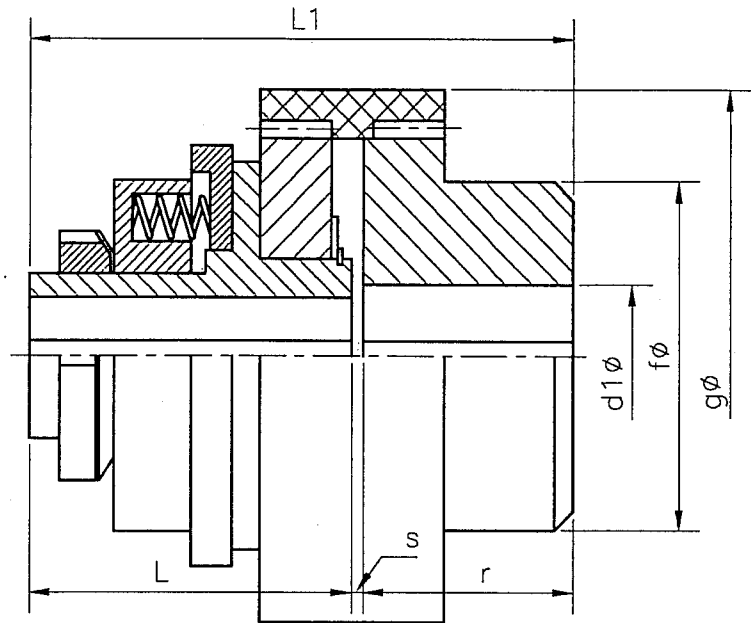
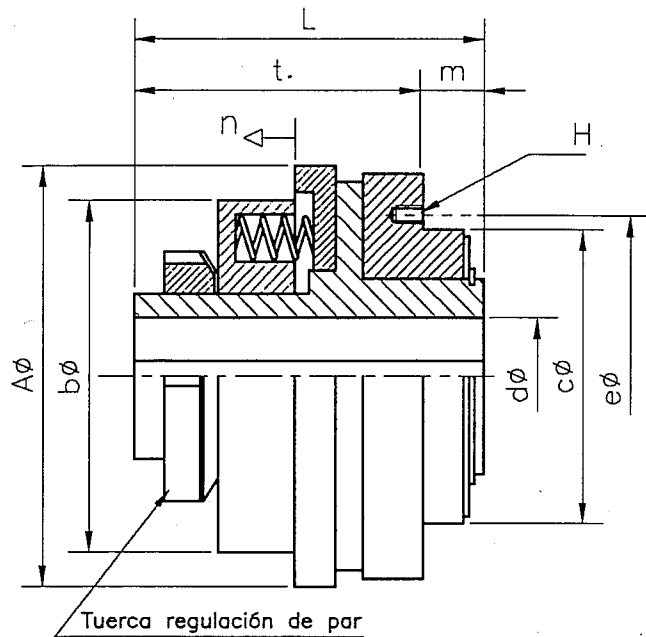




DESINCRONIZACION DETECTABLE

SISTEMA POR BOLAS

CARACTERISTICAS Y DIMENSIONES



CONSTRUCCION 1

CONSTRUCCION 2

| Tamaño | | 98 | 113 | 166 |
|---|--------------------|------|------|------|
| Par máximo | Nm. | 150 | 250 | 600 |
| Par mínimo | Nm. | 10 | 20 | 50 |
| Revoluciones por minuto máx. | n | 1500 | 1250 | 1000 |
| J –momento de inercia– (construcción 1) | Kg cm ² | 25 | 48 | 350 |
| Masa – construcción 1 | Kg | 2,2 | 3,1 | 8,5 |
| Masa – construcción 2 | Kg | 6,25 | 10 | 25 |
| | A | 98 | 113 | 166 |
| | b | 82 | 98 | 148 |
| | c | 68 | 75 | 115 |
| | ø máx. d | 25 | 35 | 60 |
| | ø máx. d1 | 50 | 60 | 85 |
| | e | 80 | 90 | 140 |
| | f | 92 | 108 | 150 |
| | g | 135 | 155 | 210 |
| | H | 6xM5 | 6xM6 | 6xM8 |
| | L | 72 | 82 | 122 |
| | L1 | 153 | 171 | 252 |
| | m | 12 | 14,6 | 22 |
| | n | 1,7 | 1,7 | 2 |
| | r | 80 | 100 | 130 |
| s | 1 | 5 | 5 | |
| t | 60 | 67,4 | 100 | |



DESINCRONIZACION DETECTABLE

DESCRIPCION

SISTEMA POR BOLAS

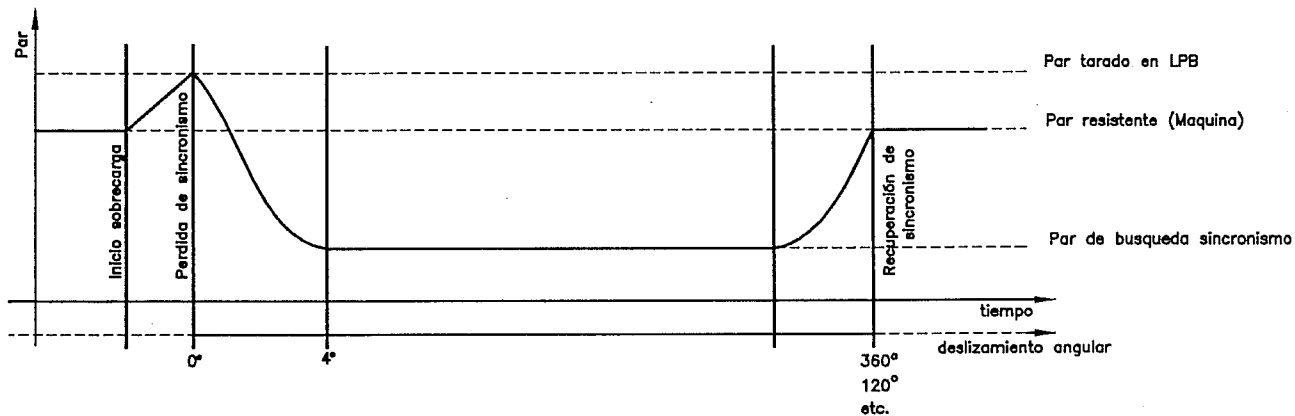
Los limitadores de par EIDE LPB son mecanismos diseñados para absorber las sobrecargas de trabajo en cualquier tipo de máquinas.

Cuando el par prefijado en su regulación es sobrepasado, se produce un deslizamiento y el desplazamiento –indicado por la cota n– de una de sus piezas, cerca de la cual puede instalarse un microrruptor que, al detectar la pérdida de sincronismo, detenga toda la transmisión mediante una señal eléctrica.

Una vez detectado y solucionado el problema, al iniciar el movimiento, el limitador LPB nos permite recuperar el sincronismo mecánico para el cual está construido, normalmente es de 360° –otras configuraciones, como 60, 90, 120, y 180, bajo pedido –.

La construcción 1 es indicada para transmitir movimiento entre ejes paralelos y la construcción 2 incorpora un acoplamiento elástico que permite unir ejes con pequeñas desalineaciones.

CURVA CARACTERISTICA Par en función del deslizamiento angular entre piezas B y C.



EJEMPLOS DE MONTAJE:

Microrruptor para detección
perdida de sincronismo
(No suministrado por EIDE)

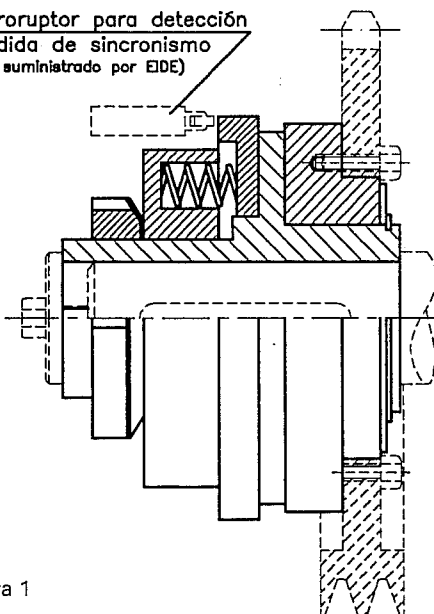


Figura 1

Ejemplo de montaje en const. 1
para transmitir movimiento entre ejes
paralelos.
Arriba: Adaptación a piñón de cadena
Abajo: Adaptación a polea.

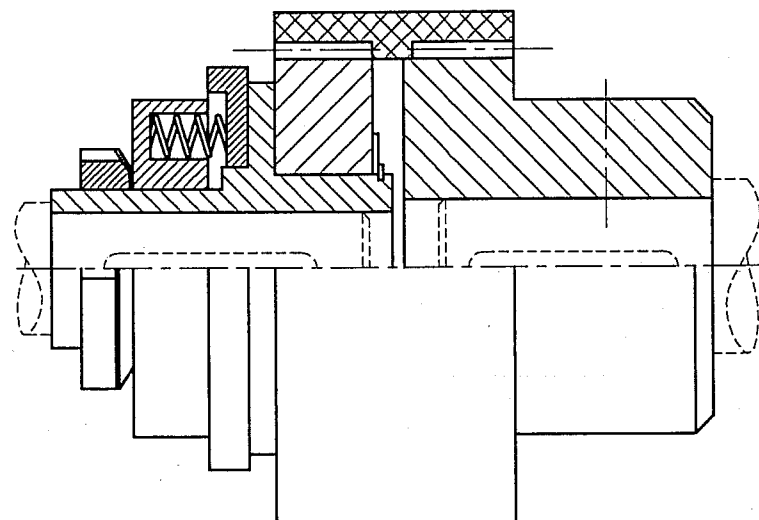


Figura 2

Ejemplo de montaje en const. 2
Adaptación entre dos ejes alineados
con acoplamiento elástico, permitiendo
absorber pequeñas desalineaciones
angulares, lineales o la combinación de ambas.