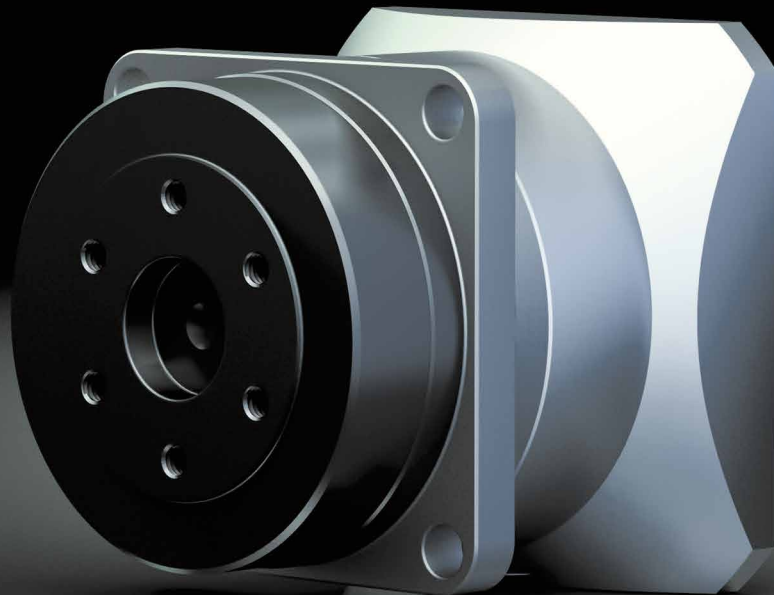


Projektierungsanleitung
Harmonic Planetengetriebe HPG



Harmonic
Drive AG



QUICKLINK
www.harmonicdrive.de/2110

...just move it!

Inhalt

1.	Allgemeines	03
1.1	Erläuterung der verwendeten Symbolik.....	04
1.2	Haftungsausschluss und Copyright.....	04
2.	Sicherheits- und Inbetriebnahmehinweise	05
2.1	Gefahren.....	05
2.2	Bestimmungsgemäße Verwendung	06
2.3	Nicht bestimmungsgemäße Verwendung.....	06
2.4	Konformitätserklärung.....	07
3.	Technische Beschreibung	08
3.1	Produktbeschreibung	08
3.2	Bestellbezeichnungen	09
3.3	Technische Daten.....	10
3.3.1	Allgemeine technische Daten.....	10
3.3.2	Abmessungen	11
3.3.3	Genauigkeit	18
3.3.4	Torsionssteifigkeit	18
3.3.5	Lagerung.....	18
3.3.6	Gehäusetoleranz HPG	20
3.3.7	Verwendete Materialien	20
4.	Antriebsauslegung	21
4.1	Auslegung von Harmonic Planetengetrieben	21
4.2	Berechnung des Torsionswinkels.....	23
4.3	Lastabhängiger Wirkungsgrad	24
4.3.1	Wirkungsgradberechnung	24
4.3.2	Wirkungsgrad Tabellen	25
4.4	Lastfreie Drehmomente.....	26
4.5	Abtriebslager – Lebensdauer.....	27
4.5.1	Abtriebslager bei Schwenkbewegungen	29
4.6	Zulässiges statisches Kippmoment	30
4.7	Kippwinkel.....	30
4.8	Schmierung.....	31
5.	Installation und Betrieb	31
5.1	Transport und Lagerung	31
5.2	Anlieferungszustand	31
5.3	Montagehinweise	31
5.4	Konstruktionshinweise	32
5.4.1	Vorbereitung.....	32
5.5	Montage.....	33
5.5.1	Motoranbau.....	33
5.5.2	Montage des Antriebsflansches	34
5.5.3	Montage des Gehäuseflansches	34
6.	Glossar.....	35
6.1	Technische Daten.....	35
6.2	Kennzeichnung, Richtlinien und Verordnungen.....	41

1. Allgemeines

Über diese Dokumentation

Die vorliegende Dokumentation beinhaltet Sicherheitsvorschriften, technische Daten und Betriebsvorschriften für Produkte der Harmonic Drive AG.

Die Dokumentation wendet sich an Planer, Projektoren, Maschinenhersteller und Inbetriebnehmer. Sie unterstützt bei Auswahl und Berechnung der Servoantriebe und Servomotoren sowie des Zubehörs.

Hinweise zur Aufbewahrung

Bitte bewahren Sie diese Dokumentation während der gesamten Einsatz- bzw. Lebensdauer bis zur Entsorgung des Produktes auf. Geben Sie bei Verkauf diese Dokumentation weiter.

Weiterführende Dokumentation

Zur Projektierung von Antriebssystemen mit Antrieben und Motoren der Harmonic Drive AG benötigen Sie nach Bedarf weitere Dokumentationen, entsprechend der eingesetzten Geräte.

www.harmonicdrive.de

Fremdsysteme

Dokumentationen für externe, mit Harmonic Drive® Komponenten verbundene Systeme sind nicht Bestandteil des Lieferumfangs und müssen von diesen Herstellern direkt angefordert werden.











Vor der Inbetriebnahme der Servoantriebe und Servomotoren der Harmonic Drive AG an Regelgeräten ist die spezifische Inbetriebnahmedokumentation des jeweiligen Gerätes zu beachten.

Ihr Feedback

Ihre Erfahrungen sind für uns wichtig. Verbesserungsvorschläge und Anmerkungen zu Produkt und Dokumentation senden Sie bitte an:

Harmonic Drive AG
Marketing und Kommunikation
Hoenbergstraße 14
65555 Limburg / Lahn
E-Mail: info@harmonicdrive.de

1.1 Erläuterung der verwendeten Symbolik

Symbol	Bedeutung
	Bezeichnet eine unmittelbar drohende Gefahr. Wenn sie nicht gemieden wird, sind Tod oder schwerste Verletzungen die Folge.
	Bezeichnet eine möglicherweise drohende Gefahr. Wenn sie nicht gemieden wird, können Tod oder schwerste Verletzungen die Folge sein.
	Bezeichnet eine möglicherweise drohende Gefahr. Wenn sie nicht gemieden wird, können leichte oder geringfügige Verletzungen die Folge sein.
	Bezeichnet eine möglicherweise schädliche Situation. Wenn sie nicht gemieden wird, kann die Anlage oder etwas in ihrer Umgebung beschädigt werden.
	Dies ist kein Sicherheitssymbol. Das Symbol weist auf wichtige Informationen hin.
	Warnung vor einer Gefahr (allgemein). Die Art der Gefahr wird durch den nebenstehenden Warntext spezifiziert.
	Warnung vor gefährlicher elektrischer Spannung und deren Wirkung.
	Warnung vor heißer Oberfläche.
	Warnung vor hängenden Lasten.
	Vorsichtsmaßnahmen bei der Handhabung elektrostatisch empfindlicher Bauelemente beachten.

1.2 Haftungsausschluss und Copyright

Die in diesem Dokument enthaltenen Inhalte, Bilder und Grafiken sind urheberrechtlich geschützt. Logos, Schriften, Firmen und Produktbezeichnungen können, über das Urheberrecht hinaus, auch marken- bzw. warenzeichenrechtlich geschützt sein. Die Verwendung von Texten, Auszügen oder Grafiken bedarf der Zustimmung des Herausgebers bzw. Rechteinhabers.

Wir haben den Inhalt der Druckschrift geprüft. Dennoch können Abweichungen nicht ausgeschlossen werden, so dass wir für die vollständige Übereinstimmung keine Gewähr übernehmen. Die Angaben in dieser Druckschrift werden regelmäßig überprüft, und notwendige Korrekturen sind in den nachfolgenden Auflagen enthalten. Für Verbesserungsvorschläge sind wir dankbar.

2. Sicherheits- und Inbetriebnahmehinweise

Zu beachten sind die Angaben und Anweisungen in diesem Dokument sowie im Katalog. Sonderausführungen können in technischen Details von den nachfolgenden Ausführungen abweichen! Bei eventuellen Unklarheiten wird dringend empfohlen, unter Angabe von Typbezeichnung und Seriennummer, beim Hersteller anzufragen.

2.1 Gefahren



GEFAHR

Elektrische Servoantriebe und Motoren haben gefährliche, spannungsführende und rotierende Teile. Alle Arbeiten während dem Anschluss, der Inbetriebnahme, der Instandsetzung und der Entsorgung sind nur von qualifiziertem Fachpersonal auszuführen. EN 50110-1 und IEC 60364 beachten!

Vor Beginn jeder Arbeit, besonders aber vor dem Öffnen von Abdeckungen, muss der Antrieb vorschriftsmäßig freigeschaltet sein. Neben den Hauptstromkreisen ist dabei auch auf eventuell vorhandene Hilfsstromkreise zu achten.

Einhalten der fünf Sicherheitsregeln:

- Freischalten
- Gegen Wiedereinschalten sichern
- Spannungsfreiheit feststellen
- Erden und kurzschließen
- Benachbarte unter Spannung stehende Teile abdecken oder abschränken

Die zuvor genannten Maßnahmen dürfen erst dann zurückgenommen werden, wenn die Arbeiten abgeschlossen sind und der Antrieb vollständig montiert ist. Unsachgemäßes Verhalten kann Personen- und Sachschäden verursachen. Die jeweils geltenden nationalen, örtlichen und anlagenspezifischen Bestimmungen und Erfordernisse sind zu gewährleisten.



GEFAHR

Betriebsbedingt auftretende elektrische, magnetische und elektromagnetische Felder stellen im Besonderen für Personen mit Herzschrittmachern, Implantaten oder ähnlichem eine Gefährdung dar. Gefährdete Personengruppen dürfen sich daher nicht in unmittelbarer Nähe des Produktes aufhalten.



GEFAHR

Eingebaute Haltebremsen sind nicht funktional sicher. Insbesondere bei hängender Last kann die funktionale Sicherheit nur mit einer zusätzlichen externen mechanischen Bremse erreicht werden.



WARNUNG

Der einwandfreie und sichere Betrieb der Produkte setzt einen sachgemäßen Transport, fachgerechte Lagerung, Aufstellung und Montage sowie eine sorgfältige Bedienung und Wartung voraus.



VORSICHT

Die Oberflächentemperatur der Antriebe kann im Betrieb über 55 °C betragen! Die heißen Oberflächen dürfen nicht berührt werden!



HINWEIS

Bewegen und heben Sie Produkte mit einem Gewicht >20 kg ausschließlich mit dafür geeigneten Hebevorrichtungen.

HINWEIS

Anschlusskabel dürfen nicht in direkten Kontakt mit heißen Oberflächen kommen.

INFO

Sondervarianten der Antriebe und Motoren können in ihrer Spezifikation vom Standard abweichen. Mitgeltende Angaben aus Datenblättern, Katalogen und Angeboten der Sondervarianten sind zu berücksichtigen.

2.2 Bestimmungsgemäße Verwendung

Harmonic Drive® Produkte sind für industrielle oder gewerbliche Anwendungen bestimmt. Falls im Sonderfall, beim Einsatz in nicht industriellen oder nicht gewerblichen Anlagen, erhöhte Anforderungen gestellt werden, so sind diese Bedingungen bei der Aufstellung anlagenseitig zu gewährleisten.

Typische Anwendungsbereiche sind Robotik und Handhabung, Werkzeugmaschinen, Verpackungs- und Lebensmittelmaschinen und ähnliche Maschinen.

Die Produkte dürfen nur innerhalb der in der Dokumentation angegebenen Betriebsbereiche und Umweltbedingungen (Aufstellhöhe, Schutzart, Temperaturbereich usw.) betrieben werden.

Vor Inbetriebnahme von Anlagen und Maschinen, in welche Harmonic Drive® Produkte eingebaut werden, ist die Konformität der Anlage oder Maschine zur Maschinenrichtlinie herzustellen.

2.3 Nicht bestimmungsgemäße Verwendung

Die Verwendung der Produkte außerhalb der vorgenannten Anwendungsbereiche oder unter anderen als in der Dokumentation beschriebenen Betriebsbereichen und Umweltbedingungen gilt als nicht bestimmungsgemäßer Betrieb.

HINWEIS

Nachfolgende Anwendungsbereiche gehören zur nicht bestimmungsgemäßen Verwendung:

- Luft- und Raumfahrt
- Explosionsgefährdete Bereiche
- Speziell für eine nukleare Verwendung konstruierte oder eingesetzte Maschinen, deren Ausfall zu einer Emission von Radioaktivität führen kann
- Vakuum
- Geräte für den häuslichen Gebrauch
- Medizinische Geräte, die in direkten Kontakt mit dem menschlichen Körper kommen
- Maschinen oder Geräte zum Transport und Heben von Personen
- Spezielle Einrichtungen für die Verwendung auf Jahrmärkten und in Vergnügungsparks

2.4 Konformitätserklärung

Im Sinne der EG-Maschinenrichtlinie 2006/42/EG sind die Harmonic Drive® Getriebe keine unvollständigen Maschinen sondern Maschinenkomponenten, die nicht in den Geltungsbereich der EG-Maschinenrichtlinie fallen.

Grundlegende Sicherheitsanforderungen und Gesundheitsschutzanforderungen wurden bei der Konstruktion und Fertigung der Getriebe berücksichtigt. Dies vereinfacht dem Endanwender die Übereinstimmung seiner Maschine oder seiner unvollständigen Maschine mit der Maschinenrichtlinie herzustellen. Die Inbetriebnahme ist solange untersagt, bis die Konformität des Endproduktes mit der EG-Maschinenrichtlinie festgestellt ist.

3. Technische Beschreibung

3.1 Produktbeschreibung

Niedrige Untersetzung für hohe Dynamik

Die Planetengetriebe der Baureihe HPG sind erhältlich in sechs Baugrößen mit vierzehn Untersetzungen zwischen 3 und 50 bei einem wiederholbaren Spitzendrehmoment zwischen 4 und 2200 Nm. Das kippsteife Abtriebslager ermöglicht die direkte Anbringung hoher Nutzlasten ohne weitere Abstützung und erlaubt so eine einfache und platzsparende Konstruktion.

Planetengetriebe der Baureihe HPG gibt es in drei Versionen für den Antrieb: Mit Abtriebsflansch, mit glatter Abtriebswelle sowie mit Abtriebswelle und Passfeder. Eingangsseitig ist eine Version für Motoradaption oder alternativ mit Eingangswelle verfügbar.

Für den kompakten Anbau können Standardservomotoren genutzt werden. Unit und Motor bilden zusammen eine kompakte und leichte Einheit, die schnell hohe Lasten aufnehmen kann. Stabile Maschineneigenschaften mit kurzen Taktzeiten sind garantiert.

3.2 Bestellbezeichnungen

Tabelle 9.1

Baureihe	Baugröße	Untersetzung								Spielklasse	Version	Motoradaptionscode	Sonderausführung
HPG	11B			5	9		21	37	45	BL3	F0 J2 J6	Exx.xx U1	Nach Kunden- anforderung
	14A	3	5	11	15	21	33	45	BL3 BL1				
	20A	3	5	11	15	21	33	45					
	32A	3	5	11	15	21	33	45					
	50A	3	5	11	15	21	33	45					
	65A	4	5	12	15	20	25	40		50			
Bestellbezeichnung													
HPG	-	14A	-	11	-	BL3	-	F0	-	E14.20	-	SP	

Tabelle 9.2

Spielklasse	
Bestellbezeichnung	Spiel
BL3	≤ 3 arcmin
BL1	≤ 1 arcmin

Tabelle 9.3

Motoradaptionscode	
Bestellbezeichnung	Beschreibung
Exx.xx	Abhängig vom Motortyp
U1	Eingangswelle

Tabelle 9.4

Abtrieb	
Bestellbezeichnung	Beschreibung
F0	Abtriebsflansch
J2	Abtriebswelle ohne Passfeder
J6	Abtriebswelle mit Passfeder

Erläuterungen zu den technischen Daten finden Sie im Kapitel „Glossar“

3.3 Technische Daten

3.3.1 Allgemeine technische Daten

Tabelle 10.1

	Einheit	HPG-11B					HPG-11B-U1				
Untersetzung	i []	5	9	21	37	45	5	9	21	37	45
Wiederholbares Spitzendrehmoment	T_R [Nm]	7,8	3,9	9,8	9,8	9,8	7,8	3,9	9,8	9,8	9,8
Durchschnittsdrehmoment	T_A [Nm]	5,0	3,9	6,0	6,0	6,0	5,0	3,9	6,0	6,0	6,0
Nenn Drehmoment	T_N [Nm]	2,5	2,5	3,5	3,5	3,5	2,5	2,5	3,5	3,5	3,5
Kollisionsdrehmoment	T_M [Nm]	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
Max. Antriebsdrehzahl (Fettschmierung)	$n_{in(max)}$ [min ⁻¹]	10000					10000				
Mittlere Antriebsdrehzahl (Fettschmierung)	$n_{av(max)}$ [min ⁻¹]	3000					3000				
Massenträgheitsmoment mit Abtriebsflansch (FO)	J_{in} [x10 ⁻⁶ kgm ²]	0,21	0,07	0,18	0,066	0,048	0,72	0,58	0,63	0,52	0,50
Massenträgheitsmoment mit Abtriebswelle (jx)	J_{in} [x10 ⁻⁶ kgm ²]	0,36	0,12	0,19	0,068	0,049	0,87	0,63	0,64	0,52	0,50
Gewicht mit Abtriebsflansch (FO)	m [kg]	0,14		0,20			0,2		0,26		
Gewicht mit Abtriebswelle (jx)	m [kg]	0,18		0,24			0,24		0,3		
Übertragungsgenauigkeit	[arcmin]	< 5					< 5				
Wiederholgenauigkeit	[arcmin]	< ±0,5					< ±0,5				
Spiel	[arcmin]	≤ 3					≤ 3				
Torsionssteifigkeit	K_3 [x10 ³ Nm/rad]	2,2					2,2				
Umgebungstemperatur (Betrieb)	[°C]	0 ... 40					0 ... 40				
Abtriebslager											
Dynamische Radiallast	$F_{R dyn(max)}$ [N]	280	340	440	520	550	280	340	440	520	550
Dynamische Axiallast	$F_{A dyn(max)}$ [N]	430	510	660	780	830	430	510	660	780	830
Dynamisches Kippmoment	$M_{dyn(max)}$ [Nm]	9,5					9,5				

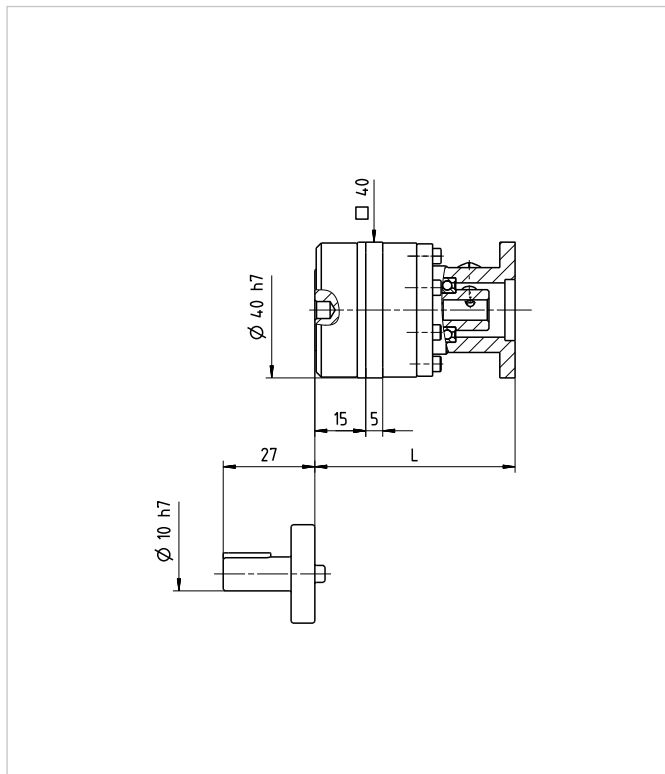
Tabelle 10.2

	Einheit	HPG-14A							HPG-14A-U1						
Untersetzung	i []	3	5	11	15	21	33	45	3	5	11	15	21	33	45
Wiederholbares Spitzendrehmoment	T_R [Nm]	15	23	23	23	23	23	23	15	23	23	23	23	23	23
Durchschnittsdrehmoment	T_A [Nm]	6,4	13	15	15	15	15	15	6,4	13	15	15	15	15	15
Nenn Drehmoment	T_N [Nm]	3,0	6,0	8,0	9,0	9,0	10	10	3	6	8	9	9	10	10
Kollisionsdrehmoment	T_M [Nm]	56	56	56	56	56	56	56	56	56	56	56	56	56	56
Max. Antriebsdrehzahl (Fettschmierung)	$n_{in(max)}$ [min ⁻¹]	5000	6000						5000	6000					
Mittlere Antriebsdrehzahl (Fettschmierung)	$n_{av(max)}$ [min ⁻¹]	3000							3000						
Massenträgheitsmoment mit Abtriebsflansch (FO)	J_{in} [x10 ⁻⁶ kgm ²]	5,7	2,1	1,6	1,4	0,89	0,29	0,27	11	6,7	5,8	5,6	4,9	4,3	4,3
Massenträgheitsmoment mit Abtriebswelle (jx)	J_{in} [x10 ⁻⁶ kgm ²]	7,7	2,6	1,9	1,7	0,92	0,30	0,28	12	7,3	5,9	5,7	4,9	4,3	4,3
Gewicht mit Abtriebsflansch (FO)	m [kg]	0,4		0,5					0,7		0,8				
Gewicht mit Abtriebswelle (jx)	m [kg]	0,5		0,6					0,8		0,9				
Übertragungsgenauigkeit	[arcmin]	< 4							< 4						
Wiederholgenauigkeit	[arcmin]	< ±0,35							< ±0,35						
Spiel	[arcmin]	≤ 3 oder ≤ 1							≤ 3 oder ≤ 1						
Torsionssteifigkeit	K_3 [x10 ³ Nm/rad]	4,7							4,7						
Umgebungstemperatur (Betrieb)	[°C]	0 ... 40							0 ... 40						
Abtriebslager															
Dynamische Radiallast	$F_{R dyn(max)}$ [N]	400	470	600	650	720	830	910	400	470	600	650	720	830	910
Dynamische Axiallast	$F_{A dyn(max)}$ [N]	600	700	890	980	1080	1240	1360	600	700	890	980	1080	1240	1360
Dynamisches Kippmoment	$M_{dyn(max)}$ [Nm]	32,3							32,3						

3.3.2 Abmessungen

Abbildung 11.1

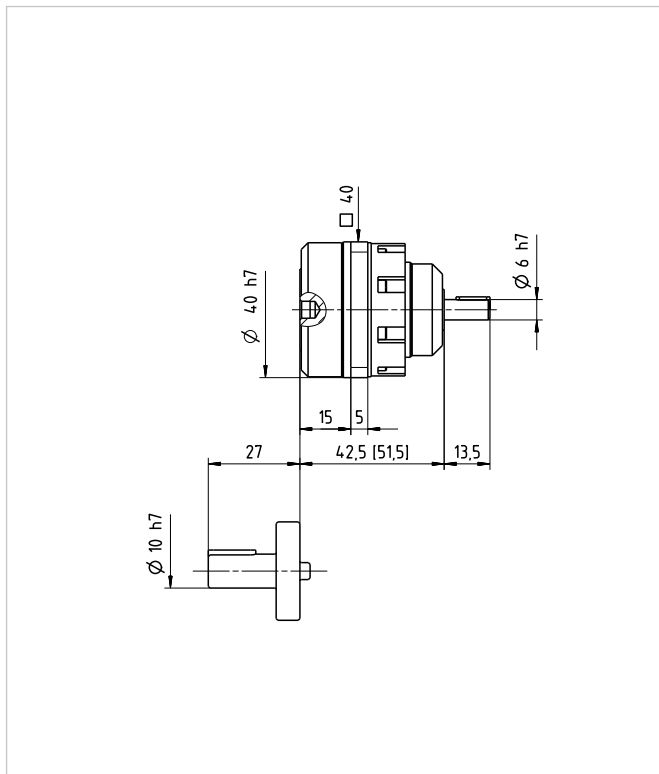
HPG-11B [mm]



L abhängig vom Motortyp

Abbildung 11.2

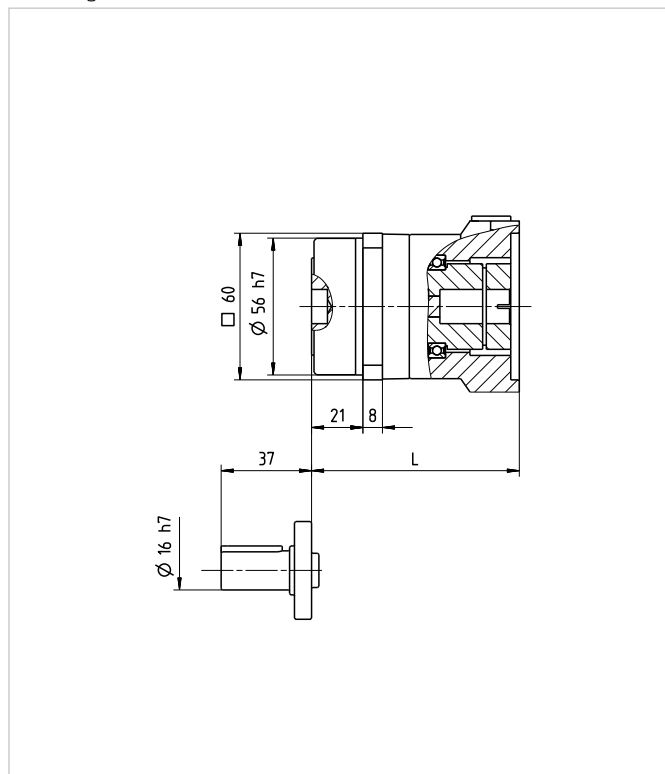
HPG-11B-U1 [mm]



() zweistufiges Getriebe

Abbildung 11.3

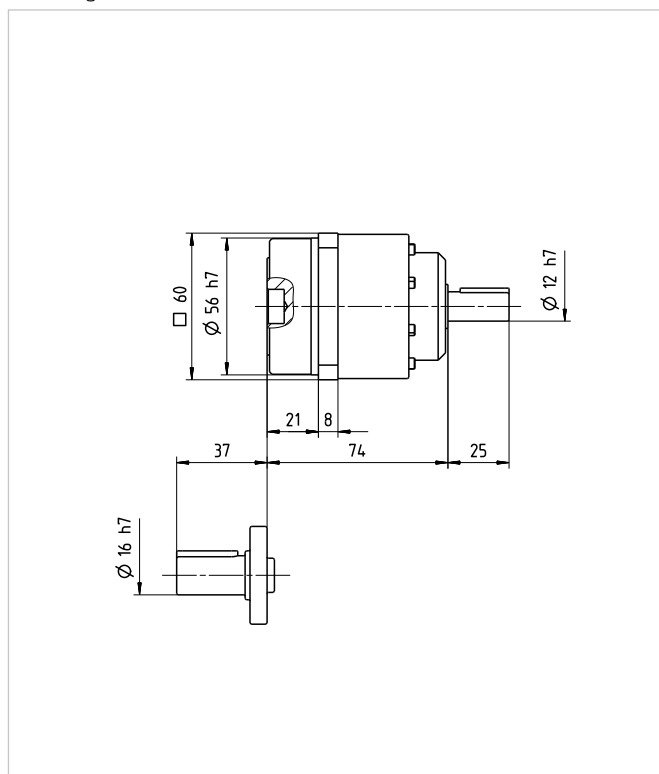
HPG-14A [mm]



L abhängig vom Motortyp

Abbildung 11.4

HPG-14A-U1 [mm]



() zweistufiges Getriebe

Tabelle 12.1

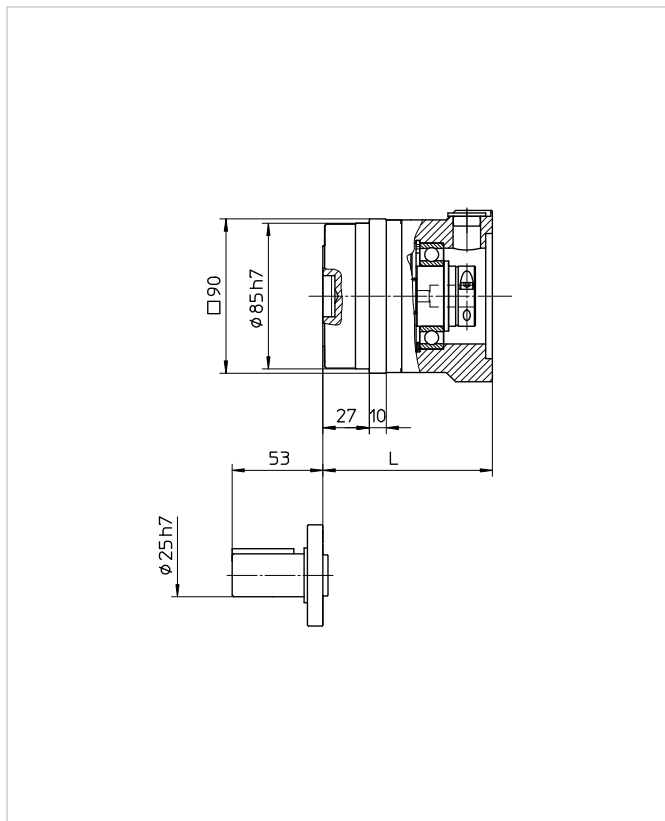
	Einheit	HPG-20A								HPG-20A-U1					
Untersetzung	i []	3	5	11	15	21	33	45	3	5	11	15	21	33	45
Wiederholbares Spitzendrehmoment	T_R [Nm]	64	100	100	100	100	100	100	64	100	100	100	100	100	100
Durchschnittsdrehmoment	T_A [Nm]	19	35	45	53	55	60	60	19	35	45	53	55	60	60
Nennendrehmoment	T_N [Nm]	9	16	20	24	25	29	29	9	16	20	24	25	29	29
Kollisionsdrehmoment	T_M [Nm]	124	217	217	217	217	217	217	124	217	217	217	217	217	217
Max. Antriebsdrehzahl (Fettschmierung)	$n_{in(max)}$ [min ⁻¹]	4000	6000						4000	6000					
Mittlere Antriebsdrehzahl (Fettschmierung)	$n_{av(max)}$ [min ⁻¹]	3000								3000					
Massenträgheitsmoment mit Abtriebsflansch (F0)	J_{in} [x10 ⁻⁶ kgm ²]	46	17	15	14	6,9	2,3	2,2	69	40	31	30	23	19	18
Massenträgheitsmoment mit Abtriebswelle (Jx)	J_{in} [x10 ⁻⁶ kgm ²]	57	21	16	14	7,1	2,4	2,2	80	44	32	30	23	19	18
Gewicht mit Abtriebsflansch (F0)	m [kg]	1,2	1,4						2,0	2,1					
Gewicht mit Abtriebswelle (Jx)	m [kg]	1,6	1,8						2,4	2,7					
Übertragungsgenauigkeit	[arcmin]	< 4								< 4					
Wiederholungsgenauigkeit	[arcmin]	< ±0,25								< ±0,25					
Spiel	[arcmin]	≤ 3 oder ≤ 1								≤ 3 oder ≤ 1					
Torsionssteifigkeit	K_3 [x10 ³ Nm/rad]	18,5								18,5					
Umgebungstemperatur (Betrieb)	[°C]	0 ... 40								0 ... 40					
Abtriebslager															
Dynamische Radiallast	$F_{R dyn(max)}$ [kN]	0,84	0,98	1,24	1,36	1,51	1,73	1,89	0,84	0,98	1,24	1,36	1,51	1,73	1,89
Dynamische Axiallast	$F_{A dyn(max)}$ [kN]	1,25	1,41	1,85	2,03	2,25	2,58	2,83	1,250	1,41	1,85	2,03	2,25	2,58	2,83
Dynamisches Kippmoment	$M_{dyn(max)}$ [Nm]	183								183					

Tabelle 12.2

	Einheit	HPG-32A								HPG-32A-U1					
Untersetzung	i []	3	5	11	15	21	33	45	3	5	11	15	21	33	45
Wiederholbares Spitzendrehmoment	T_R [Nm]	255	300	300	300	300	300	300	255	300	300	300	300	300	300
Durchschnittsdrehmoment	T_A [Nm]	71	150	170	170	170	200	200	71	150	170	170	170	200	200
Nennendrehmoment	T_N [Nm]	31	66	88	92	98	108	108	31	66	88	92	98	108	108
Kollisionsdrehmoment	T_M [Nm]	507	650	650	650	650	650	650	507	650	650	650	650	650	650
Max. Antriebsdrehzahl (Fettschmierung)	$n_{in(max)}$ [min ⁻¹]	3600	6000						3600	6000					
Mittlere Antriebsdrehzahl (Fettschmierung)	$n_{av(max)}$ [min ⁻¹]	3000								3000					
Massenträgheitsmoment mit Abtriebsflansch (F0)	J_{in} [x10 ⁻⁶ kgm ²]	200	73	78	62	34	12	11	340	220	190	180	150	130	130
Massenträgheitsmoment mit Abtriebswelle (Jx)	J_{in} [x10 ⁻⁶ kgm ²]	280	100	84	65	36	13	12	420	240	200	180	150	130	130
Gewicht mit Abtriebsflansch (F0)	m [kg]	2,9	3,5						4,9	5,3					
Gewicht mit Abtriebswelle (Jx)	m [kg]	4,3	4,9						6,3	6,9					
Übertragungsgenauigkeit	[arcmin]	< 4								< 4					
Wiederholungsgenauigkeit	[arcmin]	< ± 0,25								< ± 0,25					
Spiel	[arcmin]	≤ 3 oder ≤ 1								≤ 3 oder ≤ 1					
Torsionssteifigkeit	K_3 [x10 ³ Nm/rad]	74,1								74,1					
Umgebungstemperatur (Betrieb)	[°C]	0 ... 40								0 ... 40					
Abtriebslager															
Dynamische Radiallast	$F_{R dyn(max)}$ [kN]	1,63	1,90	2,41	2,64	2,92	3,34	3,67	1,63	1,90	2,41	2,64	2,92	3,34	3,67
Dynamische Axiallast	$F_{A dyn(max)}$ [kN]	2,43	2,83	3,59	3,94	4,36	4,99	5,48	2,43	2,83	3,59	3,94	4,36	4,99	5,48
Dynamisches Kippmoment	$M_{dyn(max)}$ [Nm]	452								452					

Abbildung 13.1

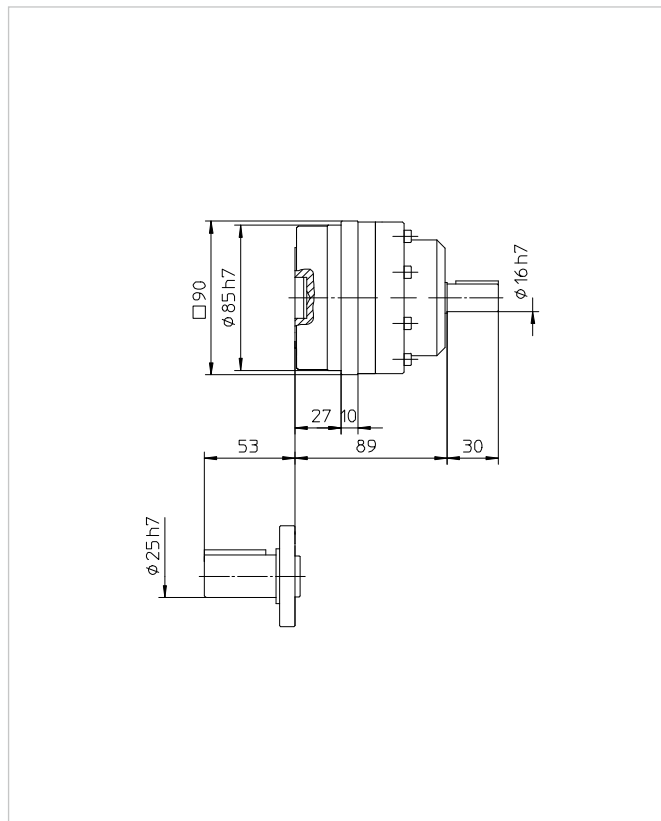
HPG-20A [mm]



L abhängig vom Motortyp

Abbildung 13.2

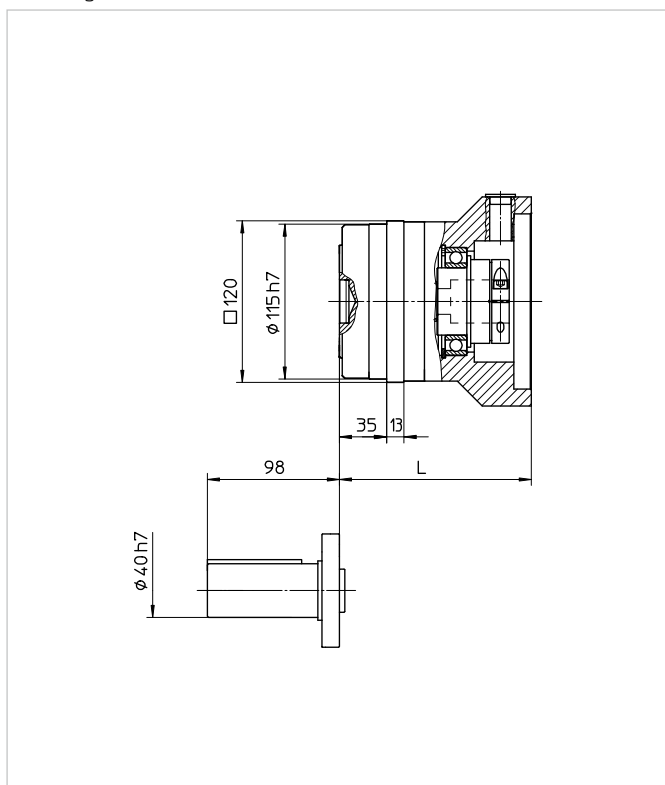
HPG-20A-U1 [mm]



() zweistufiges Getriebe

Abbildung 13.3

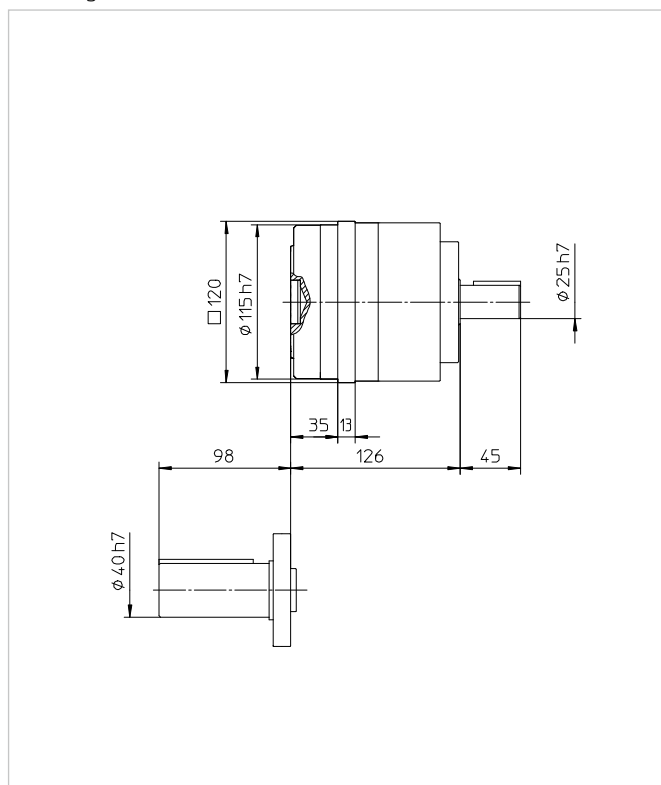
HPG-32A [mm]



L abhängig vom Motortyp

Abbildung 13.4

HPG-32A-U1 [mm]



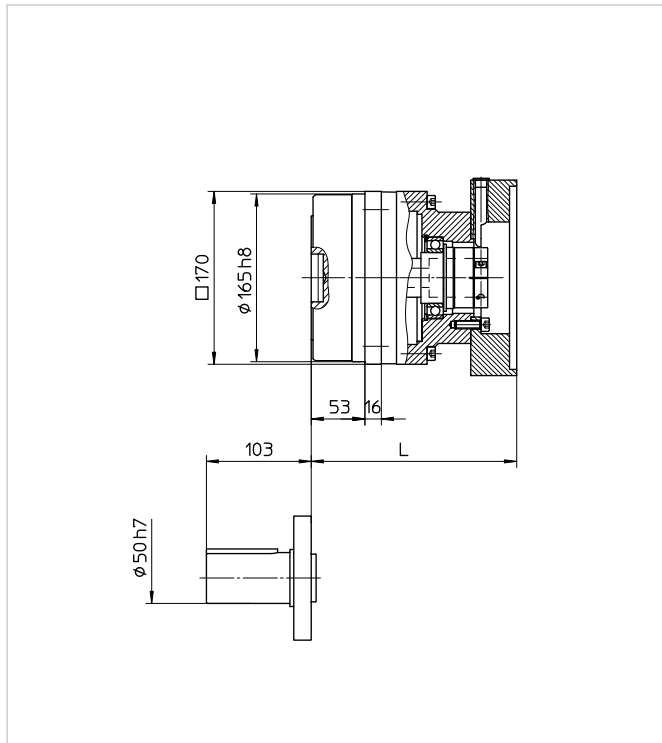
() zweistufiges Getriebe

Tabelle 14.1

	Einheit	HPG-50A							HPG-50A-U1						
		3	5	11	15	21	33	45	3	5	11	15	21	33	45
Untersetzung	i []	3	5	11	15	21	33	45	3	5	11	15	21	33	45
Wiederholbares Spitzendrehmoment	T_R [Nm]	657	850	850	850	850	850	850	657	850	850	850	850	850	850
Durchschnittsdrehmoment	T_A [Nm]	195	340	400	450	500	500	500	195	340	400	450	500	500	500
Nenn Drehmoment	T_N [Nm]	97	170	200	230	260	270	270	97	170	200	230	260	270	270
Kollisionsdrehmoment	T_M [Nm]	1200	1850	1850	1850	1850	1850	1850	1200	1200	1850	1850	1850	1850	1850
Max. Antriebsdrehzahl (Fettschmierung)	$n_{in(max)}$ [min ⁻¹]	3000	4500						3000	4500					
Mittlere Antriebsdrehzahl (Fettschmierung)	$n_{av(max)}$ [min ⁻¹]	2000							2000						
Massenträgheitsmoment mit Abtriebsflansch (FO)	J_{in} [x10 ⁻⁶ kgm ²]	1300	480	330	290	160	60	60	1800	920	710	670	540	430	430
Massenträgheitsmoment mit Abtriebswelle (Jx)	J_{in} [x10 ⁻⁶ kgm ²]	1700	610	360	310	170	63	59	2100	1100	740	680	550	440	430
Gewicht mit Abtriebsflansch (FO)	m [kg]	10	12						14	16					
Gewicht mit Abtriebswelle (Jx)	m [kg]	13	15						17	19					
Übertragungsgenauigkeit	[arcmin]	< 3							< 3						
Wiederholungsgenauigkeit	[arcmin]	< ±0,25							< ±0,25						
Spiel	[arcmin]	≤ 3 oder ≤ 1							≤ 3 oder ≤ 1						
Torsionssteifigkeit	K_3 [x10 ³ Nm/rad]	230							230						
Umgebungstemperatur (Betrieb)	[°C]	0 ... 40							0 ... 40						
Abtriebslager															
Dynamische Radiallast	$F_{R dyn(max)}$ [kN]	5,57	6,49	8,22	9,03	9,98	11,4	12,5	5,57	6,49	8,22	9,03	9,98	11,4	12,5
Dynamische Axiallast	$F_{A dyn(max)}$ [kN]	5,57	6,49	8,22	9,03	9,98	11,4	12,5	5,57	6,49	8,22	9,03	9,98	11,4	12,5
Dynamisches Kippmoment	$M_{dyn(max)}$ [Nm]	1076							1076						

Abbildung 15.1

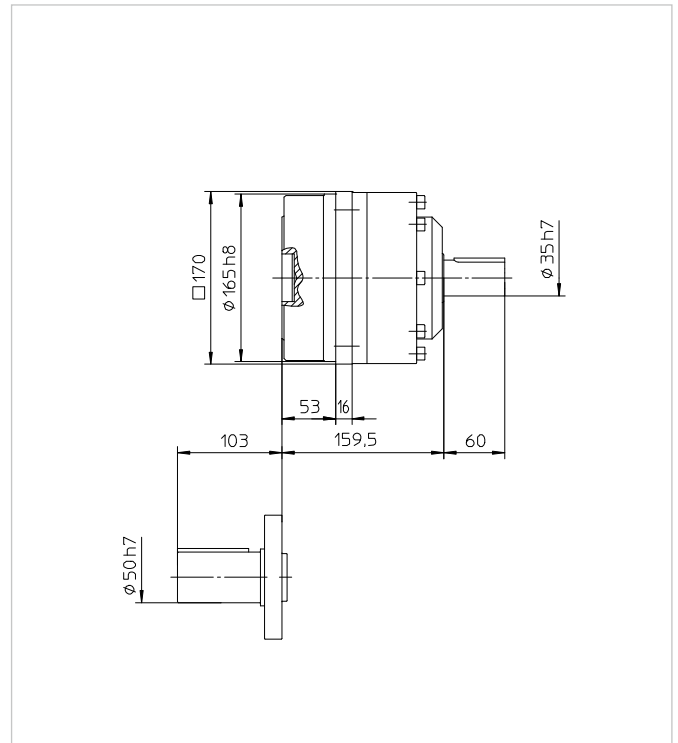
HPG-50A [mm]



L abhängig vom Motortyp

Abbildung 15.2

HPG-50A-U1 [mm]



() zweistufiges Getriebe

Tabelle 16.1

	Einheit	HPG-65A									HPG-65A-U1							
		4	5	12	15	20	25	40	50	4	5	12	15	20	25	40	50	
Untersetzung	i []	4	5	12	15	20	25	40	50	4	5	12	15	20	25	40	50	
Wiederholbares Spitzendrehmoment	T_R [Nm]	2200	2200	2200	2200	2200	2200	1900	2200	2200	2200	2200	2200	2200	2200	1900	2200	
Durchschnittsdrehmoment	T_A [Nm]	900	1000	1100	1300	1500	1500	1300	1500	900	1000	1100	1300	1500	1500	1300	1500	
Nenn Drehmoment	T_N [Nm]	500	530	600	730	800	850	640	750	500	530	600	730	800	850	640	750	
Kollisionsdrehmoment	T_M [Nm]	4500									4500							
Max. Antriebsdrehzahl (Fettschmierung)	$n_{in(max)}$ [min ⁻¹]	2500	3000							2500	3000							
Mittlere Antriebsdrehzahl (Fettschmierung)	$n_{av(max)}$ [min ⁻¹]	2000									2000							
Massenträgheitsmoment mit Abtriebsflansch (FO)	J_{in} [x10 ⁻⁶ kgm ²]	2800	1800	1700	1600	650	610	130	120	4400	3400	3200	3100	2100	2100	1600	1600	
Massenträgheitsmoment mit Abtriebswelle (Jx)	J_{in} [x10 ⁻⁶ kgm ²]	4200	2700	1800	1700	710	650	150	130	5800	4300	3300	3200	2200	2100	1600	1600	
Gewicht mit Abtriebsflansch (FO)	m [kg]	22	37							33	48							
Gewicht mit Abtriebswelle (Jx)	m [kg]	32	47							43	58							
Übertragungsgenauigkeit	[arcmin]	< 3									< 3							
Wiederholungsgenauigkeit	[arcmin]	< ±0,25									< ±0,25							
Spiel	[arcmin]	≤ 3 oder ≤ 1									≤ 3 oder ≤ 1							
Torsionssteifigkeit	K_3 [x10 ³ Nm/rad]	1290									1290							
Umgebungstemperatur (Betrieb)	[°C]	0 ... 40									0 ... 40							
Abtriebslager																		
Dynamische Radiallast	$F_{R dyn(max)}$ [kN]	13,2	14,1	18,3	19,6	21,4	22,9	26,3	28,2	13,2	14,1	18,3	19,6	21,4	22,9	26,3	28,2	
Dynamische Axiallast	$F_{A dyn(max)}$ [kN]	13,2	14,1	12,3	13,1	14,3	15,3	17,6	18,9	13,2	14,1	12,3	13,1	14,3	15,3	17,6	18,9	
Dynamisches Kippmoment	$M_{dyn(max)}$ [Nm]	3900									3900							

Abbildung 17.1

HPG-65A [mm]

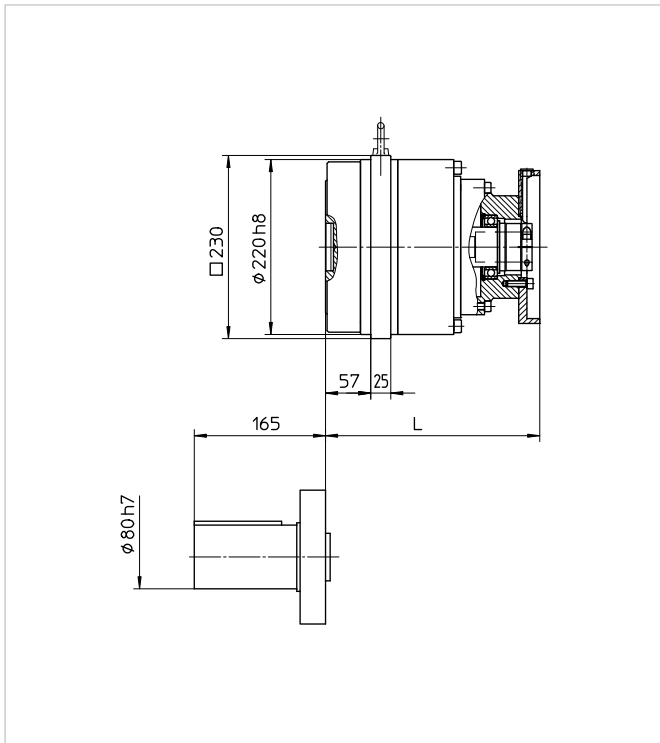
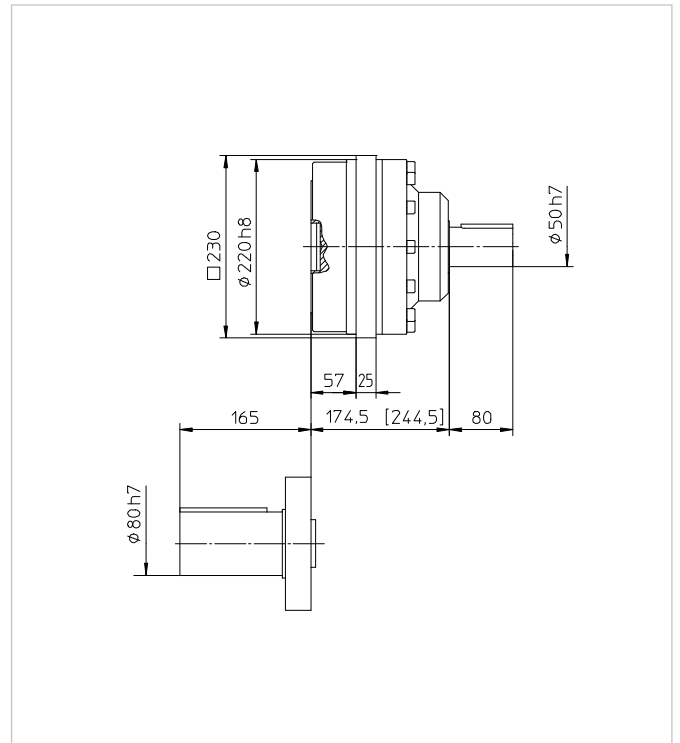


Abbildung 17.2

HPG-65A-U1 [mm]



3.3.3 Genauigkeit

Tabelle 18.1

Baugröße			11	14	20	32	50	65
Spiel	Standard BL3	[arcmin]	≤ 3					
	Reduziert BL1	[arcmin]	-	1				
Wiederholgenauigkeit		[arcsec]	< ± 30	< ± 20	< ± 15	< ± 15	< ± 15	< ± 15
Übertragungsgenauigkeit		[arcmin]	< 5	< 4	< 4	< 4	< 3	< 3

3.3.4 Torsionssteifigkeit

Tabelle 18.2

Baugröße		11	14	20	32	50	65
Torsionssteifigkeit	[Nm/arcmin]	0,64	1,40	5,40	22,0	67,0	375
	[x10 ³ Nm/rad]	2,2	4,7	18,5	74,1	230	1290

3.3.5 Lagerung

Leistungsdaten der Abtriebslagerung

Die Planetengetriebe der Baureihe HPG sind abtriebsseitig mit einem hoch belastbaren Kreuzrollenlager ausgestattet. Dieses Lager ermöglicht die Aufnahme hoher Axial- und Radialkräfte sowie großer Kippmomente. Dadurch wird das Getriebe von äußeren Momenten frei gehalten, wodurch eine lange Lebensdauer und gleichbleibende Genauigkeit erreicht werden. Für den Anwender bedeutet die Integration dieses Abtriebslagers eine im Vergleich zu herkömmlichen Lösungen bemerkenswerte Reduzierung der Konstruktions- und Fertigungskosten, da zusätzliche Lagerstellen entfallen können. Auch die Montage des Getriebes und der Einbau werden stark vereinfacht. Die Leistungsdaten des Abtriebslagers sind in Tabelle 18.3 und Tabelle 19.1 angegeben.

Abtriebslager

Tabelle 18.3

Baugröße		11	14	20	32	50	65
Teilkreis \varnothing	d_p [m]	0,0275	0,0405	0,0640	0,0850	0,1230	0,1700
Abstand	R [m]	6	11	11,5	14	19	23
Dynamische Tragzahl	C [N]	3116	5110	10600	20500	41600	90600
Statische Tragzahl	C_0 [N]	4087	7060	17300	32800	76000	148000
Zulässiges dynamisches Kippmoment ¹⁾	M [Nm]	9,5	32,3	183	452	1076	3900
Zulässiges statisches Kippmoment ²⁾	M_0 [Nm]	37	95	369	929	3116	8387
Kippsteifigkeit	K_B [Nm/arcmin]	2,55	8,8	49	123	291	1060
Zulässige Axiallast ³⁾	F_a [N]	6192	10697	26212	49697	115152	224242
Zulässige Radiallast ³⁾	F_r [N]	2725	4707	11533	21867	50667	98667

Tabelle 19.1

Untersetzung	Zulässige dynamische Kraft		Baugröße					
			11	14	20	32	50	65
3	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	-	600	1250	2430	5570	-
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	-	400	840	1630	3700	-
4	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	-	-	-	-	-	13200
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	-	-	-	-	-	8860
5	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	430	700	1410	2830	6490	14100
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	280	470	980	1900	4350	9470
9	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	510	-	-	-	-	-
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	340	-	-	-	-	-
11	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	-	890	1850	3590	8220	-
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	-	600	1240	2410	5500	-
12	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	-	-	-	-	-	18300
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	-	-	-	-	-	12300
15	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	-	980	2030	3940	9030	19600
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	-	650	1360	2640	6050	13100
20	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	-	-	-	-	-	21400
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	-	-	-	-	-	14300
21	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	660	1080	2250	4360	9980	-
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	440	720	1510	2920	6690	-
25	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	-	-	-	-	-	22900
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	-	-	-	-	-	15300
33	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	-	1240	2580	4990	11400	-
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	-	830	1729	3340	7660	-
37	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	780	-	-	-	-	-
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	520	-	-	-	-	-
40	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	-	-	-	-	-	26300
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	-	-	-	-	-	17600
45	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	830	1360	2830	5480	12500	-
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	550	910	1890	3670	8400	-
50	Axialkraft ¹⁾	F_a [N]	-	-	-	-	-	28200
	Radialkraft ¹⁾	F_r [N]	-	-	-	-	-	18900

¹⁾ Die Daten gelten bei folgenden Bedingungen für:

$$M : F_a = 0 \quad F_r = 0$$

$$F_a : M = 0; \quad F_r = 0$$

$$F_r : M = 0; \quad F_a = 0$$

$$n_{\text{Antrieb}} = 3000 \text{ min}^{-1}$$

$$L_{10} = 20000 \text{ h}$$

$$f_w = 1,5$$

²⁾³⁾ Diese Werte gelten für einen statischen Sicherheitsfaktor $f_s=1,5$.
Für andere f_s siehe Tabelle 30.3.

3.3.6 Gehäusetoleranz HPG

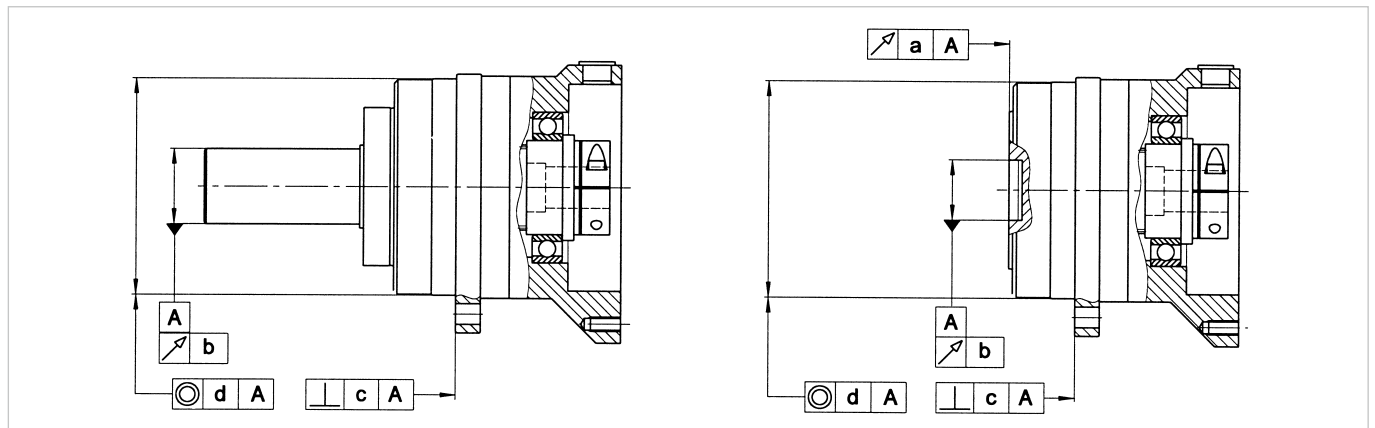
Toleranzen des Abtriebslagers

Tabelle 20.1

[mm]

Baugröße	11	14	20	32	50	65
a	0,02	0,02	0,02	0,02	0,02	0,04
b	0,03	0,04	0,04	0,04	0,04	0,06
c	0,05	0,06	0,06	0,06	0,06	0,09
d	0,04	0,05	0,05	0,05	0,05	0,08

Abbildung 20.2



Eingangslagerung HPG-U1

Tabelle 20.3

Baugröße			11	14	20	32	50	65
Tragzahl	Statische Tragzahl C_r	[N]	2700	5800	9700	22500	35500	51000
	Dynamische Tragzahl C_{or}	[N]	1270	3150	5600	14800	25100	39500
Zulässiges Kippmoment M_c		[Nm]	0,16	6,30	13,50	44,40	96,90	210
Zulässige Axiallast F_{ac}		[N]	245	657	1206	3285	5540	8600
Zulässige Radiallast F_{rc}		[N]	20,6	500	902	1970	3226	5267

3.3.7 Verwendete Materialien

Das umgebende Medium sollte keine korrosive Wirkung auf den hier gelisteten Werkstoff haben.

Blankes Aluminium, korrosionsgeschützter Wälzlagerteil, blanker Stahl (Abtriebswelle). Adapterflansch, falls von der Harmonic Drive AG mitgeliefert: Hochfestes Aluminium oder blanker Stahl

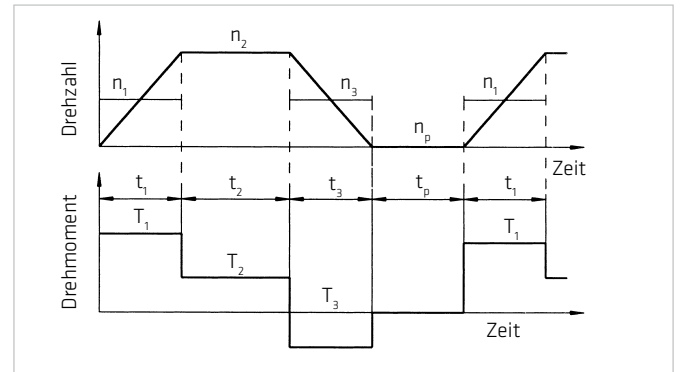
Schrauben: Schwarz phosphatiert.

4. Antriebsauslegung

4.1 Auslegung von Harmonic Planetengetrieben

Drehmomente	$T_1 \dots T_n$	[Nm]
während der Belastungszeit	$t_1 \dots t_n$	[s]
während der Pausenzeit	t_p	[s]
und Abtriebsdrehzahl	$n_1 \dots n_n$	[min ⁻¹]
Not-Stopp / Kollisionsmoment	T_k	[Nm]

Abbildung 21.1



Gleichung 21.2

Belastungsgrenze 1,
Ermittlung des durchschnittlichen Abtriebsdrehmomentes T_{av}

$$T_{av} = \sqrt[10/3]{\frac{|n_1 \cdot t_1| \cdot T_1^{10/3} + |n_2 \cdot t_2| \cdot T_2^{10/3} + \dots + |n_n \cdot t_n| \cdot T_n^{10/3}}{|n_1| \cdot t_1 + |n_2| \cdot t_2 + \dots + |n_n| \cdot t_n}}$$

Gleichung 21.3

Werte für T_A siehe technische Daten
 $T_{av} \leq T_A$ Nein Auswahl eines größeren Getriebes

Gleichung 21.4

Berechnung der durchschnittlichen Abtriebsdrehzahl

$$n_{out\ av} = \frac{|n_1| \cdot t_1 + |n_2| \cdot t_2 + \dots + |n_n| \cdot t_n}{t_1 + t_2 + \dots + t_n + t_p}$$

Gleichung 21.5

Durchschnittliche Antriebsdrehzahl
 $n_{in\ av} = i \cdot n_{out\ av}$

Gleichung 21.6

Zulässige maximale Antriebsdrehzahl
 $n_{in\ max} = n_{out\ max} \cdot i \leq \text{Maximale Antriebsdrehzahl (siehe Technische Daten)}$

Gleichung 21.7

Belastungsgrenze 2, T_R
 $T_{max} \leq T_R$

Gleichung 21.8

Belastungsgrenze 3, T_M
 $T_k \leq T_M$

Gleichung 21.9

Erlaubte Anzahl von Kollisionsmomenten
 $N_{k\ max} = 10^x$
 $x = 8,5 - 1,5 \cdot \frac{T_k}{T_R}$
 $T_k > T_R$

Gleichung 21.10

Lebensdauer

$$L_{10} = 20000\ h \cdot \frac{\text{Nenn-Antriebsdrehzahl}}{n_{in\ av}} \cdot \left(\frac{T_N}{T_{av}}\right)^{10/3}$$

Belastungsdaten am Abtrieb

$T_1 = 40 \text{ Nm}$	$t_1 = 0,3 \text{ s}$	$n_1 = 125 \text{ min}^{-1}$
$T_2 = 32 \text{ Nm}$	$t_2 = 3,0 \text{ s}$	$n_2 = 250 \text{ min}^{-1}$
$T_3 = 20 \text{ Nm}$	$t_3 = 0,4 \text{ s}$	$n_3 = 125 \text{ min}^{-1}$
	$t_p = 4,0 \text{ s}$	
$T_k = 200 \text{ Nm}$		
Untersetzung $i=11$		

Gleichung 22.1

Belastungsgrenze 1, Ermittlung des durchschnittlichen Abtriebsdrehmomentes T_{av}
$T_{av} = \sqrt[10/3]{\frac{125 \text{ min}^{-1} \cdot 0,3 \text{ s} (40 \text{ Nm})^{10/3} + 250 \text{ min}^{-1} \cdot 3 \text{ s} \cdot (32 \text{ Nm})^{10/3} + 125 \text{ min}^{-1} \cdot 0,4 \cdot (20 \text{ Nm})^{10/3}}{125 \text{ min}^{-1} \cdot 0,3 \text{ s} + 250 \text{ min}^{-1} \cdot 3 \text{ s} + 125 \text{ min}^{-1} \cdot 0,4 \text{ s}}}$

Gleichung 22.2

$T_{av} = 32 \text{ Nm} \leq T_A = 45 \text{ Nm}$

Ausgewähltes Getriebe
HPG-20-11

Gleichung 22.3

Berechnung der durchschnittlichen Abtriebsdrehzahl
$n_{out\ av} = \frac{125 \text{ min}^{-1} \cdot 0,3 \text{ s} + 250 \text{ min}^{-1} \cdot 3 \text{ s} + 125 \text{ min}^{-1} \cdot 0,4 \text{ s}}{0,3 \text{ s} + 3 \text{ s} + 0,4 \text{ s} + 4 \text{ s}} = 109 \text{ min}^{-1}$

Gleichung 22.4

Durchschnittliche Antriebsdrehzahl
$n_{in\ av} = 11 \cdot 109 \text{ min}^{-1} = 1199 \text{ min}^{-1}$

Gleichung 22.5

Zulässige maximale Antriebsdrehzahl
$n_{in\ max} = 250 \text{ min}^{-1} \cdot 11 = 2750 \text{ min}^{-1} \leq 6000 \text{ min}^{-1}$

Gleichung 22.6

Belastungsgrenze 2, T_R
$T_{max} = 40 \text{ Nm} \leq T_R = 100 \text{ Nm}$

Gleichung 22.7

Belastungsgrenze 3, T_M
$T_k = 200 \text{ Nm} \leq T_M = 217 \text{ Nm}$

Gleichung 22.8

Zulässige Anzahl von Kollisionsmomenten
$N_{k\ max} = 10^x$ $x = 8,5 - 1,5 \cdot \frac{200 \text{ Nm}}{100 \text{ Nm}} = 5,5$ $N_{k\ max} = 10^{5,5} = 316227$

Gleichung 22.9

Lebensdauer
$L_{10} = 20000 \text{ h} \cdot \frac{3000 \text{ min}^{-1}}{1199 \text{ min}^{-1}} \cdot \left(\frac{20 \text{ Nm}}{32 \text{ Nm}} \right)^{10/3} = 10445 \text{ h}$

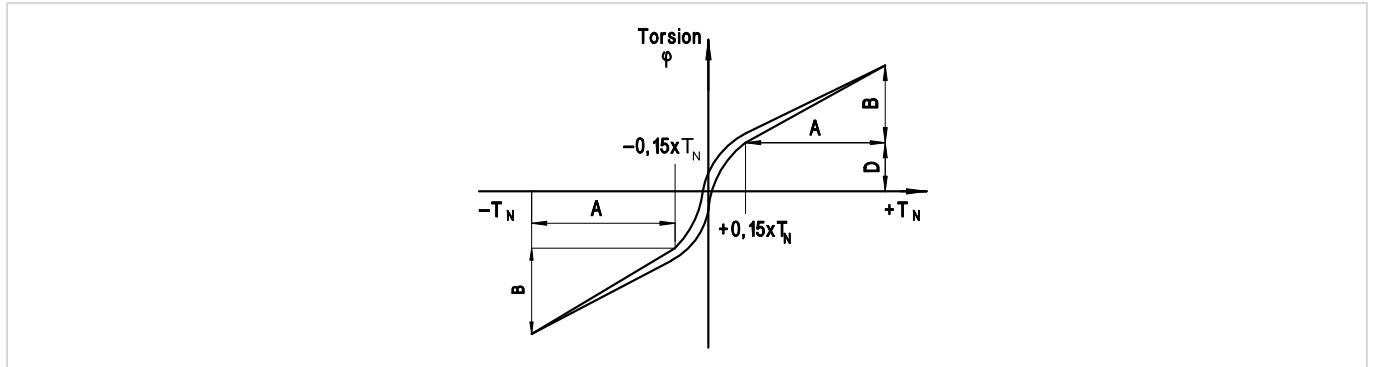
$\text{min}^{-1} \hat{=} \text{rpm}$

Wir übernehmen gerne Ihre Getriebeauslegung in unserem Hause. Bitte kontaktieren Sie unsere Anwendungsberater.

4.2 Berechnung des Torsionswinkels

Für die Ermittlung der abtriebsseitigen Torsionssteifigkeit wird die Drehmoment-Torsions-Kurve entsprechend Abb. 23.1 genutzt. Die in den Tabellen angegebenen Werte sind Durchschnittswerte.

Abbildung 23.1



Berechnung des Torsionswinkels φ bei einem Lastdrehmoment T

Gleichung 23.2

$$\varphi = D + \frac{(T - T_L)}{\left(\frac{A}{B}\right)}$$

$\frac{A}{B}$: Torsionssteifigkeit [Nm/arcmin]

T_N : Nenn Drehmoment [Nm]

D : Mittlerer Verdrehwinkel bei $0,15 \times T_N$ [arcmin]

φ : Abtriebsdrehwinkel [arcmin]

T : Lastdrehmoment [Nm]

$T_L = T_n * 0,15$ [Nm]

Tabelle 23.3

Baugröße				11	14	20	32	50	65
Mittlerer Verdrehwinkel (D)	BL3	$i < 11$	[arcmin]	2,5	2,2	1,5	1,3	1,3	1,3
		$i \geq 11$	[arcmin]	3,0	2,7	2,0	1,7	1,7	1,7
	BL1	$i < 11$	[arcmin]	-	1,1	0,6	0,5	0,5	0,5
		$i \geq 11$	[arcmin]	-	1,7	1,1	1,0	1,0	1,0

4.3 Lastabhängiger Wirkungsgrad

4.3.1 Wirkungsgradberechnung

Die Wirkungsgradkurven sind Mittelwerte, die bei folgenden Bedingungen gelten:

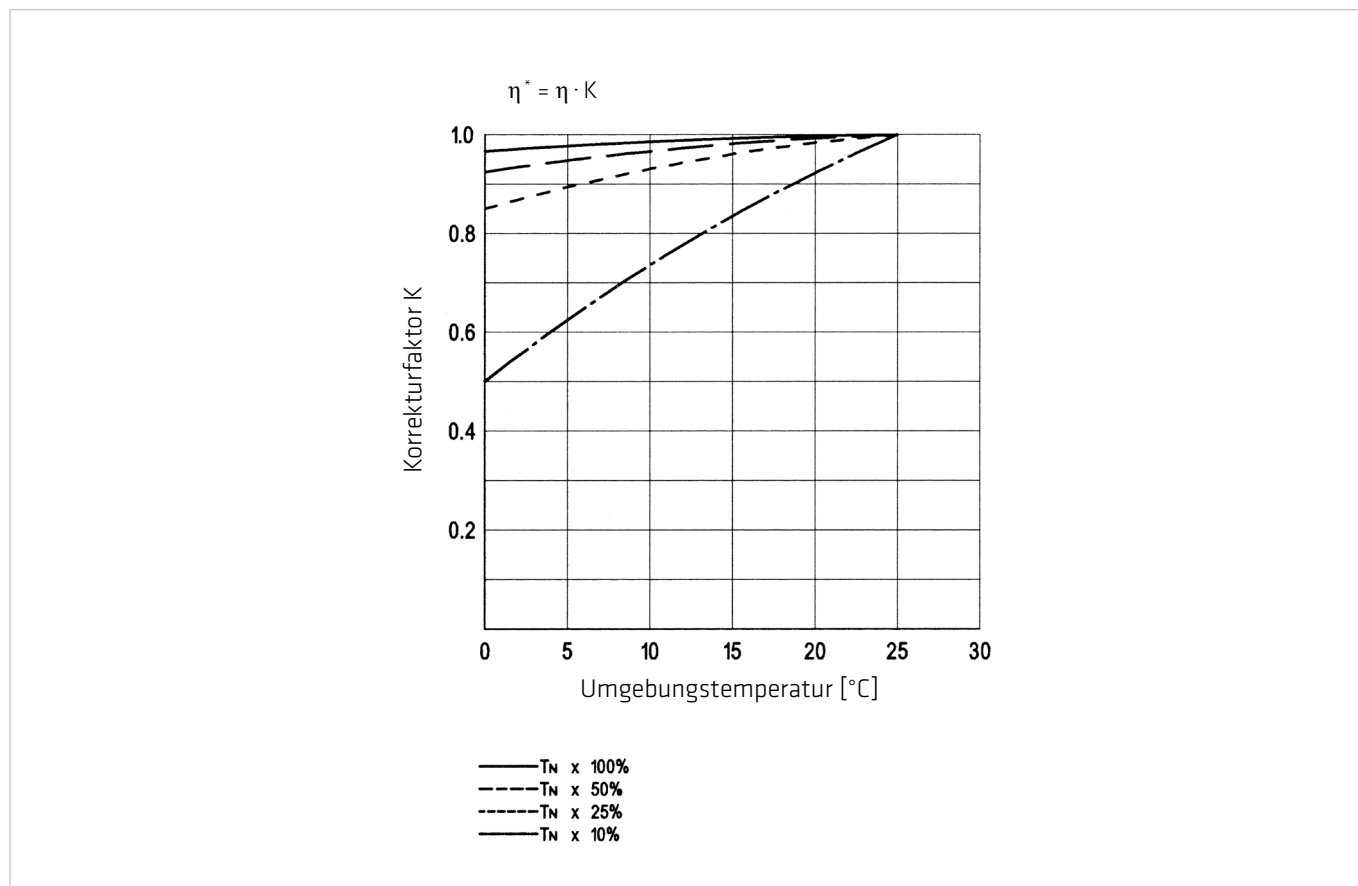
Antriebsdrehzahl: $n = 3000 \text{ min}^{-1}$
Umgebungstemperatur: 25°C
Schmiermittel: Fett SK-2 (Baugröße 14, 20, 32)
Fett Epnoc Grease AP(N)2
(Baugröße 11, 50, 65)
Spielklasse: BL3 (bei BL1 ca. 2% niedrigere Wirkungsgrade)

Bei Umgebungstemperaturen kleiner 25°C wird der entsprechende Wirkungsgrad η_T mit Gleichung 24.1 bestimmt.

Gleichung 24.1

$$\eta_T = \eta \cdot K$$

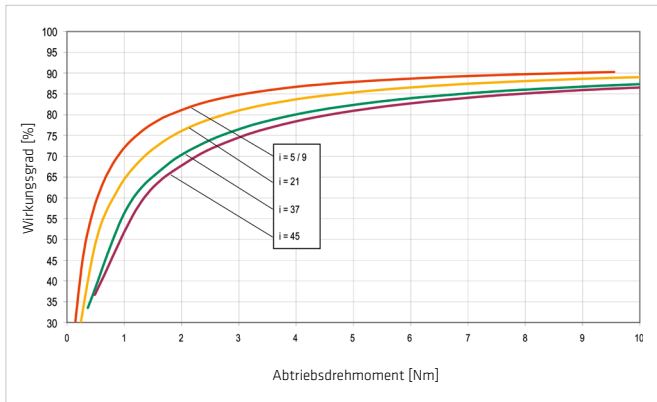
Abbildung 24.2



4.3.2 Wirkungsgrad Tabellen

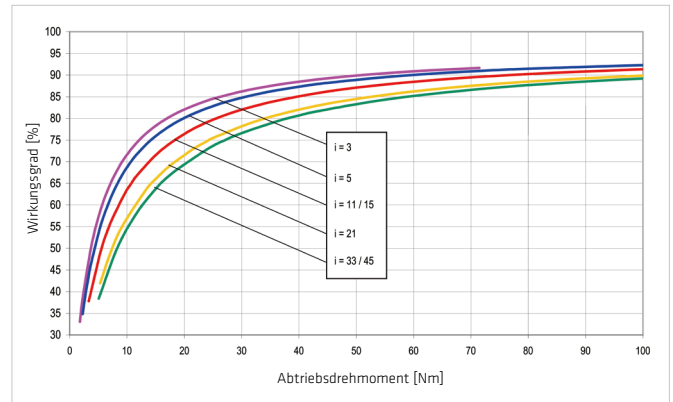
Baugröße 11

Abbildung 25.1



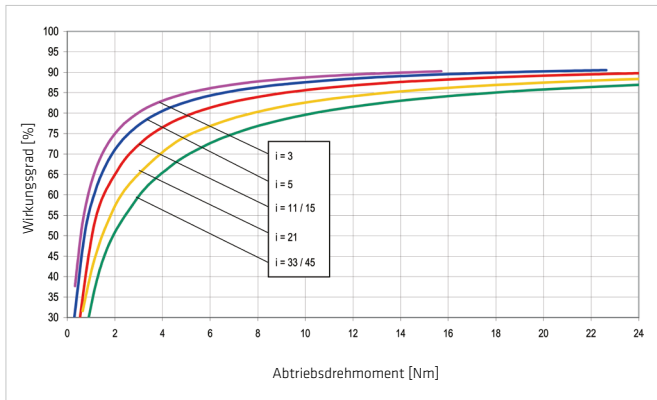
Baugröße 32

Abbildung 25.4



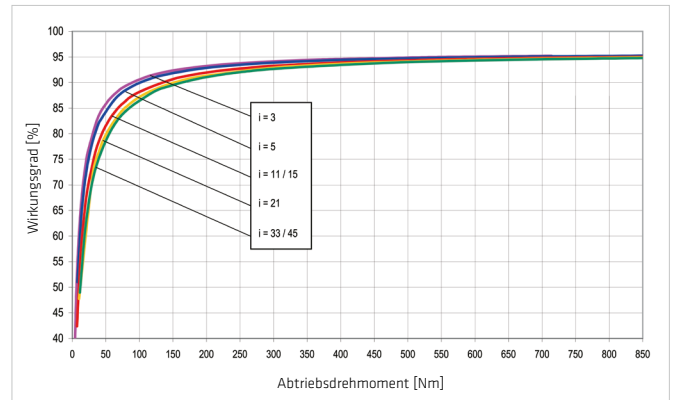
Baugröße 14

Abbildung 25.2



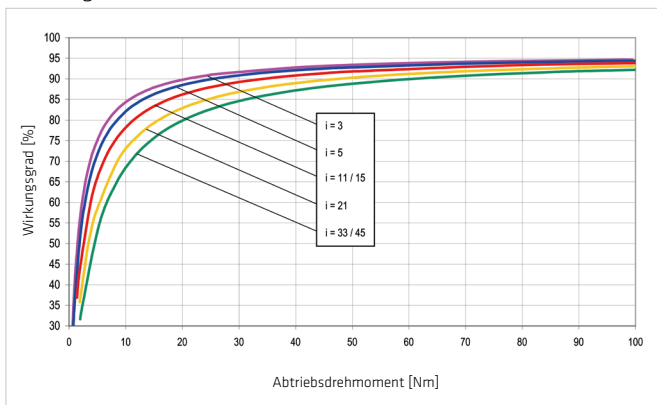
Baugröße 50

Abbildung 25.5



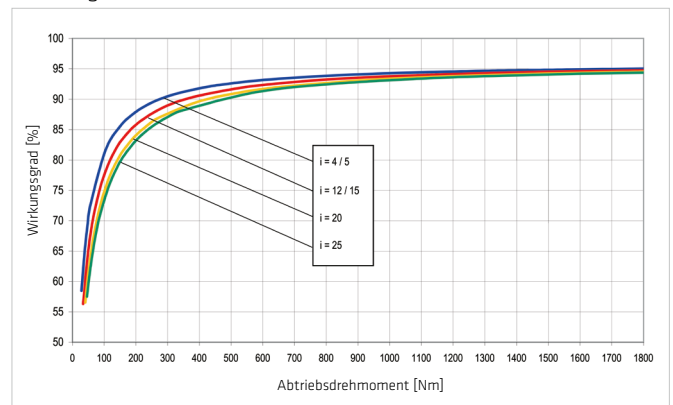
Baugröße 20

Abbildung 25.3



Baugröße 65

Abbildung 25.6



4.4 Lastfreie Drehmomente

Lastfreies Anlaufdrehmoment

Das lastfreie Anlaufdrehmoment ist ein quasi statisches Drehmoment, das benötigt wird, um das Antriebselement (schnelle Seite) ohne Belastung am Abtriebsselement (langsame Seite) in Bewegung zu bringen.

Lastfreies Rückdrehmoment

Das Rückdrehmoment wird benötigt, um das Abtriebsselement (langsame Seite) bei unbelastetem Antriebselement (schnelle Seite) in Bewegung zu bringen. Die Tabelle 26.2 zeigt den experimentell ermittelten, ungefähren Bereich des lastfreien Rückdrehmomentes. Die angegebenen Werte dürfen keinesfalls als Drehmomente für Bremsbetrieb angesehen werden. In Systemen, in denen das Rückwärtsdrehen nicht zulässig ist, muss eine zusätzliche Bremse angebracht werden.

Lastfreies Laufdrehmoment

Das lastfreie Laufdrehmoment ist das Antriebsmoment (schnelle Seite), welches benötigt wird, um das Getriebe bei einer definierten Antriebsdrehzahl ohne Last antreiben zu können.

Die Tabellen gelten für: Harmonic Drive® Schmierfett, Standard Schmierstoffmenge
Bei Ölschmierung bitte Rücksprache mit der Harmonic Drive AG.

Lastfreies Anlaufdrehmoment

Tabelle 26.1

[Ncm]

Untersetzung	Baugröße					
	11	14	20	32	50	65
3	-	13,3	29	53	127	-
4	-	-	-	-	-	290
5	4,0	8,6	19	33	80	240
9	3,7	-	-	-	-	-
11	-	8,0	15	27	45	-
12	-	-	-	-	-	125
15	-	7,4	12	25	40	110
20	-	-	-	-	-	95
21	2,9	6,1	9,3	22	38	-
25	-	-	-	-	-	84
33	-	4,4	7,2	17	30	-
37	2,0	-	-	-	-	-
40	-	-	-	-	-	75
45	1,8	3,9	6,6	16	28	-
50	-	-	-	-	-	70

Lastfreies Rückdrehmoment

Tabelle 26.2

[Nm]

Untersetzung	Baugröße					
	11	14	20	32	50	65
3	-	0,4	0,9	1,6	4,0	-
4	-	-	-	-	-	12
5	0,2	0,4	0,9	1,7	4,0	12
9	0,3	-	-	-	-	-
11	-	0,9	1,7	2,9	5,0	-
12	-	-	-	-	-	15
15	-	1,1	1,8	3,7	6,0	17
20	-	-	-	-	-	19
21	0,6	1,3	2,0	4,7	8,0	-
25	-	-	-	-	-	21
33	-	1,5	2,4	5,7	10	-
37	0,8	-	-	-	-	-
40	-	-	-	-	-	30
45	0,8	1,8	2,9	7,3	13	-
50	-	-	-	-	-	35

Lastfreies Laufdrehmoment bei 3000 min⁻¹

Tabelle 271

[Ncm]

Untersetzung	Baugröße					
	11	14	20	32	50	65
3	-	14	41	110	200	-
4	-	-	-	-	-	420
5	5,0	10	28	72	130	360
9	2,5	-	-	-	-	-
11	-	5,0	15	38	60	-
12	-	-	-	-	-	190
15	-	3,0	11	29	47	160
20	-	-	-	-	-	130
21	2,0	3,0	9,0	23	40	-
25	-	-	-	-	-	110
33	-	2,0	6,0	14	24	-
37	1,0	-	-	-	-	-
40	-	-	-	-	-	76
45	1,0	2,0	5,0	14	20	-
50	-	-	-	-	-	64

4.5 Abtriebslager – Lebensdauer

Die Lebensdauer des Abtriebslagers kann mit Gleichung 27.2 bestimmt werden.

Gleichung 27.2

$$L_{10} = \frac{10^6}{60 \cdot n_{av}} \cdot \left(\frac{C}{f_w \cdot P_c} \right)^{10/3}$$

mit:

L_{10} [h] = Lebensdauer

n_{av} [min⁻¹] = durchschnittl. Abtriebsdrehzahl (Gleichung 21.4)

C [N] = Dynamische Tragzahl, s. Tabelle 18.3 „Leistungsdaten der Abtriebslagerung“

P_c [N] = Dynamische Äquivalentlast (Gleichung 28.1)

f_w = Betriebsfaktor (Tabelle 27.4)

Betriebsfaktor

Tabelle 27.3

Lastbedingungen	f_w
Keine Stöße oder Schwingungen	1 ... 1,2
Normale Belastung	1,2 ... 1,5
Stöße und/oder Schwingungen	1,5 ... 3

Dynamische Äquivalentlast

Gleichung 28.1

$$P_c = x \cdot \left(F_{rav} + \frac{2M}{dp} \right) + y \cdot F_{aav}$$

mit:

F_{rav} [N] = Radialkraft (Gleichung 28.2)

x = Radialkraftfaktor (Tabelle 28.4)

F_{aav} [N] = Axialkraft (Gleichung 28.3)

y = Axialkraftfaktor (Tabelle 28.4)

d_p [m] = Teilkreis (Tabelle 18.3)

M = Kippmoment (Abb. 28.5)

Gleichung 28.2

$$F_{rav} = \left(\frac{|n_1| \cdot t_1 \cdot (|F_{r1}|)^{10/3} + |n_2| \cdot t_2 \cdot (|F_{r2}|)^{10/3} + \dots + |n_n| \cdot t_n \cdot (|F_{rn}|)^{10/3}}{|n_1| \cdot t_1 + |n_2| \cdot t_2 + \dots + |n_n| \cdot t_n} \right)^{3/10}$$

Gleichung 28.3

$$F_{aav} = \left(\frac{|n_1| \cdot t_1 \cdot (|F_{a1}|)^{10/3} + |n_2| \cdot t_2 \cdot (|F_{a2}|)^{10/3} + \dots + |n_n| \cdot t_n \cdot (|F_{an}|)^{10/3}}{|n_1| \cdot t_1 + |n_2| \cdot t_2 + \dots + |n_n| \cdot t_n} \right)^{3/10}$$

Tabelle 28.4

Lastfaktoren	x	y
$\frac{F_{aav}}{F_{rav} + 2 \cdot M / dp} \leq 1,5$	1	0,45
$\frac{F_{aav}}{F_{rav} + 2 \cdot M / dp} > 1,5$	0,67	0,67

Abbildung 28.5

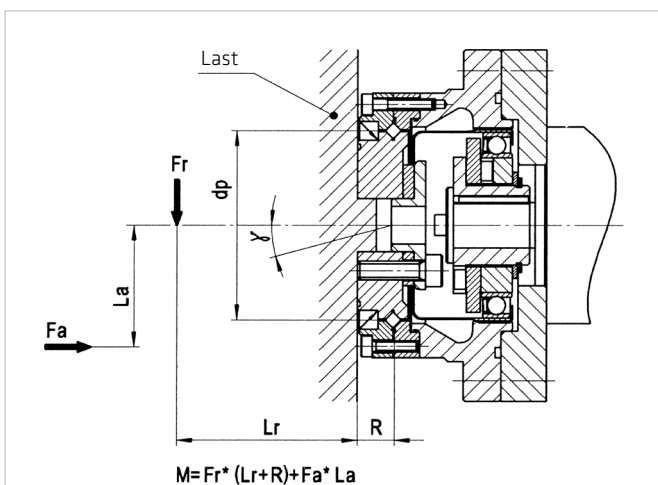
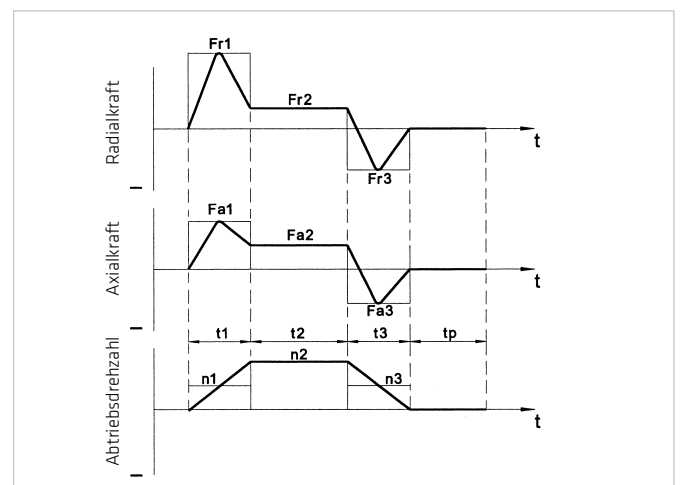


Abbildung 28.6



Hinweis:

F_{rx} entspricht der maximal auftretenden Radialkraft.

F_{ax} entspricht der maximal auftretenden Axialkraft.

t_p stellt die Pausenzeit dar.

4.5.1 Abtriebslager bei Schwenkbewegungen

Lebensdauer bei Schwenkbewegungen

Die Lebensdauer bei reinen Schwenkbewegungen (oszillierende Bewegungen) wird mittels Gleichung 29.1 berechnet.

Gleichung 29.1

$$L_{OC} = \frac{10^6}{60 \cdot n_1} \cdot \frac{180}{\varphi} \cdot \left(\frac{C}{f_w \cdot P_c} \right)^{10/3}$$

mit:

L_{OC} [h] = Lebensdauer bei reiner Schwenkbewegung

n_1 [cpm] = Anzahl Schwingungen/Minute*

C [N] = Dynamische Tragzahl, s. Tabelle 18.3

P_c [N] = Dynamische Äquivalentlast (Gleichung 28.1)

φ [Grad] = Schwenkwinkel

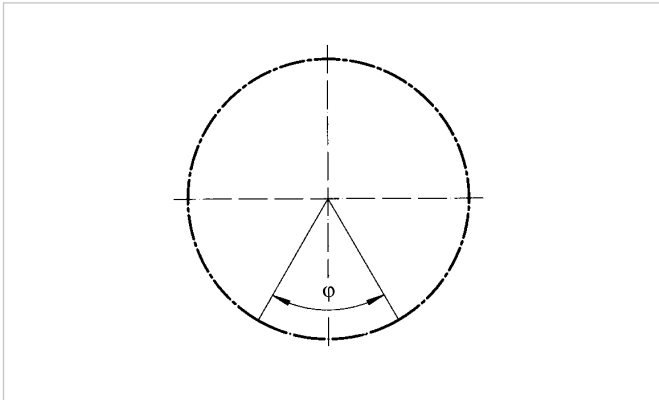
f_w = Betriebsfaktor (Tabelle 27.3)

* eine Schwingung entspricht 2φ

Schwenkwinkel

Bei Schwenkwinkeln $< 5^\circ$ kann infolge Mangelschmierung Reibkorrosion auftreten. Wir bitten ggf. um Rücksprache.

Abbildung 29.2



4.6 Zulässiges statisches Kippmoment

Im Falle einer statischen Belastung wird das zulässige statische Kippmoment mit folgenden Gleichungen berechnet:

Gleichung 30.1

$$f_s = \frac{C_0}{P_0} \quad \text{mit} \quad P_0 = x_0 \left(F_r + \frac{2M}{d_p} \right) + y_0 \cdot F_a$$

und so

Gleichung 30.2

$$M_0 = \frac{d_p \cdot C_0}{2 \cdot f_s}$$

f_s = Statischer Sicherheitsfaktor
($f_s = 1,5 \dots 3$) (Tabelle 30.3)

C_0 = Statische Tragzahl

F_r = $F_a = 0$

x_0 = 1

y_0 = 0,44

P_0 = Statische Äquivalentlast (Gleichung 30.1)

d_p = Teilkreisdurchmesser des Abtriebslagers (Tabelle 18.3)

M_0 = Zulässiges statisches Kippmoment

Tabelle 30.3

Betriebsbedingungen des Lagers	Unterer Grenzwert für f_s
Normal	$\geq 1,5$
Schwingungen / Stöße	≥ 2
Hohe Übertragungsgenauigkeit	≥ 3

4.7 Kippwinkel

Der Auslenkungswinkel als Funktion des anliegenden Kippmomentes am Abtriebslager kann mit Gleichung 30.4 berechnet werden:

Gleichung 30.4

$$\gamma = \frac{M}{K_B}$$

mit:

γ [arcmin] = Auslenkungswinkel des Abtriebslagers

M [Nm] = Anliegendes Kippmoment am Abtriebslager

K_B [Nm/arcmin] = Kippsteifigkeit des Abtriebslagers

4.8 Schmierung

Die HPG-Planetengetriebe werden mit Fettschmierung ausgeliefert. Es ist keine weitere Schmiermittelzugabe bei der Montage oder während des Betriebes notwendig.

Verwendetes Schmiermittel:

Harmonic Drive® Fett SK-2 für Baugrößen 14, 20, 32 und

Fett Epnoc Grease AP(N)2 für Baugröße 11, 50, 65.

Das Abtriebslager ist ebenfalls Lebensdauer geschmiert.

Schmiermittel: Multitemp HL-D Fett

Umgebungstemperatur: -10 °C bis +40 °C

Maximale Betriebstemperatur: + 80 °C

5. Installation und Betrieb

5.1 Transport und Lagerung

Der Transport sollte grundsätzlich in der Originalverpackung erfolgen. Wird das Getriebe nach der Auslieferung nicht gleich in Betrieb genommen, so ist es in einem trockenen Raum und in der Originalverpackung zu lagern. Die zulässige Lagertemperatur beträgt -20 °C bis +60 °C.

5.2 Anlieferungszustand

Die Getriebe werden grundsätzlich gemäß den Angaben auf der Bestätigungszeichnung ausgeliefert.

Getriebe mit Fettschmierung

Die Getriebe werden standardmäßig mit einer Fettfüllung geliefert.

5.3 Montagehinweise

HINWEIS

Bei der Montage der Getriebe dürfen die vorhandenen Schrauben weder gelöst noch entfernt werden.

5.4 Konstruktionshinweise

Generell sollten Motorwellen ohne Passfedernut verwendet werden. Falls dennoch eine Passfedernut in der Motorwelle vorhanden sein sollte, muss in jedem Fall die Passfedernut mit einer halben Passfeder geschlossen werden, um Unwuchten zu vermeiden.

Scharfkantige oder abrasiv wirkende Teile (Späne, Splitter, Staub aus Metall, Mineralien usw.) dürfen nicht mit Radialwellendichtungen in Kontakt kommen.

Ein permanent auf einer Radialwellendichtung stehender Flüssigkeitsfilm sollte verhindert werden. Hintergrund: Infolge wechselnder Betriebstemperaturen entstehenden Druckdifferenzen im Getriebe, die zum Einsaugen der auf einer Wellendichtung stehenden Flüssigkeit führen können. Gegenmaßnahme: ggf. eine zusätzliche kundenseitige Wellendichtung oder Sperrluftanschluss (konstanter Überdruck im Antrieb mit getrockneter, gefilterter Luft, max. 104 Pa). Ggf. bitte Rücksprache mit der Harmonic Drive AG

5.4.1 Vorbereitung

Vorbereitung zur Montage des Getriebes

Die Getriebemontage muss mit großer Sorgfalt und in sauberer Umgebung erfolgen. Es ist darauf zu achten, dass während der Montage keinerlei Fremdkörper in das Getriebe gelangen.

Allgemeine Hinweise

Um einen ausreichenden Reibungskoeffizienten zwischen den Oberflächen herzustellen, müssen die zu verschraubenden Flächen vor der Montage gereinigt, entfettet und getrocknet werden. Alle für die Übertragung des Abtriebsmomentes eingesetzten Schrauben müssen der Festigkeitsklasse 12.9 genügen und mit einem Drehmomentschlüssel angezogen werden. Sicherungselemente wie Unterlegscheiben oder Zahnscheiben dürfen nicht eingesetzt werden.

Montage-Hilfsstoffe

Wir empfehlen den Einsatz folgender Montage-Hilfsstoffe oder gleichwertiger Produkte. Bitte beachten Sie die Anwendungshinweise des Herstellers. Montage-Hilfsstoffe dürfen nicht in das Getriebe gelangen.

Flächendichtung

- Loctite 5203
- Loxeal 28-10

Empfohlen für alle Flanschflächen, falls keine O-Ring-Dichtung vorgesehen ist.

Schraubensicherung

- Loctite 243

Schwer lösbar und dichtend. Empfohlen für alle Schraubenverbindungen.

Montagepaste

- Klüber Q NB 50

Empfohlen für O-Ringe, die während der Montage aus ihrer Nut herauspringen können. Alle anderen O-Ringe sollten vor der Montage leicht mit dem im Getriebe befindlichen Fett eingestrichen werden.

Klebstoffe

- Loctite 638

Einsetzbar für geklebte, schwer lösbare Wellen-Naben-Verbindungen zwischen Motorwelle und Wave Generator. Bitte nur benutzen, wenn dies in der Bestätigungszeichnung vorgesehen ist.

5.5 Montage

Vom Getriebehersteller angezogene Schrauben dürfen nicht gelöst werden.

5.5.1 Motoranbau

Bitte beachten Sie beim Anbau des Motors an das HPG-Getriebe folgende Hinweise :

- Drehen Sie die Kupplung auf der Antriebsseite so, dass der Schraubenkopf auf die Bohrung des Gummideckels ausgerichtet ist.
- Setzen Sie den Motor immer in senkrechter Lage vorsichtig in das Getriebe ein
- Fixieren Sie Motor und Getriebe durch Anziehen der Schrauben auf dem Flansch (Tabelle 33.1)
- Ziehen Sie die Schraube auf der antriebsseitigen Kupplung mit dem in Tabelle 33.2 angegebenen Drehmoment an.
- Befestigen Sie zum Schluss den mitgelieferten Gummideckel.

Tabelle 33.1

[Nm]

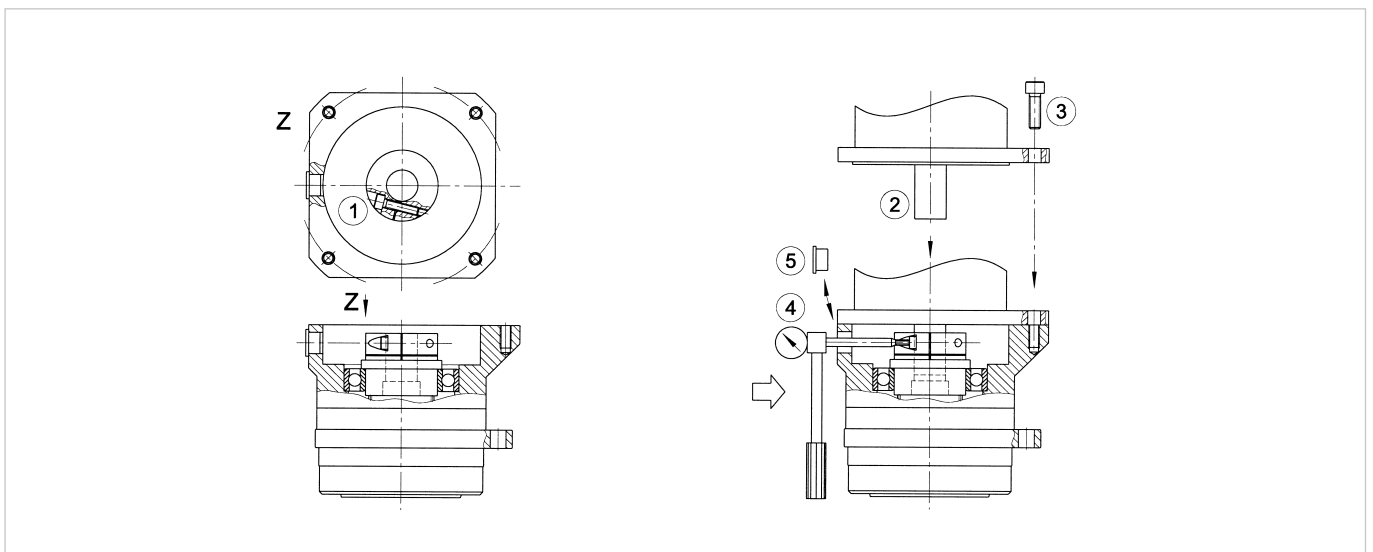
Schraubengröße	M2,3	M3	M4	M5	M6h	M8	M10	M12	M14	M16
Anzugsmoment	0,73	1,28	3,0	5,9	10,1	24,6	48,0	84,0	133,0	206,0

Tabelle 33.2

[Nm]

Schraubengröße	M3 HPG-11B	M3	M4	M5	M6	M8	M10	M12
Anzugsmoment	0,69	1,8	4,6	8,6	14,9	36,1	71,0	123

Abbildung 33.3



5.5.2 Montage des Antriebsflansches

Grundsätzlich sollte zuerst das Gehäuse des Getriebes mit dem Maschinengestell verschraubt werden. Erst danach sollte die Last mit dem Abtriebsflansch oder der Abtriebswelle verbunden werden. Diese Reihenfolge ist besonders dann zu beachten, wenn große Kippmomente, Radial- oder Axialkräfte vom Abtriebslager aufzunehmen sind.

Achten Sie bei der Montage des HPG-Getriebes auf ebene Montageflächen und darauf, dass kein Grat an den Gewindebohrungen vorhanden ist. Befestigen Sie den Gehäuseflansch, indem Sie die Schrauben des Flanschteiles anziehen. Bei der Baugröße HPG-50 müssen die beigelegten Spezialscheiben zwischen Schraubenkopf und Getriebegehäuse montiert werden.

Tabelle 34.1

Baugröße		11	14	20	32	50	65
Anzahl der Schrauben		4	4	4	4	4	4
Größe der Schrauben		M3	M5	M8	M10	M12	M16
Teilkreisdurchmesser	[mm]	46	70	105	135	190	260
Anzugsmoment der Schraube	[Nm]	1,4	6,3	26,1	51,5	123	255
Übertragbares Drehmoment	[Nm]	26,3	110	428	868	2030	5180

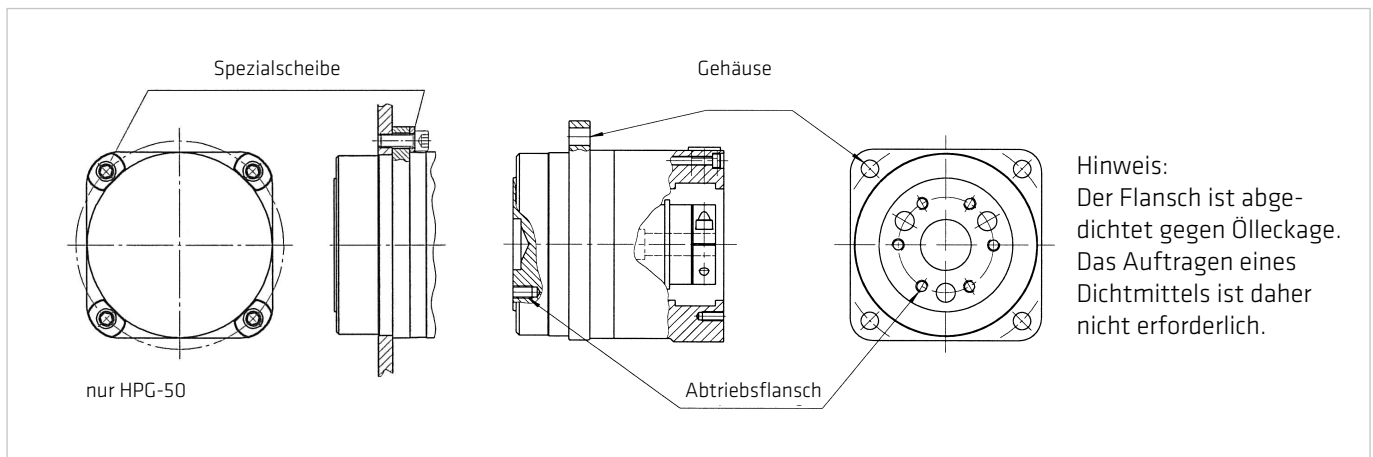
5.5.3 Montage des Gehäuseflansches

Beachten Sie bei der Montage des Abtriebsflansches die Spezifikation des Abtriebslagers (siehe Abbildung 34.3).

Tabelle 34.2

Baugröße		11	14	20	32	50	65
Anzahl der Schrauben		3	6	6	6	14	6
Größe der Schrauben		M4	M4	M6	M8	M8	M16
Teilkreisdurchmesser	[mm]	18	30	45	60	100	120
Anzugsmoment der Schraube	[Nm]	4,5	4,5	15,3	37,2	37,2	319
Übertragbares Drehmoment	[Nm]	19	63	215	524	2030	4480

Abbildung 34.3



6. Glossar

6.1 Technische Daten

Abstand R [mm]

Distanz zwischen Abtriebslager und Angriffspunkt der Last.

AC-Spannungskonstante k_{EM} [$V_{eff} / 1000min^{-1}$]

Effektivwert der induzierten Motorklemmenspannung bei einer Drehzahl von 1000 min^{-1} und einer Antriebstemperatur von $20 \text{ }^\circ\text{C}$.

Baugröße

1) Antriebe/Getriebe mit Harmonic Drive® Getriebe oder Harmonic Planetengetriebe

Die Baugröße ist abgeleitet vom Teilkreisdurchmesser der Verzahnung in Zoll multipliziert mit 10.

2) Servomotor CHM

Die Baugröße bei den CHM Servomotoren beschreibt das Stillstands Drehmoment in Ncm.

3) Direktantriebe TorkDrive®

Die Baugröße der Baureihe TorkDrive wird durch den Außendurchmesser des Eisenkerns im Stator beschrieben.

Bemessungsdrehmoment T_N [Nm]

Abtriebsdrehmoment mit dem der Antrieb oder Motor bei Nennantriebsdrehzahl kontinuierlich belastet werden kann. Dabei muss der Antrieb oder Motor, abhängig von der Baugröße, auf eine definierte Kühlfläche montiert werden.

Bemessungsdrehzahl n_N [min^{-1}]

Abtriebsdrehzahl, welche bei Belastung des Antriebs oder Motors mit Nenn Drehmoment T_N kontinuierlich auftreten darf. Dabei muss der Antrieb oder Motor, abhängig von der Baugröße, auf eine definierte Kühlfläche montiert werden.

Bemessungsleistung P_N [W]

Abgegebene Leistung bei Bemessungsdrehzahl und Bemessungsdrehmoment.

Bemessungsspannung U_N [V_{eff}]

Anschluss spannung bei Betrieb mit Bemessungsdrehmoment und Bemessungsdrehzahl. Angegeben ist der Effektivwert der Leiterspannung.

Bemessungsstrom I_N [A_{eff}]

Effektivwert des sinusförmigen Stroms bei Belastung des Antriebs mit Bemessungsdrehmoment und Bemessungsdrehzahl.

Bremsenspannung U_{Br} [VDC]

Anschluss spannung der Haltebremse.

Drehmomentkonstante (Abtrieb) k_{Tout} [Nm/A_{eff}]

Quotient aus Stillstands Drehmoment und Stillstandsstrom unter Berücksichtigung der Getriebeverluste.

Drehmomentkonstante (Motor) k_{TM} [Nm/A_{eff}]

Quotient aus Stillstands Drehmoment und Stillstandsstrom.

Durchschnittsdrehmoment T_A [Nm]

Wird das Getriebe mit wechselnden Lasten beaufschlagt, so sollte das durchschnittliche Drehmoment berechnet werden. Dieser Wert sollte den angegebenen Grenzwert T_A nicht überschreiten.

Dynamische Axiallast $F_{A \text{ dyn (max)}}$ [N]

Bei rotierendem Lager maximal zulässige Axiallast, wobei keine zusätzlichen Kippmomente oder Radialkräfte wirken dürfen.

Dynamisches Kippmoment $M_{\text{dyn (max)}}$ [Nm]

Bei rotierendem Lager maximal zulässiges Kippmoment, wobei keine Axial- oder Radialkräfte wirken dürfen.

Dynamische Radiallast $F_{R \text{ dyn (max)}}$ [N]

Bei rotierendem Lager maximal zulässige Radiallast, wobei keine zusätzlichen Kippmomente oder Axialkräfte wirken dürfen.

Dynamische Tragzahl C [N]

Maß für die Last, die ein Abtriebslager aufnimmt, bevor es bei dynamischer Dauerbelastung unnötig schnell bleibenden Schaden erleidet.

Elektrische Zeitkonstante τ_e [s]

Die Zeitkonstante gibt an, in welcher Zeit der Strom 63 % des maximal möglichen Wertes bei konstanter Klemmenspannung erreicht.

Entmagnetisierungsstrom I_E [A_{eff}]

Beginn der Entmagnetisierung der Rotormagnete.

Gewicht m [kg]

Das im Katalog angegebene Gewicht ist das Nettogewicht ohne Verpackung und gilt nur für Standardausführungen.

Haltemoment der Bremse T_H [Nm]

Drehmoment, bezogen auf den Abtrieb, das der Antrieb bei geschlossener Bremse halten kann.

Haltestrom der Bremse I_{HBr} [A_{DC}]

Strom zum Halten der Bremse.

Hohlwellendurchmesser d_H [mm]

Freier Innendurchmesser der axialen durchgängigen Hohlwelle.

Induktivität (L-L) L_{L-L} [mH]

Berechnete Anschlussinduktivität ohne Berücksichtigung der magnetischen Sättigung der Motoraktivteile.

Kippsteifigkeit K_B [Nm/arcmin]

Gibt die Verkippung des Abtriebslagers bei anliegendem Kippmoment an.

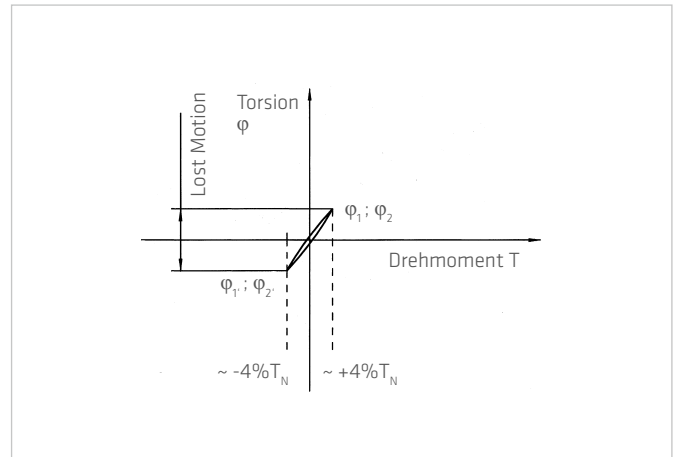
Kollisionsdrehmoment T_M [Nm]

Im Falle einer Not-Ausschaltung oder einer Kollision kann das Harmonic Drive® Getriebe mit einem kurzzeitigen Kollisionsdrehmoment beaufschlagt werden. Die Anzahl und die Höhe dieses Kollisionsdrehmomentes sollten möglichst gering sein. Unter keinen Umständen sollte das Kollisionsdrehmoment während des normalen Arbeitszyklus erreicht werden.

Lost Motion (Harmonic Drive® Getriebe) [arcmin]

Harmonic Drive® Getriebe weisen kein Spiel in der Verzahnung auf. Der Begriff Lost Motion wird verwendet, um die Torsionssteifigkeit im Bereich kleiner Drehmomente zu charakterisieren.

Das Bild zeigt den Verdrehwinkel φ in Abhängigkeit des anliegenden Abtriebsdrehmomentes als Hysteresekurve bei fixiertem Wave Generator. Die Lost Motion Messung wird mit einem Abtriebsdrehmoment von ca. $\pm 4\%$ des Nenndrehmomentes des Getriebes durchgeführt.



Massenträgheitsmoment J [kgm²]

Massenträgheitsmoment des Rotors.

Massenträgheitsmoment J_{in} [kgm²]

Das im Katalog angegebene Massenträgheitsmoment des Getriebes bezieht sich auf den Getriebeeingang.

Massenträgheitsmoment J_{out} [kgm²]

Massenträgheitsmoment bezogen auf den Abtrieb.

Maximale Antriebsdrehzahl (Fettschmierung) n_{in(max)} [min⁻¹]

Maximal zulässige Getriebeeingangsdrehzahl bei Fettschmierung.

Maximale Antriebsdrehzahl (Ölschmierung) n_{in(max)} [min⁻¹]

Maximal zulässige Getriebeeingangsdrehzahl bei Ölschmierung.

Maximale Drehzahl n_{max} [min⁻¹]

Die maximal zulässige Abtriebsdrehzahl. Diese darf aus Erwärmungsgründen nur kurzzeitig während des Arbeitszyklus wirken. Die maximale Abtriebsdrehzahl kann beliebig oft auftreten, solange die Bemessungsdrehzahl über den Zyklus im zulässigen Dauerbetrieb der Kennlinie liegt.

Maximales Drehmoment T_{max} [Nm]

Gibt die maximal zulässigen Beschleunigungs- und Bremsdrehmomente an. Für hochdynamische Vorgänge steht das maximale Drehmoment kurzfristig zur Verfügung. Das maximale Drehmoment kann durch den im Regelgerät parametrisierten maximalen Strom begrenzt werden. Das maximale Drehmoment kann beliebig oft aufgebracht werden, solange das durchschnittliche Drehmoment innerhalb des zulässigen Dauerbetriebes liegt.

Maximaler Hohlwellendurchmesser d_{H(max)} [mm]

Bei Getrieben mit Hohlwelle gibt dieser Wert den maximalen Durchmesser der axialen Hohlwelle an.

Maximale Leistung P_{max} [W]

Maximale abgegebene Leistung.

Maximale stationäre Zwischenkreisspannung U_{DC(max)} [VDC]

Gibt die für den bestimmungsgemäßen Betrieb des Antriebes maximal zulässige stationäre Zwischenkreisspannung an. Während des Bremsbetriebes kann diese kurzfristig überschritten werden.

Maximalstrom I_{\max} [A]

Der Maximalstrom ist der kurzzeitig zulässige Strom.

Mechanische Zeitkonstante τ_m [s]

Die Zeitkonstante gibt an, in welcher Zeit die Drehzahl 63 % des maximal möglichen Wertes bei konstanter Klemmenspannung ohne Last erreicht.

Mittlere Antriebsdrehzahl (Fettschmierung) $n_{av(max)}$ [min^{-1}]

Maximal zulässige durchschnittliche Getriebeeingangsdrehzahl bei Fettschmierung.

Mittlere Antriebsdrehzahl (Ölschmierung) $n_{av(max)}$ [min^{-1}]

Maximal zulässige durchschnittliche Getriebeeingangsdrehzahl bei Ölschmierung.

Motor Bemessungsdrehzahl n_N [min^{-1}]

Drehzahl, welche bei Belastung des Motors mit Nenndrehmoment T_N kontinuierlich auftreten darf. Dabei muss der Motor, abhängig von der Baugröße, auf eine definierte Kühlfläche montiert werden.

Motorklemmenspannung (nur Grundwelle) U_M [V_{eff}]

Erforderliche Grundwellenspannung zum Erreichen der angegebenen Performance. Zusätzliche Spannungsverluste können zu Einschränkung der maximal erreichbaren Drehzahl führen.

Motor maximale Drehzahl n_{\max} [min^{-1}]

Die maximal zulässige Motordrehzahl.

Nenndrehmoment T_N [Nm]

Das Nenndrehmoment ist ein Referenzdrehmoment für die Berechnung der Getriebelebensdauer.

Bei Belastung mit dem Nenndrehmoment und der Nenndrehzahl erreicht das Getriebe die mittlere Lebensdauer L_{50} . Das Nenndrehmoment T_N wird nicht für die Dimensionierung angewendet.

Öffnungsstrom der Bremse I_{OBr} [A_{DC}]

Strom zum Öffnen der Bremse.

Öffnungszeit der Bremse t_o [ms]

Verzögerungszeit zum Öffnen der Bremse.

Polpaarzahl p []

Anzahl der Paare von magnetischen Polen innerhalb von rotierenden elektrischen Maschinen.

Schließzeit der Bremse t_c [ms]

Verzögerungszeit zum Schließen der Bremse.

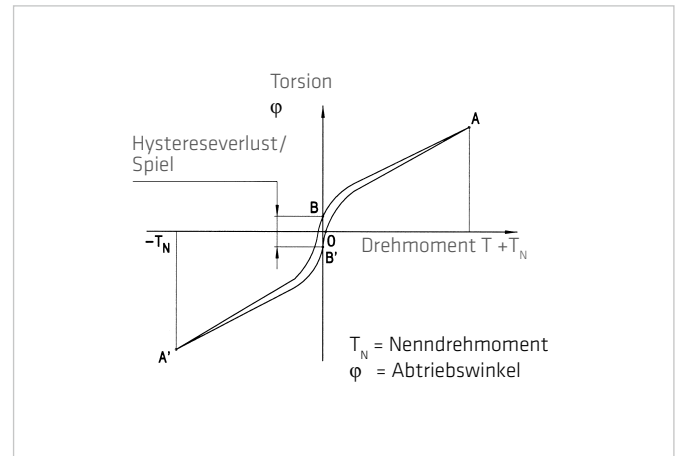
Schutzart IP

Die Schutzart nach EN 60034-5 gibt die Eignung für verschiedene Umgebungsbedingungen an.

Spiel (Beschreibung mittels Hysteresekurve) [arcmin]

Harmonic Planetengetriebe zeigen bei Beaufschlagung mit einem Nenndrehmoment die in der Hysteresekurve dargestellte Charakteristik. Zur Ermittlung der Hysteresekurve wird bei blockierter Eingangswelle ein Drehmoment an der Abtriebswelle eingeleitet.

Ausgehend von Punkt 0, werden nacheinander die Punkte A-B-A'-B'-A angefahren (siehe Abbildung). Der Betrag B-B' wird als Spiel (oder Hystereseverlust) bezeichnet.



Statische Tragzahl C_0 [N]

Maß für die Last, die ein Abtriebslager aufnimmt, bevor es bei statischer Belastung unnötig schnell bleibenden Schaden erleidet.

Statisches Kippmoment M_0 [Nm]

Bei stillstehendem Lager maximal zulässiges Kippmoment, wobei keine Axial- oder Radialkräfte wirken dürfen.

Stillstands Drehmoment T_0 [Nm]

Zulässiges Drehmoment bei stillstehendem Antrieb.

Stillstandsstrom I_0 [A_{eff}]

Effektivwert des Motorstroms zur Erzeugung des Stillstands Drehmomentes.

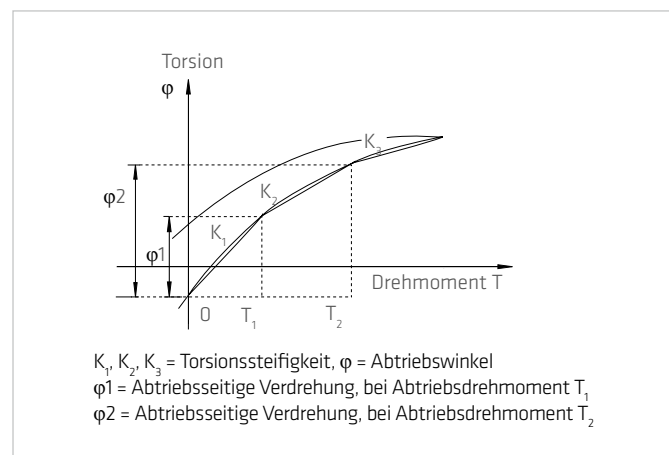
Teilkreisdurchmesser d_p [mm]

Teilkreisdurchmesser des Abtriebslagers.

Torsionssteifigkeit (Harmonic Drive® Getriebe) K_3 [Nm/rad]

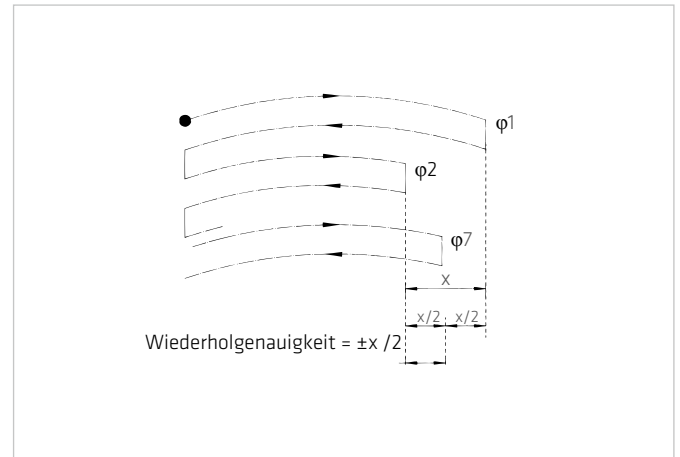
Das Maß der elastischen Verdrehung am Abtrieb bei einem bestimmten Drehmoment und blockiertem Wave Generator. Die Torsionssteifigkeit K_3 beschreibt die Steifigkeit oberhalb eines definierten Referenzdrehmomentes. In diesem Bereich ist die Steifigkeit nahezu linear. Werte unterhalb dieses Drehmomentes sind auf Anfrage bzw. unserer Website verfügbar.

Der angegebene Wert für die Torsionssteifigkeit K_3 ist ein Durchschnittswert, der während zahlreicher Tests ermittelt wurde. Die Grenzdrehmomente T_1 und T_2 sowie Hinweise zur Berechnung des Gesamtverdrehwinkels sind in den weiterführenden technischen Unterlagen zu finden.



Wiederholgenauigkeit [arcmin]

Die Wiederholgenauigkeit eines Getriebes beschreibt die Positionsabweichung, die beim wiederholten Anfahren eines Sollwertes aus jeweils der gleichen Drehrichtung auftritt. Die Wiederholgenauigkeit ist definiert als die Hälfte der maximalen Abweichung, versehen mit einem \pm Zeichen.



Widerstand (L-L, 20 °C) R_{LL} [Ω]

Wicklungswiderstand gemessen zwischen zwei Leitern bei einer Wicklungstemperatur von 20 °C. Die Wicklung ist in Sternschaltung ausgeführt.

6.2 Kennzeichnung, Richtlinien und Verordnungen

CE-Kennzeichnung

Mit der CE-Kennzeichnung erklärt der Hersteller oder EU-Importeur gemäß EU-Verordnung, dass das Produkt den geltenden Anforderungen, die in den Harmonisierungsrechtsvorschriften der Gemeinschaft über ihre Anbringung festgelegt sind, genügt.



REACH-Verordnung

Die REACH-Verordnung ist eine EU-Chemikalienverordnung. REACH steht für Registration, Evaluation, Authorisation and Restriction of Chemicals, also für die Registrierung, Bewertung, Zulassung und Beschränkung von Chemikalien.



RoHS EG-Richtlinie

Die RoHS EG-Richtlinie zur Beschränkung der Verwendung bestimmter gefährlicher Stoffe in Elektro- und Elektronikgeräten regelt die Verwendung von Gefahrstoffen in Geräten und Bauteilen.



...just move it!



Deutschland
Harmonic Drive AG
Hoenbergstraße 14
65555 Limburg/Lahn

T +49 6431 5008-0
F +49 6431 5008-119

info@harmonicdrive.de
www.harmonicdrive.de



Technische Änderungen vorbehalten.