

Genel Bilgiler

General Information

Einführung



Sembollerin Açıklaması

c_t: Anahtarın devreye girme zamanı katsayısı

f_s: Servis faktörü

F_{ama}: Çıkış milinde müsaade edilen eksenel yükler [kN]

F_{ame}: Giriş milinde müsaade edilen eksenel yükler [kN]

F_{qam}: Çıkış milinde izin verilen radyal yöndeki yükler [N]

F_{qem}: Giriş milinde izin verilen radyal yöndeki yükler [N]

F_{qa}: Çıkış miline gelen radyal yöndeki yükler [N]

F_{qe}: Giriş miline gelen radyal yöndeki yükler [N]

F_q: Radyal yöndeki yükler [N]

F_a: Eksenel yöndeki yükler [N]

i: Tahvil oranı

J_{ext}: Motor miline indirgenmiş toplam dış atalet momenti [kgm²]

M_2: Çıkış momenti [Nm]

M_a: Anma momenti [Nm]

n_1: Redüktör giriş mili devri [d/dak]

n_2: Redüktör çıkış mili devri [d/dak]

P_{eq}: Eşdeğer güç [kW]

P_e: Nominal güç (Bak. Güç-Devir Tabloları) [kW]

P_M: Tahrik edilecek makina için gerekli güç (Değişken yükler için eşdeğer güç alınır) [kW]

t: Zaman [s]

T_e: Eşdeğer moment [Nm]

Key of Symbols

c_t: Coefficient of switch on time.

f_s: Service factor

F_{ama}: Permissible axial loads which can be applied to output shafts [kN]

F_{ame}: Permissible axial loads which can be applied to input shafts [kN]

F_{qam}: Permissible overhung loads which can be applied to output shafts [N]

F_{qem}: Permissible overhung loads which can be applied to input shafts [N]

F_{qa}: Overhung loads applied to the output shaft [N]

F_{qe}: Overhung loads applied to the input shafts [N]

F_q: Overhung loads on output shaft [N]

F_a: Axial loads on output shaft [N]

i: Transmission ratio

J_{ext}: The total inertia of rotating parts at outside reduced at the motor shaft [kgm²]

M_2: Output torque [Nm]

M_a: Nominal torque [Nm]

n_1: Input speed of gearbox [rpm]

n_2: Output speed of gearbox [rpm]

P_{eq}: Equivalent power [kW]

P_e: Nominal power (given on performance tables) [kW]

P_M: Power consumption of the driven machine (for alternating power, refer to equivalent power) [kW]

t: Time [s]

T_e: Equivalent torque [Nm]

Erklärung der Bezeichnungen

c_t: Koeffizient der Tätigkeitszeit von Schalter

f_s: Betriebsfaktor

F_{ama}: Zulässige Axialkräfte auf Abtriebswelle [kN]

F_{ame}: Zulässige Axialkräfte auf Antriebswelle [kN]

F_{qam}: Zulässige Querkräfte auf Abtriebswelle [N]

F_{qem}: Zulässige Querkräfte auf Antriebswelle [N]

F_{qa}: Querkräfte auf Abtriebswelle [N]

F_{qe}: Querkräfte auf Antriebswelle [N]

F_q: Querkräfte auf Abtriebswelle [N]

F_a: Querkräfte auf Antriebswelle [N]

i: Übersetzungsverhältnis

J_{ext}: Die Gesamtträgheit der rotierende Teile von der Ausgangsseite reduziert auf Motorwelle [kgm²]

M_2: Ausgangsdrehmoment [Nm]

M_a: Nenndrehmoment [Nm]

n_1: Antriebsdrehzahl [U/min]

n_2: Abtriebsdrehzahl [U/min]

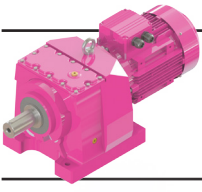
P_{eq}: Äquivalente Leistung [kW]

P_e: Getriebe Nennleistung (siehe Leistung-Drehzahlentabellen) [kW]

P_M: Leistung benötigt an der Abtriebswelle (Zur Berechnung bei variablen Leistungen äquivalente Leistung benutzen) [kW]

t: Zeit [s]

T_e: Minimales Drehmoment [Nm]



Genel Bilgiler

General Information

Einführung



Ürün Yelpazesi

Elinizdeki katalog sadece **M ve N serisi** ürünleri içermektedir.

- M ve N Serisi

Helisel alın dişliye sahip, giriş ve çıkış milleri aynı düzlem üzerinde ve birbirine paralel uzanan, üzerlerinde bulunan ayak veya flanş ile makina-ya sabitlenen redüktörlerdir. Dolu mil çıkışlıdır.

- D Serisi

Helisel alın dişliye sahip, giriş ve çıkış milleri aynı düzlem üzerinde, birbirine paralel ve belirli bir aralıkta yerleştirilmiş, iki yan yüzde bulunan bağlantı civataları, flanş veya tork kolu ile makina-ya sabitlenen redüktörlerdir. Delik milli veya mil çıkışlı olabilir.

- E Serisi

Sonsuz vida ve çark dişlili, belirli bir aralıkta ve birbirine dik konumlandırılmış giriş ve çıkış millerine sahip, çepçevre konumlandırılmış ayak bağlantıları, flanş veya tork kolu ile makina-ya sabitlenen redüktörlerdir. Delik milli veya mil çıkışlı olabilir.

- Y Serisi

Yatık tip redüktörler, ağır şartlarda çalışmak üzere dizayn edilmiş redüktör tipleridir. Bu tiplerde redüktör ile bunu tahrik eden mekanizma arasında değişik bağlantı şekilleri mevcuttur (Mekanik ve hidrolik kaplinler, çeşitli tip kayışlar ve zincirle tahrik gibi). Delik milli veya mil çıkışlı olabilir.

- K Serisi

Helisel alın dişli ve konik dişlilerden oluşan, birbirine dik ve belirli bir aralıkta konumlandırılmış giriş ve çıkış milline sahip, çepçevre sunulan ayaklar, flanş veya tork kolu ile makina-ya sabitlenen redüktörlerdir. E serisinden farklı olarak yüksek verime sahiptirler. Delik milli veya mil çıkışlı olabilir.

- H ve B Serisi

Helisel ve/veya konik dişliye sahip ağır hizmet tipi redüktörlerdir. Giriş ve çıkış milleri birbirine paralel veya dik olabilir. Her yönden bağlantı için ayak bağlantıları bulunur. Opsiyonel olarak flanş ile de bağlanabilir. Delik milli veya mil çıkışlı olabilir.

- T Serisi

T Serisi redüktörler helisel dişli iki kademe motorsuz delik milli redüktörlerdir. T Serisi redüktörler delik milli olması ve kompakt gövde yapısı sayesinde daha küçük hacimli alanlara montajı yapılabilmektedir.

- P ve R Serisi

P ve R Serisi redüktörler planet dişli redüktörlerdir. Endüstriyel ve mobil uygulamalarda kullanılırlar. Diğer redüktör tiplerine göre daha küçük hacimde daha büyük tork iletebilirler.

- VR Serisi

VR vinç redüktörleri M1 - M8 (1Dm - 5m) yük sınıflarına uygun olarak, çift veya sabit devirli frenli motorlarla üretilebilmektedir.

Production Range

*This catalogue is containing **M and N series** of gearboxes only.*

- M and N Series

M and N series of YILMAZ REDÜKTÖR are helical geared. The input and output shafts are parallel to each other and on the same plane. The gearbox can be connected to the machine by using the foot or flange on the gearbox. Has solid output shaft.

- D Series

D series are helical geared gearboxes with parallel input and output shafts. The shafts have a distance in between and located on the same plane. The gearbox can be assembled to the machine by using, the connection screws on the sides, flange or torque arm on the gearbox. Can have hollow or solid output shaft.

- E Series

E series gearboxes are with worm and worm-wheel. The input and output shafts are perpendicular to each other and have a distance in between. It can be assembled to the driven machine by the use of the foot, flange or torque arm on the gearbox. Can have hollow or solid output shaft.

- Y Series

Horizontal type gearboxes are designed to operate in heavy conditions. In these types there are a lot of combination forms between gearbox and driver (for example, mechanic and hydraulic couplings, various belt and chain drives etc.). Can have hollow or solid output shaft.

- K Series

These are gearboxes with helical and bevel gears. The input and output shafts are perpendicular to each other and have a distance in between. It can be assembled to the driven machine using the foot, flange or torque arm on the gearbox. They have high efficiency compared to E series. Can have hollow or solid output shaft.

- H and B Series

These gearboxes are helical or/and bevel geared industrial gearboxes. The input and output shafts can be arranged parallel or perpendicular to each other. The gearbox can be assembled by the use of the foot connections on each side. Flange connections are optional. Can have hollow or solid output shaft.

- T Series

T Series are gear units which are helical geared, two staged, hollow shaft mounted gear units and manufactured according to monoblock principal. T Series gearboxes have hollow shaft and compact housing so that T series can be mounted on smaller places.

- P and R Series

P and R Series gearboxes are planetary gearboxes. They are mostly used by industrial and mobile applications. Planetary gearboxes can transfer high torques in small volumes compared to other gearboxes.

- VR Serie

VR hoist drives are produced according to M1 - M8 (1Dm - 5m) load classification.

Produktpalette

Dieses Katalog umfasst nur die **M und N Serie** Getriebe.

- M und N Serie

Diese Modelle sind Stirnradgetriebe mit parallelen Antriebs- und Abtriebswelle auf einer Ebene. Die Getriebe werden mit Fuß- oder Flanschverbindung an die angetriebene Maschine angekoppelt. Hat Vollwelle am Ausgang.

- D Serie

Diese Getriebe sind Stirnradgetriebe mit paralleler Antriebs- und Abtriebswelle, die auf einer Ebene liegen und einen Abstand zueinander haben. Diese Getriebe wird seitlich mit Gewindelöchern am Maschine oder mit einer Flansch verbindet. Kann Voll- und Hohlwelle am Ausgang haben.

- E Serie

Diese Getriebe bestehen aus Schnecke und Schneckenrad. Die Antriebs- und Abtriebswellen sind senkrecht zueinander und haben einen bestimmten Abstand. Das Getriebe wird mit Fußbefestigung, Flanschverbindung oder mit Drehmomentstütze an die angetriebene Maschine montiert. Kann Voll- und Hohlwelle am Ausgang haben.

- Y Serie

Diese Getrieben sind für Einsatz unter schweren Bedingungen ausgelegt. Bei dieser Ausführung gibt es sehr viele verschiedene Verbindungsmöglichkeiten zwischen Antrieb und Getriebe (Zum Beispiel; mechanische und hydraulische Kupplungen, Riemtrieb, Kettentrieb usw.). Kann Voll- und Hohlwelle am Ausgang haben.

- K Serie

Diese Getrieben bestehen aus Stirnräder und Kegelhäder. Die Antrieb und Abtriebswellen sind senkrecht und haben einen Abstand zueinander. Das Getriebe wird mit Fußbefestigung, Flanschverbindung oder Drehmomentstütze an die angetriebene Maschine montiert. Der Wirkungsgrad ist wesentlich höher als E Serie. Kann Voll- und Hohlwelle am Ausgang haben.

- H und B Serie

Diese Getriebe sind geeignet für industrielle Anwendungen und haben parallelen oder senkrechten Antrieb und Abtriebswelle auf einer Ebene. Das Getriebe kann mit Füßen, die auf jede Seite der Getriebe vorhanden sind, oder optional mit Flansch an die angetriebene Maschine montiert werden. Kann Voll- und Hohlwelle am Ausgang haben.

- T Serie

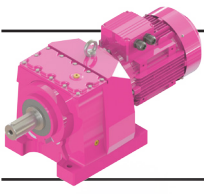
TSerien Getriebe sind zwei stufige, schrägverzahnte Hohlwellenflachgetriebe in Monoblockgehäuse. Die T Serie hat eine kompakte Gehäuse und ist serienmäßig mit Abgangshohlwelle hergestellt, so dass das Getriebe minimalen Platzbedarf hat.

- P und R Serie

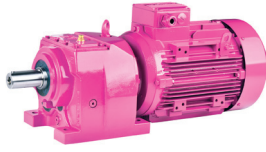
P und R Serie sind Planetengetriebe, die vielseitig im Industrie und bei mobiler Anwendungen einsetzbar sind, mit Planetenzahnräder. Planetengetriebe können im Vergleich zu anderen Getrieben größere Drehmomente bei kleineren Bauvolumen übertragen.

- VR Serie

VR Krane und Hebezeuge werden geeignet zur Belastungsart M1 - M8 (1Dm - 5m) hergestellt.

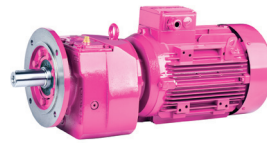


Genel Bilgiler General Information Einführung



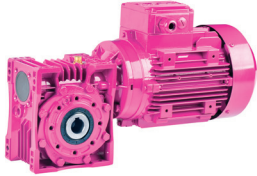
M ...

13 farklı büyüklükte;
Moment aralığı: 50 - 18.000 Nm
Devir aralığı: 0,1 - 500 d/dak
13 different sizes:
Torque range: 50 - 18.000 Nm
Speed range: 0,1 - 500 rpm
13 verschiedene Baugrößen:
Drehmomentbereich: 50 - 18.000 Nm
Drehzahlbereich : 0,1 - 500 U/min



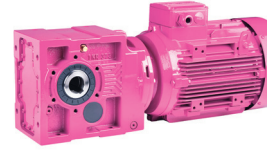
N ...

13 farklı büyüklükte;
Moment aralığı: 50 - 18.000 Nm
Devir aralığı: 0,1 - 500 d/dak
13 different sizes:
Torque range: 50 - 18.000 Nm
Speed range: 0,1 - 500 rpm
13 verschiedene Baugrößen:
Drehmomentbereich: 50 - 18.000 Nm
Drehzahlbereich : 0,1 - 500 U/min



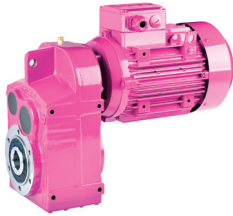
E ...

8 farklı büyüklükte;
Moment aralığı: 5 - 1.000 Nm
Devir aralığı: 0,1 - 400 d/dak
8 different sizes:
Torque range: 5 - 1.000 Nm
Speed range: 0,1 - 400 rpm
8 verschiedene Baugrößen:
Drehmomentbereich: 5-1.000 Nm
Drehzahlbereich : 0,1-400 U/min



K ...

7 farklı büyüklükte;
Moment aralığı: 200 - 15.000 Nm
Devir aralığı: 0,1 - 400 d/dak
7 different sizes:
Torque range: 200 - 15.000 Nm
Speed range: 0,1 - 400 rpm
7 verschiedene Baugrößen:
Drehmomentbereich: 200 - 15.000 Nm
Drehzahlbereich : 0,1 - 400 U/min



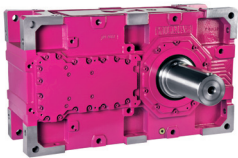
D...

10 farklı büyüklükte;
Moment aralığı: 130 - 18.000 Nm
Devir aralığı: 0,1 - 350 d/dak
10 different sizes:
Torque range: 130 - 18.000 Nm
Speed range: 0,1 - 350 rpm
10 verschiedene Baugrößen:
Drehmomentbereich: 130 - 18.000 Nm
Drehzahlbereich : 0,1 - 350 U/min



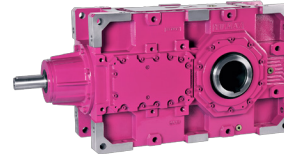
Y ...

25 farklı büyüklükte;
Moment aralığı: 1200 - 43000 Nm
Devir aralığı: 2,6 - 990 d/dak
25 different sizes:
Torque range: 1200 - 43000 Nm
Speed range: 2,6 - 990 rpm
25 verschiedene Baugrößen:
Drehmomentber. :1200-43000 Nm
Drehzahlbereich : 2,6-990 U/min



H ...

14 farklı büyüklükte;
Moment aralığı: 2.500 - 165.000 Nm
Devir aralığı: 0,1 - 250 d/dak
14 different sizes:
Torque range: 2.500 - 165.000 Nm
Speed range: 0,1 - 250 rpm
14 verschiedene Baugrößen:
Drehmomentber. :2.500 - 165.000 Nm
Drehzahlbereich : 0,1 - 250 U/min



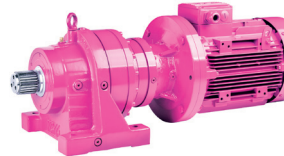
B ...

14 farklı büyüklükte;
Moment aralığı: 5.000 - 165.000 Nm
Devir aralığı: 0,1 - 115 d/dak
14 different sizes:
Torque range: 5.000 - 165.000 Nm
Speed range: 0,1 - 115 rpm
14 verschiedene Baugrößen:
Drehmomentber. :5.000-165.000 Nm
Drehzahlbereich : 0,1-115 U/min



P ...

10 farklı büyüklükte;
Moment aralığı: 1.000 - 50.000 Nm
Tahvil oranları: 3,5 - 3000 arası
10 different sizes:
Torque range: 1.000 - 50.000 Nm
Transmission ratio: 3,5 - 3000
10 verschiedene Baugrößen:
Drehmomentber. : 1.000 - 50.000 Nm
Übersetzung: 3,5 - 3000



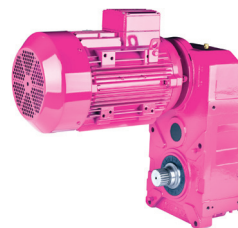
R ...

10 farklı büyüklükte;
Moment aralığı: 1.000 - 50.000 Nm
Tahvil oranları: 3,5 - 3000 arası
10 different sizes:
Torque range: 1.000 - 50.000 Nm
Transmission ratio: 3,5 - 3000
10 verschiedene Baugrößen:
Drehmomentber. : 1.000 - 50.000 Nm
Übersetzung: 3,5 - 3000



T ...

10 farklı büyüklükte;
Moment aralığı: 200 - 18.000 Nm
Devir aralığı: 46 - 280 d/dak
10 different sizes:
Torque range: 200-18.000 Nm
Speed range: 46-280 rpm
10 verschiedene Baugrößen:
Drehmomentber. :200-18.000 Nm
Drehzahlbereich : 46-280 U/min



VR ...

VR vinç redüktörleri
M1 - M8 ,(1Dm - 5m) yük sınıfı
ISO 4301 / 1 ,(FEM 1.001 / III)
VR Hoist Drive Units
M1 - M8 ,(1Dm - 5m) load classification
ISO 4301 / 1 ,(FEM 1.001 / III)
VR Kran und Hebezeug Getriebe
M1 - M8 ,(1Dm - 5m) Belastungsart
ISO 4301 / 1 ,(FEM 1.001 / III)