



Dynabloc hd



Servo-réducteur à haute dynamique
et jeu réduit

LEROY-SOMER™

Nidec
All for dreams

Solutions DYNABLOC pour applications à cycle transitoire

RÉDUCTEUR

Planétaire ou roue et vis à jeu réduit

Couple de sortie jusqu'à 690 N.m

Réductions de 3 à 90

Jeu angulaire : EXPERT 1-4', MEDIUM 4-7', BASIC 8-14'

Facilité d'intégration : montage coaxial ou perpendiculaire

Liaison mécanique : arbre plein, ou creux avec ou sans frette de serrage

MOTEUR Unimotor

Stator segmenté permettant un rapport couple-inertie élevé pour une dynamique importante

Protection IP 65

Codeur incrémental CR, CA ou absolu EM, EC, ou Résolveur AR, AE

Frein de parking en option

Fonctionnement optimal avec variateur Unidrive M



Pje DYNABLOC 



Pjr DYNABLOC 



Mjd DYNABLOC 

APPLICATIONS

Emballages, conditionnement, étiquetage

Imprimerie

Machines outils

Machines à bois

Machines textile

Machines process

Robotique

Palettiseurs

Manutention rapide



Sommaire

Introduction.....	4
-------------------	---

INFORMATIONS GÉNÉRALES

Jeu angulaire des réducteurs	5
Rigidité torsionnelle	5
Rapports de réduction finis	5
Caractéristiques des servomoteurs	6

RÈGLES DE SÉLECTION

Informations nécessaires.....	7
Organigramme de sélection.....	8

SÉLECTION DES SERVO-RÉDUCTEURS

Planétaires Pje :

Généralités	9
Fixation, position de fonctionnement	10
Désignation / Codification	11
Pje 0641 - Pje 0642	12
Pje 0841 - Pje 0842	13
Pje 1181 - Pje 1182	14
Pje 1501 - Pje 1502	15
Dimensions Pje.....	16

Planétaires Pjr :

Généralités	17
Fixation, position de fonctionnement	18
Désignation / Codification	19
Pjr 0601 - Pjr 0602	20
Pjr 0751 - Pjr 0752	21
Pjr 1001 - Pjr 1002	22
Pjr 1401 - Pjr 1402	23
Pjr 1801 - Pjr 1802	24
Dimensions Pjr.....	25

Roue et vis Mjd :


Généralités	26
Fixation, position de fonctionnement	27
Désignation / Codification	28
Mjd 0351	29
Mjd 0451	30
Mjd 0551	31
Mjd 0631	32
Mjd 0751	33
Mjd 0901	34
Mjd 1101	35
Dimensions Mjd	36



CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Pje	39
Pjr	40
Mjd	41

Leroy-Somer se réserve le droit de modifier les caractéristiques de ses produits à tout moment pour y apporter les derniers développements technologiques. Les informations contenues dans ce document sont donc susceptibles de changer sans avis préalable.

Introduction

Leroy-Somer propose sa nouvelle gamme de servo-réducteurs DYNABLOC  pour des applications à haute dynamique.


La gamme DYNABLOC  est constituée de réducteurs de vitesse à jeu réduit, associés à des servomoteurs Unimotor .

Les réducteurs DYNABLOC  sont proposés dans les technologies suivantes :

- à engrenages planétaires :

Pje et Pjr DYNABLOC 

- à roue et vis sans fin haute précision :

Mdj DYNABLOC 

Jeu angulaire des réducteurs

Le jeu angulaire à l'arbre lent des réducteurs varie de 1 à 14 arcmin selon le type de réducteur et la classe de jeu choisie. Les sélections suivantes sont possibles :

Classe de jeu angulaire	Orientation arbre lent			
	Axiale		Perpendiculaire	
	Type	Jeu	Type	Jeu
BASIC	Pje $i = 3 - 10$	$< 8 - < 10'$	Mjd	10'
	Pje $i = 12 - 100$	$< 12 - < 14'$		
MEDIUM	Pjr $i = 3 - 10$	$< 4 - < 6'$	Mjd	5'
	Pjr $i = 12 - 100$	$< 6 - < 7'$		
EXPERT	Pjr $i = 3 - 10$	$< 2 - < 4' *$	Mjd	1'
	Pjr $i = 12 - 100$	$< 4 - < 5' *$		

Le jeu exact pour chaque type de réducteur et le rapport de réduction i est précisé au § Caractéristiques techniques, pages 39 à 41.


Rigidité torsionnelle

La rigidité (ou raideur) torsionnelle est la caractéristique précisant le couple en N.m qu'il faut appliquer au servo-réducteur pour le déformer d'un angle d'une arcmin. La rigidité est exprimée en N.m/arcmin.

Dans le cas de contraintes très sévères, combinées à des inerties entraînées importantes, il sera souhaitable d'orienter le choix, vers les types de servo-réducteurs à haute rigidité torsionnelle pour obtenir une bonne stabilité du servomoteur en fonctionnement dynamique.

Les technologies proposées à engrenages planétaires Pje et Pjr et à roue et vis Mjd sont les mieux adaptées dans ces conditions.

Rapports de réduction finis

Dans la gamme DYNABLOC , tous les rapports de réduction sont finis ou entiers ce qui permet un calcul précis du positionnement, évitant ainsi les erreurs d'arrondi.

Caractéristiques des servomoteurs




Échauffement classe F ($\Delta t = 100^\circ$)

Température ambiante 40°C


Réseau d'alimentation 380-480 V AC (230 V sur demande)

Vitesse nominale 3000 min⁻¹ (sauf type 190UD : 2000 min⁻¹)

Type servomoteur Unimotor 	Couple permanent au calage	Couple nominal	Couple crête*	Moment d'inertie		Frein de parking	
				Sans frein	Avec frein	Couple de freinage	Alimentation
				<i>N.m</i>	<i>N.m</i>		
	<i>N.m</i>	<i>N.m</i>	<i>N.m</i>	10 ⁻⁴ kgm ²	10 ⁻⁴ kgm ²	<i>N.m</i>	<i>V</i>
055UD A 30	0.72	0.70	2.88	0.14	0.17	1.8	24
055UD B 30	1.18	1.05	4.72	0.25	0.28	1.8	24
055UD C 30	1.65	1.48	6.60	0.36	0.39	1.8	24
067UD B 30	2.55	2.45	7.65	0.53	0.60	4	24
067UD C 30	3.7	3.50	11.1	0.75	0.82	4	24
089UD B 30	5.5	4.85	16.5	1.61	1.73	10	24
089UD C 30	8.0	6.90	24.0	2.34	2.46	10	24
115UD C 30	14.6	10.5	43.8	6.39	6.72	25	24
115UD D 30	18.8	13.6	56.4	8.38	8.71	25	24
142UD C 30	25.0	18.4	74.9	17.0	19.54	42	24
142UD E 30	38.0	23.0	114	27.2	29.74	42	24
190UD C 20	52.0	42.5	156	54.6	59.17	67	24

* Le moment crête peut être limité par le courant du variateur.



Toutes les instructions de sécurité, les informations générales et les caractéristiques techniques concernant les servomoteurs Unimotor  sont disponibles dans la documentation : Catalogue technique réf.4716.

Informations nécessaires

- Type d'application
- Masse à entraîner
- Cycle de fonctionnement, voir diagramme ci-dessous (exemple)
- Vitesse de déplacement
--> Calculer la vitesse n_2 en sortie du réducteur
- Précision du positionnement
--> Calculer le jeu angulaire du réducteur
- Couple résistant et d'accélération en sortie
- Effort radial et axial sur arbre lent
- Température ambiante
- Altitude d'installation

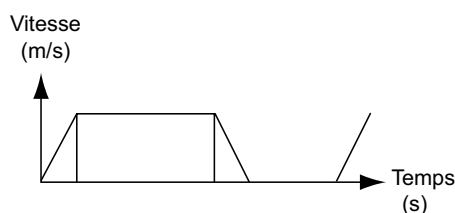
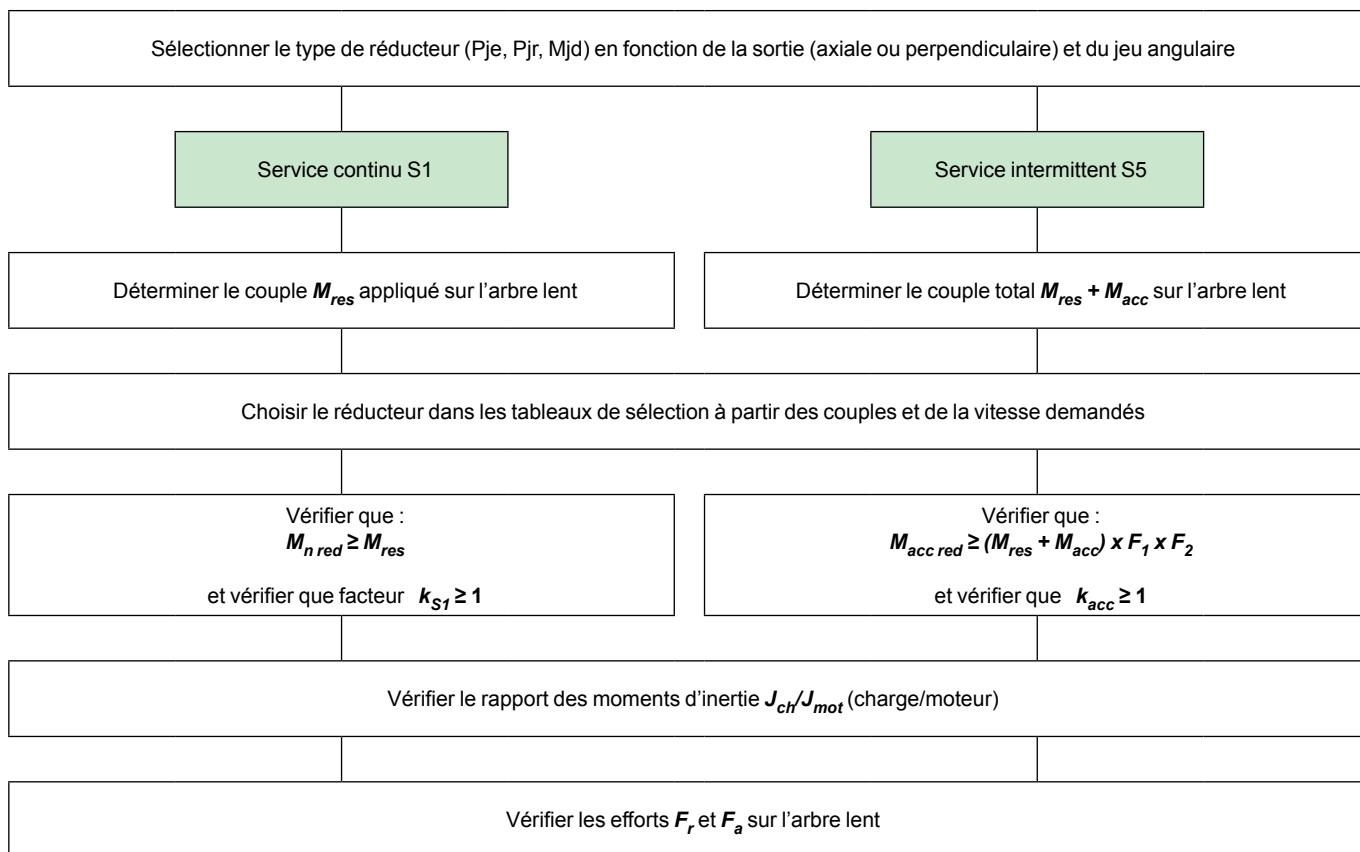


Diagramme cycle de fonctionnement

ABRÉVIATIONS

Définitions	Symboles
Couple de sortie du réducteur maxi admissible en S1 en N.m (cas optimum)	$M_{Red-S1\ max}$
Couple nominal moteur en N.m	$M_{n\ mot}$
Couple crête moteur en N.m	$M_{peak\ mot}$
Couple nominal en sortie du réducteur en N.m	$M_{n\ red}$
Couple d'accélération en sortie du réducteur en N.m	$M_{acc\ red}$
Couple d'accélération nécessaire en N.m	M_{acc}
Couple résistant de la charge en sortie du réducteur en N.m	M_{res}
Facteur de service en service S1	k_{S1}
Facteur de service en accélération	k_{acc}
Inertie moteur en kgm^2	J_{mot}
Inertie du réducteur en entrée en kgm^2	J_{red}
Inertie de la charge en kgm^2 , ramenée à l'entrée du réducteur	J_{ch}
Rapport de réduction exact du réducteur	i_{exact}
Vitesse de sortie en min^{-1}	n_2
Effort radial maxi admissible en milieu d'arbre lent en N	F_r
Effort axial maxi admissible sur l'arbre lent en N	F_a

Organigramme de sélection



Facteurs de correction

Facteur F1					
Temps de fonctionnement par cycle	10 %	30 %	50 %	70 %	90 %
Facteur correcteur F1	0.7	0.85	1	1.11	1.2

Facteur F2				
Nombre démarrages par heure	1000-2000	2000-3000	3000-5000	5000-10000
Facteur correcteur F2	1 - 1.3	1.3 - 1.5	1.5 - 1.7	1.7 - 1.9

Valeurs indicatives du rapport d'inertie J_{ch}/J_{mot}

Temps d'accélération	Rapport J_{ch}/J_{mot}
0.1 s	≤ 3
0.2 s	≤ 5
0.5 s	≤ 8
1.0 s	≤ 15

DYNABLOC


Servo-réducteur à haute dynamique et jeu réduit

Sélection servo-réducteurs Pje


Généralités


Pje DYNABLOC



Les servo-réducteurs **Pje DYNABLOC ** à engrenages planétaires permettent de réduire la vitesse des servomoteurs et d'augmenter le couple. Ils permettent par ailleurs, d'adapter le moment d'inertie de la charge entraînée, par rapport à celle du moteur.

Leur conception très compacte et leur poids réduit permettent une intégration facile dans les machines, particulièrement nécessaire lorsque le servo-réducteur est embarqué.

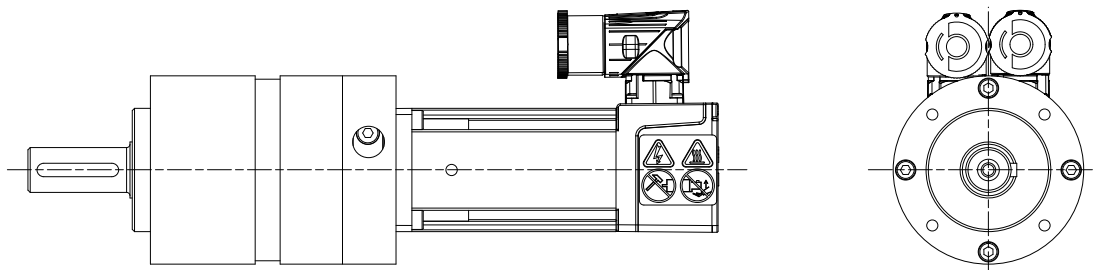
La gamme **Pje DYNABLOC ** à jeu réduit BASIC bénéficie d'une haute rigidité torsionnelle. Sans entretien, ils sont livrés lubrifiés et ils sont multipositions.

Descriptif	
Gamme	4 tailles de 0641 à 1502
Couple nominal	20 - 340 N.m
Couple d'accélération max	Jusqu'à 460 N.m
Rapports de réduction	1-train : 5 rapports de 3 à 10 2-trains : 5 rapports de 12 à 50
Jeu angulaire	BASIC • 1-train : 8 à 10' • 2-trains : 12 à 14'
Lubrification	Lubrifié à vie, multiposition
Rendement	1-train : 94 % 2-trains : 92 %
Arbre lent	Arbre plein claveté
Unimotor 	Vitesse nominale 3000 min ⁻¹ Connecteurs orientables 90° Codeur incrémental ou absolu Moteur avec ou sans frein
Finition	Peinture noire RAL 9005 et aluminium non-peint

Fixation, position de fonctionnement

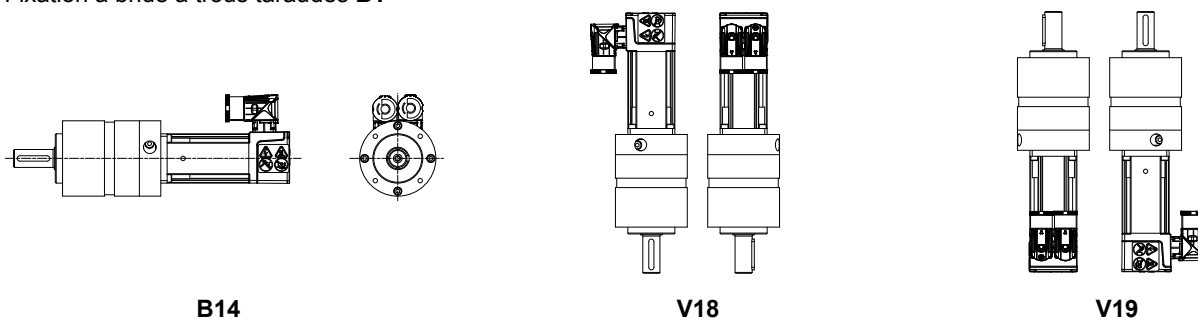
FORME DE FIXATION

Fixation à bride à trous taraudés **BT**



POSITION DE FONCTIONNEMENT

Fixation à bride à trous taraudés **BT**

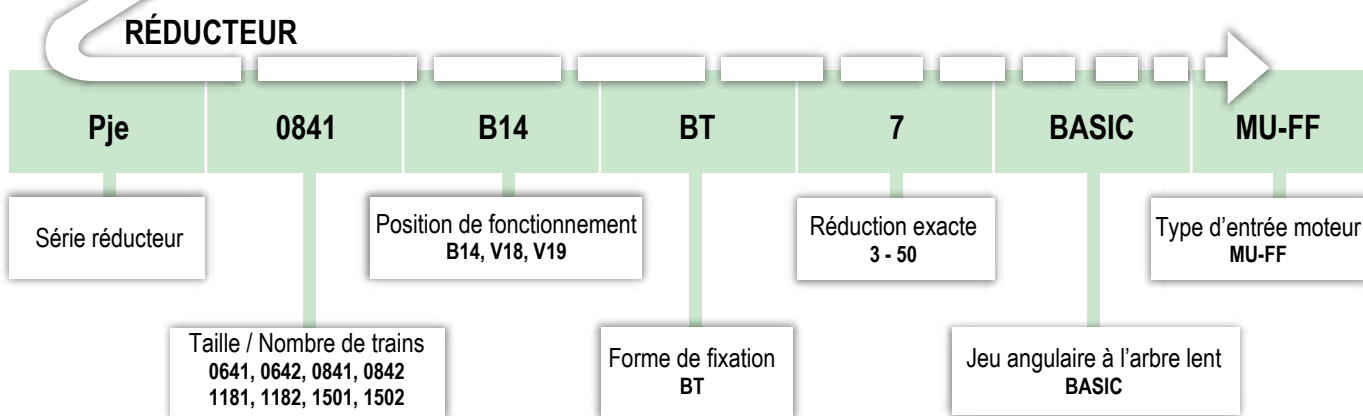


B14

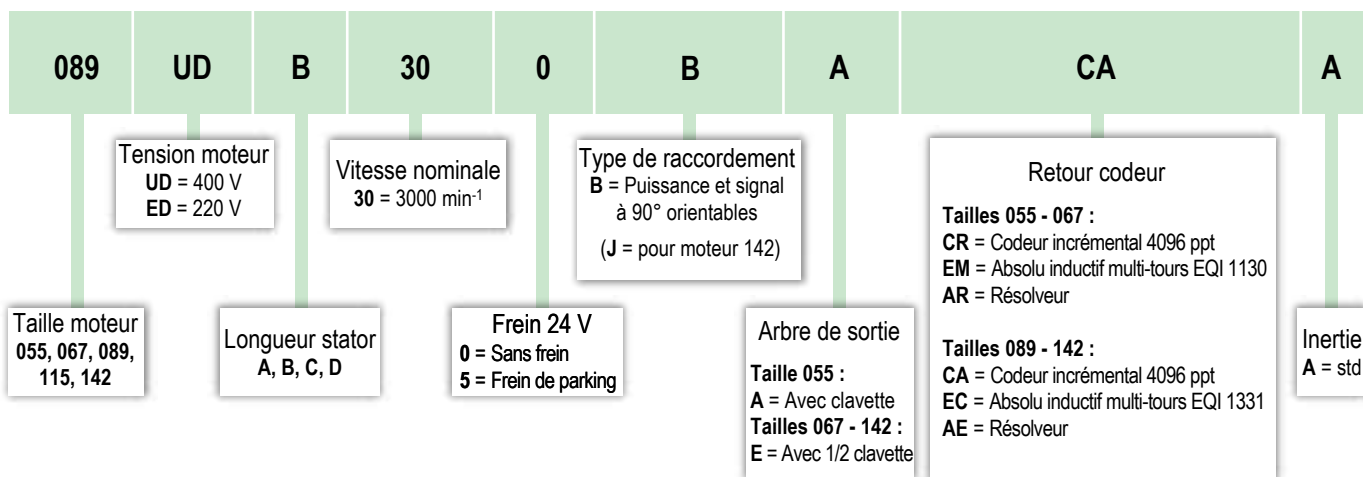
V18

V19

Désignation / Codification



MOTEUR UNIMOTOR



Les produits et matériels présentés dans ce document sont à tout moment susceptibles d'évolution ou de modifications, tant au plan technique et d'aspect que d'utilisation. Leur description ne peut en aucun cas revêtir un aspect contractuel.

Pje 0641 - Pje 0642

Pje 0641 M_{Red-S1} 26 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur $M_{n\ mot}$ N.m	Couple crête moteur $M_{peak\ mot}$ N.m	Inertie moteur J_{mot} 10^{-4} kg.m ²	Inertie réducteur J_{red} 10^{-4} kg.m ²	Réduction exacte i_{exact}	Vitesse de sortie n_2 min ⁻¹	S1		S5	
							Couple nominal réducteur $M_{n\ red}$ N.m	Facteur de service k_{S1}	Couple accélération sortie réducteur $M_{acc\ red}$ N.m	Facteur de service accélération k_{acc}
055UD A 30	0.70	2.88	0.14	0.45	3	1000	2.0	10.13	8.1	4.43
				0.38	4	750	2.6	9.88	10.8	4.06
				0.36	5	600	3.3	7.90	13.5	3.25
				0.35	7	429	4.6	5.64	19.0	2.32
				0.34	10	300	6.6	2.43	27.1	0.89
055UD B 30	1.05	4.72	0.25	0.45	3	1000	3.0	6.75	13.3	2.70
				0.38	4	750	3.9	6.59	17.7	2.48
				0.36	5	600	4.9	5.27	22.2	1.98
				0.35	7	429	6.9	3.76	31.1	1.42
				0.34	10	300	9.9	1.62	44.4	0.54
055UD C 30	1.48	6.6	0.36	0.45	3	1000	4.2	4.79	18.6	1.93
				0.38	4	750	5.6	4.67	24.8	1.77
				0.36	5	600	7.0	3.74	31.0	1.42
				0.35	7	429	9.7	2.67	43.4	1.01
				0.34	10	300	13.9	1.15	62.0	0.39
067UD B 30	2.45	7.65	0.53	0.45	3	1000	6.9	2.89	21.6	1.67
				0.38	4	750	9.2	2.82	28.8	1.53
				0.36	5	600	11.5	2.26	36.0	1.22
				0.35	7	429	16.1	1.61	50.3	0.87
				0.45	3	1000	9.9	2.03	31.3	1.15
067UD C 30	3.50	11.1	0.75	0.38	4	750	13.2	1.98	41.7	1.05
				0.36	5	600	16.5	1.58	52.2	0.84
				0.35	7	429	23.0	1.13	73.0	0.60

Pje 0642 M_{Red-S1} 44 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur $M_{n\ mot}$ N.m	Couple crête moteur $M_{peak\ mot}$ N.m	Inertie moteur J_{mot} 10^{-4} kg.m ²	Inertie réducteur J_{red} 10^{-4} kg.m ²	Réduction exacte i_{exact}	Vitesse de sortie n_2 min ⁻¹	S1		S5	
							Couple nominal réducteur $M_{n\ red}$ N.m	Facteur de service k_{S1}	Couple accélération sortie réducteur $M_{acc\ red}$ N.m	Facteur de service accélération k_{acc}
055UD A 30	0.70	2.88	0.14	0.38	12	250	7.7	4.66	31.8	1.42
				0.38	16	188	10.3	4.08	42.4	1.23
				0.36	20	150	12.9	3.26	53.0	0.98
				0.35	35	86	22.5	1.95	92.7	0.59
				0.34	50	60	32.2	1.37	132.5	0.42
055UD B 30	1.05	4.72	0.25	0.38	12	250	11.6	3.11	52.1	0.86
				0.38	16	188	15.5	2.72	69.5	0.75
				0.36	20	150	19.3	2.17	86.8	0.60
055UD C 30	1.48	6.6	0.36	0.38	12	250	16.3	2.20	72.9	0.62
				0.38	16	188	21.8	1.93	97.2	0.54
				0.36	20	150	27.2	1.54	121.4	0.43

: Délai CMR

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 39.

Pje 0841 M_{Red-S1} 54 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur $M_{n\ mot}$ N.m	Couple crête moteur $M_{peak\ mot}$ N.m	Inertie moteur J_{mot} 10^{-4} kg.m ²	Inertie réducteur J_{red} 10^{-4} kg.m ²	Réduction exacte i_{exact}	Vitesse de sortie n_2 min ⁻¹	S1		S5	
							Couple nominal réducteur $M_{n\ red}$ N.m	Facteur de service k_{S1}	Couple accélération sortie réducteur $M_{acc\ red}$ N.m	Facteur de service accélération k_{acc}
055UDA 30	0.70	2.88	0.14	1.37	3	1000	2.0	20.26	8.10	8.62
				1.14	4	750	2.6	20.52	10.8	9.23
				1.05	5	600	3.3	16.41	13.5	7.39
				0.97	7	429	4.6	11.72	19.0	5.28
				0.93	10	300	6.6	6.08	27.1	2.77
055UD B 30	1.05	4.72	0.25	1.37	3	1000	3.0	13.51	13.3	5.26
				1.14	4	750	3.9	13.68	17.7	5.63
				1.05	5	600	4.9	10.94	22.2	4.51
				0.97	7	429	6.9	7.82	31.1	3.22
				0.93	10	300	9.9	4.05	44.4	1.69
055UD C 30	1.48	6.60	0.36	1.37	3	1000	4.2	9.58	18.6	3.76
				1.14	4	750	5.6	9.70	24.8	4.03
				1.05	5	600	7.0	7.76	31.0	3.22
				0.97	7	429	9.7	5.55	43.4	2.30
				0.93	10	300	13.9	2.88	62.0	1.21
067UD B 30	2.45	7.65	0.53	1.37	3	1000	6.9	5.79	21.6	3.24
				1.14	4	750	9.2	5.86	28.8	3.48
				1.05	5	600	11.5	4.69	36.0	2.78
				0.97	7	429	16.1	3.35	50.3	1.99
				0.93	10	300	23.0	1.74	71.9	1.04
067UD C 30	3.50	11.1	0.75	1.37	3	1000	9.9	4.05	31.3	2.24
				1.14	4	750	13.2	4.10	41.7	2.40
				1.05	5	600	16.5	3.28	52.2	1.92
				0.97	7	429	23.0	2.34	73.0	1.37
				0.93	10	300	32.9	1.22	104.3	0.72
089UD B 30	4.85	16.5	1.61	1.37	3	1000	13.7	2.92	46.5	1.50
				1.14	4	750	18.2	2.96	62.0	1.61
				1.05	5	600	22.8	2.37	77.6	1.29
				0.97	7	429	32.6	1.66	108.6	0.92
				1.37	3	1000	19.5	2.06	67.7	1.03
089UD C 30	6.90	24.0	2.34	1.14	4	750	25.9	2.08	90.2	1.11
				1.05	5	600	32.4	1.67	112.8	0.89
				0.97	7	429	45.4	1.19	157.9	0.63

Pje 0842 M_{Red-S1} 100 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur $M_{n\ mot}$ N.m	Couple crête moteur $M_{peak\ mot}$ N.m	Inertie moteur J_{mot} 10^{-4} kg.m ²	Inertie réducteur J_{red} 10^{-4} kg.m ²	Réduction exacte i_{exact}	Vitesse de sortie n_2 min ⁻¹	S1		S5	
							Couple nominal réducteur $M_{n\ red}$ N.m	Facteur de service k_{S1}	Couple accélération sortie réducteur $M_{acc\ red}$ N.m	Facteur de service accélération k_{acc}
055UDA 30	0.70	2.88	0.14	1.14	12	250	7.7	10.35	31.8	3.15
				1.14	16	188	10.3	9.70	42.4	2.95
				1.05	20	150	12.9	7.76	53.0	2.36
				0.97	35	86	22.5	4.44	92.7	1.35
				0.93	50	60	32.2	3.11	132.5	0.94
055UD B 30	1.05	4.72	0.25	1.14	12	250	11.6	6.90	52.1	1.92
				1.14	16	188	15.5	6.47	69.5	1.80
				1.05	20	150	19.3	5.18	86.8	1.44
				0.97	35	86	33.8	2.96	152.0	0.82
				0.93	50	60	48.3	2.07	217.1	0.58
055UD C 30	1.48	6.60	0.36	1.14	12	250	16.3	4.90	72.9	1.37
				1.14	16	188	21.8	4.59	97.2	1.29
				1.05	20	150	27.2	3.67	121.4	1.03
				0.97	35	86	47.7	2.10	212.5	0.59
				0.93	50	60	68.1	1.47	303.6	0.41
067UD B 30	2.45	7.65	0.53	1.14	12	250	27.0	2.96	84.5	1.18
				1.14	16	188	36.1	2.77	112.6	1.11
				1.05	20	150	45.1	2.22	140.8	0.89
				1.14	12	250	38.6	2.07	122.5	0.82
				1.14	16	188	51.5	1.94	163.4	0.77
067UD C 30	3.50	11.1	0.75	1.05	20	150	64.4	1.55	204.2	0.61

: Délai CMR

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 39.

Pje 1181 - Pje 1182

Pje 1181 M_{Red-S1} 120 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}
N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹	N.m		N.m		
089UD B 30	4.85	16.5	1.61	6.54	3	1000	13.7	7.31	46.5	3.87
				4.80	4	750	18.2	6.58	62.0	3.22
				4.05	5	600	22.8	5.26	77.6	2.58
				3.40	7	429	31.9	3.76	108.6	1.84
				3.10	10	300	45.6	2.30	155.1	1.16
089UD C 30	6.90	24.0	2.34	6.54	3	1000	19.5	5.14	67.7	2.66
				4.80	4	750	25.9	4.63	90.2	2.22
				4.05	5	600	32.4	3.70	112.8	1.77
				3.40	7	429	45.4	2.64	157.9	1.27
				3.10	10	300	64.9	1.62	225.6	0.80
115UD C 30	10.5	43.8	6.39	6.54	3	1000	29.6	3.38	123.5	1.46
				4.80	4	750	39.5	3.04	164.7	1.21
				4.05	5	600	49.4	2.43	205.9	0.97
				3.40	7	429	69.1	1.74	288.2	0.69
				3.10	10	300	98.7	1.06	411.7	0.44
115UD D 30	13.6	56.4	8.38	6.54	3	1000	38.4	2.61	159.0	1.13
				4.80	4	750	51.1	2.35	212.1	0.94
				4.05	5	600	63.9	1.88	265.1	0.75
				3.40	7	429	89.5	1.34	371.1	0.54

Pje 1182 M_{Red-S1} 210 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}
N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹	N.m		N.m		
089UD B 30	4.85	16.5	1.61	4.8	12	250	53.5	3.17	182.2	1.18
				4.8	16	188	71.4	2.94	242.9	1.05
				4.05	20	150	89.2	2.35	303.6	0.84
				3.4	35	86	156.2	1.34	531.3	0.48
089UD C 30	6.90	24.0	2.34	4.8	12	250	76.2	2.23	265.0	0.81
				4.8	16	188	101.6	2.07	353.3	0.72
				4.05	20	150	127.0	1.65	441.6	0.58

: Délai CMR

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 39.

Pje 1501 - Pje 1502

Pje 1501 M_{Red-S1} 310 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur $M_{n\ mot}$ N.m	Couple crête moteur $M_{peak\ mot}$ N.m	Inertie moteur J_{mot} 10^{-4} kg.m ²	Inertie réducteur J_{red} 10^{-4} kg.m ²	Réduction exacte i_{exact}	Vitesse de sortie n_2 min ⁻¹	S1		S5	
							Couple nominal réducteur $M_{n\ red}$ N.m	Facteur de service k_{S1}	Couple accélération sortie réducteur $M_{acc\ red}$ N.m	Facteur de service accélération k_{acc}
115UD C 30	10.5	43.8	6.39	12.23	3	1000	29.6	7.77	123.516	2.91
				7.65	4	750	39.5	7.85	164.688	2.79
				6.24	5	600	49.4	6.28	205.860	2.23
				4.70	7	429	69.1	4.49	288.204	1.60
				3.80	10	300	98.7	1.82	411.720	0.83
115UD D 30	13.6	56.4	8.38	12.23	3	1000	38.4	6.00	159.048	2.26
				7.65	4	750	51.1	6.06	212.064	2.17
				6.24	5	600	63.9	4.85	265.080	1.74
				4.70	7	429	89.5	3.46	371.112	1.24
				3.80	10	300	127.8	1.41	530.160	0.64
142UD C 30	18.4	74.9	17.0	12.23	3	1000	51.9	4.43	211.218	1.70
				7.65	4	750	69.2	4.48	281.624	1.63
				6.24	5	600	86.5	3.58	352.030	1.31
				4.70	7	429	121.1	2.56	492.842	0.93
				3.80	10	300	173.0	1.04	704.060	0.48
142UD E 30	23.0	114	27.2	12.23	3	1000	64.9	3.55	321.480	1.12
				7.65	4	750	86.5	3.58	428.640	1.07
				6.24	5	600	108.1	2.87	535.800	0.86
				4.70	7	429	151.3	2.05	750.120	0.61

Pje 1502 M_{Red-S1} 340 N.m max

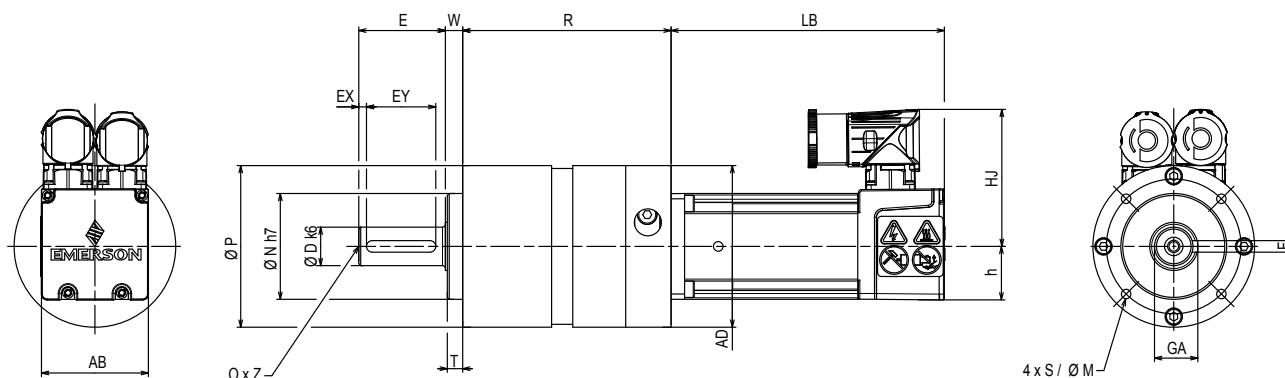
Type moteur	Couple nominal moteur $M_{n\ mot}$ N.m	Couple crête moteur $M_{peak\ mot}$ N.m	Inertie moteur J_{mot} 10^{-4} kg.m ²	Inertie réducteur J_{red} 10^{-4} kg.m ²	Réduction exacte i_{exact}	Vitesse de sortie n_2 min ⁻¹	S1		S5	
							Couple nominal réducteur $M_{n\ red}$ N.m	Facteur de service k_{S1}	Couple accélération sortie réducteur $M_{acc\ red}$ N.m	Facteur de service accélération k_{acc}
115UD C 30	10.5	43.8	6.39	7.65	12	250	115.9	3.11	483.6	0.74
				7.65	16	188	154.6	2.20	644.7	0.71
				6.24	20	150	193.2	1.76	805.9	0.57
				4.70	35	86	338.1	1.01	1410.4	0.33
115UD D 30	13.6	56.4	8.38	7.65	12	250	150.1	2.40	622.7	0.58
				7.65	16	188	200.2	1.70	830.2	0.55
				6.24	20	150	250.2	1.36	1037.8	0.44
142UD C 30	18.4	74.9	17.0	7.65	12	250	203.1	1.77	826.9	0.44
				7.65	16	188	270.8	1.26	1102.5	0.42
				6.24	20	150	338.6	1.00	1378.2	0.33
142UD E 30	23.0	114	27.2	7.65	12	250	253.9	1.42	1258.6	0.29
				7.65	16	188	338.6	1.00	1678.1	0.27

: Délai CMR

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 39.


Pje 0641 à Pje 1502 - Montage universel MU-FF

Dimensions en mm



Type 1-train / 2-trains	Réducteur							Masse kg
	AD	M	N	P	S	T	W	
Pje 0641 / 0642	70	52	40	64	M5x12	8	9	1 / 1.3
Pje 0841 / 0842	90	70	55	84	M6x14	8	9	2.3 / 3.1
Pje 1181 / 1182	120	100	80	118	M8x18	10	11	5.8 / 7.9
Pje 1501 / 1502	140	130	110	150	M10x20	5.5	12	10 / 12.5

Arbre de sortie plein							
D	E	F	GA	EY	EX	O	Z
14	30	5	16	25	1.5	M5	12
20	45	6	22.5	36	4.5	M6	16
25	50	8	28	45	1.5	M10	22
40	70	12	44	60	5	M10	26

Type moteur	Unimotor 						
	Sans frein		Avec frein		AB	HJ	h
	LB	Masse kg	LB	Masse kg			
055A	118	1.2	158	1.6	55	71.5	27.5
055B	142	1.5	182	1.9	55	71.5	27.5
055C	166	1.8	206	2.2	55	71.5	27.5
067B	173	2.6	208	3.3	70	76.5	35
067C	203	3.2	238	3.9	70	76.5	35
089B	191	4.4	231	5.4	91	85	45.5
089C	221	5.5	261	6.5	91	85	45.5
115C	237	8.9	274	10.4	116	98.5	58
115D	267	10.7	304	12.2	116	98.5	58
142C	217	11.5	283	14.3	142	112.5	71
142E	277	18.5	343	21.3	142	112.5	71


Type réducteur							
Pje							
0641	0642	0841	0842	1181	1182	1501	1502
R							
79	101	108	141	-	-	-	-
79	101	108	141	-	-	-	-
79	101	108	141	-	-	-	-
79	-	108	141	-	-	-	-
79	-	108	141	-	-	-	-
-	-	118	-	138	178	-	-
-	-	118	-	138	178	-	-
-	-	-	-	148	-	193	234
-	-	-	-	148	-	193	234
-	-	-	-	-	-	203	244
-	-	-	-	-	-	203	244

Longueur maxi. en fonction du capteur utilisé

Généralités


Pjr DYNABLOC



Les servo-réducteurs **Pjr DYNABLOC ** à engrenages planétaires permettent de réduire la vitesse des servomoteurs et d'augmenter le couple.

Ils permettent par ailleurs, d'adapter le moment d'inertie de la charge entraînée, par rapport à celle du moteur.


Pour répondre aux exigences des servomécanismes à haute dynamique,

les servo-réducteurs **Pjr DYNABLOC ** sont dotés d'une forte capacité de surcharge et d'une très haute rigidité à la torsion.

Grâce à la précision de leur construction, les réducteurs sont disponibles avec un jeu angulaire jusqu'à 2 arcmin et des rapports de réduction jusqu'à 50 (réductions supérieures sur demande).

Leur conception très compacte permet une intégration facile dans les machines, ainsi qu'un gain de poids, particulièrement nécessaire lorsque le servo-réducteur est embarqué.

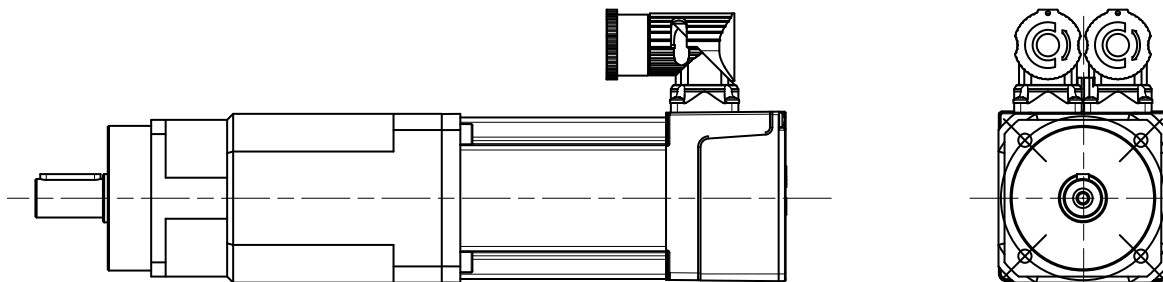
Sans entretien, ils sont livrés lubrifiés et ils sont multipositions.

Descriptif	
Gamme	5 tailles de 0601 à 1802
Couple nominal	26 - 600 N.m
Couple d'accélération max	Jusqu'à 1300 N.m
Rapports de réduction	1-train : 5 rapports de 3 à 10 2-trains : 5 rapports de 12 à 50
Jeu angulaire	MEDIUM • 1-train : 4 à 6' • 2-trains : 6 à 7' EXPERT • 1-train : 2 à 4' • 2-trains : 4 à 5'
Lubrification	Lubrifié à vie, multiposition
Rendement	1-train : 96 % 2-trains : 94 %
Arbre lent	Arbre plein claveté
Unimotor 	Vitesse nominale 3000 min ⁻¹ Connecteurs orientables 90° Codeur incrémental ou absolu Moteur avec ou sans frein
Finition	Peinture noire RAL 9005 et aluminium non-peint

Fixation, position de fonctionnement

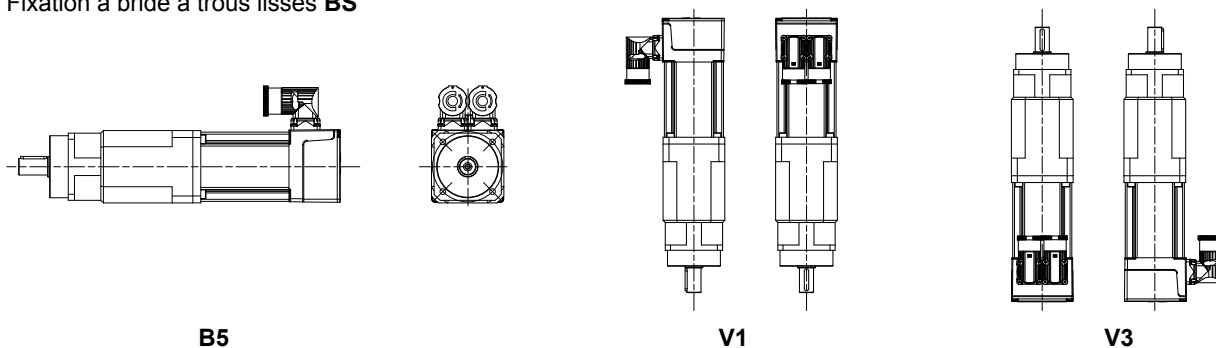
FORME DE FIXATION

Fixation à bride à trous lisses **BS**

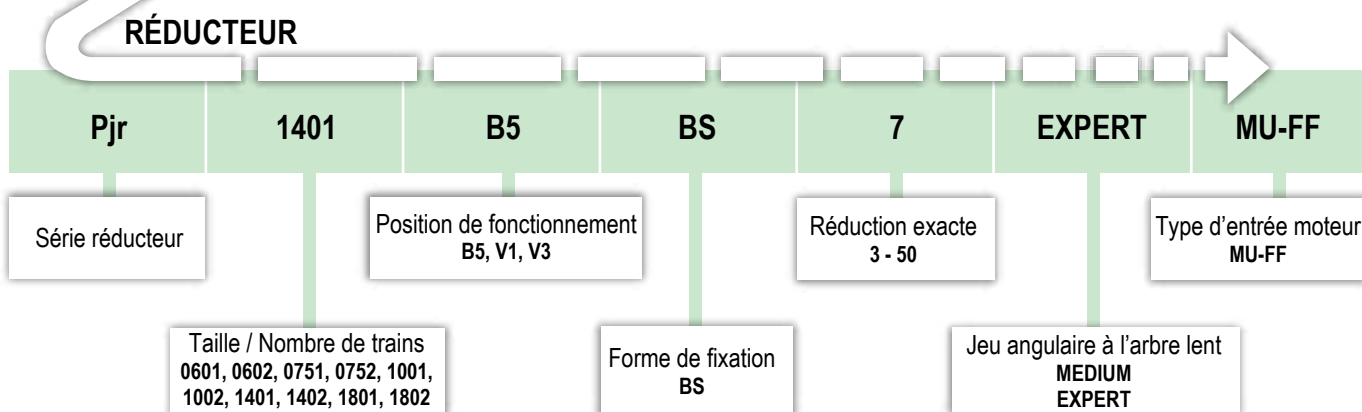


POSITION DE FONCTIONNEMENT

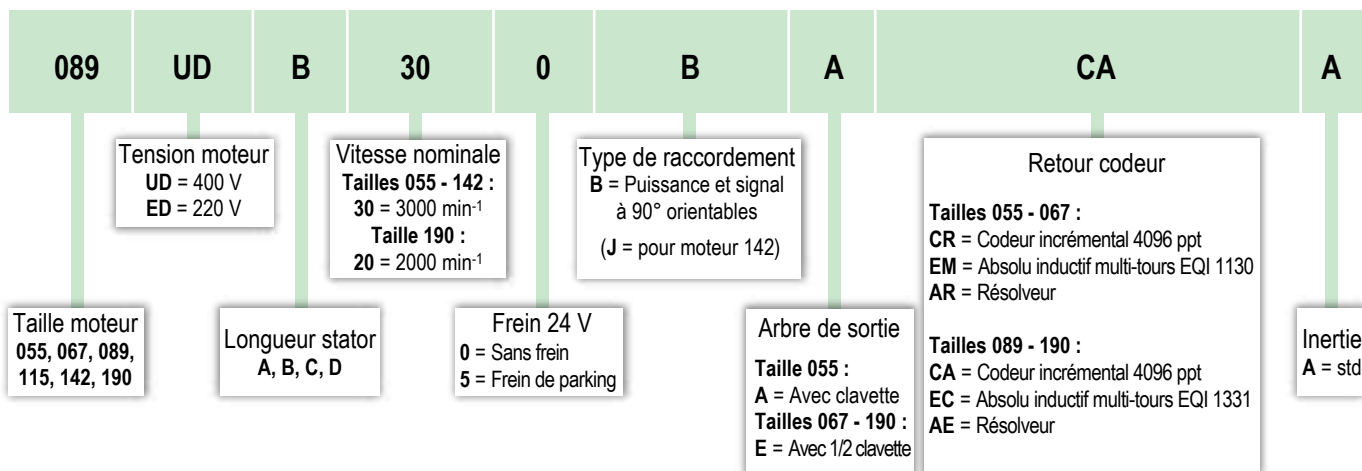
Fixation à bride à trous lisses **BS**



Désignation / Codification



MOTEUR UNIMOTOR



Pjr 0601 - Pjr 0602

Pjr 0601 M_{Red-S1} 32 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ red}$	k_{S1}	$M_{acc\ red}$	k_{acc}
	$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}	I_{exact}	n_2	N.m		N.m	
	N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹				
055UD A 30	0.70	2.88	0.14	0.43	3	1000	2.0	12.9	8.30	4.34
				0.33	4	750	2.7	11.9	11.1	4.52
				0.27	5	600	3.4	9.52	13.8	3.62
				0.23	7	429	4.7	6.80	19.4	2.58
				0.20	10	300	6.7	3.57	27.6	1.30
055UD B 30	1.05	4.72	0.25	0.43	3	1000	3.0	8.60	13.6	2.65
				0.33	4	750	4.0	7.94	18.1	2.76
				0.27	5	600	5.0	6.35	22.7	2.21
				0.23	7	429	7.1	4.54	31.7	1.58
				0.20	10	300	10.1	2.38	45.3	0.79
055UD C 30	1.48	6.6	0.36	0.43	3	1000	4.3	6.10	19.0	1.89
				0.33	4	750	5.7	5.63	25.3	1.97
				0.27	5	600	7.1	4.50	31.7	1.58
				0.23	7	429	9.9	3.22	44.4	1.13
				0.20	10	300	14.2	1.69	63.4	0.57
067UD B 30	2.45	7.65	0.53	0.43	3	1000	7.1	3.68	22.0	1.63
				0.33	4	750	9.4	3.40	29.4	1.70
				0.27	5	600	11.8	2.72	36.7	1.36
				0.23	7	429	16.5	1.94	51.4	0.97
				0.20	10	300	23.5	1.02	73.4	0.49
067UD C 30	3.50	11.1	0.75	0.43	3	1000	10.1	2.58	32.0	1.13
				0.33	4	750	13.4	2.38	42.6	1.17
				0.27	5	600	16.8	1.90	53.3	0.94
				0.23	7	429	23.5	1.36	74.6	0.67

Pjr 0602 M_{Red-S1} 38 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ red}$	k_{S1}	$M_{acc\ red}$	k_{acc}
	$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}	I_{exact}	n_2	N.m		N.m	
	N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹				
055UD A 30	0.70	2.88	0.14	0.36	12	250	7.9	4.81	32.5	1.66
				0.36	16	188	10.5	3.61	43.3	1.25
				0.32	20	150	13.2	2.89	54.1	1.00
				0.28	35	86	23.0	1.65	94.8	0.57
				0.27	50	60	32.9	1.16	135.4	0.40
055UD B 30	1.05	4.72	0.25	0.36	12	250	11.8	3.21	53.2	1.01
				0.36	16	188	15.8	2.41	71.0	0.76
				0.32	20	150	19.7	1.93	88.7	0.61
055UD C 30	1.48	6.6	0.36	0.36	12	250	16.7	2.28	74.4	0.73
				0.36	16	188	22.3	1.71	99.3	0.54
				0.32	20	150	27.8	1.37	124.1	0.44

: Délai CMR pour version MEDIUM

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 40.

Pjr 0751 - Pjr 0752

Pjr 0751 M_{Red-S1} 65 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}
N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹	N.m		N.m		
055UDA 30	0.70	2.88	0.14	1.15	3	1000	2.0	19.35	8.3	9.65
				0.92	4	750	2.7	24.18	11.1	10.85
				0.81	5	600	3.4	19.35	13.8	8.68
				0.72	7	429	4.7	13.82	19.4	6.20
				0.67	10	300	6.7	5.95	27.6	3.40
055UD B 30	1.05	4.72	0.25	1.15	3	1000	3.0	12.90	13.6	5.89
				0.92	4	750	4.0	16.12	18.1	6.62
				0.81	5	600	5.0	12.90	22.7	5.30
				0.72	7	429	7.1	9.21	31.7	3.78
				0.67	10	300	10.1	3.97	45.3	2.07
055UD C 30	1.48	6.60	0.36	1.15	3	1000	4.3	9.15	19.0	4.21
				0.92	4	750	5.7	11.44	25.3	4.73
				0.81	5	600	7.1	9.15	31.7	3.79
				0.72	7	429	9.9	6.54	44.4	2.71
				0.67	10	300	14.2	2.82	63.4	1.48
067UD B 30	2.45	7.65	0.53	1.15	3	1000	7.1	5.53	22.0	3.63
				0.92	4	750	9.4	6.91	29.4	4.08
				0.81	5	600	11.8	5.53	36.7	3.27
				0.72	7	429	16.5	3.95	51.4	2.33
				0.67	10	300	23.5	1.70	73.4	1.28
067UD C 30	3.50	11.1	0.75	1.15	3	1000	10.1	3.87	32.0	2.50
				0.92	4	750	13.4	4.84	42.6	2.82
				0.81	5	600	16.8	3.87	53.3	2.25
				0.72	7	429	23.5	2.76	74.6	1.61
				0.67	10	300	33.6	1.19	106.6	0.88
089UD B 30	4.85	16.5	1.61	1.15	3	1000	14.0	2.79	47.5	1.68
				0.92	4	750	18.6	3.49	63.4	1.89
				0.81	5	600	23.3	2.79	79.2	1.52
				0.72	7	429	32.6	1.99	110.9	1.08
				1.15	3	1000	19.9	1.96	69.1	1.16
089UD C 30	6.90	24.0	2.34	0.92	4	750	26.5	2.45	92.2	1.30
				0.81	5	600	33.1	1.96	115.2	1.04
				0.72	7	429	46.4	1.40	161.3	0.74

Pjr 0752 M_{Red-S1} 85 N.m max

Type moteur / Motor type	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}
N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹	N.m		N.m		
055UDA 30	0.70	2.88	0.14	0.38	12	250	7.90	10.76	32.5	3.85
				0.38	16	188	10.5	8.07	43.3	2.89
				0.33	20	150	13.2	6.46	54.1	2.31
				0.29	35	86	23.0	3.69	94.8	1.32
				0.27	50	60	32.9	2.58	135.4	0.92
055UD B 30	1.05	4.72	0.25	0.38	12	250	11.8	7.18	53.2	2.35
				0.38	16	188	15.8	5.38	71.0	1.76
				0.33	20	150	19.7	4.31	88.7	1.41
				0.29	35	86	34.5	2.46	155.3	0.80
				0.27	50	60	49.4	1.72	221.8	0.56
055UD C 30	1.48	6.60	0.36	0.38	12	250	16.7	5.09	74.4	1.68
				0.38	16	188	22.3	3.82	99.3	1.26
				0.33	20	150	27.8	3.05	124.1	1.01
				0.29	35	86	48.7	1.75	217.1	0.58
				0.27	50	60	69.6	1.22	310.2	0.40
067UD B 30	2.45	7.65	0.53	0.38	12	250	27.6	3.08	86.3	1.45
				0.38	16	188	36.8	2.31	115.1	1.09
				0.33	20	150	46.1	1.85	143.8	0.87
067UD C 30	3.50	11.1	0.75	0.38	12	250	39.5	2.15	125.2	1.00
				0.38	16	188	52.6	1.61	166.9	0.75
				0.33	20	150	65.8	1.29	208.7	0.60

: Délai CMR pour version MEDIUM

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 40.

Pjr 1001 - Pjr 1002

Pjr 1001 M_{Red-S1} 150 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}
N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹	N.m		N.m		
089UD B 30	4.85	16.5	1.61	6.05	3	1000	14.0	7.88	47.5	3.79
				4.05	4	750	18.6	8.05	63.4	3.95
				3.17	5	600	23.3	6.44	79.2	3.16
				2.44	7	429	32.6	4.60	110.9	2.25
				2.08	10	300	46.6	2.47	158.4	1.26
089UD C 30	6.90	24.0	2.34	6.05	3	1000	19.9	5.54	69.1	2.60
				4.05	4	750	26.5	5.66	92.2	2.71
				3.17	5	600	33.1	4.53	115.2	2.17
				2.44	7	429	46.4	3.23	161.3	1.55
				2.08	10	300	66.2	1.74	230.4	0.87
115UD C 30	10.5	43.8	6.39	6.05	3	1000	30.2	3.64	126.1	1.43
				4.05	4	750	40.3	3.72	168.2	1.49
				3.17	5	600	50.4	2.98	210.2	1.19
				2.44	7	429	70.6	2.13	294.3	0.85
				2.08	10	300	100.8	1.14	420.5	0.48
115UD D 30	13.6	56.4	8.38	6.05	3	1000	39.2	2.81	162.4	1.11
				4.05	4	750	52.2	2.87	216.6	1.15
				3.17	5	600	65.3	2.30	270.7	0.92
				2.44	7	429	91.4	1.64	379.0	0.66

Pjr 1002 M_{Red-S1} 180 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}
N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹	N.m		N.m		
089UD B 30	4.85	16.5	1.61	1.5	12	250	54.7	3.29	186.1	1.40
				1.5	16	188	72.9	2.47	248.2	1.05
				1.29	20	150	91.2	1.97	310.2	0.84
				1.17	35	86	159.6	1.13	542.9	0.48
089UD C 30	6.90	24.0	2.34	1.5	12	250	77.8	2.31	270.7	0.96
				1.5	16	188	103.8	1.73	361.0	0.72
				1.29	20	150	129.7	1.39	451.2	0.58

: Délai CMR pour version MEDIUM

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 40.

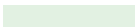
Pjr 1401 - Pjr 1402

Pjr 1401 M_{Red-S1} 340 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur $M_{n\ mot}$ N.m	Couple crête moteur $M_{peak\ mot}$ N.m	Inertie moteur J_{mot} 10^{-4} kg.m ²	Inertie réducteur J_{red} 10^{-4} kg.m ²	Réduction exacte i_{exact}	Vitesse de sortie n_2 min ⁻¹	S1		S5	
							Couple nominal réducteur $M_{n\ red}$ N.m	Facteur de service k_{S1}	Couple accélération sortie réducteur $M_{acc\ red}$ N.m	Facteur de service accélération k_{acc}
115UD C 30	10.5	43.8	6.39	14.25	3	1000	30.2	6.94	126.1	3.01
				9.31	4	750	40.3	8.43	168.2	3.21
				6.91	5	600	50.4	6.75	210.2	2.57
				4.91	7	429	70.6	4.82	294.3	1.83
				3.89	10	300	100.8	2.08	420.5	1.05
115UD D 30	13.6	56.4	8.38	14.25	3	1000	39.2	5.36	162.4	2.34
				9.31	4	750	52.2	6.51	216.6	2.49
				6.91	5	600	65.3	5.21	270.7	1.99
				4.91	7	429	91.4	3.72	379.0	1.42
				3.89	10	300	130.6	1.61	541.4	0.81
142UD C 30	18.4	74.9	17.0	14.25	3	1000	53.0	3.96	215.7	1.76
				9.31	4	750	70.7	4.81	287.6	1.88
				6.91	5	600	88.3	3.85	359.5	1.50
				4.91	7	429	123.6	2.75	503.3	1.07
				3.89	10	300	176.6	1.19	719.0	0.61
142UD E 30	23.0	114	27.2	14.25	3	1000	66.2	3.17	328.3	1.16
				9.31	4	750	88.3	3.85	437.8	1.23
				6.91	5	600	110.4	3.08	547.2	0.99
				4.91	7	429	154.6	2.20	766.1	0.70

Pjr 1402 M_{Red-S1} 400 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur $M_{n\ mot}$ N.m	Couple crête moteur $M_{peak\ mot}$ N.m	Inertie moteur J_{mot} 10^{-4} kg.m ²	Inertie réducteur J_{red} 10^{-4} kg.m ²	Réduction exacte i_{exact}	Vitesse de sortie n_2 min ⁻¹	S1		S5	
							Couple nominal réducteur $M_{n\ red}$ N.m	Facteur de service k_{S1}	Couple accélération sortie réducteur $M_{acc\ red}$ N.m	Facteur de service accélération k_{acc}
115UD C 30	10.5	43.8	6.39	3.71	12	250	118.4	3.38	494.1	1.11
				3.71	16	188	157.9	2.53	658.8	0.83
				2.82	20	150	197.4	2.03	823.4	0.67
				2.15	35	86	345.5	1.16	1441	0.38
115UD D 30	13.6	56.4	8.38	3.71	12	250	153.4	2.61	636.2	0.86
				3.71	16	188	204.5	1.96	848.3	0.65
				2.82	20	150	255.7	1.56	1060.3	0.52
				3.71	12	250	207.6	1.93	844.9	0.65
142UD C 30	18.4	74.9	17.0	3.71	16	188	276.7	1.45	1126.5	0.49
				2.82	20	150	345.9	1.16	1408.1	0.39
				3.71	12	250	259.4	1.54	1285.9	0.43
142UD E 30	23.0	114	27.2	3.71	16	188	345.9	1.16	1714.6	0.32

 : Délai CMR pour version MEDIUM

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 40.

Pjr 1801 - Pjr 1802

Pjr 1801 M_{Red-S1} 600 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ red}$	k_{S1}	$M_{acc\ red}$	k_{acc}
	$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}	I_{exact}	n_2	N.m		N.m	
	N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹				
142UD C 30	18.4	74.9	17.0	53	3	1000	53.0	11.32	215.7	5.56
				39	4	750	70.7	8.49	287.6	4.52
				34	5	600	88.3	6.79	359.5	3.62
				31	7	429	123.6	4.85	503.3	2.58
				29	10	300	176.6	3.40	719.0	1.67
142UD E 30	23.0	114	27.2	53	3	1000	66.2	9.06	328.3	3.65
				39	4	750	88.3	6.79	437.8	2.97
				34	5	600	110.4	5.43	547.2	2.38
				31	7	429	154.6	3.88	766.1	1.70
				29	10	300	220.8	2.72	1094.4	1.10
190UD C 20	42.5	156	54.6	53	3	667	122.4	4.90	449.3	2.67
				39	4	500	163.2	3.68	599.0	2.17
				34	5	400	204.0	2.94	748.8	1.74
				31	7	286	285.6	2.10	1048.3	1.24
				29	10	200	408.0	1.47	1497.6	0.80

Pjr 1802 M_{Red-S1} 600 N.m max

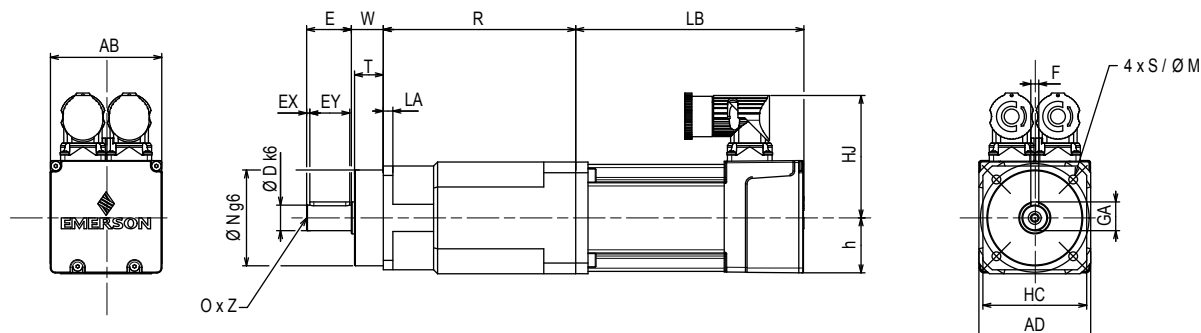
Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ red}$	k_{S1}	$M_{acc\ red}$	k_{acc}
	$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}	I_{exact}	n_2	N.m		N.m	
	N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹				
142UD C 30	18.4	74.9	17.0	6	12	250	207.6	2.89	844.9	1.54
				6	16	188	276.7	2.17	1126.5	1.15
				5	20	150	345.9	1.73	1408.1	0.92
				5	35	86	605.4	0.991	2464.2	0.53
				6	12	250	259.4	2.31	1285.9	1.01
142UD E 30	23.0	114	27.2	6	16	188	345.9	1.73	1714.6	0.76
				5	20	150	432.4	1.39	2143.2	0.61
				6	12	167	479.4	1.25	1759.7	0.74
190UD C 20	42.5	156	54.6	6	16	125	639.2	0.94	2346.2	0.55

: Délai CMR pour version MEDIUM

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 40.


Pjr 0601 à Pjr 1802 - Montage universel MU-FF

Dimensions en mm



Type 1-train / 2-trains	Réducteur								Masse kg
	HC	AD	M	N	LA	S	T	W	
Pjr 0601 / 0602	65	70	68	60	6	5.5	18	20	2.1/3.3
Pjr 0751 / 0752	76	81	85	70	7	6.6	18	20	3.7/4.2
Pjr 1001 / 1002	101	106	120	90	10	9	28	30	7.2/9.5
Pjr 1401 / 1402	141	146	165	130	12	11	27	30	19.3/23.3
Pjr 1801 / 1802	180	200	215	160	14	13	10	14	32/36.6

Arbre de sortie plein							
D	E	F	GA	EY	EX	O	Z
16	28	5	18	25	2	M5	12
22	36	6	24.5	32	2	M8	19
32	58	10	35	50	4	M12	26
40	82	12	43	70	6	M16	36
55	82	16	60	70	6	M20	42

Type moteur	Unimotor 						
	Sans frein		Avec frein		AB	HJ	h
	LB	Masse kg	LB	Masse kg			
055A	118	1.2	158	1.6	55	71.5	27.5
055B	142	1.5	182	1.9	55	71.5	27.5
055C	166	1.8	206	2.2	55	71.5	27.5
067B	173	2.6	208	3.3	70	76.5	35
067C	203	3.2	238	3.9	70	76.5	35
089B	191	4.4	231	5.4	91	85	45.5
089C	221	5.5	261	6.5	91	85	45.5
115C	237	8.9	274	10.4	116	98.5	58
115D	267	10.7	304	12.2	116	98.5	58
142C	217	11.5	283	14.3	142	112.5	71
142E	277	18.5	343	21.3	142	112.5	71
190C	221	23.5	320	28.8	191	157.5	95

Type réducteur										
Pjr										
0601	0602	0751	0752	1001	1002	1401	1402	1801	1802	
R										
88	120	99	130	-	-	-	-	-	-	-
88	120	99	130	-	-	-	-	-	-	-
88	120	99	130	-	-	-	-	-	-	-
88	-	99	130	-	-	-	-	-	-	-
88	-	99	130	-	-	-	-	-	-	-
-	-	109	-	129	153	-	-	-	-	-
-	-	109	-	129	153	-	-	-	-	-
-	-	-	-	129	-	150	220	-	-	-
-	-	-	-	129	-	150	220	-	-	-
-	-	-	-	-	-	160	230	196	218	-
-	-	-	-	-	-	160	230	196	218	-
-	-	-	-	-	-	-	-	216	238	-

Longueur maxi. en fonction du capteur utilisé


Généralités

Mjd DYNABLOC




Les servo-réducteurs **Mjd DYNABLOC**  à roue et vis permettent de réduire la vitesse des servomoteurs et d'augmenter le couple.


Ils permettent par ailleurs, d'adapter le moment d'inertie de la charge entraînée, par rapport à celle du moteur.


La gamme des servo-réducteurs **Mjd DYNABLOC**  offre l'avantage

d'un fonctionnement silencieux et d'une très haute rigidité torsionnelle.

Grâce aux multiples possibilités de montage des servo-réducteurs **Mjd DYNABLOC**  sur les structures, il en résulte un gain d'espace et une intégration facile :

- Conception compacte à renvoi d'angle ;
- Fixation possible sur 4 faces en standard ;

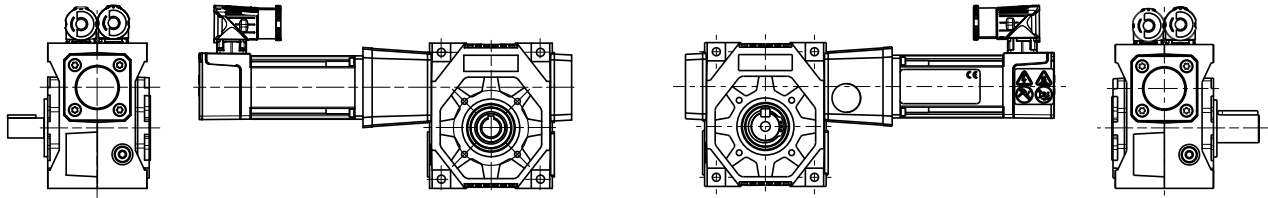
- Arbre lent plein simple ou double, ou arbre creux claveté ou lisse avec frette. Dans le domaine des servo-réducteurs de très hautes performances et à jeu réduit, la gamme **Mjd DYNABLOC**  offre une solution compétitive. Sans entretien, ils sont livrés lubrifiés à vie.

Descriptif	
Gamme	7 tailles de 035 à 110
Couple nominal	23 - 688 N.m
Couple d'accélération max	Jusqu'à 1100 N.m
Rapports de réduction	9 rapports de 5,2 à 90
Jeu angulaire	BASIC : 10 arcmin MEDIUM : 5 arcmin EXPERT : ≤ 1 arcmin
Lubrification	Lubrifié à vie
Rendement	Selon réduction (voir chapitre Caractéristiques techniques Mjd, page 41)
Arbre lent	Arbre plein claveté, simple ou double • Tolérances : h6, taraudé selon DIN 332 forme DR Arbre creux, claveté ou lisse avec frette • Tolérance des diamètres : H7
Unimotor 	Vitesse nominale 3000 min-1 (sauf 190UD) Connecteurs orientables 90° Codeur incrémental ou absolu Moteur avec ou sans frein
Finition	Peinture noire RAL 9005 et aluminium non-peint

Fixation, position de fonctionnement

FORME DE FIXATION

Fixation à bride à trous taraudés

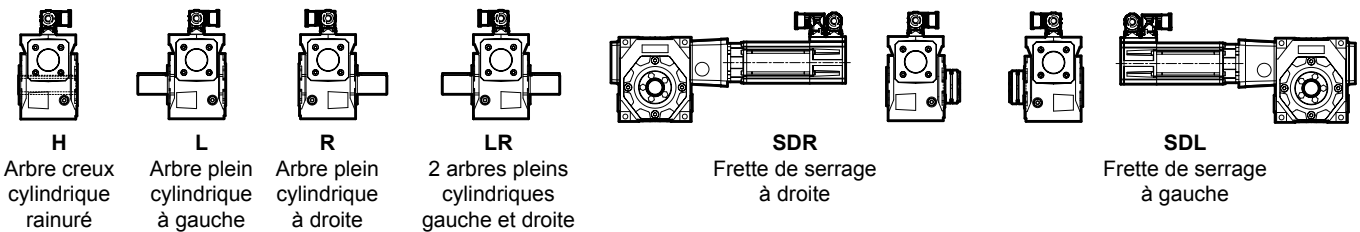


BTL
Face à trous taraudés à gauche

ou

BTR
Face à trous taraudés à droite

ARBRE DE SORTIE



H
Arbre creux
cylindrique
rainuré

L
Arbre plein
cylindrique
à gauche

R
Arbre plein
cylindrique
à droite

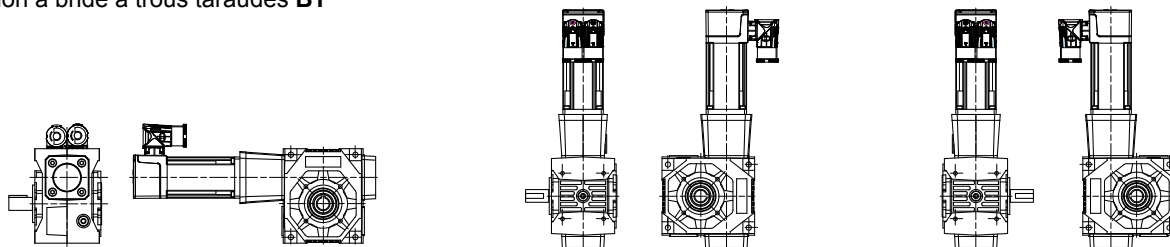
LR
2 arbres pleins
cylindriques
gauche et droite

SDR
Frette de serrage
à droite

SDL
Frette de serrage
à gauche

POSITION DE FONCTIONNEMENT

Fixation à bride à trous taraudés **BT**

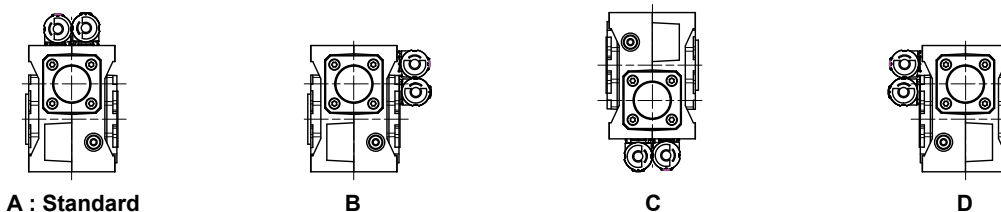


B14

V18

V19

POSITION DU CONNECTEUR



A : Standard

B

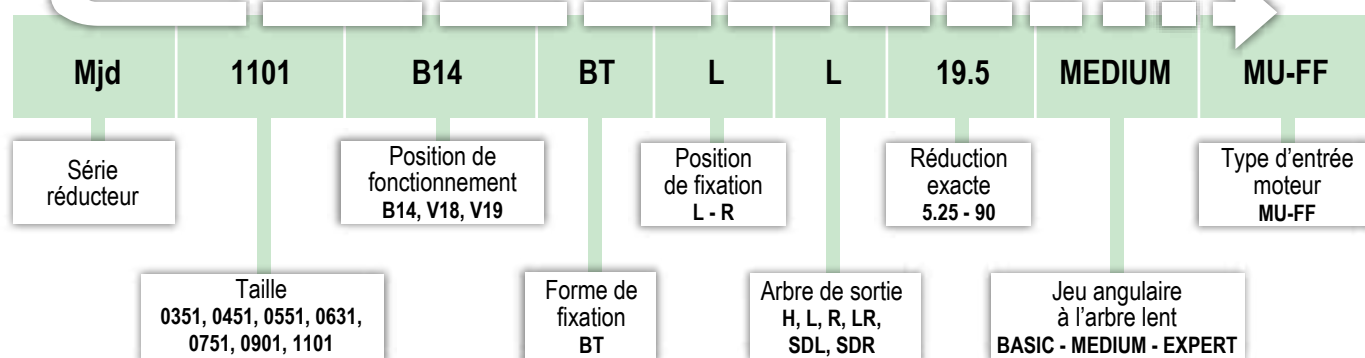
C

D

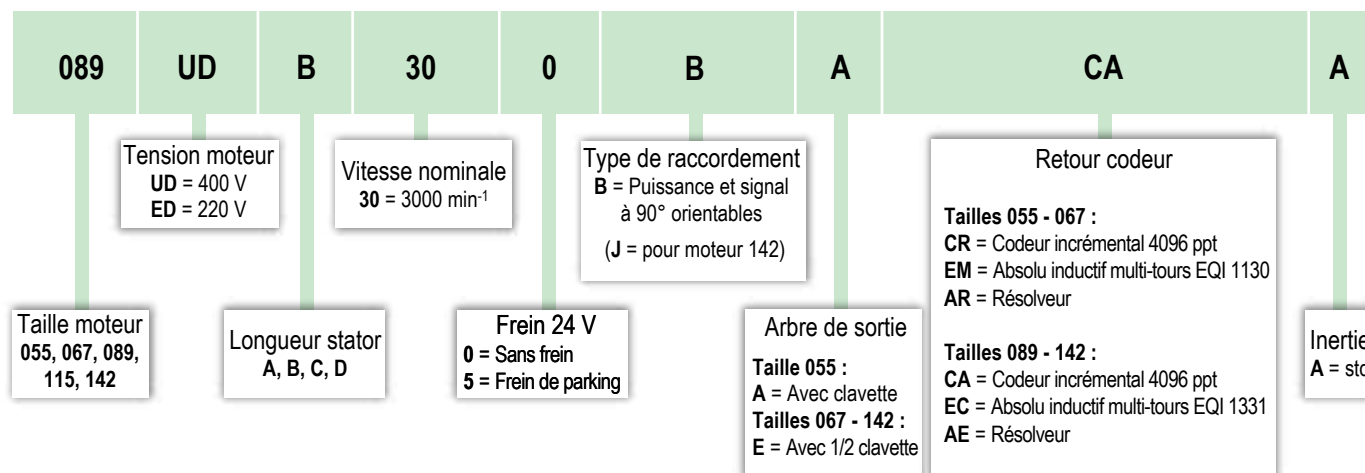
Désignation / Codification



RÉDUCTEUR



MOTEUR UNIMOTOR



Mjd 0351

Mjd 0351 M_{Red-S1} 23 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}
N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹	N.m		N.m		
055UD A 30	0.70	2.88	0.14	0.174	5.20	577	3.3	5.38	13.8	2.25
				0.156	7.25	414	4.6	4.16	18.8	1.70
				0.150	10.25	293	6.3	3.17	26.0	1.31
				0.144	14.5	207	8.4	2.61	34.7	1.01
				0.142	19.5	154	10.9	2.01	44.9	0.78
				0.140	30	100	15.1	1.65	62.2	0.64
				0.139	45	67	20.5	1.22	84.2	0.47
055UD B 30	1.05	4.72	0.25	0.174	5.20	577	5.0	3.58	22.6	1.37
				0.156	7.25	414	6.9	2.77	30.8	1.04
				0.150	10.25	293	9.5	2.11	42.6	0.80
				0.144	14.5	207	12.6	1.74	56.8	0.62
				0.142	19.5	154	16.4	1.34	73.6	0.48
				0.174	5.20	577	7.1	2.54	31.6	0.98
				0.156	7.25	414	9.7	1.97	43.1	0.74
055UD C 30	1.48	6.60	0.36	0.150	10.25	293	13.3	1.50	59.5	0.57
				0.144	14.5	207	17.8	1.24	79.4	0.44
				0.274	5.20	577	11.7	1.54	36.6	0.85
				0.256	7.25	414	16.0	1.19	49.9	0.64

: Délai CMR pour version MEDIUM

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 41.

Mjd 0451

Mjd 0451 M_{Red-S1} 61 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur $M_{n\ mot}$ N.m	Couple crête moteur $M_{peak\ mot}$ N.m	Inertie moteur J_{mot} 10^{-4} kg.m ²	Inertie réducteur J_{red} 10^{-4} kg.m ²	Réduction exacte i_{exact}	Vitesse de sortie n_2 min ⁻¹	S1		S5	
							Couple nominal réducteur $M_{n\ red}$ N.m	Facteur de service k_{S1}	Couple accélération sortie réducteur $M_{acc\ red}$ N.m	Facteur de service accélération k_{acc}
055UD A 30	0.70	2.88	0.14	0.350	5.20	577	3.4	12.11	13.9	5.03
				0.320	7.25	414	4.7	10.28	19.2	4.16
				0.250	10.25	293	6.5	8.12	26.9	3.16
				0.240	14.5	207	8.8	6.68	36.3	2.59
				0.200	19.5	154	11.7	4.69	48.3	1.82
				0.200	30	100	16.4	3.72	67.4	1.45
				0.182	45	67	22.7	2.60	93.3	1.01
				0.173	60	50	28.6	1.93	117.5	0.73
				0.146	90	33	37.2	1.35	152.9	0.50
				0.350	5.20	577	5.1	8.07	22.8	3.07
055UD B 30	1.05	4.72	0.25	0.320	7.25	414	7.0	6.85	31.5	2.54
				0.250	10.25	293	9.8	5.41	44.0	1.93
				0.240	14.5	207	13.2	4.45	59.5	1.58
				0.200	19.5	154	17.6	3.12	79.2	1.11
				0.200	30	100	24.6	2.48	110.4	0.89
				0.182	45	67	34.0	1.73	152.9	0.61
				0.173	60	50	42.8	1.28	192.6	0.45
				0.350	5.20	577	7.2	5.73	31.9	2.19
				0.320	7.25	414	9.9	4.86	44.0	1.82
				0.250	10.25	293	13.8	3.84	61.6	1.38
055UD C 30	1.48	6.60	0.36	0.240	14.5	207	18.7	3.16	83.3	1.13
				0.200	19.5	154	24.8	2.22	110.7	0.80
				0.200	30	100	34.6	1.76	154.4	0.63
				0.182	45	67	48.0	1.23	213.8	0.44
				0.450	5.20	577	11.8	3.46	37.0	1.89
				0.420	7.25	414	16.3	2.94	51.0	1.57
				0.350	10.25	293	22.9	2.32	71.4	1.19
				0.340	14.5	207	30.9	1.91	96.5	0.97
				0.300	19.5	154	41.1	1.34	128.3	0.69
				0.300	30	100	57.3	1.06	179.0	0.55
067UD B 30	2.45	7.65	0.53	0.450	5.20	577	16.9	2.42	53.7	1.30
				0.420	7.25	414	23.3	2.06	74.0	1.08
				0.350	10.25	293	32.6	1.62	103.5	0.82
				0.340	14.5	207	44.2	1.34	140.0	0.67
				1.150	5.20	577	23.5	1.75	79.8	0.88
				1.120	7.25	414	32.3	1.48	110.1	0.73
				1.050	10.25	293	45.2	1.17	153.9	0.55
				1.150	5.20	577	33.4	1.23	116.1	0.60
				1.120	7.25	414	46.0	1.04	160.1	0.50

: Délai CMR pour version MEDIUM

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 41.

Mjd 0551

Mjd 0551 M_{Red-S1} 94 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}
N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹	N.m		N.m		
067UD B 30	2.45	7.65	0.53	0.95	5.20	577	12.0	5.68	37.4	3.10
				0.73	7.25	414	16.3	4.53	51.0	2.45
				0.65	10.25	293	22.4	3.89	69.8	2.08
				0.58	14.5	207	30.9	2.65	96.5	1.38
				0.51	19.5	154	40.6	2.14	126.8	1.10
				0.54	30	100	57.3	1.64	179.0	0.83
				0.48	45	67	79.4	1.17	247.9	0.59
067UD C 30	3.50	11.1	0.75	0.95	5.20	577	17.1	3.97	54.3	2.14
				0.73	7.25	414	23.3	3.17	74.0	1.69
				0.65	10.25	293	31.9	2.72	101.3	1.43
				0.58	14.5	207	44.2	1.86	140.0	0.95
				0.51	19.5	154	58.0	1.50	184.0	0.76
				0.54	30	100	81.9	1.15	259.7	0.57
				1.65	5.20	577	23.7	2.87	80.7	1.44
089UD B 30	4.85	16.5	1.61	1.43	7.25	414	32.3	2.29	110.1	1.14
				1.35	10.25	293	44.2	1.97	150.5	0.96
				1.28	14.5	207	61.2	1.34	208.1	0.64
				1.21	19.5	154	80.4	1.08	273.5	0.51
				1.65	5.20	577	33.7	2.02	117.3	0.99
				1.43	7.25	414	46.0	1.61	160.1	0.78
				1.35	10.25	293	62.9	1.38	218.9	0.66

: Délai CMR pour version MEDIUM

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 41.

Mjd 0631

Mjd 0631 M_{Red-S1} **155 N.m max**

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}
N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹	N.m		N.m		
067UD B 30	2.45	7.65	0.53	1.80	5.20	577	12.0	8.77	37.4	4.79
				1.10	7.25	414	16.5	6.24	51.6	3.37
				1.00	10.25	293	23.1	5.11	72.1	2.69
				0.89	14.5	207	31.6	4.05	98.7	2.10
				0.75	19.5	154	41.6	3.25	129.8	1.66
				0.79	30	100	58.8	2.64	183.6	1.33
				0.70	45	67	82.7	1.66	258.2	0.83
				0.67	60	50	104.4	1.28	325.9	0.63
067UD C 30	3.50	11.1	0.75	1.80	5.20	577	17.1	6.14	54.3	3.30
				1.10	7.25	414	23.6	4.36	74.8	2.32
				1.00	10.25	293	33.0	3.58	104.7	1.85
				0.89	14.5	207	45.2	2.83	143.2	1.45
				0.75	19.5	154	59.4	2.27	188.3	1.14
				0.79	30	100	84.0	1.85	266.4	0.92
				0.70	45	67	118.1	1.16	374.6	0.57
				2.50	5.20	577	23.7	4.43	80.7	2.22
089UD B 30	4.85	16.5	1.61	1.80	7.25	414	32.7	3.15	111.3	1.56
				1.70	10.25	293	45.7	2.58	155.6	1.25
				1.59	14.5	207	62.6	2.05	212.9	0.97
				1.45	19.5	154	82.3	1.64	279.9	0.77
				1.49	30	100	116.4	1.33	396.0	0.62
				2.50	5.20	577	33.7	3.11	117.3	1.53
				1.80	7.25	414	46.5	2.21	161.8	1.08
				1.70	10.25	293	65.1	1.81	226.3	0.86
089UD C 30	6.90	24.0	2.34	1.59	14.5	207	89.0	1.44	309.7	0.67
				1.45	19.5	154	117.1	1.15	407.2	0.53

: Délai CMR pour version MEDIUM

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 41.

Mjd 0751

Mjd 0751 M_{Red-S1} 212 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ red}$	k_{S1}	$M_{acc\ red}$	k_{acc}
	$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}	I_{exact}	n_2	N.m		N.m	
	N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹				
089UD B 30	4.85	16.5	1.61	4.60	5.20	577	23.7	7.34	80.7	3.67
				3.40	7.25	414	32.7	4.92	111.3	2.43
				3.10	10.25	293	45.7	3.67	155.6	1.73
				2.80	14.5	207	61.9	3.15	210.5	1.50
				2.40	19.5	154	82.3	2.36	279.9	1.11
				2.50	30	100	119.3	1.78	405.9	0.82
				2.30	45	67	161.5	1.31	549.5	0.60
089UD C 30	6.90	24.0	2.34	4.60	5.20	577	33.7	5.16	117.3	2.52
				3.40	7.25	414	46.5	3.46	161.8	1.67
				3.10	10.25	293	65.1	2.58	226.3	1.19
				2.80	14.5	207	88.0	2.21	306.2	1.03
				2.40	19.5	154	117.1	1.66	407.2	0.76
				2.50	30	100	169.7	1.25	590.4	0.57
				5.50	5.20	577	51.3	3.39	214.1	1.38
115UD C 30	10.5	43.8	6.39	4.30	7.25	414	70.8	2.27	295.3	0.91
				4.00	10.25	293	99.0	1.70	413.0	0.65
				3.70	14.5	207	134.0	1.46	558.9	0.56
				3.30	19.5	154	178.1	1.09	743.1	0.42
				5.50	5.20	577	66.5	2.62	275.7	1.07
				4.30	7.25	414	91.7	1.76	380.3	0.71
				4.00	10.25	293	128.2	1.31	531.9	0.51
115UD D 30	13.6	56.4	8.38	3.70	14.5	207	173.5	1.12	719.7	0.44

: Délai CMR pour version MEDIUM

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 41.

Mjd 0901

Mjd 0901 M_{Red-S1} **385 N.m max**

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}
N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹	N.m		N.m		
089UD B 30	4.85	16.5	1.61	9.40	5.20	577	24.0	11.31	81.5	5.64
				6.90	7.25	414	33.4	9.16	113.6	4.31
				4.70	10.25	293	46.2	6.79	157.3	3.36
				4.10	14.5	207	63.3	4.96	215.3	2.34
				3.40	19.5	154	83.2	4.41	283.1	2.06
				3.50	30	100	119.3	3.03	405.9	1.41
				2.80	45	67	172.4	2.23	586.6	1.02
				2.60	60	50	218.3	1.67	742.5	0.75
				1.90	90	33	296.8	1.12	1009.8	0.50
				9.40	5.20	577	34.1	7.95	118.6	3.88
089UD C 30	6.90	24.0	2.34	6.90	7.25	414	47.5	6.44	165.3	2.96
				4.70	10.25	293	65.8	4.77	228.8	2.31
				4.10	14.5	207	90.0	3.49	313.2	1.61
				3.40	19.5	154	118.4	3.10	411.8	1.42
				3.50	30	100	169.7	2.13	590.4	0.97
				2.80	45	67	245.3	1.57	853.2	0.70
				2.60	60	50	310.5	1.17	1080	0.52
				10.3	5.20	577	51.9	5.22	216.4	2.13
				7.80	7.25	414	72.3	4.23	301.7	1.62
				115UD C 30	10.5	43.8	6.39	5.60	10.25	293
5.00	14.5	207	137.0					2.29	571.6	0.88
4.30	19.5	154	180.2					2.04	751.6	0.78
4.40	30	100	258.3					1.40	1077.5	0.53
3.70	45	67	373.3					1.03	1557.1	0.38
10.30	5.20	577	67.2					4.03	278.6	1.65
7.80	7.25	414	93.7					3.27	388.5	1.26
115UD D 30	13.6	56.4	8.38	5.60	10.25	293	129.6	2.42	537.6	0.98
				5.00	14.5	207	177.5	1.77	736.0	0.68
				4.30	19.5	154	233.4	1.57	967.8	0.60
				4.40	30	100	334.6	1.08	1387.4	0.41

: Délai CMR pour version MEDIUM

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 41.

Mjd 1101

Mjd 1101 M_{Red-S1} 688 N.m max

Type moteur	Couple nominal moteur	Couple crête moteur	Inertie moteur	Inertie réducteur	Réduction exacte	Vitesse de sortie	S1		S5	
							Couple nominal réducteur	Facteur de service	Couple accélération sortie réducteur	Facteur de service accélération
							$M_{n\ mot}$	$M_{peak\ mot}$	J_{mot}	J_{red}
N.m	N.m	10^{-4} kg.m ²	10^{-4} kg.m ²		min ⁻¹	N.m		N.m		
115UD C 30	10.5	43.8	6.39	20.3	5.20	577	51.9	8.83	216.4	3.60
				14.8	7.25	414	72.3	6.75	301.7	2.64
				8.30	10.25	293	100.1	5.22	417.5	2.10
				8.10	14.5	207	138.5	3.75	577.9	1.44
				6.40	19.5	154	184.3	3.20	768.7	1.23
				5.30	30	100	267.8	2.57	1116.9	0.98
				5.10	45	67	378.0	1.76	1576.8	0.66
				4.80	60	50	485.1	1.21	2023.6	0.45
115UD D 30	13.6	56.4	8.38	20.3	5.20	577	67.2	6.82	278.6	2.80
				14.8	7.25	414	93.7	5.21	388.5	2.05
				8.3	10.25	293	129.6	4.03	537.6	1.63
				8.1	14.5	207	179.5	2.89	744.2	1.12
				6.4	19.5	154	238.7	2.47	989.8	0.95
				5.3	30	100	346.8	1.98	1438.2	0.76
				5.1	45	67	489.6	1.36	2030.4	0.51
				23.9	5.20	577	90.9	5.04	370.0	2.11
142UD C 30	18.4	74.9	17.0	18.4	7.25	414	126.7	3.85	515.9	1.54
				11.9	10.25	293	175.4	2.98	714.0	1.23
				11.7	14.5	207	242.8	2.14	988.3	0.84
				10.0	19.5	154	322.9	1.82	1314.5	0.72
				8.90	30	100	469.2	1.47	1910.0	0.58
				8.70	45	67	662.4	1.00	2696.4	0.38
				23.9	5.20	577	113.6	4.03	563.2	1.38
				18.4	7.25	414	158.4	3.08	785.2	1.01
142UD E 30	23.0	114	27.2	11.9	10.25	293	219.2	2.38	1086.7	0.81
				11.7	14.5	207	303.5	1.71	1504.2	0.55
				10.0	19.5	154	403.7	1.46	2000.7	0.47
				8.90	30	100	586.5	1.17	2907.0	0.38

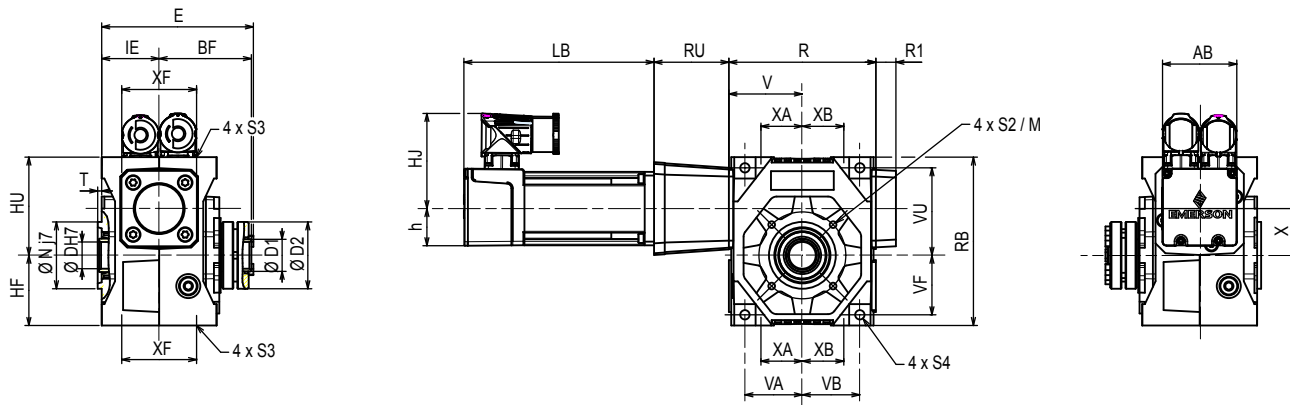
: Délai CMR pour version MEDIUM

Autres caractéristiques techniques du réducteur, voir page 41.

Dimensions : Forme bride taraudée BTL - Frette de serrage à droite SDR

Mjd 0351 à Mjd 1101 - Montage universel MU-FF


Dimensions en mm



Type réducteur	Réducteur																				Masse kg	
	HF	HU	IE	M	N	R	R1 ¹	RB	S2 ²	S3	S4 ³	T	V	VA	VB	VF	VU	X	XA	XB		XF
Mjd 0351	52.5	73.5	43	65	50	110	15	126	M6	M6	7	3	55	43	43	44.5	65.5	35	31	31	58	3.4
Mjd 0451	62	91	50	85	70	125	16	153	M8	M8	9	3	67.5	54	54	53	82	45	40.5	40.5	68	6.2
Mjd 0551	71	104	56	100	80	150	16	175	M8	M8	9	3.5	75	60	60	61	94	55	45	45	78	8.5
Mjd 0631	78	119	63.5	115	95	168	17	197	M10	M10	11	3.5	84	67	67	66	107	63	49	49	91	13.9
Mjd 0751	94	138	74	130	110	208	20	232	M10	M10	11	4	104	86	86	82	126	75	68	68	110	20.5
Mjd 0901	106	158	85	165	130	229	22	264	M12	M12	13	4	114.5	93	93	91	143	90	70.5	70.5	115	32.5
Mjd 1101	123	183	91	200	165	264	20	306	M12	M12	13	5	132	110	110	108	168	110	87.5	87.5	140	46.5

1. Longueur maxi (version EXPERT seulement)
2. Mjd 1101 avec 8 trous taraudés
3. Trous traversants

Type	Arbre et frette				
	BF	D	D1	D2	E
Mjd 0351	69	20	24	50	114
Mjd 0451	78	25	30	60	130
Mjd 0551	87	30	36	72	145
Mjd 0631	96.5	35	44	80	162
Mjd 0751	110	40	50	90	186
Mjd 0901	124	50	68	115	211
Mjd 1101	133	60	80	145	226

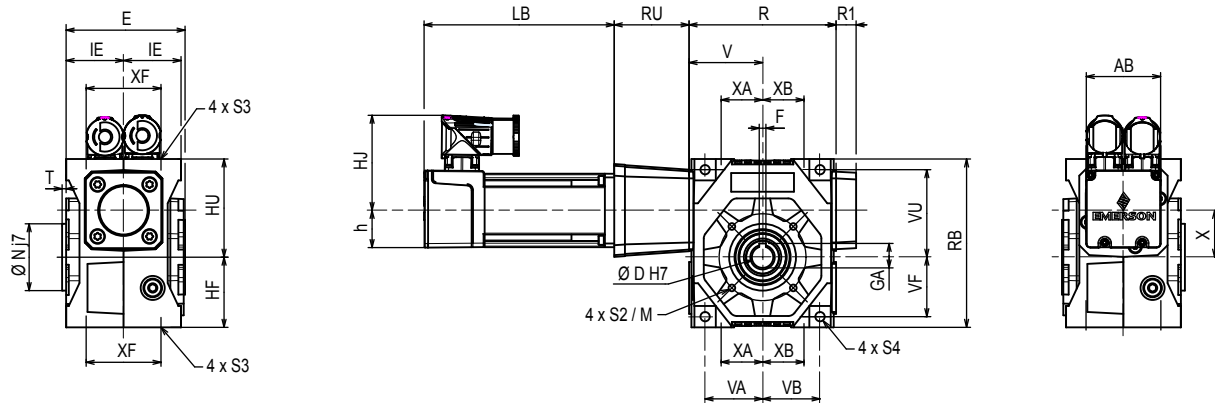
Type moteur	Unimotor 						
	Sans frein		Avec frein		AB	HJ	h
	LB	Masse kg	LB	Masse kg			
055A	118	1.2	158	1.6	55	71.5	27.5
055B	142	1.5	182	1.9	55	71.5	27.5
055C	166	1.8	206	2.2	55	71.5	27.5
067B	173	2.6	208	3.3	70	76.5	35
067C	203	3.2	238	3.9	70	76.5	35
089B	191	4.4	231	5.4	91	85	45.5
089C	221	5.5	261	6.5	91	85	45.5
115C	237	8.9	274	10.4	116	98.5	58
115D	267	10.7	304	12.2	116	98.5	58
142C	217	11.5	283	14.3	142	112.5	71
142E	277	18.5	343	21.3	142	112.5	71

Type réducteur						
Mjd						
0351	0451	0551	0631	0751	0901	1101
RU						
56	68	-	-	-	-	-
56	68	-	-	-	-	-
56	68	-	-	-	-	-
-	68	71	76	-	-	-
-	68	71	76	-	-	-
-	78	81	82	87	91	-
-	78	81	82	87	91	-
-	-	-	-	97	101	107
-	-	-	-	97	101	107
-	-	-	-	-	-	107
-	-	-	-	-	-	107

Longueur maxi. en fonction du capteur utilisé

Mjd 0351 à Mjd 1101 - Montage universel MU-FF


Dimensions en mm



Type réducteur	Réducteur																				Masse kg	
	HF	HU	IE	M	N	R	R1 ¹	RB	S2 ²	S3	S4 ³	T	V	VA	VB	VF	VU	X	XA	XB		XF
Mjd 0351	52.5	73.5	43	65	50	110	15	126	M6	M6	7	3	55	43	43	44.5	65.5	35	31	31	58	3.4
Mjd 0451	62	91	50	85	70	125	16	153	M8	M8	9	3	67.5	54	54	53	82	45	40.5	40.5	68	6.2
Mjd 0551	71	104	56	100	80	150	16	175	M8	M8	9	3.5	75	60	60	61	94	55	45	45	78	8.5
Mjd 0631	78	119	63.5	115	95	168	17	197	M10	M10	11	3.5	84	67	67	66	107	63	49	49	91	13.9
Mjd 0751	94	138	74	130	110	208	20	232	M10	M10	11	4	104	86	86	82	126	75	68	68	110	20.5
Mjd 0901	106	158	85	165	130	229	22	264	M12	M12	13	4	114.5	93	93	91	143	90	70.5	70.5	130	32.5
Mjd 1101	123	183	91	200	165	264	20	306	M12	M12	13	5	132	110	110	108	168	110	87.5	87.5	140	46.5

1. Longueur maxi (version EXPERT seulement)
2. Mjd 1101 avec 8 trous taraudés
3. Trous traversants

Type	Arbre creux			
	D	GA	F	E
Mjd 0351	16	18.3	5	90
Mjd 0451	25	28.3	8	104
Mjd 0551	30	33.3	8	116
Mjd 0631	35	38.3	10	131
Mjd 0751	40	43.3	12	152
Mjd 0901	50	53.8	14	174
Mjd 1101	60	64.4	18	186

Type moteur	Unimotor 						
	Sans frein		Avec frein / with brake		AB	HJ	h
	LB	Masse kg	LB	Masse kg			
055A	118	1.2	158	1.6	55	71.5	27.5
055B	142	1.5	182	1.9	55	71.5	27.5
055C	166	1.8	206	2.2	55	71.5	27.5
067B	173	2.6	208	3.3	70	76.5	35
067C	203	3.2	238	3.9	70	76.5	35
089B	191	4.4	231	5.4	91	85	45.5
089C	221	5.5	261	6.5	91	85	45.5
115C	237	8.9	274	10.4	116	98.5	58
115D	267	10.7	304	12.2	116	98.5	58
142C	217	11.5	283	14.3	142	112.5	71
142E	277	18.5	343	21.3	142	112.5	71

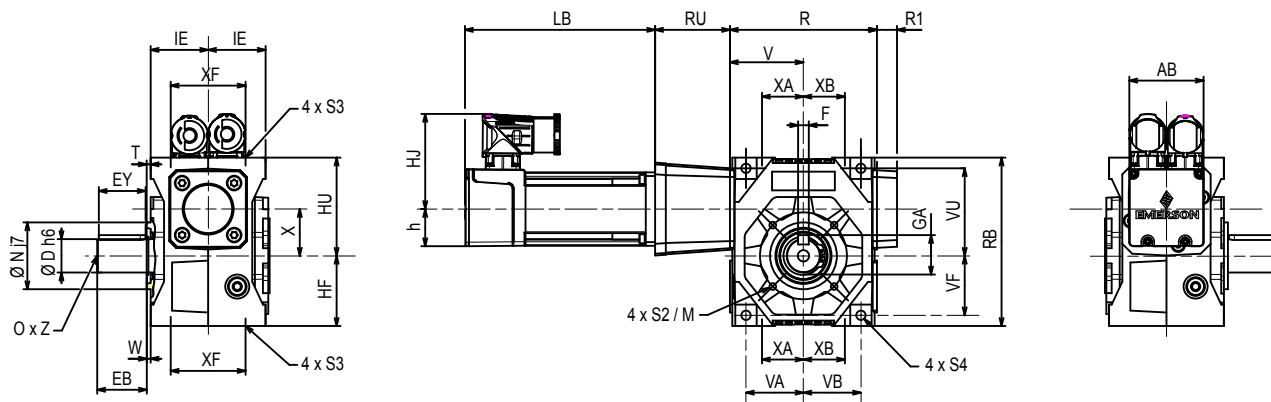
Type réducteur						
Mjd						
0351	0451	0551	0631	0751	0901	1101
RU						
56	68	-	-	-	-	-
56	68	-	-	-	-	-
56	68	-	-	-	-	-
-	68	71	76	-	-	-
-	68	71	76	-	-	-
-	78	81	82	87	91	-
-	78	81	82	87	91	-
-	-	-	-	97	101	107
-	-	-	-	97	101	107
-	-	-	-	-	-	107
-	-	-	-	-	-	107

Longueur maxi. en fonction du capteur utilisé

Dimensions : Forme bride taraudée BTL - Arbre plein à gauche L

Mjd 0351 à Mjd 1101 - Montage universel MU-FF


Dimensions en mm



Type réducteur	Réducteur																			Masse kg			
	HF	HU	IE	M	N	R	R1'	RB	S2 ²	S3	S4 ³	T	V	VA	VB	VF	VU	X	XA	XB	XF	Arbre L ou R	Arbre LR
	Mjd 0351	52.5	73.5	43	65	50	110	15	126	M6	M6	7	3	55	43	43	44.5	65.5	35	31	31	58	3.6
Mjd 0451	62	91	50	85	70	125	16	153	M8	M8	9	3	67.5	54	54	53	82	45	40.5	40.5	68	6.8	7.0
Mjd 0551	71	104	56	100	80	150	16	175	M8	M8	9	3.5	75	60	60	61	94	55	45	45	78	9.2	9.5
Mjd 0631	78	119	63.5	115	95	168	17	197	M10	M10	11	3.5	84	67	67	66	107	63	49	49	91	15.2	15.8
Mjd 0751	94	138	74	130	110	208	20	232	M10	M10	11	4	104	86	86	82	126	75	68	68	110	22.2	23.0
Mjd 0901	106	158	85	165	130	229	22	264	M12	M12	13	4	114.5	93	93	91	143	90	70.5	70.5	130	35.1	36.1
Mjd 1101	123	183	91	200	165	264	20	306	M12	M12	13	5	132	110	110	108	168	110	87.5	87.5	140	50.3	52.3

1. Longueur maxi (version EXPERT seulement)
2. Mjd 1101 avec 8 trous taraudés
3. Trous traversants

Type	Arbre de sortie plein							
	D	EB	EY	W	GA	F	O	Z
Mjd 0351	25	38	35	2	28	8	M10	22
Mjd 0451	35	55	50	2	38	10	M12	28
Mjd 0551	40	60	55	2	43	12	M16	36
Mjd 0631	45	70	65	2	48.5	14	M16	36
Mjd 0751	50	75	70	2	53.5	14	M16	36
Mjd 0901	65	100	95.5	2	69	18	M20	42
Mjd 1101	75	115	110	2	79.5	20	M20	42

Type moteur	Unimotor 						
	Sans frein		Avec frein		AB	HJ	h
	LB	Masse kg	LB	Masse kg			
055A	118	1.2	158	1.6	55	71.5	27.5
055B	142	1.5	182	1.9	55	71.5	27.5
055C	166	1.8	206	2.2	55	71.5	27.5
067B	173	2.6	208	3.3	70	76.5	35
067C	203	3.2	238	3.9	70	76.5	35
089B	191	4.4	231	5.4	91	85	45.5
089C	221	5.5	261	6.5	91	85	45.5
115C	237	8.9	274	10.4	116	98.5	58
115D	267	10.7	304	12.2	116	98.5	58
142C	217	11.5	283	14.3	142	112.5	71
142E	277	18.5	343	21.3	142	112.5	71

Type réducteur						
Mjd						
0351	0451	0551	0631	0751	0901	1101
RU						
56	68	-	-	-	-	-
56	68	-	-	-	-	-
56	68	-	-	-	-	-
-	68	71	76	-	-	-
-	68	71	76	-	-	-
-	78	81	82	87	91	-
-	78	81	82	87	91	-
-	-	-	-	97	101	107
-	-	-	-	97	101	107
-	-	-	-	-	-	107
-	-	-	-	-	-	107

Longueur maxi. en fonction du capteur utilisé

Type réducteur	Réduction exacte	Rendement	Rigidité torsionnelle	Jeu angulaire			Force radiale F_r à E/2	Force axiale maxi F_a
			N.m/arcmin	BASIC	MEDIUM	EXPERT		
					arcmin			N
Pje 0641	3	0.94	2.4	< 10	-	-	450	500
	4		2.4					
	5		2.4					
	7		1.7					
	10		1.3					
Pje 0642	12	0.92	2.4	< 14	-	-	450	500
	16		2.4					
	20		2.4					
	35		2.4					
	50		2.4					
Pje 0841	3	0.94	2.4	< 10	-	-	1300	500
	4		2.4					
	5		2.4					
	7		1.7					
	10		1.3					
Pje 0842	12	0.92	2.4	< 14	-	-	1300	500
	16		2.4					
	20		2.4					
	35		2.4					
	50		2.4					
Pje 1181	3	0.94	2.4	< 8	-	-	2600	1000
	4		2.4					
	5		2.4					
	7		1.7					
	10		1.3					
Pje 1182	12	0.92	2.4	< 12	-	-	2600	1000
	16		2.4					
	20		2.4					
	35		2.4					
			2.4					
Pje 1501	3	0.94	2.4	< 8	-	-	6500	6000
	4		2.4					
	5		2.4					
	7		1.7					
	10		1.3					
Pje 1502	12	0.92	2.4	< 12	-	-	6500	6000
	16		2.4					
	20		2.4					
	35		2.4					

Type réducteur	Réduction exacte	Rendement	Rigidité torsionnelle	Jeu angulaire			Force radiale F_r à E/2	Force axiale maxi F_a
			N.m/arcmin	BASIC	MEDIUM	EXPERT		
					arcmin			N
Pjr 0601	3	0.96	5	-	< 6	< 4	3000	2400
	4							
	5							
	7							
	10							
Pjr 0602	12	0.94	5	-	< 7	< 5	3000	2400
	16							
	20							
	35							
	50							
Pjr 0751	3	0.96	13	-	< 5	< 3	4200	3800
	4							
	5							
	7							
	10							
Pjr 0752	12	0.94	13	-	< 6	< 4	4200	3800
	16							
	20							
	35							
	50							
Pjr 1001	3	0.96	40	-	< 5	< 3	6300	5600
	4							
	5							
	7							
	10							
Pjr 1002	12	0.94	40	-	< 6	< 4	6300	5600
	16							
	20							
	35							
	50							
Pjr 1401	3	0.96	56	-	< 5	< 3	11000	10600
	4							
	5							
	7							
	10							
Pjr 1402	12	0.94	56	-	< 6	< 4	11000	10600
	16							
	20							
	35							
	50							
Pjr 1801	3	0.96	130	-	< 4	< 2	13000	13500
	4							
	5							
	7							
	10							
Pjr 1802	12	0.94	130	-	< 6	< 4	13000	13500
	16							
	20							
	35							
	50							

Type réducteur	Réduction exacte	Rendement	Rigidité torsionnelle	Jeu angulaire			Force radiale F_r à E/2	Force axiale maxi F_a
			N.m/arcmin	BASIC	MEDIUM	EXPERT	N	N
				arcmin				
Mjd 0351	5.2	0.92	5	< 10	< 5	< 1	3800	2800
	7.25	0.90						
	10.25	0.88						
	14.5	0.83						
	19.5	0.80						
	30	0.72						
	45	0.65						
Mjd 0451	5.2	0.93	9	< 10	< 5	< 1	5800	4000
	1.25	0.92						
	10.25	0.91						
	14.5	0.87						
	19.5	0.86						
	30	0.78						
	45	0.72						
	60	0.68						
90	0.59							
Mjd 0551	5.2	0.94	20	< 10	< 5	< 1	7000	4800
	7.25	0.92						
	10.25	0.89						
	14.5	0.87						
	19.5	0.85						
	30	0.78						
Mjd 0631	5.2	0.94	36	< 10	< 5	< 1	8800	8500
	7.25	0.93						
	10.25	0.92						
	14.5	0.89						
	19.5	0.87						
	30	0.80						
	45	0.75						
	60	0.71						
Mjd 0751	5.2	0.94	50	< 10	< 5	< 1	10500	10500
	7.25	0.93						
	10.25	0.92						
	14.5	0.89						
	19.5	0.87						
	30	0.82						
Mjd 0901	5.2	0.95	75	< 10	< 5	< 1	15800	13000
	7.25	0.95						
	10.25	0.93						
	14.5	0.90						
	19.5	0.88						
	30	0.82						
	45	0.79						
	60	0.75						
Mjd 1101	5.2	0.95	120	< 10	< 5	< 1	21500	16000
	7.25	0.95						
	10.25	0.93						
	14.5	0.91						
	19.5	0.90						
	30	0.85						
	45	0.80						
60	0.77							

Notes

Notes

LEROY-SOMER[™]

www.leroy-somer.com

Restons connectés :

twitter.com/Leroy_Somer

facebook.com/leroy-somer.nidec

youtube.com/user/LeroySomerOfficiel

linkedin.com/company/44575



Nidec
All for dreams

© 2017 Moteurs Leroy-Somer SAS. The information contained in this brochure is for guidance only and does not form part of any contract. The accuracy cannot be guaranteed as Moteurs Leroy-Somer SAS have an ongoing process of development and reserve the right to change the specification of their products without notice.

Moteurs Leroy-Somer SAS. Headquarters: Bd Marcellin Leroy, CS 10015, 16915 Angoulême Cedex 9, France. Share Capital: 65 800 512 €, RCS Angoulême 338 567 258.