√	√	66 %	13,0	100	0,59	0,89	1,19	1,78
20	√	√	61 %	12,0	75	0,73	1,10	1,46	2,20
30	√	√	49 %	12,0	50	0,88	1,32	1,76	2,65
50	√	-	37 %	11,0	30	1,11	1,67	2,22	3,33
55	-	√	41 %	13,0	27	1,35	2,03	2,71	4,06
75	√	-	28 %	8,8	20	1,26	1,89	2,52	3,78
100	√	-	30 %	8,9	15	1,80	2,70	3,60	5,40

Bei Überschreiten des zulässigen Drehmoments kann das Getriebe beschädigt werden. Drehstromausführungen bieten ca. 10-30 % mehr Drehmoment.  
*Exceeding the maximum permissible torque may lead to gear damage. Three-phase variants offer 10 to 30 % more torque*

**DATEN SCHNECKENGETRIEBE-MOTOREN ROSYNC (4-POLIG, 50 HZ)**  
*datas worm geared motors ROSYNC (4 poles, 50 Hz)*

Übersetzung ratio	Type S		Wirkungsgrad efficiency	Max. Drehmoment max. torque	Drehzahl speed	Drehmoment 1- Motortypen torque 1- motor types		Drehmoment 3- Motortypen torque 3- motor types	
	Vollwelle solid shaft	Hohlwelle hollow shaft				$\eta$ %	Nm	1/min	44 Nm
<b>Schneckengetriebe-Motor (4-polig) worm geared motor (4 poles)</b>									
2,5	√	-	83 %	5,3	600	0,27	0,48	0,66	1,12
5	√	-	79 %	11,0	300	0,51	0,91	1,26	2,13
7	√	√	75 %	12,0	214	0,68	1,21	1,68	2,84
10	√	-	70 %	11,0	150	0,91	1,61	2,24	3,78
15	√	√	66 %	13,0	100	1,29	2,28	3,17	5,35
20	√	√	61 %	12,0	75	1,59	2,81	3,90	6,59
30	√	√	49 %	12,0	50	1,91	3,38	4,70	7,94
50	√	-	37 %	11,0	30	2,41	4,26	5,29	9,99
55	-	√	41 %	13,0	27	2,93	5,19	7,22	12,18
75	√	-	28 %	8,8	20	2,73	4,83	6,72	-
100	√	-	30 %	8,9	15	3,90	6,90	9,60	-

**Bei Überschreiten des zulässigen Drehmoments kann das Getriebe beschädigt werden.**  
*Exceeding the maximum permissible torque may lead to gear damage.*

**DATEN SCHNECKENGETRIEBE-MOTOREN ROSLYDE (4-POLIG, 50 HZ)**  
*datas worm geared motors ROSLYDE (4 poles, 50 Hz)*

Übersetzung <i>ratio</i>	Type S		Wirkungsgrad <i>efficiency</i>	Max. Drehmoment <i>max. torque</i>	Drehzahl <i>speed</i>	Drehmoment 1- Motortypen <i>torque 1- motor types</i>		Drehmoment 3- Motortypen <i>torque 3- motor types</i>	
	Vollwelle <i>solid shaft</i>	Hohlwelle <i>hollow shaft</i>				$\eta$ %	Nm	1/min	44 Nm
<b>Schneckengetriebe-Motor (4-polig) worm geared motor (4 poles)</b>									
2,5	√	-	83 %	5,3	600	0,15	0,29	0,27	0,54
5	√	-	79 %	11,0	300	0,28	0,55	0,51	1,03
7	√	√	75 %	12,0	214	0,37	0,74	0,68	1,37
10	√	-	70 %	11,0	150	0,49	0,98	0,91	1,82
15	√	√	66 %	13,0	100	0,69	1,39	1,29	2,57
20	√	√	61 %	12,0	75	0,85	1,71	1,59	3,17
30	√	√	49 %	12,0	50	1,03	2,06	1,91	3,82
50	√	-	37 %	11,0	30	1,30	2,59	2,41	4,81
55	-	√	41 %	13,0	27	1,58	3,16	2,93	5,86
75	√	-	28 %	8,8	20	1,47	2,94	2,73	5,46
100	√	-	30 %	8,9	15	2,10	4,20	3,90	7,80

Bei Überschreiten des zulässigen Drehmoments kann das Getriebe beschädigt werden.  
*Exceeding the maximum permissible torque may lead to gear damage.*