MOTORES NEUMÁTICOS DE DOBLE ROTOR

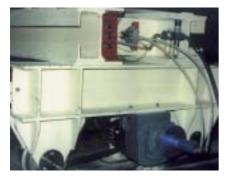








ALGUNOS EJEMPLOS DE REFERENCIAS Y APLICACIONES



Motor tipo: NF 337 con reductor Potencia máx: 1,27 Kw (1,72 Hp); Par de arranque: 4,7 daNm; Velocidad óptima: 80 a 400 r.p.m.



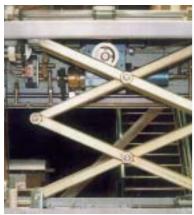
Motor tipo: NF 226 Potencia máx: 0,54 Kw (0,73 Hp); Par de arranque: 1,3 daNm; Velocidad óptima: 130 a 580 r.p.m.



Potencia máx: 4,1 Kw (5,5 Hp); Par de arranque: 1,3 daNm; Velocidad óptima: 1100 a 5000 r.p.m.



Motor tipo: NF 334 36 Potencia máx: 1,25 Kw (1,7 Hp); Par máx.: 15,6 daNm; 15,8 daNm; Velocidad óptima: 25 a 110 r.p.m.



Motor tipo: LF 5 Potencia máx: 2,7 Kw (3,75 Hp); Par de arranque: 3,7 daNm; Velocidad óptima: 250 a 1100 r.p.m.



APLICACION: manutención sobre cojines de aire de un segmento del motor principal de cohete Ariane V (Peso total 150 Tm)

Motor tipo: NF 334 36 (20 unidades)

Potencia máx: 1,27 Kw (1,7 Hp); Par de arranque: 15,8 daNm; Velocidad óptima: 25 a 110 r.p.m.



Motores: NF 226; NF 337; NF 334 36; NF 224 24; NF 226 37



Motor tipo: NF224 24 Potencia máx: 0,53 Kw (0,72 Hp); Par máx.: 3,4 daNm; Par de arranque: 3,5 daNm; Velocidad óptima: 50 a 210 r.p.m.



Motor tipo: NF 226 34 Potencia máx: 0,53 Kw (0,72 Hp); Par máx.: 5,8 daNm; Par de arranque: 6 daNm; Velocidad óptima: 30 a 130 r.p.m.



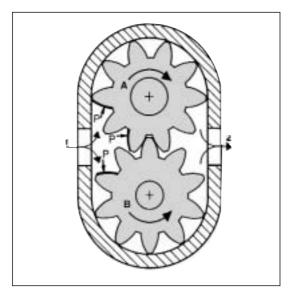
Motor tipo: NF 224 montado sobre un cilindro de husillo de bolas.

Potencia máx: 0,53 Kw (0,72 Hp); Par de arranque: 1,3 daNm; Velocidad óptima: 200 a 950 r.p.m.



LOS MOTORES NEUMÁTICOS DE DOBLE ROTOR **ferry** son los de más altas PRESTACIONES Y LOS MÁS COMPETITIVOS EXISTENTES.

Los pistones rotativos están constituidos por los dientes de perfil especial tallados en dos rotores paralelos accionados simultáneamente por la presión del aire; no hay ninguna pieza en movimiento alternativo, ni rozamientos debidos a la fuerza centrífuga.



La estanqueidad interna, que es esencial para el mantenimiento de las prestaciones se obtiene, simple y eficazmente, no solamente por la gran precisión con la que están fabricadas las piezas sino además, por un ajuste meticuloso que se hace de una vez por todas en el montaje en fábrica; los dos rotores ruedan, uno sobre otro, sin contacto.

Resultado ☆☆☆☆: el par de apriete es muy elevado y constante, la flexibilidad de funcionamiento y la capacidad de variación de la velocidad son extraordinarios.

La experiencia ha probado que para construir motores según este principio básico, con prestaciones de alta gama, el sistema patentado exclusivo ligado a la fabricación de una calidad rigurosa, tal y como Ferry lo realiza es esencial.

BII BAO

Factores a tener en cuenta en la elección de los motores.

Flexibilidad de funcionamiento	ជជជជ	excepcional
Sentido de rotación		reversible por construcción
Par de arranque	ተ ተተተ	elevado, constante y fiable
Arranque en carga	ተ ተተተ	excelente
Fiabilidad del arranque	ជជជជ	aprox. 100%
Par y potencia en bajo régimen	ជ់ជ់ជ់ជ	valores elevados, curvas de par redondeadas (de suave pendiente)
Margen de variación de la velocidad	ά άάά	en vacío: 100 a 1 en carga, hasta de 20 a 1
Estabilidad del par a presión constante		
en el campo de las velocidades óptimas	ជជជជ	alrededor del 0,5%
Capacidad de aceleración	ተ ተተተ	muy elevada
Capacidad de arranques		
muy progresivos		excelente
Posibilidad de invertir el sentido		
de rotación sin esperar		
a la parada del motor		sí

Robustez mecánica		excelente
Posibilidad de trabajo las 24 horas	ជំជំជំជំ	sí
Posibilidad de calado indefinido		
sin calentamientos	ជជជជ ជ	sí
Factor de marcha		100%

Escape canalizable	SÍ
Resistencia en atmósferas explosivas	excelente, el motor está presurizado por el aire comprimido desde el momento del arranque.
Resistencia al frío y al calor	– 40°C + 90°C





Generalidades

1 bar= 1,0197 Kgf/cm² - 0,987 atmósferas 100000 Pascals (Pa)

Unidad anglo-sajona: 1 p.s.i. = 0,0689 bar1 bar = 14,5 p.s.i.

Unidad de fuerza: Newton (N) = 0,10197 Kgf
Decanewton (daN) = 1,0197 Kgf

Momento de una fuerza o par: fuerza por el brazo de palanca: Metro Newton (mN)

Velocidad angular = radian por segundo (rd/s) -1 r.p.m. = 0,1047 rd/s

Trabajo y cantidad de calor: Julio (J) - Nm

Potencia: Trabajo/Tiempo. 1 watio (W) = 1 julio/s. 1 kilowatio (kW) = 1,36 HP (CV)

El aire es un fluido elástico; la disminución de volumen aumenta la presión y la temperatura e inversamente el aumento de volumen (expansión) disminuye la presión del aire y reduce la temperatura; por esto el motor neumático no se calienta en el calado.

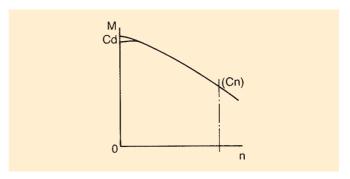
El aire comprimido dispone de una energía potencial que puede ser transformada en parte por un motor, un cilindro, etc.

El rendimiento global teorico (potencia entregada en el árbol del motor/potencia consumida por el motor del compresor) es relativamente débil, pero también debemos de considerar que la energia consumida por el motor neumático es justamente la que se necesita para equilibrar la potencia resistente: la presión del aire puede regularse en función de las necesidades, y no se hace girar al motor más que durante su trabajo útil; además, no hay que preocuparse por el factor de utilización como en el caso de un motor eléctrico (ya que no hay calentamiento, sino al contrario refrigeración por el aire).

Llegado el caso, no hace falta tener en cuenta más que las condiciones de carga para los reductores integrados (de alta calidad, con engranajes de aceros aleados tales como el 35CD4, 35NCD16, etc.), que están calculados - y probados - para "choques medios" del órgano receptor; esto es, con una presión de aire un poco inferior para choques importantes, etc.

Características de par, potencia, consumo:

La curva del par en función de la velocidad es similar a la de un motor eléctrico de corriente continua (pero el motor neumático no tiene riesgo de calentarse en ningún punto de la curva)

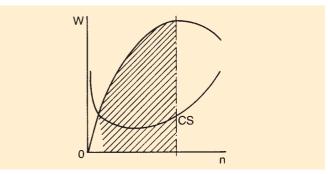


El par de arranque en carga "Cd" es prácticamente igual al par de calado "Cc"

Desde el punto de vista de la economía máxima se prefiere una velocidad moderada si el par resistente varía moderadamente, una velocidad más elevada si se busca una cierta estabilidad de velocidad con un par resistente variable.

La figura muestra la curva de los consumos específicos (Cs), esto es el consumo (caudal) con relación a la potencia.

Se observa que el régimen más económico se sitúa entre el 30 y 70% de la velocidad de potencia máxima.



Entre el 20 y 100% de la velocidad de potencia máxima el consumo específico se mantiene muy moderado y a un 120% el rendimiento sigue siendo bastante bueno.

El par es prácticamente proporcional a la presión y tanto la velocidad de potencia máxima como la velocidad en vacío están poco influenciadas por una disminución de la presión; se puede hacer funcionar estos motores a 3 bar o incluso a menos.

Se puede modificar el par motor y, por tanto, la velocidad, haciendo variar la presión. El par motor está en equilibrio estable con el par resistente y la velocidad es estable desde aproximadamente un 10% de la velocidad de potencia máxima en nuestros motores, lo que es una característica excepcional para un motor neumático.



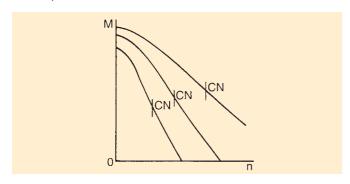


Para obtener una velocidad más estable con un par resistente fuertemente variable, se debe utilizar el motor a una velocidad media un poco más elevada.

O bien, se puede inclinar ligeramente la curva de los pares reduciendo la velocidad a potencia máxima (y dentro de una cierta medida, incluso la propia potencia máxima). Para ello, basta con incorporar en el escape un regulador de caudal que cree una pérdida de carga (contra-presión), esta será mayor cuanto mayor sea la velocidad. Esta contrapresión influye poco sobre el par de arranque, ya que a velocidad cero el caudal es muy reducido, precisamente gracias a nuestro sistema patentado exclusivo que limita a valores muy bajos el juego interno entre los rotores (ver descripción técnica en la pag).

Sin embargo, este sistema no debería utilizarse, cuando la reducción de la velocidad de potencia máxima deba ser superior al 15%, en estos casos se recomienda utilizar un motor con reductor de relación superior.

La figura representa para un mismo motor con regulación en el escape, dos ejemplos de la modificación de la curva de los pares.



Aceleraciones

Para obtener una aceleración angular (Incremento de velocidad angular en un intervalo de tiempo), es necesario un par motor para vencer la inercia de todos los órganos arrastrados por el motor y el receptor. Esta inercia interna que nosotros indicamos en nuestras hojas técnicas, está expresada en m² Kg (masa).

Para obtener la aceleración deseada, el par motor medio debe ser al menos igual al par resistente de la máquina arrastrada, más el par necesario (M) para vencer la inercia (I), que se calcula por la fórmula:

$$M [Nm] = I [m^2 Kg] \bullet \alpha \left[\frac{rad}{seg^2}\right]$$

Para tener en cuenta el decrecimiento del par motor con la velocidad, basta para una aproximación suficiente considerar el par motor a dos tercios de la velocidad final; para mayor precisión, se puede integrar o proceder por tramos de velocidad.

En el caso de aceleraciones notables, que pueden conseguirse con nuestros motores (por ejemplo, para un tipo SF300, de 0 a 8.000 r.p.m. en una fracción de segundo), se debe tener en cuenta una necesidad de par ligeramente superior, por la resistencia interna del motor (y de la máquina acoplada), debida a los rodamientos.

Algunos consejos para la puesta a punto y la instalación.

- Fijación: Los motores están provistos de una brida normalizada cuya cara de apoyo está en la parte anterior del motor (salida del eje). También están disponibles unas escuadras con posición y diámetro de los orificios de fijación normalizados. Los motores NF200, NF224, NF226, NF22424 pueden ser fijados por una abrazadera mecanizada interiormente en J7 o J8 o por la brida que nosotros suministramos.
- Acoplamiento: Siempre que sea posible se recomienda acoplar el eje del motor al eje receptor por un manguito elástico, para no inducir reacciones parásitas, debidas a la desalineación. Hay que asegurarse de que el eje del motor no llegue a tocar al eje receptor.
- Ajuste sobre el eje: Mecanizado en H7 o mejor G6.
- Al final de este catálogo (pag. 34), existe una tabla que indica las cargas toleradas sobre el eje, cargas simples o combinadas, así como las indicaciones sobre el conexionado, la instalación neumática y algunos ejemplos de mando.



LECTURA Y UTILIZACION DE LAS HOJAS TÉCNICAS

Potencias nominales

Tenemos en cuenta que las potencias de una instalación correcta están consideradas con una perdida de carga a caudal maximo, que no sobrepase el 10 ó 12%. La presión diferencial que provoca el par del motor es igual a la presión de alimentación efectiva en la entrada del motor menos la contra presión en el escape, debido al silenciador, a un eventual regulador de caudal etc.

En la parte superior derecha de cada hoja técnica esta indicada la potencia máxima nominal y la velocidad correspondiente en la segunda columna a partir de la derecha, esta indicada la potencia a una velocidad algo superior a la mitad de la velocidad a potencia máxima (nominal). Esta potencia a media velocidad se mantiene aproximadamente a tres cuartas partes de la potencia maxima a causa de la curva de potencia particularmente redondeada de nuestros motores (par y potencia elevados a bajo régimen).

Una velocidad media de funcionamiento de este orden corresponde a un rendimiento energetico óptimo, uno de los mejores de que se puede disponer para motores neumáticos en general. En las excelentes condiciones de las instalaciones neumaticas de nuestro banco de ensayo, nuestros motores son capaces de conseguir una potencia máxima a 6 bar superior a la del catalogo; en las instalaciones corrientes industriales (tambien correctas), debe contarse con la presión real debida a las pérdidas de carga.

Velocidades nominales

Algunos constructores ofrecen la velocidad en vacio como una característica importante, pero en tal régimen la potencia, asi como el par, se reduciran a cero. La velocidad máxima en vacio, es para otros motores aproximadamente el doble de la velocidad a la máxima potencia, pero para nuestros motores es mas del doble ya que los rozamientos debidos a la fuerza centrifuga no van a influir en la rotación del motor. Las velocidades que nosotros indicamos como "nominales" son realmente las que corresponden a las potencias de la velocidad indicada.

Velocidades utiles

Campo de variación de las velocidades normales. Con el aire normalmente seco, filtrado y lubricado nuestros motores pueden girar sin inconveniente a una velocidad doble de la velocidad de potencia maxima, pero esto no presenta generalmente interes practico.

Velocidades óptimas

Campo de velocidades en el cual el motor muestra la suma de sus cualidades de flexibilidad y redimiento.

Estabilidad de velocidad

A un par resistente constante y a una presión de aire constante la estabilidad en el valor de la velocidad de nuestros motores es destacable: cerca del 0,5% del campo de las velocidades optimas e incluso menos.

Par de arranque

El par de arranque indicado es fiable; se ha medido con un movimiento angular(desplazamiento) muy bajo, contrariamente al par indicado para otros motores neumaticos, que permiten una puesta en movimiento. Este par de arranque es casi el doble del de otros motores neumáticos presentes en el mercado.

El par de calado, medido efectuando el calado de manera progresiva y no rapida(lo que falsearia el resultado), es aproximadamente un 3% superior al par de arranque.

Esta similitud entre los pares de arranque y de calado permite realizar aplicaciones muy interesantes con nuestros motores neumáticos.

Consumo

El consumo practico puede variar según las condiciones de servicio pero no aumenta de forma sensible despues de un uso prolongado del motor. Se indica en Nm³/min.: m³ de aire expandido/minuto.

El consumo específico (porKW o por HP utilizado) es uno de los mas bajos que se puede encontrar para un motor neumático, particularmente en el campo de las velocidades óptimas.

Inercia interna del motor

Expresada en unidades ISO: kg.m2.

Ejemplo de lectura de las curvas

Se trata de encontrar un motor capaz de suministrar un par de 0,35 daNm a 3000 r.p.m, a 6 bar de presión máxima disponible, y 0,55 damN a 1500 r.p.m, sea la potencia respectivamente 1,1 kw y 0,86 kw.

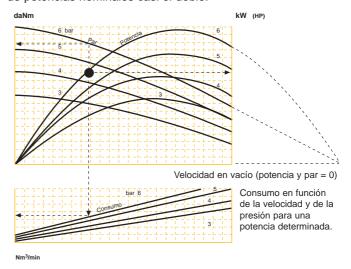
 $(1kw = 1damN \ a \ 955 \ r.p.m.).$

El motor NF 300 cumple estas condiciones: a 3000 r.p.m bastarán 5 bar, y apenas 6 bar a 1.500 r.p.m.

El consumo específico a 1.500 r.p.m. es del orden de 0,8 Nm³ por HP o 1,1 por KW, lo que es muy bueno para un motor neumático reversible de esta potencia.

A 6 bar el par de arranque de este motor será casi el doble del par de funcionamiento a 3000 r.p.m., y si el par resistente aumentase hasta 0,6 damN, el motor se ralentizaría hasta aproximadamente 1000 r.p.m., sin calarse.

Su potencia elevada a bajo régimen, explica porqué, frecuentemente nuestros motores, pueden reemplazar otros modelos de potencias nominales casi el doble.

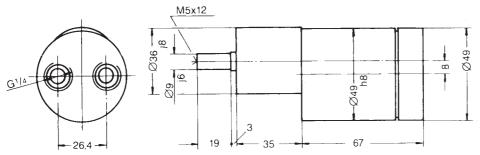


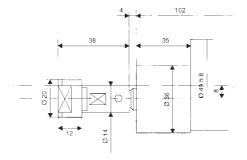


Velocidad útil Potencia Par de Inercia 0 a 27000 r.p.m. Tipo 0,42 kW - 0,57 HP | 0,55 kW - 0,75 HP interna arranque Masa SF 200 B 85-10⁻⁷ kgm² 1 kg 0,05 daNm Velocidad óptima 18000 r.p.m. 11000 r.p.m. 4000 a 18000 r.p.m.

Características para una presión de alimentación de 6 bar.

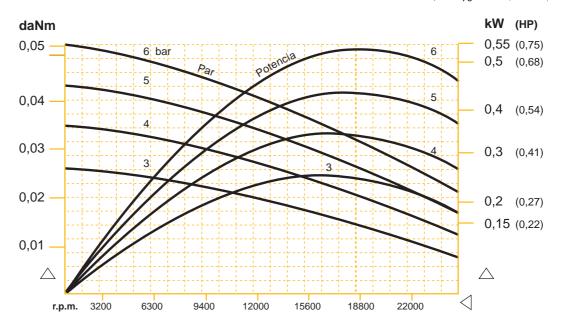
	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	25	Ø 8 mm.	9 mm
Escape	35	Ø 10 mm.	11 mm.

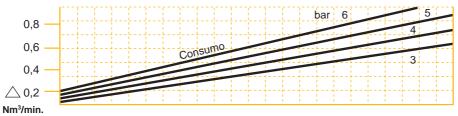


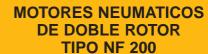


MOTOR SF 200 B + PORTA PINZA

Opcional: Escuadra de montaje



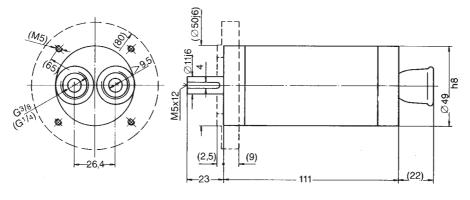


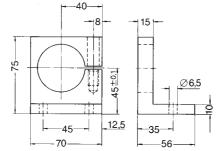




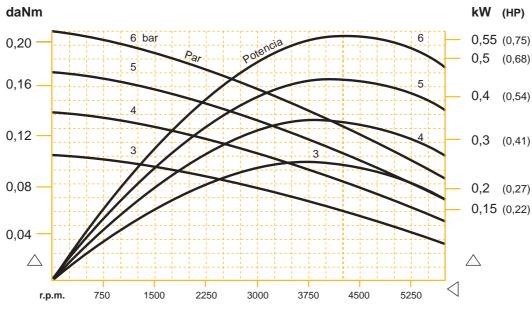
Masa	Inercia interna	Par de arrangue	Velocidad útil 0 a 6400 r.p.m.			encia 0,55 kW - 0,75 HP
1,1 kg			Velocidad óptima 850 a 4000 r.p.m.	NF 200	a 2450 r.p.m.	y a 4300 r.p.m.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	25	Ø 8 mm.	9 mm
Escape	35	Ø 10 mm.	11 mm.





Opcional: Bridas normalizadas o escuadra de fijación. Bridas de otras dimensiones bajo pedido



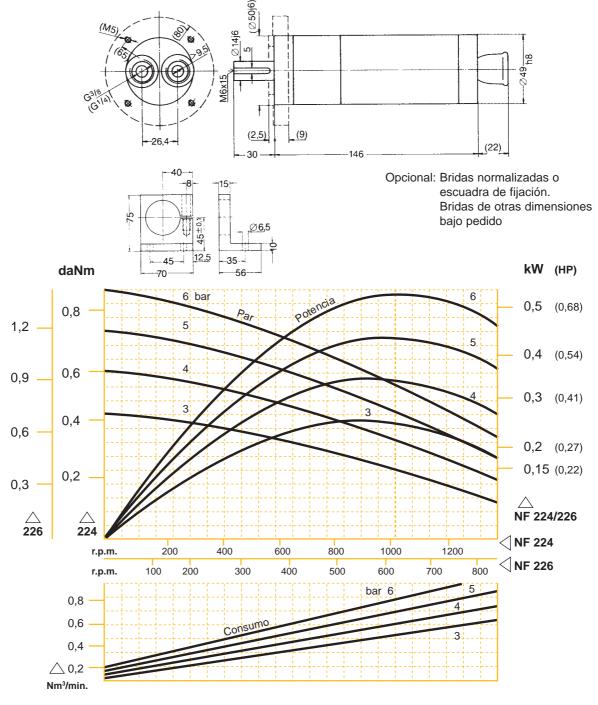


	Inercia Par de		Velocidad útil 0 a 1450 r.p.m.	Potencia Tipo 0.4 kW - 0.55 HP 0.53 kW - 0.72		
Masa 1,4 kg	interna 0,0012 kgm²	o,87 daNm	Velocidad óptima 200 a 950 r.p.m.	NF 224	0,4 kW - 0,55 HP a 580 r.p.m.	0,53 kW - 0,72 HP / a 1020 r.p.m.
Masa 1,4 kg	Inercia interna 0,0035 kgm²	Par de arranque 1,3 daNm	Velocidad útil 0 a 950 r.p.m. Velocidad óptima 130 a 600 r.p.m.	Tipo NF 226	Pote 0,4 kW - 0,55 HP a 380 r.p.m.	encia 0,53 kW - 0,72 HP y a 660 r.p.m.

NF 224 R x U: con reductor complementario. 50 a 1 r.p.m., 15 a 800 daNm.

Características para una presión de alimentación de 6 bar.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	25	Ø 8 mm.	9 mm
Escape	35	Ø 10 mm.	11 mm.

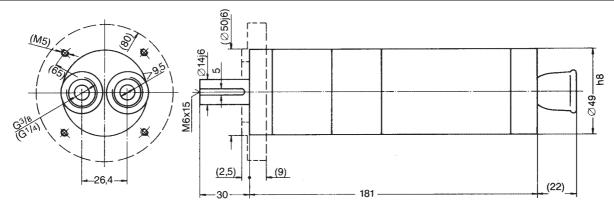




Velocidad útil Potencia Inercia Par de 0 a 400 r.p.m. Tipo 0,4 kW - 0,55 HP 0,53 kW - 0,75 HP interna arranque Masa NF 224 24 0,022 kgm² 1,8 kg 3,5 daNm а Velocidad óptima 140 r.p.m. 245 r.p.m. 50 a 210 r.p.m.

Características para una presión de alimentación de 6 bar.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	25	Ø 8 mm.	9 mm
Escape	35	Ø 10 mm.	11 mm.



NF 224 24 X 2

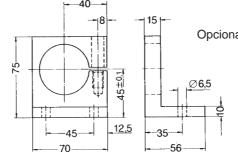
Par de arranque 5,6 daNm Par nominal 3,7 daNm a 60 r.p.m.

Velocidades óptimas
Eje de salida

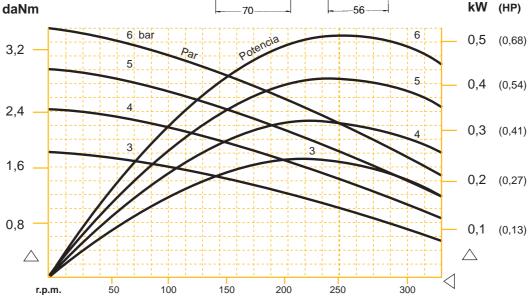
3,7 danm a 60

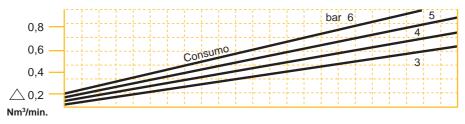
12 a 60 r.p.m.
Ø 16 x 30

Eje de salida Ø 16 x 30
Longitud del motor
Peso 2,2 kg
Alimentación 1/4 G
KVmini 15



Opcional: Bridas normalizadas o escuadra de fijación. Bridas de otras dimensiones bajo pedido







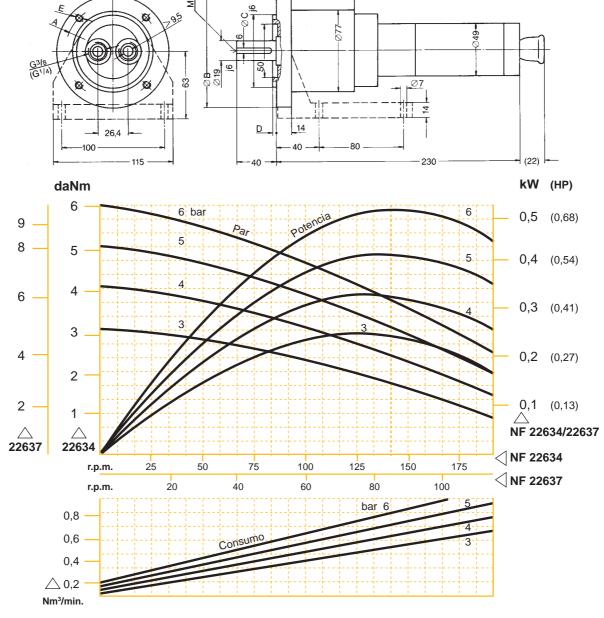
Masa	Inercia interna	Par de	Velocidad útil 0 a 200 r.p.m.	Tipo	Pote 0,4 kW - 0,55 HP	encia 0,53 kW - 0,72 HP	
3,6 kg	0,07 kgm²	arranque 6 daNm	Velocidad óptima 30 a 130 r.p.m.		NF 226 34	a 80 r.p.m.	y a 140 r.p.m.
Masa 3,7 kg	Inercia interna 0,19 kgm ²	Par de arranque 9,8 daNm	Velocidad útil 0 a 110 r.p.m. Velocidad óptima 18 a 80 r.p.m.	NF 226 37	0,4 kW - 0,55 HP	encia 0,53 kW - 0,72 HP y a 85 r.p.m.	

	KV mínimo del distribuidor Paso minimo del racor		Diámetro int. min. del tubo	
Entrada de alimentación	25	Ø 8 mm.	9 mm	
Escape	35	Ø 10 mm.	11 mm.	

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 75	75	90	60	2,5	M5
F 165	165	200	130	3,5	Ø11,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido

60



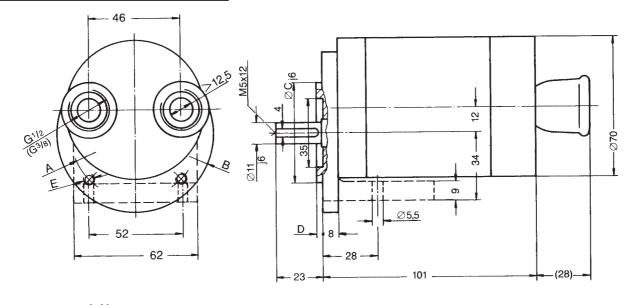


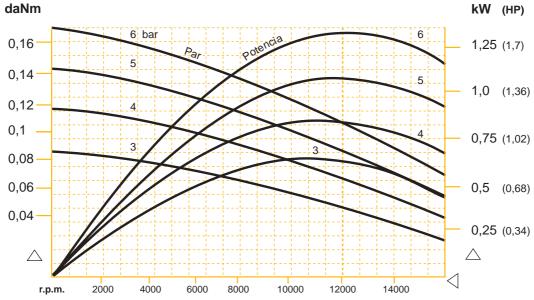
	Inercia	Par de	Velocidad útil 0 a 19000 r.p.m.		Potencia		
Masa 1,7 kg	interna	arranque	·	SF 300	1 kW - 1,36 HP a 6800 r.p.m.	1,32 kW - 1,8 HP y a 12000 r.p.m.	

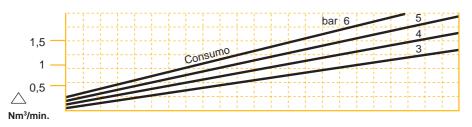
	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	50	Ø 10 mm.	11 mm
Escape	75	Ø 12 mm.	13 mm.

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 65	65	80	50	2,5	M5
F 115	115	140	95	3	Ø9,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido









	Inercia	Par de	Velocidad útil 0 a 4500 r.p.m.		Potencia		
Masa 2,9 kg	interna 0,0005 kgm²	arranque 0,66 daNm	Velocidad óptima 650 a 3000 r.p.m.	NF 300	1 kW - 1,36 HP a 1750 r.p.m.	1,3 kW - 1,77 HP y a 3100 r.p.m.	

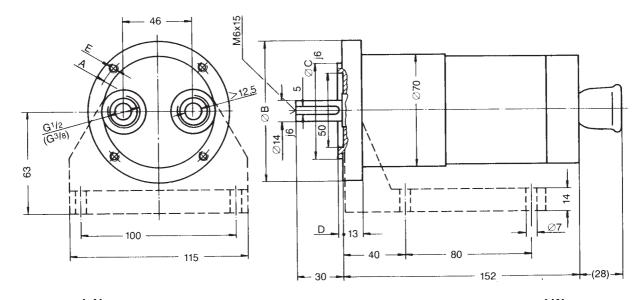
NF 300 R x U: con reductor complementario. 300 a 1 r.p.m., 6,6 a 1800 daNm.

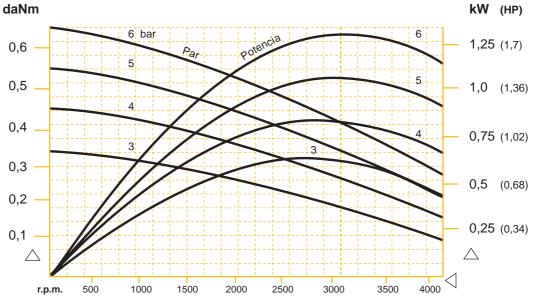
Características para una presión de alimentación de 6 bar.

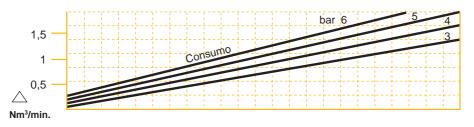
	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	50	Ø 10 mm.	11 mm
Escape	75	Ø 12 mm.	13 mm

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 75	75	90	60	2,5	M5
F 130	130	160	110	3,5	Ø9,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido









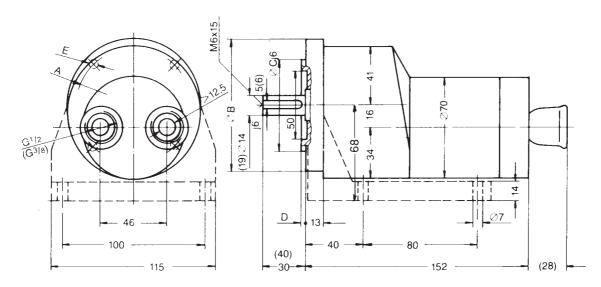
	Inercia	Par de	Velocidad útil 0 a 2300 r.p.m.		Potencia		
Masa 3,7 kg	interna 0,0023 kgm²	arranque	Velocidad óptima 300 a 1500 r.p.m.	NF 308	1 kW - 1,36 HP a 800 r.p.m.	1,3 kW - 1,77 HP / a 1550 r.p.m.	

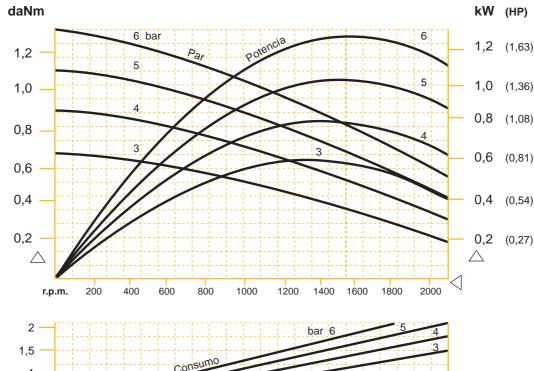
NF 308 R x U: con reductor complementario. 300 a 1 r.p.m., 6,6 a 1800 daNm.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	50	Ø 10 mm.	11 mm
Escape	75	Ø 12 mm.	13 mm.

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 75	75	90	60	2,5	M5
F 130	130	160	110	3,5	Ø9,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido





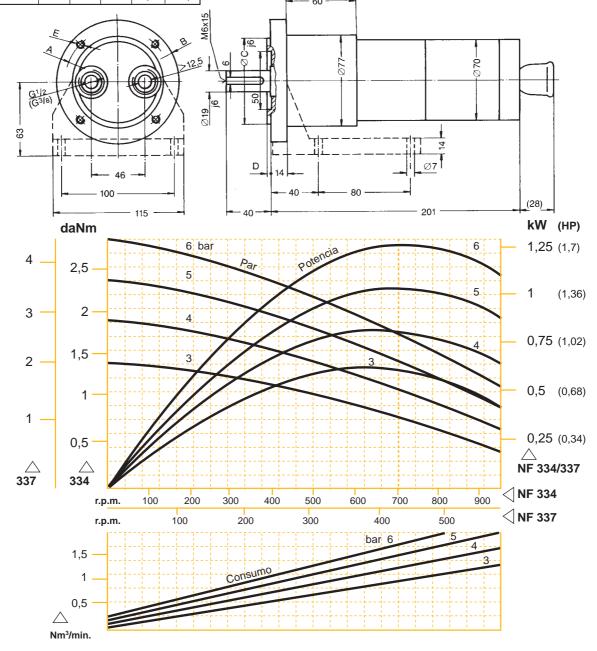


	Inercia Par de Velocidad útil 0 a 1000 r.p.m.			Potencia		
Masa	interna	arranque		Tipo NF 334	1 kW - 1,36 HP	1,3 kW - 1,77 HP
3,9 kg	0,011 kgm²	2,9 daNm	Velocidad óptima 150 a 650 r.p.m.	NF 334	400 r.p.m.	700 r.p.m.
	Inercia Par de Velocidad útil 0 a 550 r.p.m.		Tipo		encia	
Masa 4,1 kg	interna 0,028 kgm²	arranque 4,7 daNm	Velocidad óptima	NF 337	1 kW - 1,36 HP a	1,3 kW - 1,77 HP a
			80 a 400 r.p.m.		250 r.p.m.	430 r.p.m.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	50	Ø 10 mm.	11 mm
Escape	75	Ø 12 mm.	13 mm.

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 75	75	90	60	2,5	M5
F 165	165	200	130	3,5	Ø11,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido



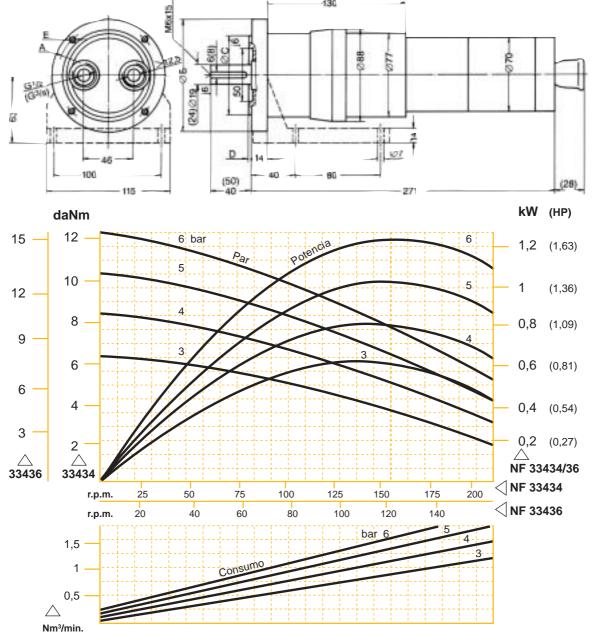


Masa	Inercia interna	Par de arrangue	Velocidad útil 0 a 225 r.p.m.	Tipo	Pote 0,95 kW - 1,3 HP	encia 1,25 kW - 1,7 HP
5,8 kg	0,218 kgm²	12,5 daNm	Velocidad óptima 30 a 145 r.p.m.	NF 334 34	a 90 r.p.m.	y a 150 r.p.m.
Masa	Inercia interna	Par de arrangue	Velocidad útil 0 a 170 r.p.m.	Tipo	Pote 0,95 kW - 1,3 HP	encia 1,25 kW - 1,7 HP
5,8 kg	0,37 kgm²	15,8 daNm	Velocidad óptima 25 a 110 r.p.m.	NF 334 36	a 70 r.p.m.	y a 120 r.p.m.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	50	Ø 10 mm.	11 mm
Escape	75	Ø 12 mm.	13 mm.

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 75	75	90	60	2,5	M5
F 165	165	200	130	3.5	Ø11.5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido



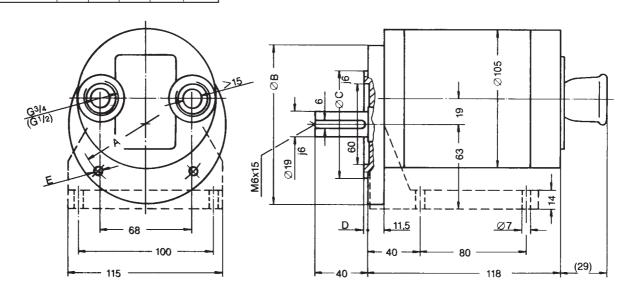


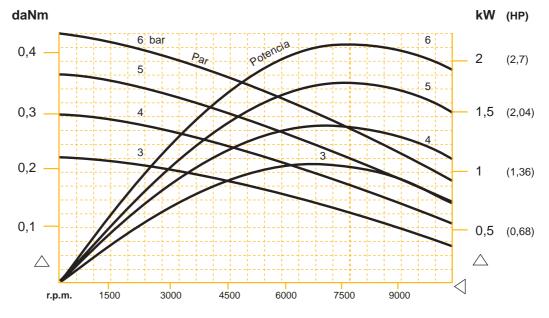
	Inercia	Par de	Velocidad útil 0 a 11000 r.p.m.		Pote	encia
Masa 3,8 k (arranque 0,4 daNm	Velocidad óptima 1400 a 7000 r.p.m.	SF 4	1,65 kW - 2,25 HP a 4350 r.p.m.	2,15 kW - 2,9 HP / a 7600 r.p.m.

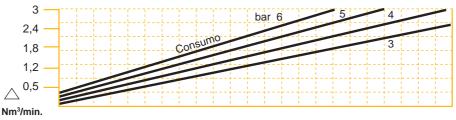
	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	60	Ø 12 mm.	13 mm
Escape	75	Ø 14 mm.	15 mm

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 100	100	120	80	3	M6
F 165	165	200	130	3,5	Ø11,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido









	Inercia	Par de	Velocidad útil 0 a 3300 r.p.m.	00 r.p.m.		
Masa 6 kg	interna 0,0023 kgm²	arranque 1,35 daNm	Velocidad óptima 450 a 2000 r.p.m.	EF 4	1,6 kW - 2,2 HP a 1300 r.p.m.	2,1 kW - 2,85 HP / a 2250 r.p.m.
Masa	Inercia interna	Par de arrangue	Velocidad útil 0 a 2600 r.p.m.	Tipo	Pote 1,6 kW - 2,2 HP	encia 2,1 kW - 2,85 HP
6 kg	0,0028 kgm²	1,6 daNm	Velocidad óptima 400 a 1700 r.p.m.	XEF 4	a 1050 r.p.m.	/ a 1850 r.p.m.

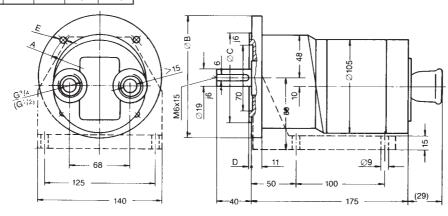
EF 4 R x U: con reductor complementario. 1000 a 1 r.p.m., 3,2 a 2900 daNm.

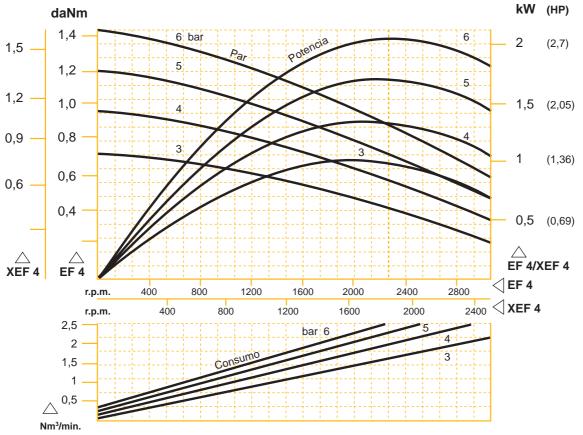
Características para una presión de alimentación de 6 bar.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	60	Ø 12 mm.	13 mm
Escape	75	Ø 14 mm.	15 mm.

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 100	100	120	80	3	M6
F 165	165	200	130	3,5	Ø11,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido







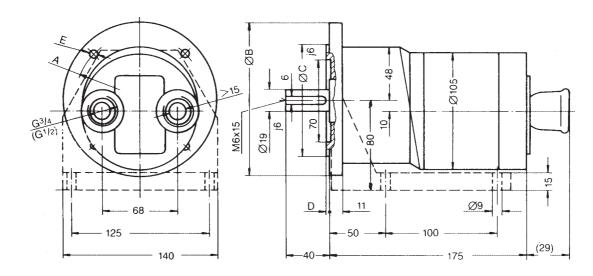
	Inercia	Par de	Velocidad útil 0 a 1700 r.p.m.		Pote	encia
/lasa , 2 kg	interna 0,0075 kgm²	arranque 2,45 daNm	Velocidad óptima 250 a 1100 r.p.m.	Tipo LF 4	1,6 kW - 2,2 HP a 680 r.p.m.	2,1 kW - 2,85 HP y a 1200 r.p.m.

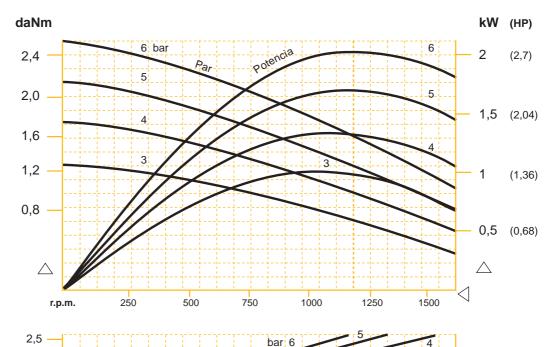
	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	60	Ø 12 mm.	13 mm
Escape	75	Ø 14 mm.	15 mm

BRIDA REF.	А	В	С	D	Е
F 100	100	120	80	3	M6
F 165	165	200	130	3,5	Ø11,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido

Nota: Al cursar su pedido añada la referencia de la brida a la del motor seleccionado





2 1,5

 \triangle 0,5 Nm³/min.

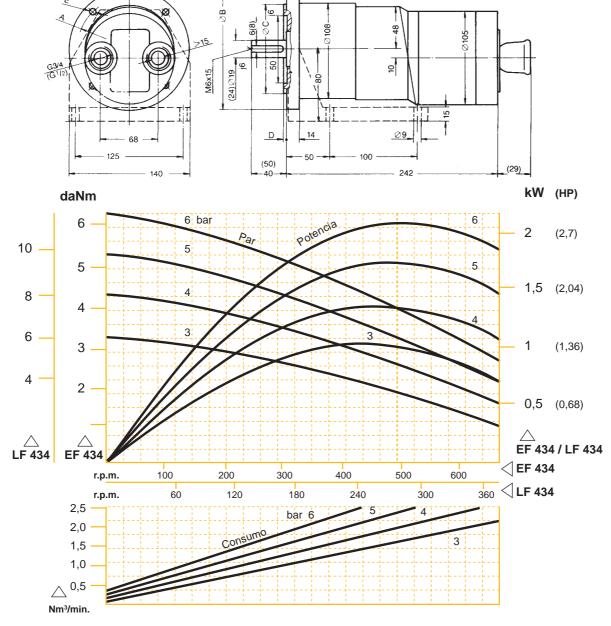


Mas: 8,1 k	Par de arranque 5,9 daNm	Velocidad útil 0 a 750 r.p.m. Velocidad óptima 100 a 450 r.p.m.	Tipo EF 434	Pote 1,55 kW - 2,1 HP a 300 r.p.m.	encia 2,05 kW - 2,8 HP y a 500 r.p.m.
Mas: 8,4 k	Par de arranque 11 daNm	Velocidad útil 0 a 380 r.p.m. Velocidad óptima 55 a 250 r.p.m.	Tipo LF 434	Pote 1,55 kW - 2,1 HP a 155 r.p.m.	encia 2,05 kW - 2,8 HP y a 270 r.p.m.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	60	Ø 12 mm.	13 mm
Escape	75	Ø 14 mm.	15 mm.

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 100	100	120	80	3	M6
F 165	165	200	130	3,5	Ø11,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido



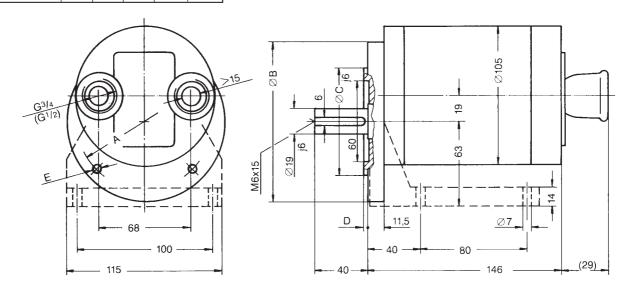


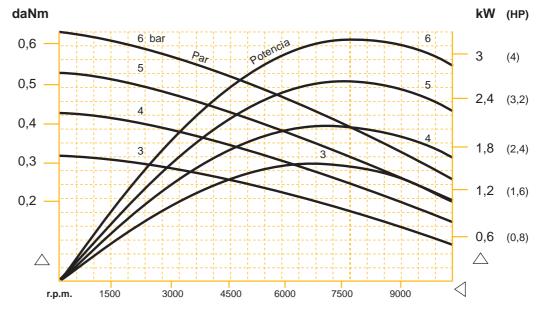
	Inercia	Par de	Velocidad útil 0 a 11000 r.p.m.		Potencia		
Masa 4,8 k		arranque 0,6 daNm	Velocidad óptima 1400 a 7000 r.p.m.	SF 5	2,5 kW - 3,4 HP a 4350 r.p.m.	3,15 kW - 4,3 HP y a 7600 r.p.m.	

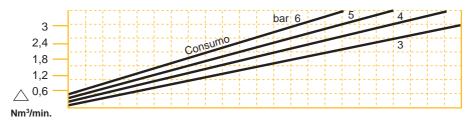
	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	80	Ø 15 mm.	16 mm
Escape	100	Ø 17 mm.	19 mm

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 100	100	120	80	3	M6
F 165	165	200	130	3,5	Ø11,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido









Masa 7 kg	Inercia interna 0,0033 kgm²	Par de arranque 2 daNm	Velocidad útil 0 a 3300 r.p.m. Velocidad óptima 450 a 2000 r.p.m.	Tipo EF 5	Pote 2,5 kW - 3,4 HP a 1300 r.p.m.	encia 3,1 kW - 4,2 HP / a 2250 r.p.m.
Masa 7,2 kg	Inercia interna 0,011 kgm ²	Par de arranque 3,7 daNm	Velocidad útil 0 a 1700 r.p.m. Velocidad óptima 250 a 1100 r.p.m.	Tipo LF 5	Pote 2,5 kW - 3,4 HP a 680 r.p.m.	encia 3,1 kW - 4,2 HP a 1200 r.p.m.

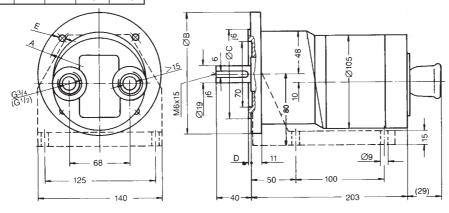
EF 5 R x U: con reductor complementario. 1000 a 1 r.p.m., 4 a 3700 daNm.

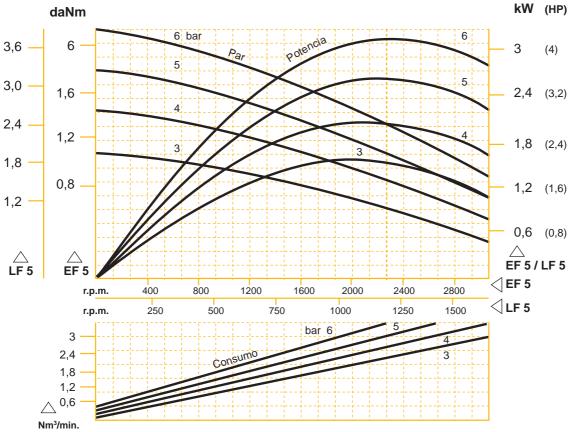
Características para una presión de alimentación de 6 bar.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	80	Ø 15 mm.	16 mm
Escape	100	Ø 17 mm.	19 mm.

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 100	100	120	80	3	M6
F 165	165	200	130	3,5	Ø11,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido







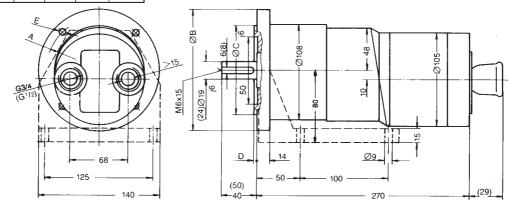
Masa	Inercia Par de 0 a 750		Velocidad útil 0 a 750 r.p.m.	Tipo	Potencia 2,45 kW - 3,3 HP 3 kW - 4,1 HP	
9,1 kg	g 0,065 kgm² 8,7 daNm _{Velocida}	Velocidad óptima 100 a 450 r.p.m.	EF 534	2,45 kW - 3,5 HF a 300 r.p.m.	y a 500 r.p.m.	
Masa 9,4 kg	Inercia interna 0,218 kgm²	Par de arranque 16 daNm	Velocidad útil 0 a 380 r.p.m. Velocidad óptima 55 a 250 r.p.m.	Tipo LF 534	Pote 2,45 kW - 3,3 HP a 155 r.p.m.	encia 3 kW - 4,1 HP y a 270 r.p.m.

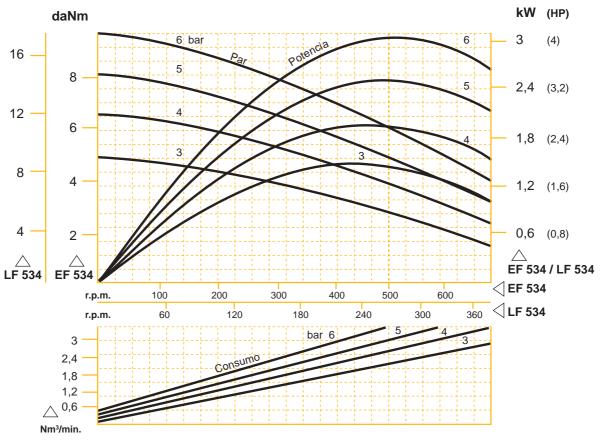
	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	80	Ø 15 mm.	16 mm
Escape	100	Ø 17 mm.	19 mm.

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 100	100	120	80	3	M6
F 165	165	200	130	3.5	Ø11.5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido

Nota: Al cursar su pedido añada la referencia de la brida a la del motor seleccionado





MADRID





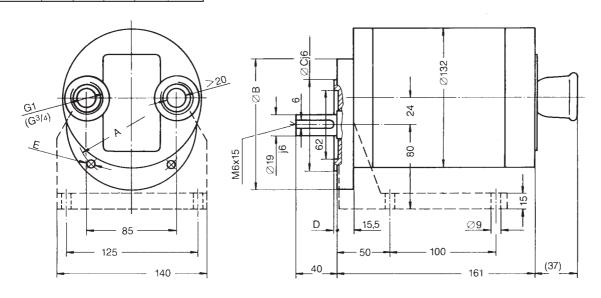
Velocidad útil Potencia Inercia Par de 0 a 9000 r.p.m. Tipo interna 3,2 kW - 4,4 HP 4,1 kW - 5,5 HP Masa arranque SF₆ 0,0008 kgm² 9 kg 1,1 daNm Velocidad óptima 3500 r.p.m. 6000 r.p.m. 1100 a 5500 r.p.m.

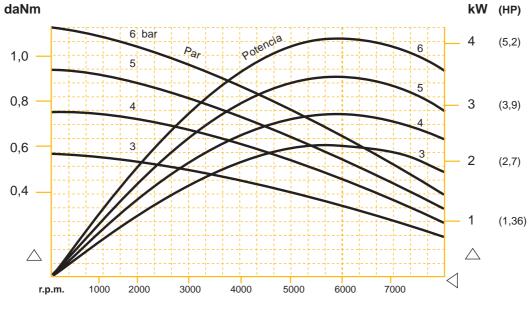
Características para una presión de alimentación de 6 bar.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	90	Ø 18 mm.	19 mm
Escape	115	Ø 21 mm.	22 mm.

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 100	100	120	80	3	M6
F 165	165	200	130	3,5	Ø11,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido







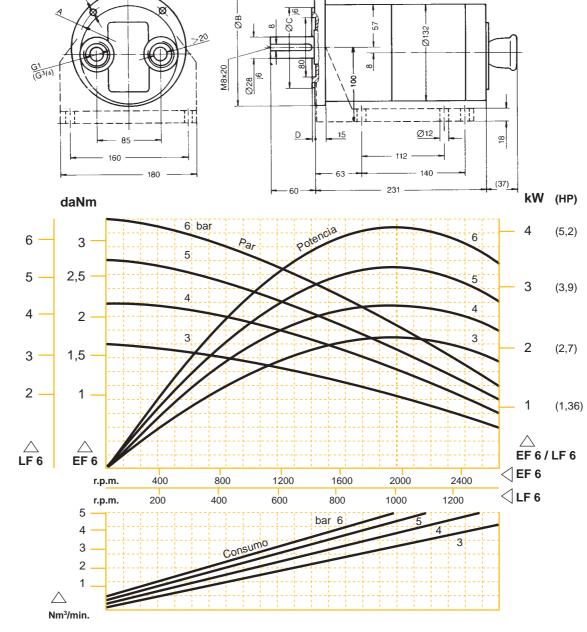
Mas 12,5	Par de arranque 3,15 daNm	Velocidad útil 0 a 3000 r.p.m. Velocidad óptima 400 a 1900 r.p.m.	Tipo EF 6	Pote 3,2 kW - 4,4 HP a 1200 r.p.m.	encia 4 kW - 5,4 HP y a 2050 r.p.m.
Mas 13,1	Par de arranque 6,15 daNm	Velocidad útil 0 a 1500 r.p.m. Velocidad óptima 180 a 900 r.p.m.	Tipo LF 6	Pote 3,2 kW - 04,4 HP a 600 r.p.m.	encia 4 kW - 5,4 HP y a 1050 r.p.m.

EF 6 R x U: con reductor complementario. 800 a 1 r.p.m., 7 a 5300 daNm.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	90	Ø 18 mm.	19 mm
Escape	115	Ø 21 mm.	22 mm.

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 115	115	140	95	3	M8
F 215	215	250	180	3,5	Ø14

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido



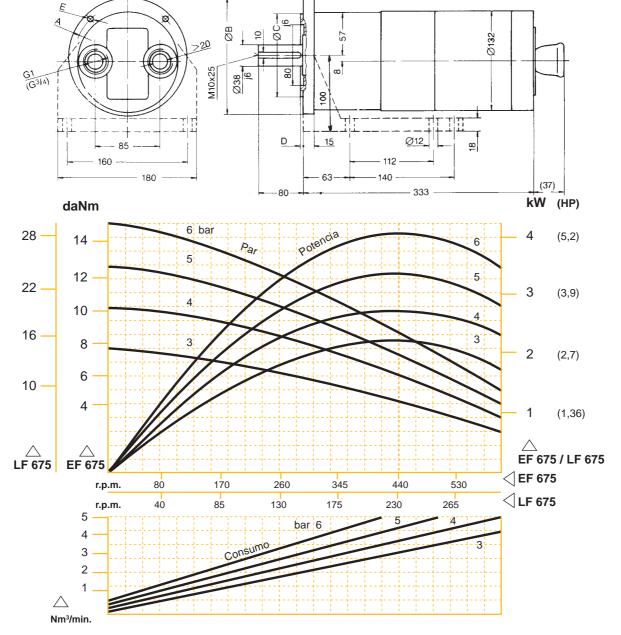


Masa	Inercia Par de interna arranque		Velocidad útil 0 a 650 r.p.m.	Tipo	Potencia Tipo 3,2 kW - 4,4 HP 4 kW - 5,4 HP	
23,4 kg		14 daNm	Velocidad óptima 80 a 420 r.p.m.	EF 675	a 250 r.p.m.	/ a 440 r.p.m.
Masa	Inercia interna	Par de arrangue	Velocidad útil 0 a 320 r.p.m.	Tipo	Pote 3,2 kW - 4,4HP	encia 4 kW - 5,4 HP
24 kg	0,53 kgm ²	27daNm	Velocidad óptima 40 a 200 r.p.m.	LF 675	a 125 r.p.m.	/ a 230 r.p.m.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación	90	Ø 18 mm.	19 mm
Escape	115	Ø 21 mm.	22 mm.

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 115	115	140	95	3	M8
F 215	215	250	180	4	Ø14

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido



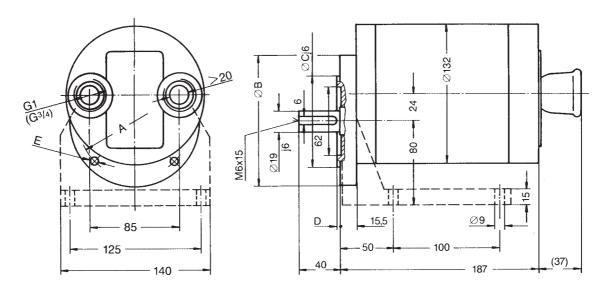


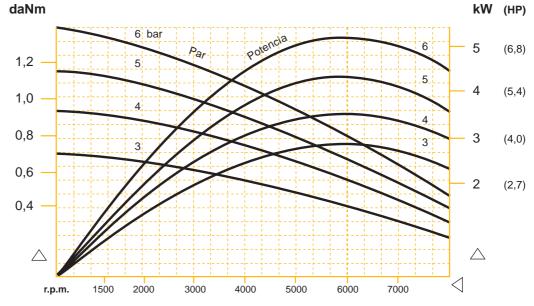
	Inercia	Par de	Velocidad útil 0 a 9000 r.p.m.	Tipo	Pote	encia
Masa 0,4 kg	interna 0,001 kgm ²	arranque 1,35 daNm	Velocidad óptima 1100 a 5500 r.p.m.	SF 7	4 kW - 5,4 HP a 3300 r.p.m.	5,1 kW - 7 HP / a 6000 r.p.m.

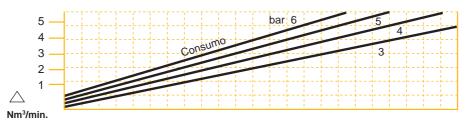
	KV mín	imo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimenta	ación	125	Ø 21 mm.	25 mm
Escape		170	Ø 24 mm.	27 mm

BRIDA REF.	А	В	С	D	Е
F 100	100	120	80	3	M6
F 165	165	200	130	3,5	Ø11,5

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido











Masa 13,9 kg	Inercia interna 0,009 kgm²	Par de arranque 3,9 daNm	Velocidad útil 0 a 3000 r.p.m. Velocidad óptima 400 a 1900 r.p.m.	Tipo EF 7	Pote 0,4 kW - 5,4 HP a 1150 r.p.m.	encia 5 kW - 6,8 HP a 2050 r.p.m.
Masa 14,5 kg	Inercia interna 0,035 kgm²	Par de arranque 7,7 daNm	Velocidad útil 0 a 1500 r.p.m. Velocidad óptima 180 a 900 r.p.m.	Tipo LF 7	Pote 4 kW - 5,4 HP a 600 r.p.m.	encia 5 kW - 6,8 HP a 1050 r.p.m.

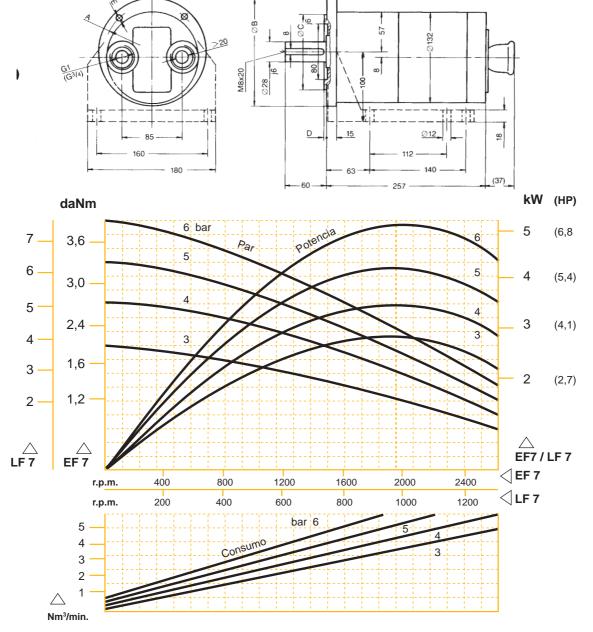
EF 4 R x U: con reductor complementario. 800 a 1 r.p.m., 9 a 6700 daNm.

Características para una presión de alimentación de 6 bar.

	KV mínimo del distribuidor Paso minimo del racor		Diámetro int. min. del tubo	
Entrada de alimentación 125		Ø 21 mm.	25 mm	
Escape	170	Ø 24 mm.	27 mm.	

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 100	115	140	95	3	M8
F 165	215	250	180	4	Ø14

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido



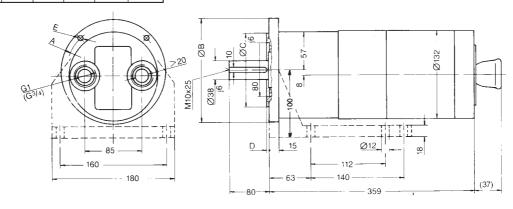


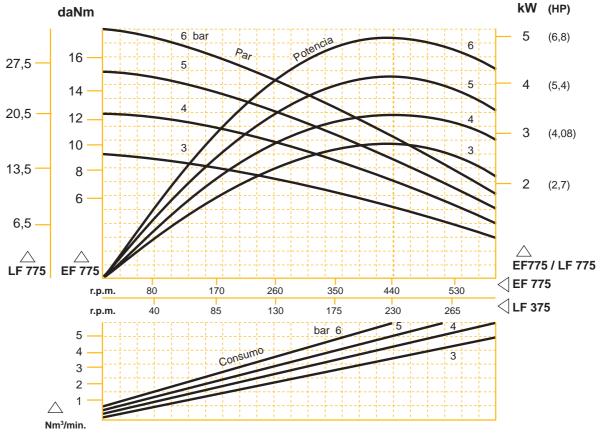
Masa	Inercia interna	Par de arrangue	Velocidad útil 0 a 650 r.p.m.	Tipo	Potencia 3,7 kW - 5 HP	
24,8 kg		17 daNm	Velocidad óptima 85 a 420 r.p.m.	EF 775	a 240 r.p.m.	y a 440 r.p.m.
Masa	Inercia interna 0,693 kgm²	Par de arranque 33 daNm	Velocidad útil 0 a 320 r.p.m.	Tipo	Pote 3,7 kW - 5 HP	encia 4,9 kW - 6,7 HP
25,4 kg			Velocidad óptima 40 a 200 r.p.m.	LF 775	a 120 r.p.m.	y a 230 r.p.m.

		KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo	
	Entrada de alimentación	125	Ø 21 mm.	25 mm	
	Escape	170	Ø 24 mm.	27 mm.	

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 115	115	140	95	3	M8
F 215	215	250	180	4	Ø14

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido



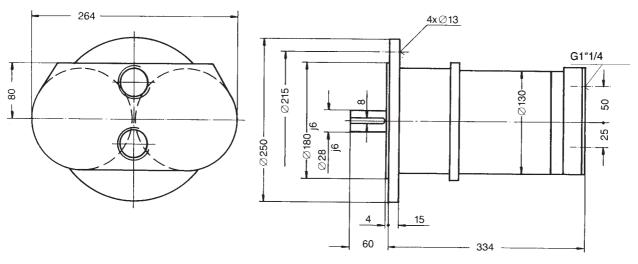




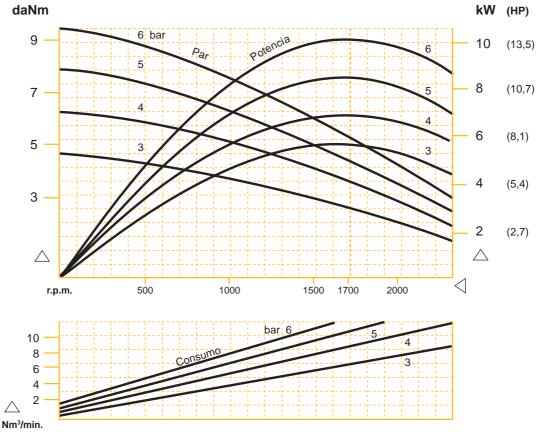
	Inercia	Par de	Velocidad útil 0 a 2600 r.p.m.		Pote	encia
Masa 34 kg	interna 0,045 kgm²	arranque 9,2 daNm	Velocidad óptima 320 a 1600 r.p.m.	Tipo 2XE7X	7 kW - 9,5 HP a 1000 r.p.m.	10 kW - 13,5 HP y a 1700 r.p.m.

Características para una presión de alimentación de 6 bar.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo
Entrada de alimentación 250		Ø 30 mm.	38 mm
Escape	350	Ø 34 mm.	45 mm.



BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido

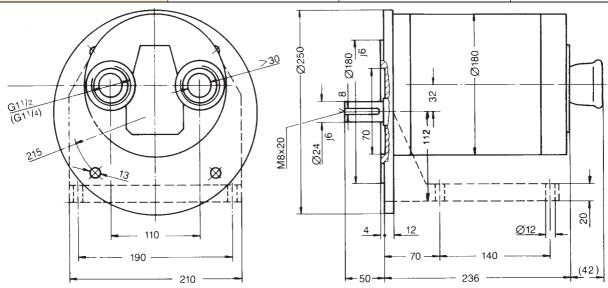




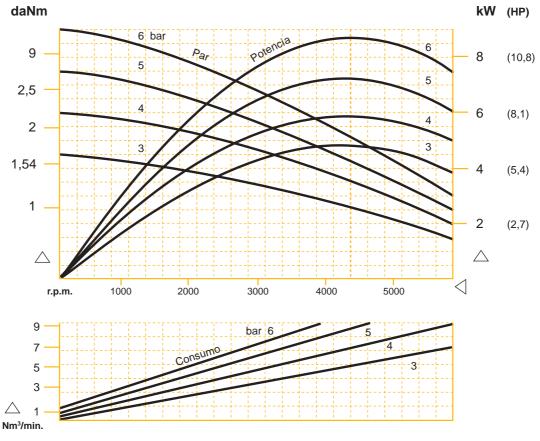
	Inercia	Par de	Velocidad útil 0 a 6700 r.p.m.	Potencia		
Masa 27 kg	interna 0,0042 kgm²	arranque 3,1 daNm	Velocidad óptima 800 a 4000 r.p.m.	SF 8	6,7 kW - 9 HP a 2500 r.p.m.	8,6 kW - 11,7 HP y a 4500 r.p.m.

Características para una presión de alimentación de 6 bar.

		KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo	
	Entrada de alimentación	220	Ø 28 mm.	35 mm	
	Escape	300	Ø 32 mm.	42 mm.	



BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido





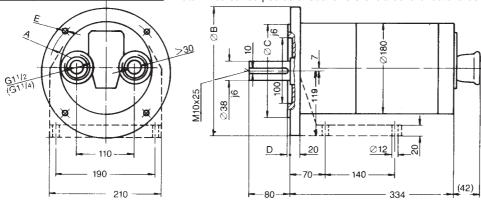
Inercia interna 0,0175kgm²	Par de arranque 5,85 daNm	Velocidad útil 0 a 3400 r.p.m. Velocidad óptima	a 3400 r.p.m. Plocidad óptima Tipo NGEF 8		Potencia 6,2 kW - 8,4 HP	
interna arranq		Velocidad útil		1250 r.p.m. 2300 r.p.m. Potencia		
	arranque 15,4 daNm	Velocidad óptima	Tipo NLF 8	6,2 kW - 8,4 HP a 470 r.p.m.	8,4 kW - 11,5 HP / a 880 r.p.m.	
	interna 0,0175kgm² Inercia interna	interna arranque 5,85 daNm Inercia Par de arranque arranque	Inercia interna 0,0175kgm² Par de arranque 5,85 daNm Velocidad óptima 400 a 2000 r.p.m. Par de 400 a 2000 r.p.m. Par de 400 a 2000 r.p.m. Velocidad útil 0 a 1250 r.p.m. Velocidad útil 0 a 1250 r.p.m. Velocidad óptima Velocidad óptima	Inercia interna 0,0175kgm² Par de arranque 5,85 daNm Velocidad óptima 400 a 2000 r.p.m. Velocidad útil 0 a 1250 r.p.m. Tipo NGEF 8	Inercia interna O a 3400 r.p.m. Tipo G,2 kW - 8,4 HP A a 1250 r.p.m.	

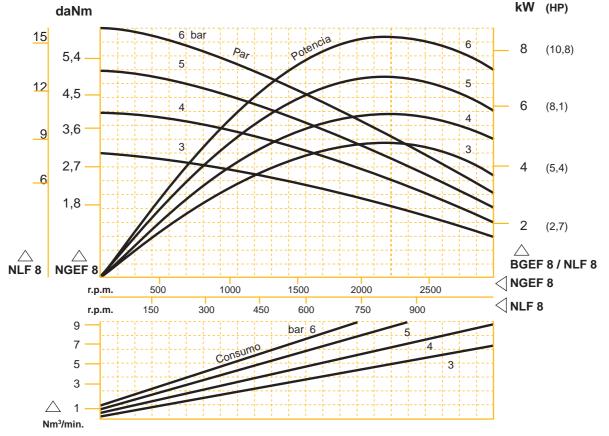
NGEF 8 R x U: con reductor complementario. 700 a 1 r.p.m., 18 a 11000 daNm.

	KV mínimo del distribuidor	Paso minimo del racor	Diámetro int. min. del tubo	
Entrada de alimentación 25		Ø 8 mm.	9 mm	
Escape 35		Ø 10 mm.	11 mm.	

BRIDA REF.	Α	В	С	D	Е
F 215	215	250	180	4	Ø14
F 265	265	300	230	4	Ø14

BRIDAS de otras dimensiones bajo pedido







MOTORES NEUMATICOS PARA ATORNILLAR CON EXTREMO RETRACTIL

- Pares de apriete: 0,22 daNm a 3,5 daNm
- Retracción del cuadradillo de arrastre por resorte (Recorrido 25mm)
- Brida de centraje posterior
- Reversible

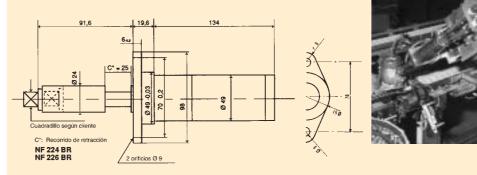
Obtención de un par preciso sin limítador ni electronica:

Nuestros motores ofrecen la particularidad de que tanto el par de arranque como el par entregado a baja velocidad se mantiene sensiblemente proporcional a la presión del aire, variando de unas operaciones a otras en un % mínimo (repetividad elevada). Bastaría por tanto apretar primeramente con una presión baja de aire (p. ej. 2 bar) hasta llegar al calado del motor, después aplicar la presión de aire correspondiente al par requerido para finalizar la operación de apriete.

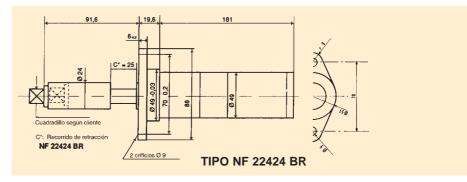
Ejemplo de soluciones simples y económicas

En la práctica se puede utilizar una electroválvula asociada a un regulador de baja presión para el apriete inicial en paralelo, y otra electroválvula asociada a un segundo regulador de presión tarado a la presión requerida para obtener el par de apriete final.

Si se desea realizar la operación en automático puede utilizarse un temporizador para la introducción de la 2ª presión o bien un presostato que detecte el aumento de la baja presión en el instante del calado del motor; la señal procedente del presostato activa la electroválvula que da paso a la presión requerida para el apriete. Otros motores para atornillado, con par de apriete hasta 16 damN basados en los motores 337 - 33434 y 33436

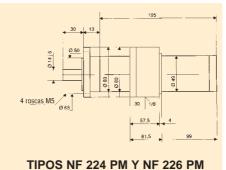


TIPOS NF 224 BR Y NF 226 BR

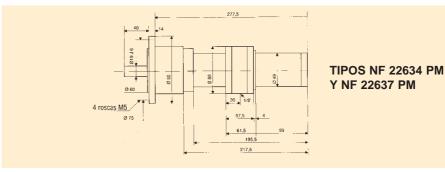


GAMA DE MOTORES NEUMÁTICOS DE DOBLE ROTOR CON FRENO INCORPORADO PARA MANTENER LA POSICION

- Potencia 0,5 Kw desde 1020 a 85 r.p.m. según el tipo
- Bridas normalizadas
- Posición mantenida mediante un freno neumático mono-disco situado en la salida del motor antes de los reductores.
- Bloqueo en caso de falta de aire
- Presión mínima para suprimir la acción del freno: 3 bar







Para las características técnicas y otras dimensiones, ver las páginas correspondientes de los motores estándar de este catálogo

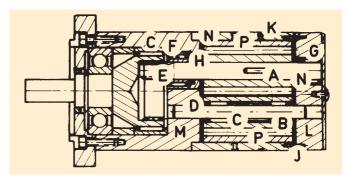


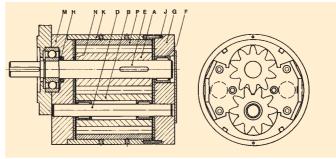
DESCRIPCIÓN TÉCNICA

- Los rotores A y B, fabricados en una fundición especial de acero aleado con tratamiento específico, llevan cada uno 10 dientes-pistones mecanizados con gran precisión según un perfil particular que aumenta el par motor un 15%. Estos 2x10 dientes-pistones de sección rectangular procuran una rotación todavía más regular que 4 ó 6 pistones alternativos ó 5 u 8 paletas. Son prácticamente indesgastables incluso a gran velocidad.
- Los rodamientos de agujas de jaula (C) giran con un juego muy reducido y controlado sobre un eje de acero en aleación tratada; se asegura una lubricación suficiente por la neblina de aceite que transporta el aire lubrificado; el elevado factor C/P permite una longevidad máxima.
- El árbol E y el eje D son perfectamente paralelos, el mecanizado se ha realizado con una distancia entre ejes muy precisa, sobre un centro de mecanizado de control numérico que garantiza una precisión de 0,008 mm. Los rodamientos de jaula de agujas G y F están sobredimensionados; el anillo obturador H evita fugas de aire al exterior del motor.
- Los dos ejes de posicionamiento J alinean el montaje, garantizando la hermeticidad de los rotores en la entrada de aire y el asiento correcto de los rodamientos y de los engranajes reductores.
- El cuerpo, compuesto por una virola gruesa K, por una tapa L y un cárter M es rígido y sólido.
- El problema esencial de la estanqueidad se ha resuelto eficazmente ya que el juego alrededor de los rotores corresponde a una calidad de ajuste aproximadamente H5-g4, que no podría sin embargo ser obtenida únicamente por la precisión de fabricación; por esto se completa mediante un reglaje efectuado definitivamente en la fábrica y un precintado, posterior de forma que el usuario no tiene que preocuparse.
- La estanqueidad axial de los rotores se logra por dos placas de acero, perfectamente planas, intercambiables (N), recubiertas de un material muy especial a base de PTFE reforzado, de un espesor suficiente; mediante el reglaje mencionado se reduce el juego casi a cero, de forma que, sometiendo el motor en nuestros talleres a un auto-rodaje final, previo a la entrega, se consigue alcanzar una holgura óptima permanente, de unas pocas micras.

La estanqueidad radial alrededor de los rotores se realiza por las dos piezas P, revestidas también de un material muy elaborado usado en la industria aerospacial, de forma que los rotores no rozan, sino que solamente resbalan.

■ Cada motor está rodado y probado antes de expedirlo al cliente. Se comprueba la fuga interna del motor calado; el control del par de arranque y de la velocidad confirma que el motor entrega las prestaciones especificadas. Los rozamientos internos son tan insignificantes que el motor puede arrancar en vacío con una presión de alimentación de 0,2 bar; ésto explica en gran parte el rendimiento elevado con respecto a la energía disponible en el aire sin expansionar (expansión que algunos motores de sentido reversible no pueden utilizar totalmente ya que el ciclo es necesariamente simétrico, y que un motor reversible no puede utilizar más que en parte).



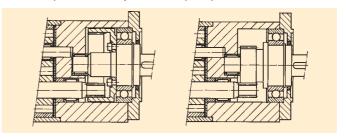


- En este motor totalmente rotativo, no hay efecto de fuerza centrífuga que provoque rozamientos ni movimientos de vaivén de paletas o de pistones.
- Reductores integrados: salvo los tipos "SF", cuyo eje es de salida directa, los motores incorporan un reductor de 1, 2 o 3 etapas. Para la primera etapa de reducción, nosotros hemos preferido utilizar un reductor de ejes paralelos en lugar de la solución corriente de reductor de planetario; en el cual los satélites son "centrífugos" a gran velocidad, reservando a la segunda etapa los sistemas de planetarios que permiten transmitir un par importante para un espacio reducido, pues en la segunda etapa la velocidad ya se ha reducido.

La flexibilidad de funcionamiento de nuestros motores ha permitido escalonar las velocidades para una misma serie de potencia según una proporción mayor de un tipo a otro, limitando el número de los modelos.

Los engranajes han sido diseñados según una tecnología avanzada, que permite conseguir una mayor transmisión de potencia. Los piñones de aceros de alto grado de resistencia a la fatiga, tales como 35 NCD 16, 32 CDV 13, 30 CD 12, permiten explotar esta posibilidad.

Lubricados con grasa de larga duración del tipo empleado en aviación, pueden trabajar en cualquier posición.



Los rodamientos del eje de salida están ampliamente dimensionados, permitiendo cargas elevadas; el eje de acero aleado de alto límite de fatiga está nitrurado en la mayor parte de los modelos.



Factores de carga y longevidad

Con el aire bien deshumidificado, limpio y lubricado, la parte propiamente dicha del motor es prácticamente "indesgastable", incluso en condiciones de servicio severas; los rozamientos son muy reducidos y las tensiones aplicadas sobre los diversos materiales son moderadas.

La duración de vida de los rodamientos de bolas y de agujas de los engranajes reductores de velocidad depende de las condiciones de servicio; los rodamientos han sido calculados por los métodos normalizados con un coeficiente de seguridad suficiente, teniendo en cuente "choques moderados" en uso intensivo, trabajando el motor a una presión de 6 bar. La fiabilidad es la correspondiente a una mecánica de alto nivel.

Si el motor está sometido a choques y a golpes o arranques muy frecuentes, para conservar esta misma longevidad, generalmente superior a la de los otros motores neumáticos, se aconseja trabajar a una presión inferior, por ejemplo 3, 4 ó 5 bar, según la utilización; la potencia es sensiblemente proporcional a la presión a partir de 2 bar.

La experiencia nos ha demostrado que estos motores pueden ser sometidos a condiciones de servicio extremadamente severas, por ejemplo cambios del sentido de marcha a voluntad, 3000 arranques y paradas por hora, etc.

Cargas radiales y/o axiales admisibles sobre el eje

El par motor transmitido por un piñón, una polea, un útil cortante o abrasivo, induce sobre el eje una reacción radial (daN) igual al par expresado en cmN, dividido por el radio en mm, y después multiplicado en primera estimación, por un coeficiente K específico:

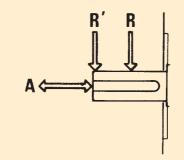
piñón de engranaje o de cadena o de correa dentada:K = 1,1 a 1,2

- polea trapezoidal: aproximadamente K=25; rueda o rodillo en elastómero K=4 a 6
- útil: del orden de 3 a 8
 El diámetro mínimo de este órgano para el que no se induce una reacción excesiva sobre el eje es:

$$\emptyset$$
 mm $\ge \frac{K \times 2000 \times Par \text{ máx. (daNm)}}{\text{carga radial admisible (daN)}}$

Nota:

- Evitar que el plano de aplicación de la carga sobrepase el extremo del eje.
- Las cargas indicadas se refieren a la velocidad de potencia máxima.
- Considerar también los choques eventuales, utilizar acoplamiento elástico si fuera necesario; en todo caso, aunque sea durante un breve periodo de tiempo, no pasar de 2.5 veces los valores indicados.
- Con las cargas máximas indicadas en la tabla inferior, es conveniente controlar los rodamientos del eje, preferentemente por nuestros servicios, al cabo de 2000 horas de funcionamiento efectivo. La tabla prevé cargas aisladas radiales, en la mitad del eje, en el extremo del eje, axiales o combinadas, como se indica en el dibujo



- R: carga radial longitud intermedia del eje
- R': carga radial en el extremo del eje
- A: carga axial empujando o tirando

Cargas en daN (=1,02 Kgf)

Tipo	Α	R	R'	А	+R	Α-	+ R'	Tipo	Α	R	R'	Α.	+ R	А	+R'
				Α	R	Α	R'					Α	R	Α	R'
SF200 B	12	10	7	7	7	7	6	SF5	55	45	40	35	35	30	30
NF 200	65	50	40	35	35	35	30	EF5	250	180	180	180	120	180	100
NF224	120	90	70	65	65	55	55	LF5	300	220	200	200	150	200	110
NF226	140	105	75	75	75	65	65	EF534	400	300	150	400	250	400	150
NF224 24	190	140	75	100	100	90	75	LF534	400	300	150	400	250	400	150
NF226 34	500	300	150	500	300	500	150								
NF226 37	500	300	150	500	300	500	150	SF6	60	60	50	50	50	40	40
								EF6	300	220	160	200	150	200	100
SF300	20	20	150	15	15	12	12	LF6	400	250	190	220	160	220	120
NF300	150	90	70	80	80	80	40	EF675	740	510	350	440	330	440	240
NF308	200	110	80	100	100	100	60	LF675	740	510	350	440	330	440	240
NF334	330	300	150	250	250	300	150								
NF337	380	300	150	300	300	350	150	SF7	50	50	45	40	40	35	35
NF334 34	500	300	150	500	300	500	150	EF7	280	200	150	180	140	180	100
NF336 36	500	300	150	500	500	500	150	LF7	350	240	180	200	150	200	120
								EF775	740	510	350	440	330	440	240
SF4	55	45	40	35	35	30	30	LF775	740	510	350	440	330	440	240
EF4	280	200	150	200	120	200	100	2XE7X	750	400	250	500	300	400	200
XEF4	300	200	150	220	120	220	100				400				
LF4	350	250	200	250	150	200	120	SF8	140	120	100	85	75	90	60
EF434	400	300	150	400	250	400	150	NGEF8	750	400	250	500	300	400	200
LF434	400	300	150	400	250	400	150	NLF8	1000	450	250	600	300	500	250



Instalación y conexionado neumático

Nosotros insistimos sobre la importancia de que las tuberías, racores, válvulas y otros accesorios estén debidamente dimensionados para que produzcan las mínimas pérdidas de carga.

Para beneficiarse de las prestaciones excepcionales y del gran rendimiento de nuestros motores, aconsejamos tener en cuenta todas nuestras recomendaciones o consultarnos en casos particulares; en las hojas técnicas de cada motor se indica el coeficiente KV mínimo del distribuidor y de la tubería, tanto para la admisión como para el escape, así como el diámetro interior nominal de la tubería y del racor. El coeficiente KV corresponde al valor del caudal en litros de agua por minuto que atraviesa el componente con una pérdida de carga (Δp) de un bar con paso total abierto.

Nuestros motores están provistos de origen de un racor de diámetro aumentado; es decir con diámetro de paso efectivo mayor que el diámetro de la conexión del motor; este racor debe mantenerse en su sitio, salvo en caso particulares en que el motor se vaya a utilizar para prestaciones inferiores. La rosca es gas cilíndrica (NFE 03.004); otras roscas bajo demanda.

Para no inducir esfuerzos sobre el motor por la dilatación de las tuberías, conectar el motor con una tubería flexible o semirígida de una longitud no inferior a 5 veces el diámetro de la misma, esta tubería puede ser de caucho, poliamida, cobre (representada con el número 10 en los esquemas).

■ ATENCION: La mayor parte de los racores de acero, latón o materias plásticas tienen un diámetro interior real muy reducido; la mayor parte de los enchufes rápidos tienen una pérdida de carga excesiva, salvo los de bola o paso directo integral.

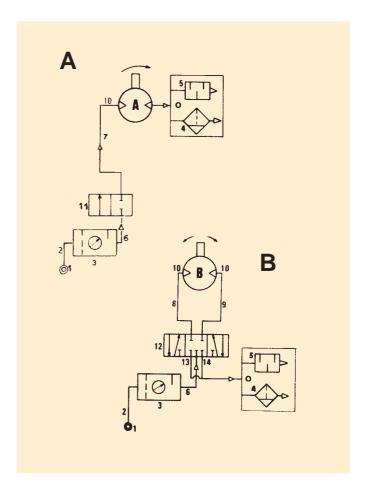
Esquema general de la instalación:

Esquemas A, B

- Válvula anterior: de paso integral, la canalización principal en pendiente, con purga. Las tomas, representadas con el nº 2 en el esquema, serán de la PARTE SUPERIOR de la canalización. El diámetro será de diámetro interior lo MAS GRANDE POSIBLE (representado con 1): el coste suplementario es irrisorio con respecto a la economía de aire comprimido.
- Filtro-regulador-lubricador (FRL): Representado por 3. Deberá estar situado a una distancia del motor inferior a 3 m. Los suministradores de estos conjuntos FRL indican por lo general, la pérdida de presión en función del caudal; elegir siempre el tamaño mayor, pues economiza energía.
- Filtro deshumidificador: Por lo menos de 30μ, y purgar frecuentemente; la filtración a la salida del compresor no dispensa de utilizar este aparato. En el escape pueden ser utilizados "filtros-reclasificadores" para recuperar el aceite, evitando la polución del aire, y además sirven de silenciador; el diámetro del racor de conexión deberá ser al menos el doble que el diámetro nominal de la acometida del motor (representado por 4).

- Manoreductor-regulador de presión: la presión disminuye un poco con el caudal, más o menos dependiendo del tipo y la marca. La Lectura de la presión realizada sobre el manómetro situado en el regulador de presión, tiene siempre un valor relativo, pues debe tenerse en cuenta que los elementos (lubricador, válvulas, etc.) producen una pérdida de carga.
- La lubricación del aire por neblina es obligatoria: El suministro gota-a-gota de aceite en el lubricador es visible y regulable. Regular de 3 a 8 gotas por minuto y por KW de potencia efectivamente utilizada.
- Silenciadores: Representado por 5. Generalmente indispensable. Nosotros suministramos silenciadores eficaces adaptados a nuestros motores. Desconfiar de algunos silenciadores cuya relación de caudal es irrisoria, sin relación con el diámetro del racor.

En un ambiente normal el silenciador protege suficientenmente el motor cuando está parado; en ambiente exterior o corrosivo es preciso que el distribuidor esté en "centros cerrados" en el escape (el motor permanece presurizado)





Mando y telecomando

Un motor neumático se telecomanda y puede ser integrado en un sistema lógico como un cilindro de simple efecto (para el motor no reversible) y de doble efecto (para motor reversible), y mejor aún los motores de arranque fiable como los nuestros; tener en cuenta los caudales indicados para la elección del racordaje (diámetro y longitud de las tuberías, KV, la contrapresión mínima en el escape: Δp determina el par motor).

Esquema A, B

Dos casos típicos de conexionado, A: un solo sentido de rotación; B: sentido reversible. Otras numerosas variantes pueden responder a los numerosos problemas de motorización.

- Motor reversible: Los conductos (8,9) sirven alternativamente para la admisión y para el escape, por tanto las dos tuberías tienen el mismo diámetro interior mínimo que tiene que ser el recomendado para el escape.
- **Distribuidor:** Colocado cerca del motor, el distribuidor permite una respuesta instantanea. El momento de inercia relativamente pequeño de nuestros motores, el par de arranque elevado permiten si se necesita conseguir unas aceleraciones extraordinarias: un distribuidor de "centros cerrados" situado en la proximidad del motor permite conseguir la parada del motor muy rápidamente. A la inversa se puede interponer en las tuberías 7, 8 ó 9 de los esquemas, una "capacidad", y eventualmente un regulador de caudal, para tener un arranque o una parada progresiva, o también por ejemplo un mando de frenado diferido.

Esquema A

11 puede ser simplemente una válvula de mando manual o bien una electroválvula, o un distribuidor pilotado. El KV tiene que ser el de la admisión.

Esquema B

(motor reversible). Puede gobernarse por dos válvulas de tres vías, o un distribuidor de 5 vías (de dos o tres posiciones según las necesidades), que se indica con la referencia 12 (el mismo principio que para cilindro de doble efecto). Los escapes 13 y 14 están ligados a los silenciadores.

Silenciadores

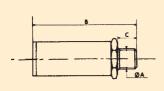
Nuestros motores son relativamente poco ruidosos, con un silenciador de escape, pero el ruido depende también de las condiciones de la instalación y del medio ambiente; el nivel de ruido del motor no tiene un valor absoluto, sino solamente comparativo. Por ejemplo el mismo motor que produzca 78 dB al aire libre o en un local insonorizado puede producir 90 dB si está fijado sobre un depósito de chapa. Hay que tener en cuenta que la escala de medida es logarítmica y por tanto reducir de 80 a 72 dB no es ganar un 10% sino un 84%. Nuestros motores son más silenciosos en carga que en vacío, a la misma velocidad.

Se recomienda elegir los silenciadores de una o dos tallas por encima del diámetro nominal del racordaje del motor; en caso de duda rogamos nos consulten.

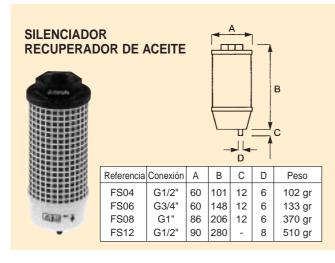
Accesorios



Generalmente, indispensables, eficaces y adaptados a nuestros motores



ØΑ	В	Ü
1/4"	61,1	12,7
3/8"	77,6	12,7
1/2"	77,6	16,2
3/4"	119	16,6
1"	119	20,6
1"1/4	114,4	28,6
	1/4" 3/8" 1/2" 3/4" 1"	1/4" 61,1 3/8" 77,6 1/2" 77,6 3/4" 119 1" 119

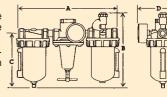


CONJUNTO (FRL) DE TRATAMIENTO DE AIRE

Filtro: filtración de aire y parcial deshunidificación por la ligera expansión del aire.

Regulador de presión: permite modular el par del motor y puede servir para regular la velocidad.

Lubricador: por neblina de aceite*, necesario para la lubricación del motor



Referencia	Conexión	Tipo de	[Dimensi	ones (m	m)
del conjunto	Conexion	taza	Α	В	С	D
FRL4-WS	G 1/4		222	244	130	104
FRL3-WS	G 3/8		222	244	130	104
FRL2-WS	G 1/2	Metálica	273	286	143	121
FRL3/4-WS	G 3/4	con	400	330	197	152
FRL1-WS	G 1	visor	400	359	197	152
FRL1 _{1/2} -WS	G 1 _{1/2}		419	359	206	165
FRL16-WS	G 2					
FRL20-WS	G 21/2					

*Diámetro manómetro: 50 mm.

Conjunto con purga automática: Añadir sufijo "/MD". Ejemplo FRL4/MD-WS

ACEITE ESPECIAL PARA APLICACIONES NEUMATICAS



Referencia	Cantidad
WAIRSOL-1	1 Litro
AIRPRES 32	5 Litros



Tipo	Po	áxima	Veloci	idades	óptimas	Par de arrangue	Velocidad útil	Cuerpo	Masa	Pág	
	kW	HP	à r.p.m.		r.p.m.		daNm	r.p.m. de 0 a	mm	Kg	
SF 200 B NF 200 NF 224 NF 226 NF 224 24 NF 226 34 NF 226 37 * NF 224.RXU NF 224 24 x 2	0,56 0,55 0,54 0,54 0,53 0,53 0,53	0,76 0,75 0,73 0,73 0,72 0,72 0,72 0,72	- 18000 - 4300 - 1000 - 660 - 245 - 140 - 80 - 50 a 1 - 60	4550 850 200 130 50 30 18	a - - - - -	17500 3900 950 580 210 130 80	0,05 0,21 0,87 1,3 3,5 6 9,9 17 a 800 5,6	27000 6400 1500 950 400 200 120	49 49 49 49 49 77 77 49	1 1,6 1,6 2 3,8 3,9	6 7 8 8 9 10 10
SF 300 NF 300 NF308 NF 334 NF 337 NF 334 34 NF 334 36 * NF 308.RXU	1,32 1,3 1,3 1,27 1,27 1,25 1,25 1,25	1,8 1,75 1,75 1,72 1,72 1,7 1,7	- 12000 - 3100 - 1550 - 700 - 430 - 150 - 120 - 300 a 1	2500 650 300 150 80 30 25	- - - - -	11000 3000 1500 650 400 145 110	0,175 0,66 1,3 2,9 4,7 12,5 15,8 6 a 1800	18000 4500 2300 1000 600 225 170	70 70 92-70 77 77 88 88	1,7 2,8 3,7 4 4,1 5,8 5,8	11 12 13 14 14 15
SF 4 EF 4 XEF 4 LF 4 EF 434 LF 434 * EF 4.RXU	2,15 2,1 2,1 2,1 2,05 2,05 2,05	2,9 2,85 2,85 2,85 2,8 2,8 2,8	- 7600 - 2250 - 1850 - 1200 - 500 - 270 - 1000 a 1	1400 450 400 250 100 55	- - - -	7000 2000 1700 1100 450 250	0,4 1,35 1,6 2,45 5,9 11 3,2 a 2900	11000 3300 2600 1800 750 380	105 105 105 105 108 108	3,8 6 6 6,2 8,1 8 4	16 17 17 18 19
SF 5 EF 5 LF 5 EF 534 LF 534 * EF 5.RXU	3,15 3,1 2,7 3 3 3	4,3 4,2 3,75 4,1 4,1 4,1	- 7600 - 2250 - 1200 - 500 - 270 - 1000 a 1	1400 450 250 100 55	-	7000 2000 1100 450 250	0,6 2 3,7 8,7 16 4 a 3700	11000 3300 1800 750 380	105 105 105 108 108	4,8 7 7,2 9,1 9 4	20 21 21 22 22
SF 6 EF 6 LF 6 EF 675 LF 675 * EF 6.RXU	4,1 4 4 3,9 3,9 3,9	5,5 5,4 5,4 5,3 5,3 5,3	- 6000 - 2050 - 1050 - 440 - 230 - 800 a 1	1100 400 180 80 40	- - - -	5500 1900 900 420 200	1,1 3,15 6,15 14 27 7 a 5300	9000 3000 1500 650 320	132 132 132 132 132	9 12,5 13,1 23,4 24	23 24 24 25 25
S F 7 EF 7 LF 7 EF 775 LF 775 * EF 7.RXU	5,1 5 4,1 4,9 4,9 4,8	7 6,8 5,5 6,7 6,7 6,6	- 6000 - 2050 - 1050 - 440 - 230 - 800 a 1	1100 400 180 85 40	- - - -	5500 1900 900 420 200	1,35 3,9 7,7 17 3,3 9 a 6700	9000 3000 1500 650 320	132 132 132 132 132	10,4 13,9 14,5 24,8 25 4	26 27 27 28 28
2XE7X	10	13,5	- 1700	320	-	1600	9,2	2600	264	34	29
* SF 8 * NGEF 8 * NLF 8 * NGEF 8.RXU	8,6 8,4 7,6 7,4	11,7 11,5 10,3 10,3	- 4500 - 2300 - 880 - 700 a 1	800 400 150	- - -	4000 2000 800	3,1 5,85 15 18 a 11000	6700 3400 1250	182 182 182	27 30 32	30 31 31
Motores neumát	ticos para	atornillar	con extremo re	tráctil, hasta	a 16 da	ιNm.					32
Motores con free	no incorpo	rado para	a mantener la p	osición							32

^{*}Motor estándar + reductor con reducción superior.

VARIANTES: Bajo pedido pueden suministrarse con: bridas especiales; distintas dimensiones del eje; acoplamientos "cono Jacobs" Motores-frenos; otros

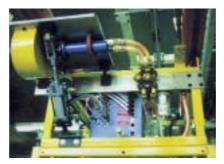




ALGUNOS EJEMPLOS DE REFERENCIAS Y APLICACIONES



APLICACION SOBRE CILINDRO DE HUSILLO **Motor tipo: LF 434** Potencia máx: 2,05 Kw (1,7 Hp); Par de arranque: 11 daNm; Velocidad óptima: 55 a 250 r.p.m.



INDUSTRIA DEL AUTOMOVIL Motor tipo: NF 224 24 Potencia máx: 0,53 Kw (0,72 Hp); Par de arranque: 3,5 daNm; Velocidad óptima: 50 a 210 r.p.m.



Fábrica de moquetas. El movimiento inverso (en caso de fallo en la fabricación) se realiza con el motor neumático. Potencia máx: 4,1 Kw (5,57 Hp); Par de arranque: 7,7 daNm; Velocidad óptima: 180 a 900 r.p.m.



Motor tipo: LF5 Potencia máx: 2,7 Kw (3,75 Hp); Par de arranque: 3,7 daNm; Velocidad óptima: 250 a 1100 r.p.m.



Potencia máx: 3,1 Kw (4,2 Hp); Par de arranque: 2 daNm; Velocidad óptima: 450 a 2000 r.p.m.



Motor tipo: 224 24 Potencia máx: 0,53 Kw (0,72 Hp); Par de arranque: 3,5 daNm; Velocidad óptima: 50 a 210 r.p.m



Motor tipo: 226 37 Potencia máx: 0,53 Kw (0,72 Hp); Par de arranque: 9,9 daNm; Velocidad óptima: 18 a 80 r.p.m.



Motor tipo: 334 36 Potencia máx: 1,25 Kw (11 Hp); Par de arranque: 15,8 daNm; Velocidad óptima: 25 a 110 r.p.m.



Motor tipo: 2XE7X con reductor Potencia máx: 8.2 Kw (11 Hp): Par de arrangue: 9.2 daNm: Velocidad óptima: 320 a 1600 r.p.m.



★★★ muy buenos

Motor tipo: SF 5 /...

*** resultados excelentes

ALGUNOS CAMPOS DE APLICACION TIPICOS

Telecomando	****	Cilindros de husillo de bolas	****
Variación de la velocidad	***	Ventiladores en ambiente caliente o explosivo	***
Mandrinos de máquinas-útiles especiales	****	Máquinas y dispositivos de zunchado	****
Unidades de taladrado y roscado	****	Rodillos prensores, alimentación de chapas	***
Unidades de ensamblaje con par controlado	***	Centrifugadores	****
Agitadores - Mezcladoras	***	Servo-motores de válvulas	****
Bombas dosificadoras	***	Máquinas automáticas de producción	***
Bombas para fluidos de gran viscosidad	****	Manipuladores y robots	***
Bombas para fluidos peligrosos	****	Instalaciones de granallado	****
Cabrestantes y polipastos	****	Manipulación de explosivos	***