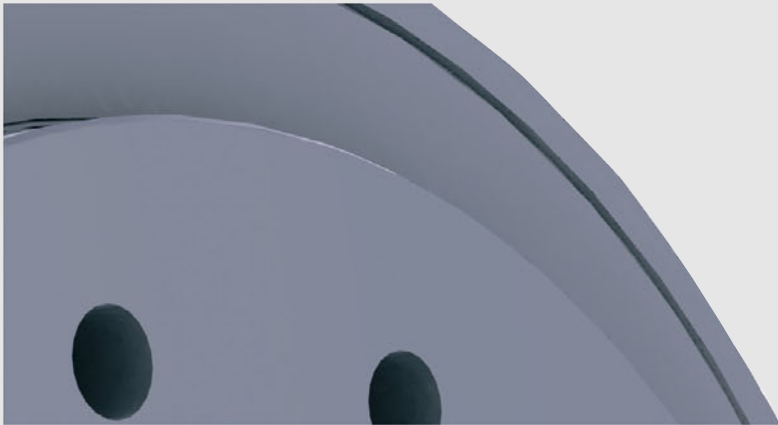


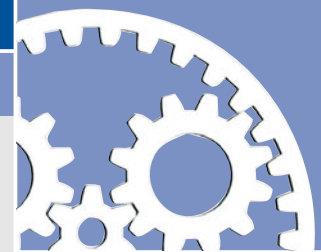
REDEX ANDANTEX





SUMMARY SOMMAIRE

Company L'entreprise	p 3
Introduction Introduction	p 4
Applications Applications	p 5
Technical Data Données techniques	p 6
Ordering Code Code de commande	p 7
Size 0 Taille 0	p 8
Size 1 Taille 1	p 10
Size 2 Taille 2	p 12
Size 3 Taille 3	p 14
Size 4 Taille 4	p 16
Accessories : Output gear Accessoires : Pignon de sortie	p 18
Application sheet Formulaire d'application	p 19



REDEX ANDANTEX SPIRIT

L'ESPRIT REDEX ANDANTEX

The company has been managed by a team of engineers, since its inception in 1949, always working toward the same goal : quality products and long term development.

This technology based approach led to a demanding strategy :

- Technological leadership : very high level of investment in R&D
- Commitment to quality : full control of the manufacturing process
- Superior technical support available for customers: strong commitment to sales and technical support network

Today, REDEX ANDANTEX is a 330 employee group, with more than one third being graduate engineers and technicians, definitely looking to support existing customers and provide future developments.

REDEX ANDANTEX remains an independent group, owning 3 production plants in Europe and in the USA (14 000 m² including more than 100 CNC machine-tools).

Its technological leadership results in several new patents every year, and 30% of its turnover is made from products developed during the past 5 years, with 70 % of the production sold outside of Europe!

REDEX ANDANTEX is a global company where engineers and technicians from several countries are driven by the same passion for their job : high precision mechanical engineering.

Depuis sa création en France en 1949, l'entreprise a toujours été dirigée par une équipe d'ingénieurs dont l'objectif premier a constamment été le développement sur le long terme d'une l'activité à forte valeur ajoutée technologique.

Cette culture technique se traduit par des choix stratégiques exigeants :

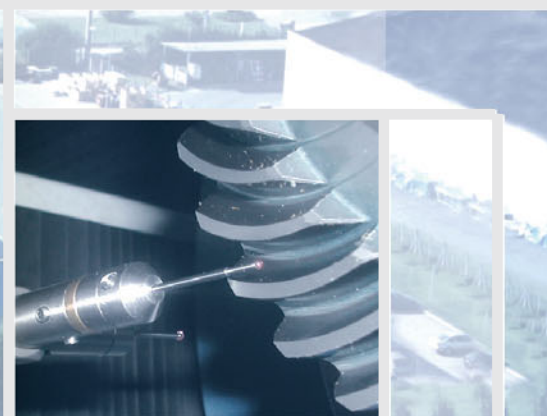
- Leadership technologique : Haut niveau d'investissement en Recherche et Développement
- Engagement très fort dans le domaine de la qualité : Maîtrise totale des processus de production
- Fourniture du support technique adapté aux produits high-tech du groupe : Maîtrise de la distribution et forte implication au coeur du réseau de distribution.

Aujourd'hui REDEX ANDANTEX est un groupe comprenant plus de 330 collaborateurs, dont plus du tiers possède un diplôme d'Ingénieur ou de Technicien Supérieur, résolument tournés vers le futur.

REDEX ANDANTEX est demeuré un groupe indépendant qui possède 3 sites de production en France et aux Etats-Unis (14000m² comprenant plus de 100 machines outils à commande numérique).

Sa maîtrise technologique se traduit par le dépôt de plusieurs brevets chaque année, et par un chiffre d'affaire réalisé à plus de 30% par des produits développés au cours des 5 dernières années, et par 70 % de ses produits vendus hors d'Europe !

A l'échelle qui est la sienne, REDEX-ANDANTEX est une véritable entreprise internationale où se retrouvent des collaborateurs de toutes les origines géographiques, réunis autour d'une même passion pour leur métier : la mécanique de très haute précision.





SRP : AN INTEGRATED CONCEPT

SRP : UN CONCEPT INTEGRE

SRP is not just another simple planetary gearbox, but a true integrated concept, including several functions combined together to offer a complete machine sub-assembly.

Featuring :

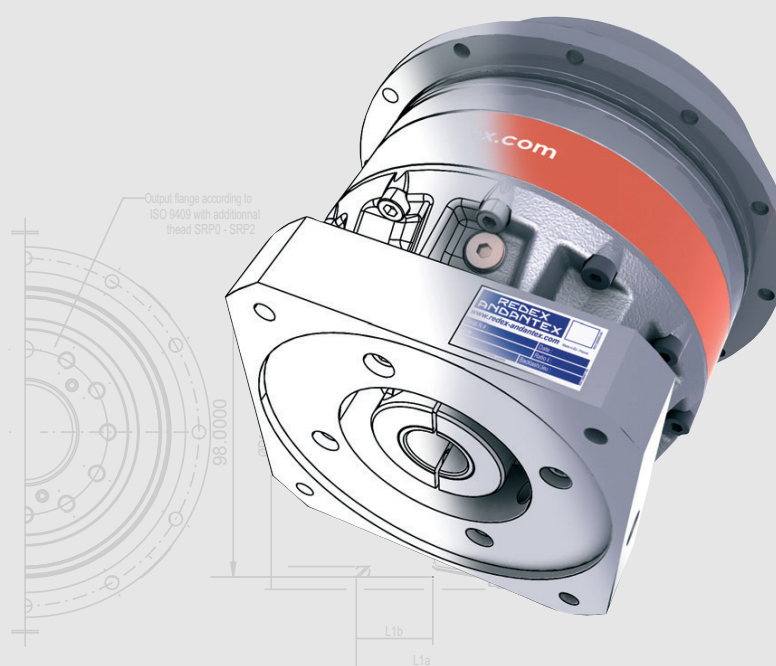
- A high-tech output assembly including high capacity tapered roller bearings.
- A high-tech planetary gear train, based on REDEX ANDANTEX's differential know-how
- A readily available universal range of motor interfaces (flange and shaft adapters)
- A high quality bevel gear box option

SRP is the ultimate high-tech servo-reducer, especially dedicated to design problems requiring precise motion control consisting of :

- Superior torsional stiffness
- Ultra high radial stiffness and Tilting moment
- High input speed
- Excellent torque density allowing high acceleration rates

SRP's versatile design allows engineers to find an exact solution to application requirements, based on its large range of sizes and modular design options :

- 5 different sizes, 8 different ratios, Two levels of accuracy (1' or 3' backlash), with right angle motor mounting versions available on each size
- Package solution rack + pinion + reducer available, including two different standard output pinions for each size



SRP n'est pas un simple réducteur planétaire de plus, mais un vrai concept intégré, qui regroupe plusieurs fonctions préassemblées afin de proposer un sous-ensemble complet pour les machines les plus exigeantes.

Comprend :

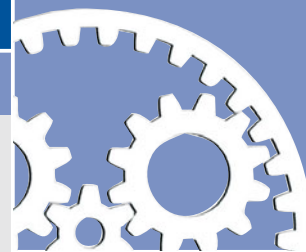
- Un palier de sortie high-tech, composé de roulements à rouleaux coniques surdimensionnés
- Un train planétaire hautement sophistiqué, et qui utilise le savoir faire largement reconnu de REDEX ANDANTEX dans le domaine des différentiels
- Une gamme d'interfaces moteurs universelle et prête à l'emploi (flasque et fixation de l'arbre)
- Un renvoi d'angle de qualité exceptionnelle (en option)

SRP est le plus achevé des servo-réducteurs de haute technologie, et est spécifiquement dédié aux bureaux d'études qui recherchent dans le même temps :

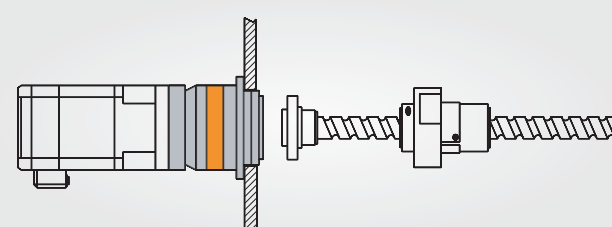
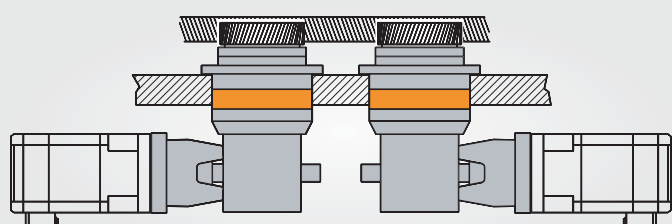
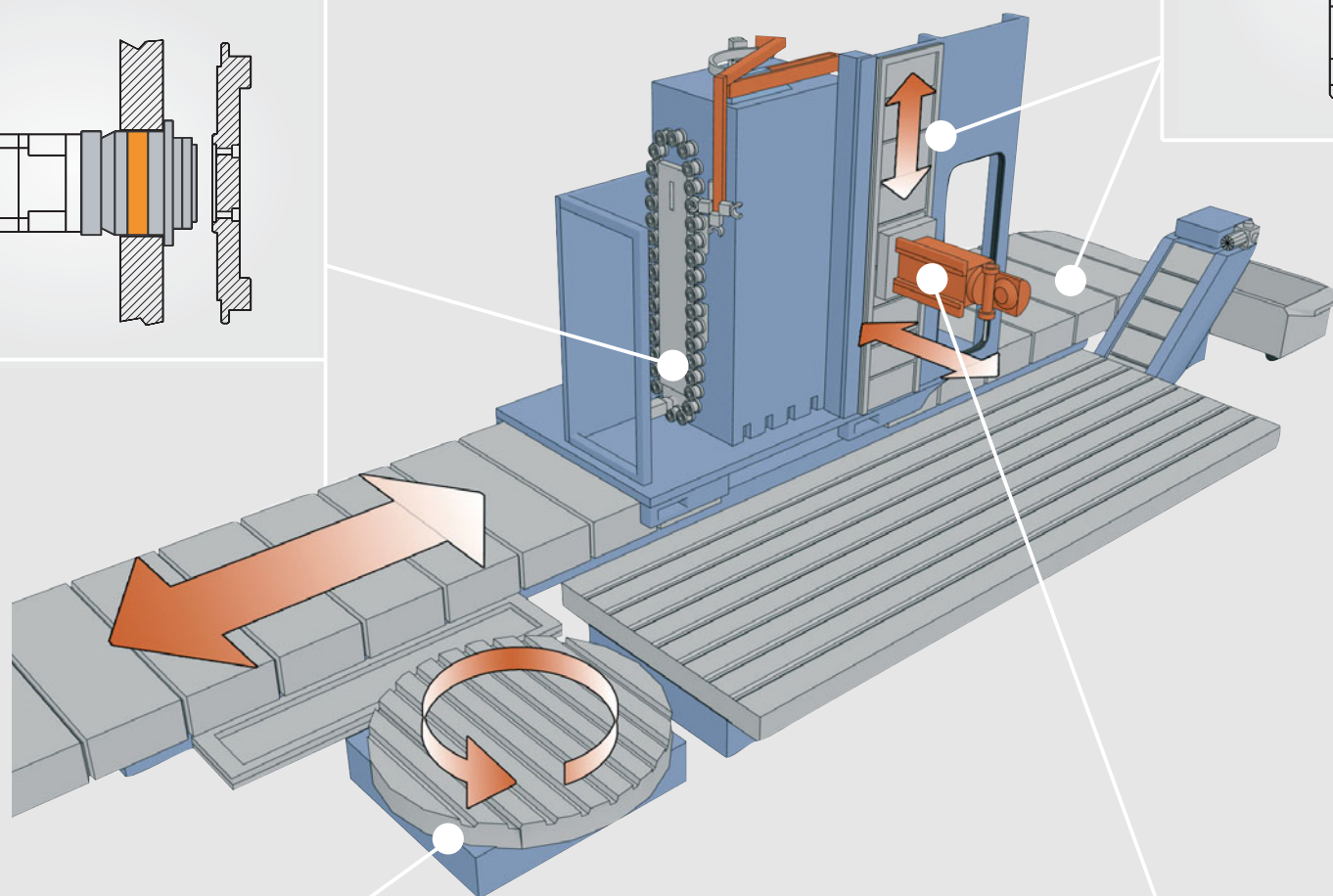
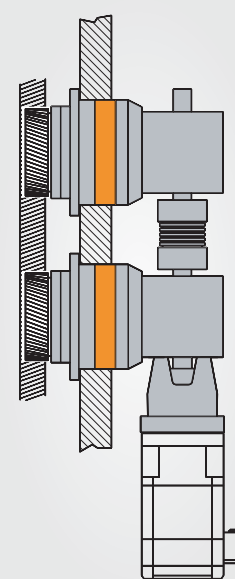
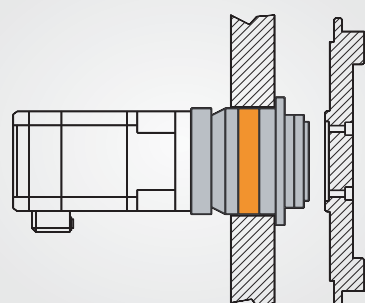
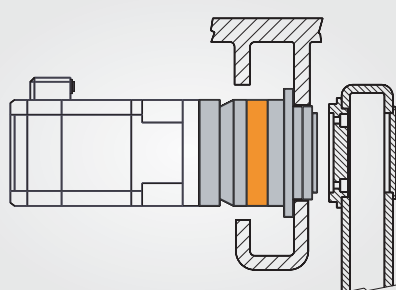
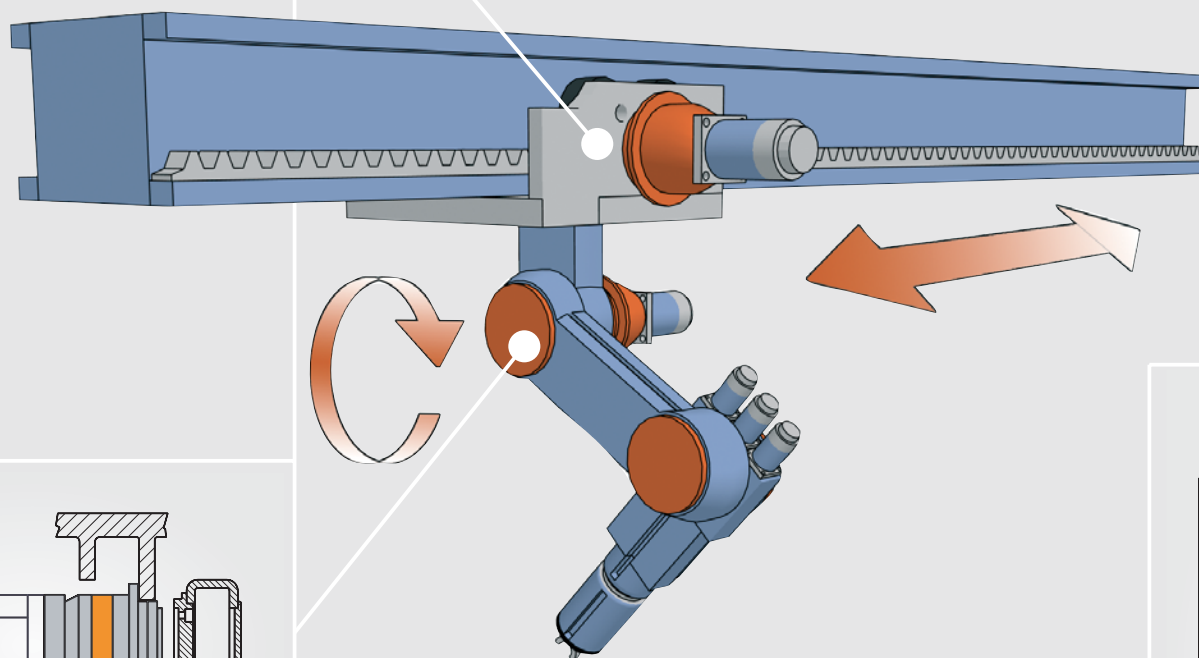
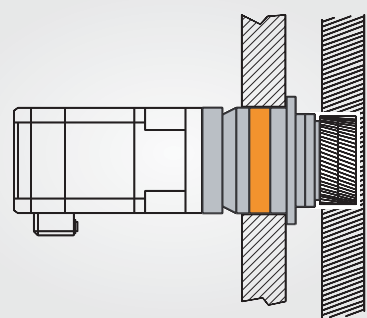
- Une raideur torsionnelle supérieure
- Une raideur radiale et un couple de basculement extrêmement élevés
- Une haute vitesse d'entrée
- Un couple d'accélération et un couple nominal maximum

SRP, par sa conception universelle, permet aux bureaux d'étude de toujours trouver l'exacte solution à leurs besoins de haute technologie, grâce à une gamme très large et à de nombreuses options :

- 5 tailles, 8 rapports de vitesse, 2 niveaux de jeu angulaire (1' ou 3'), versions avec renvois d'angle disponibles dans toutes les tailles
- Solutions complètes réducteur + pignon + crémaillère disponibles dans toutes les tailles, avec 2 tailles de pignons de sortie disponibles pour chaque taille.



APPLICATION EXAMPLES EXEMPLES D'APPLICATIONS





Emergency stop torque T2Not / Couple d'arrêt d'urgence T2Not

			5	7	10	21	31	46	61	91
Ratio			1 stage / 1 étage			2 stages / 2 étages				
SRP0	T _{2B}	Nm	300	300	210	--	--	--	--	--
	T _{2N}		175	175	100	--	--	--	--	--
	T _{2NOT}		625	625	625	--	--	--	--	--
SRP1	T _{2B}	Nm	650	650	460	490	650	490	460	460
	T _{2N}		370	370	220	235	370	235	220	220
	T _{2NOT}		1250	1250	1250	1250	1250	1250	1250	1250
SRP2	T _{2B}	Nm	1450	1450	1150	1150	1600	1150	1250	1250
	T _{2N}		1000	1000	660	660	1100	660	690	690
	T _{2NOT}		2750	2750	2750	2750	2750	2750	2750	2750
SRP3	T _{2B}	Nm	--	--	--	2450	3500	2450	2700	2700
	T _{2N}		--	--	--	1370	2160	1370	1540	1540
	T _{2NOT}		--	--	--	5833	8750	8750	8750	8750
SRP4	T _{2B}	Nm	--	--	--	4200	6000	4200	4800	4800
	T _{2N}		--	--	--	2560	3600	2560	2840	2840
	T _{2NOT}		--	--	--	10000	15000	15000	15000	15000

Vitesse de sortie cyclique maximum n2B

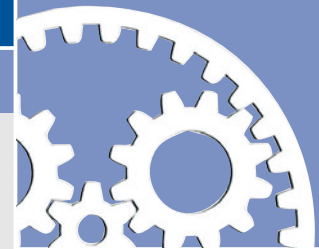
Ratios			5	7	10	21	31	46	61	91
			1 stage / 1 étage			2 stages / 2 étages				
SRP0	n2B	RPM tr/mn	1200	857	600	--	--	--	--	--
SRP1			1000	714	500	286	194	130	98	66
SRP2			800	571	400	286	194	130	98	66
SRP3			--	--	--	238	161	109	82	55
SRP4			--	--	--	190	129	87	66	44

Vitesse de sortie continue maximum $n2N$

Ratios			5	7	10	21	31	46	61	91
			1 stage / 1 étage			2 stages / 2 étages				
SRP0	n2N	RPM tr/mn	400	286	200	--	--	--	--	--
SRP1			320	229	160	124	84	57	43	29
SRP2			320	229	160	100	68	46	34	23
SRP3			--	--	--	76	52	35	26	18
SRP4			--	--	--	62	42	28	21	14

16-17 16-17 

16-17 ▶

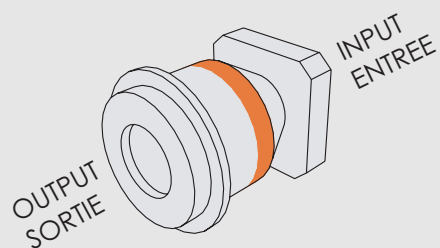


ORDERING CODE

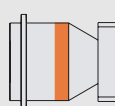
CODE DE COMMANDE

Motor / Moteur ref.

Ex :	SRP	4 -	R -	31 -	1 -	B5/V3		/	SIEMENS 1FT6105		
Type / Type											
SRP	SRP										
Size / Taille											
Size 0										0	
Size 1										1	
Size 2										2	
Size 3										3	
Size 4										4	
Version / Version			M- R-								
M : Inline											
R : Right Angle version											
Ratio / Rapport											
5										5	
7										7	
10										10	
21										21	
31										31	
46										46	
61										61	
91										91	
Torsional Backlash / Jeu angulaire											
1 arcmin	Reduced / Réduit									M	1
3 arcmin	Standard / Standard										3
2 arcmin	Reduced / Réduit									R	2
4 arcmin	Standard / Standard				4						
Mounting position / Position de montage											
SRP -- M Type											
B5 Horizontal / Horizontal										B5	
V1 Vertical Down / Vertical bas										V1	
V3 Vertical Up / Vertical haut						V3					
SRP -- R Type											
-- / B5 Horizontal / Horizontal										B5	
-- / V1 Vertical Down / Vertical bas										V1	
-- / V3 Vertical Up / Vertical haut										V3	



B5



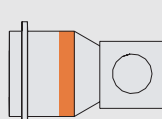
V1



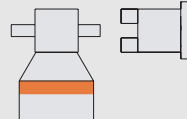
V3



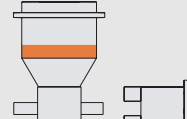
B5/B5



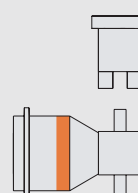
V1/B5



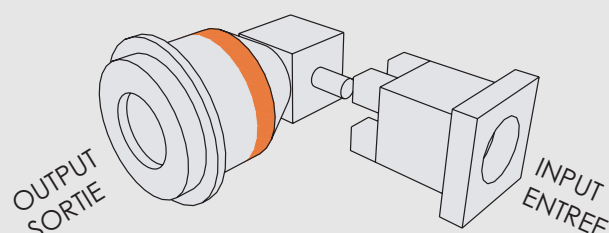
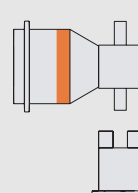
V3/B5



B5/V1



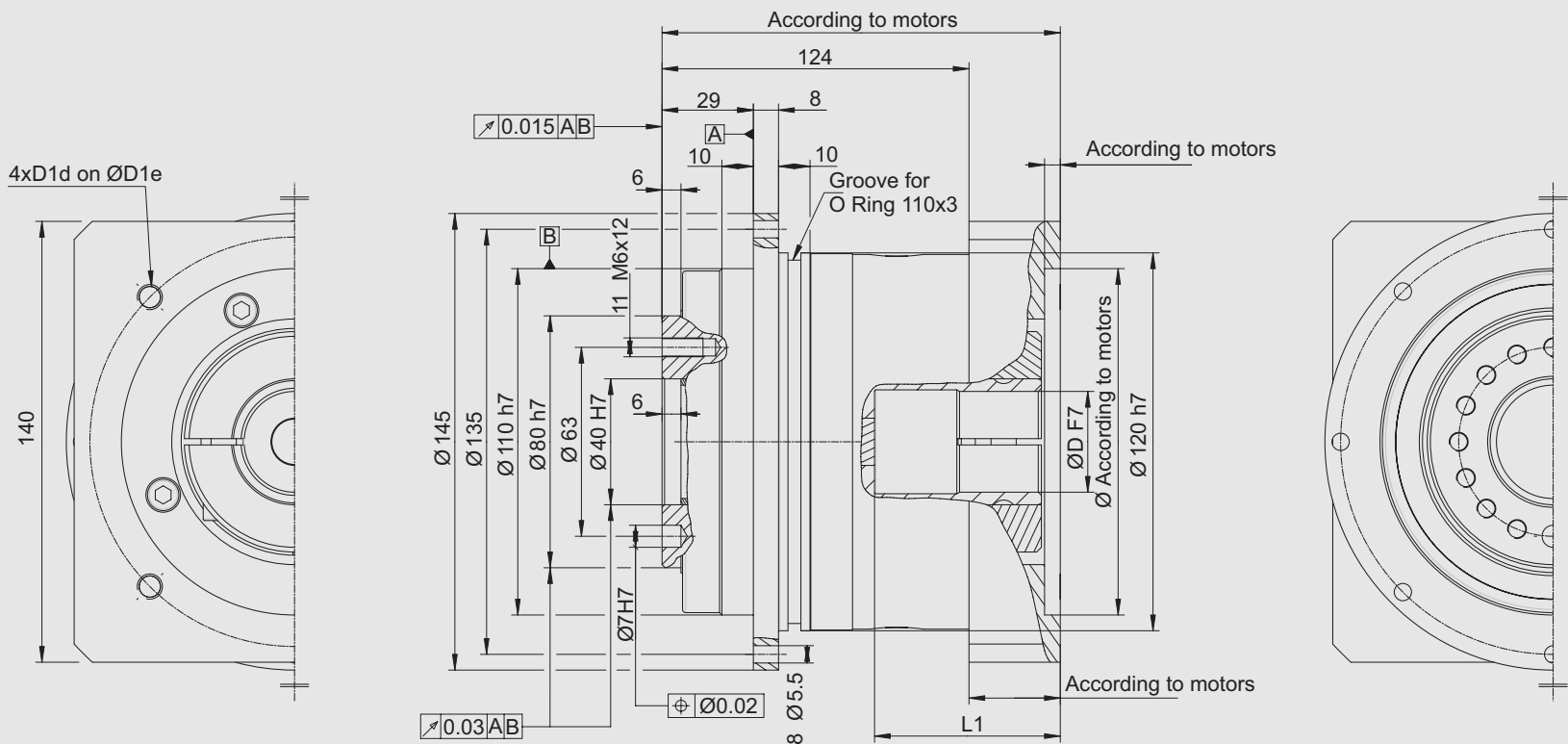
B5/V3





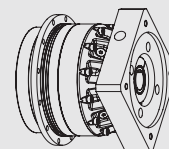
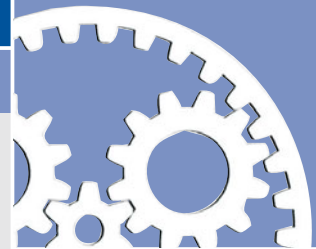
TECHNICAL DATA - SIZE 0

DONNEES TECHNIQUES - TAILLE 0



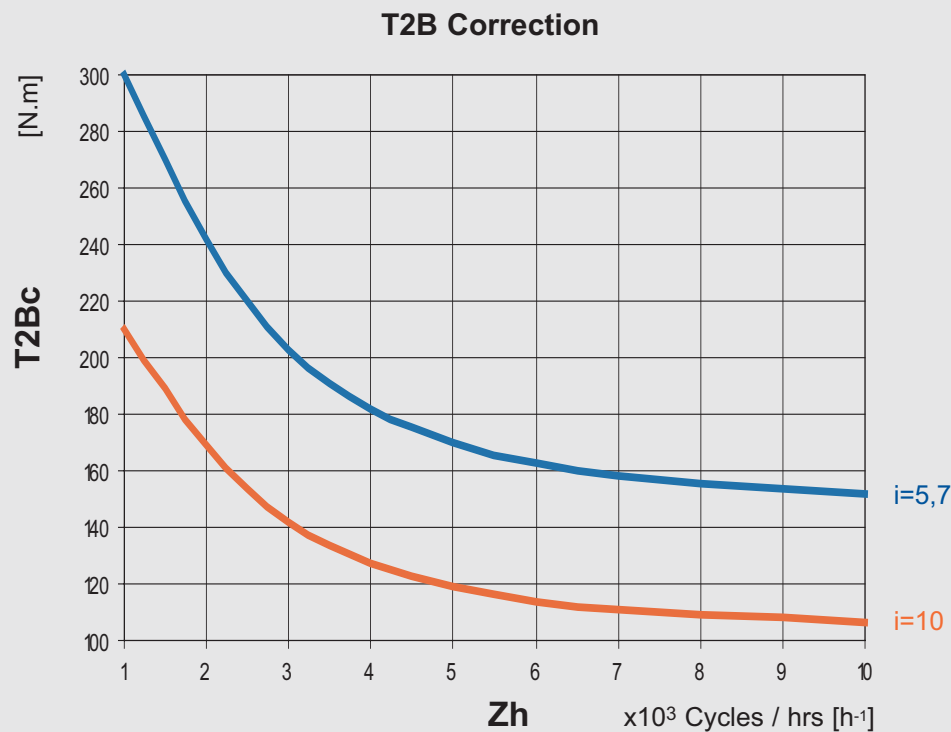
	ØD max	L1
15	32	23 to 64

* Customized flanges dimensions available for all common servomotors
* Flasques disponibles pour montage direct des servomoteurs les plus couramment utilisés



Max. Output Torque	Couple maximum d'accélération à la sortie	T2B	Nm	1S	i=5, 7	300
Acceleration				1S	i=10	210
				2S	i=21	-
				2S	i=31	-
				2S	i=46	-
				2S	i=61, 91	-
	(Z=1000 cycles/hrs)					
Nominal Output Torque	Couple de sortie nominal	T2N	Nm	1S	i=5, 7	175
				1S	i=10	100
				2S	i=21	-
				2S	i=31	-
				2S	i=46	-
				2S	i=61, 91	-
E-Stop torque	Couple arrêt urgence	T2NOT	Nm	All Ratios / Tous rapports		625
Max. continuous Input Speed	Vitesse d'entrée continue maximum	n1N	RPM / tr/mn	1S		2000
				2S		-
Max. cyclic Input Speed	Vitesse d'entrée cyclique maximum	n1B	RPM / tr/mn	1S		6000
				2S		-
No-load running Torque (n1<100 rpm)	Couple à vide en entrée (n1<100 rpm)	T01	Nm		i=5	2
Torsional backlash	Jeu angulaire	j†	arcmin		Standard	< 3
Max. Tilting Moment	Couple de basculement	T2K	Nm	All Ratios / Tous rapports		433
Max. Axial Load	Charge axiale max.	F2A	N			4360
Torsional Stiffness	Rigidité torsionnelle	C2†	Nm/rd	1S		262 000
			Nm/arcmin			76
			Nm/rd	2S		-
			Nm/arcmin			-
Tilting Stiffness	Rigidité au basculement	C2K	Nm/rd			1 980 000
			Nm/arcmin			576
Mass Moments of Inertia	Moment d'inertie	J1	Kg.mm²	1S		252
				2S		-
Efficiency at rated input speed	Rendement pour vitesse d'entrée maxi	η	%	1S		> 96
				2S		-
Weight	Poids	m	Kg	1S		6,8
				2S		-

1 Stage / Etage : 1S - 2 Stages / Etages

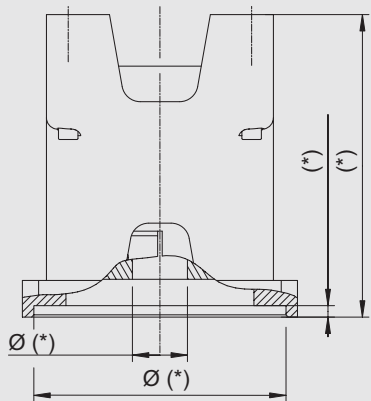
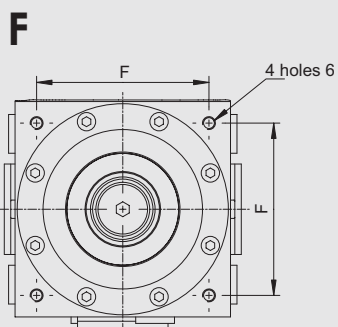
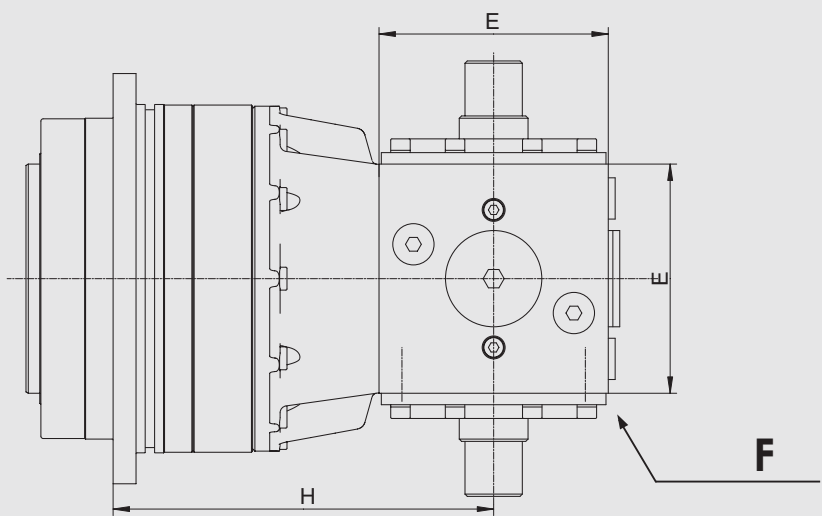
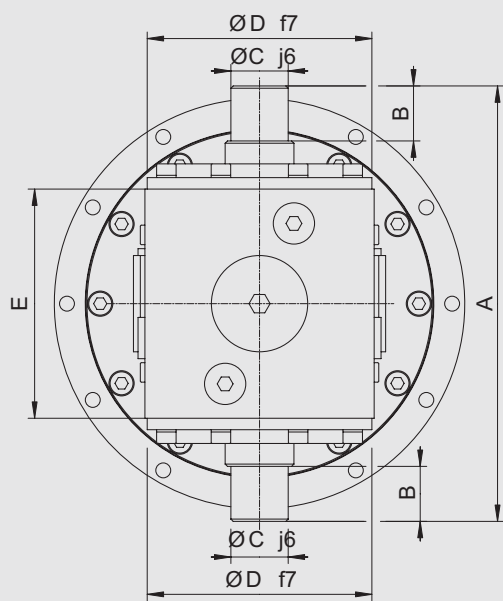
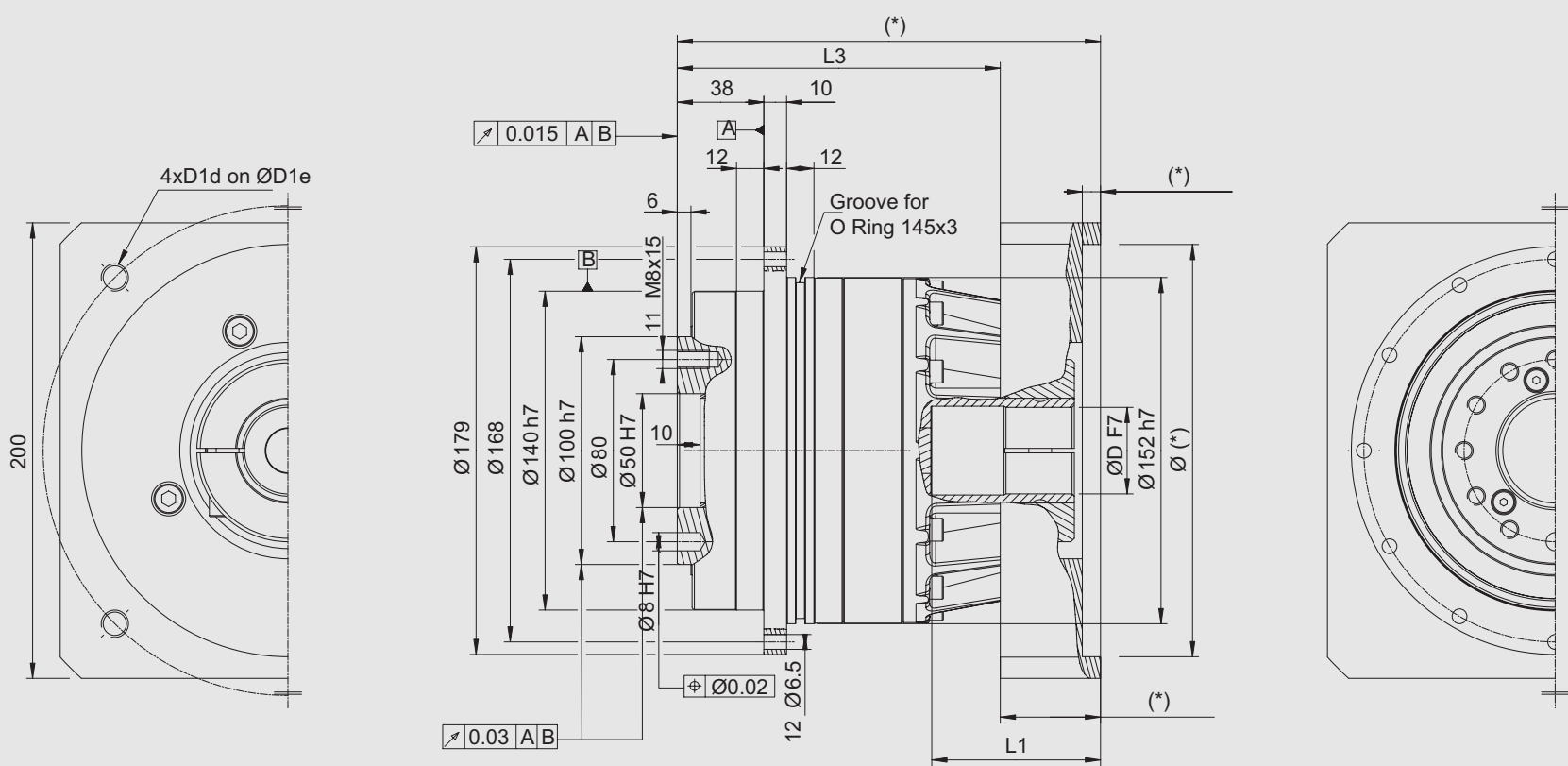


* for accurate selection, contact us.
* pour garantir une meilleure sélection, nous contacter.



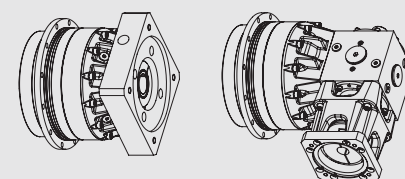
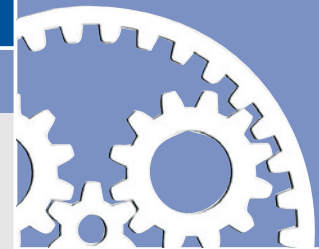
TECHNICAL DATA - SIZE 1

DONNEES TECHNIQUES - TAILLE 1



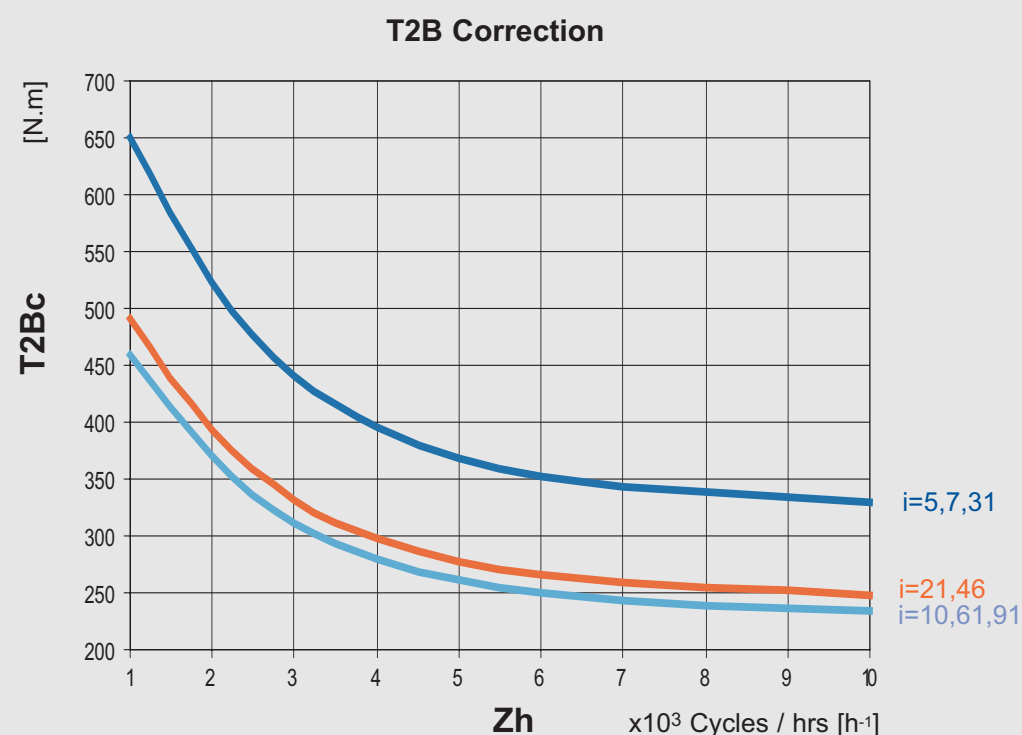
	A	B	C	D	E	F	G	H
1S	262	52	30	122	125	100	M8x12	170
2S	154	24.5	20	78	80	65	M5x8	172

* Customized flanges dimensions available for all common servomotors
 * Flasques disponibles pour montage direct des servomoteurs les plus couramment utilisés



Max. Output Torque	Couple maximum d'accélération à la sortie	T2B	Nm	1S	i=5, 7	650	
Acceleration				1S	i=10	460	
				2S	i=21	490	
				2S	i=31	650	
				2S	i=46	490	
				2S	i=61, 91	460	
	(Z=1000 cycles/hrs)						
Nominal Output Torque	Couple de sortie nominal	T2N	Nm	1S	i=5, 7	370	
				1S	i=10	220	
				2S	i=21	235	
				2S	i=31	370	
				2S	i=46	235	
				2S	i=61, 91	220	
E-Stop torque	Couple arrêt urgence	T2NOT	Nm	All Ratios / Tous rapports		1250	
Max. continuous Input Speed	Vitesse d'entrée continue maximum	n1N	RPM / tr/mn	1S		1600	
				2S		2600	
Max. cyclic Input Speed	Vitesse d'entrée cyclique maximum	n1B	RPM / tr/mn	1S		5000	
				2S		6000	
No-load running Torque (n1<100 rpm)	Couple à vide en entrée (n1<100 rpm)	T01	Nm		i=5	4,5	5
					i=31	1	1,5
Torsional backlash	Jeu angulaire	j†	arcmin		Standard	< 3	< 4
					Reduced / Réduit	< 1	< 2
Max. Tilting Moment	Couple de basculement	T2K	Nm	All Ratios / Tous rapports		1 490	
Max. Axial Load	Charge axiale max.	F2A	N			7050	
Torsional Stiffness	Rigidité torsionnelle	C2†	Nm/rd	1S		530 000	350 000
			Nm/arcmin			154	102
			Nm/rd	2S		272 000	
			Nm/arcmin			79	
Tilting Stiffness	Rigidité au basculement	C2K	Nm/rd			2 210 000	
			Nm/arcmin			643	
Mass Moments of Inertia	Moment d'inertie	J1	Kg.mm²	1S		650	870
				2S		267	357
Efficiency at rated input speed	Rendement pour vitesse d'entrée maxi	η	%	1S		> 96	> 94
				2S		> 93	> 91
Weight	Poids	m	Kg	1S		13,8	18,3
				2S		14,9	17

1 Stage / Etage : 1S - 2 Stages / Etages

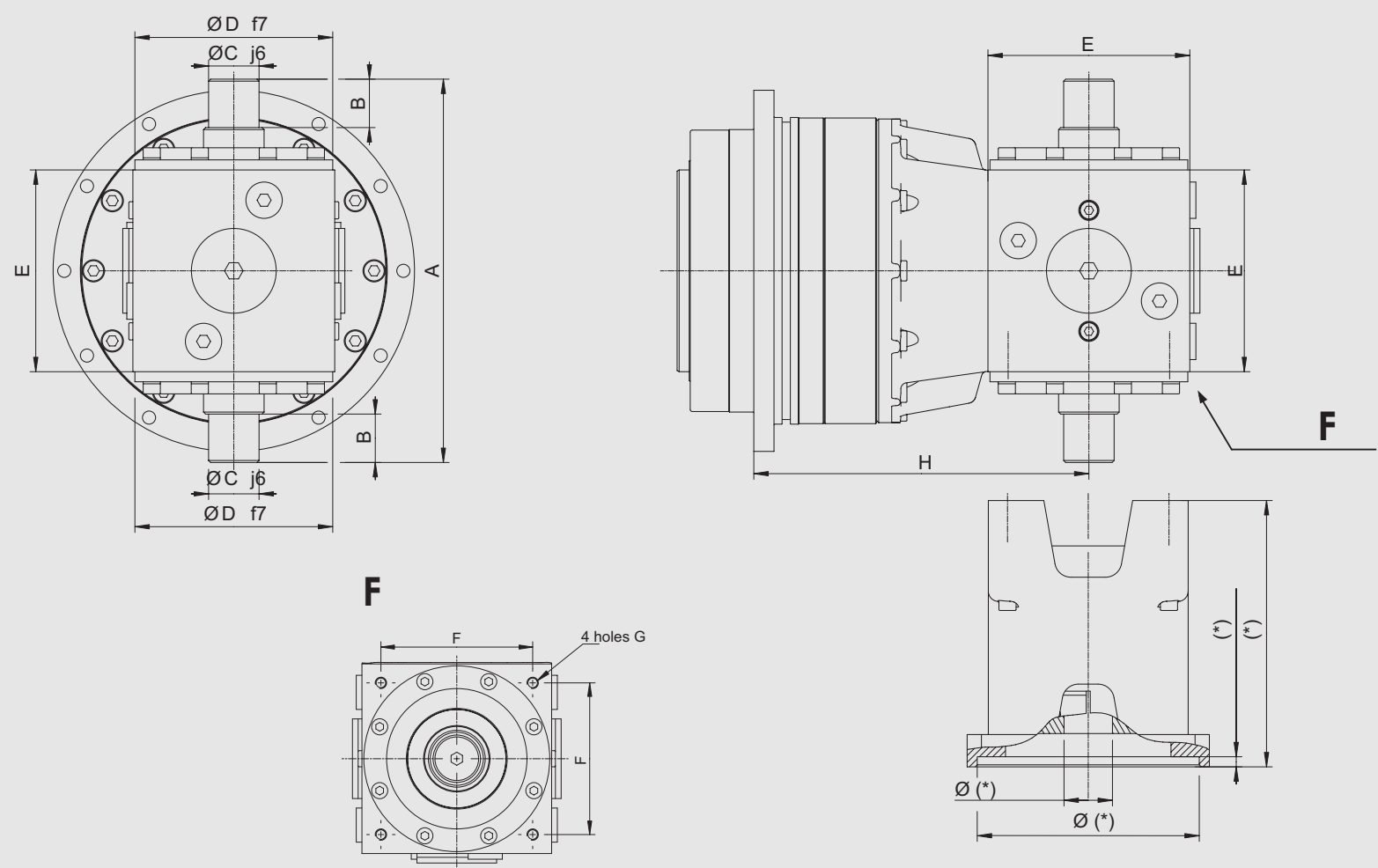
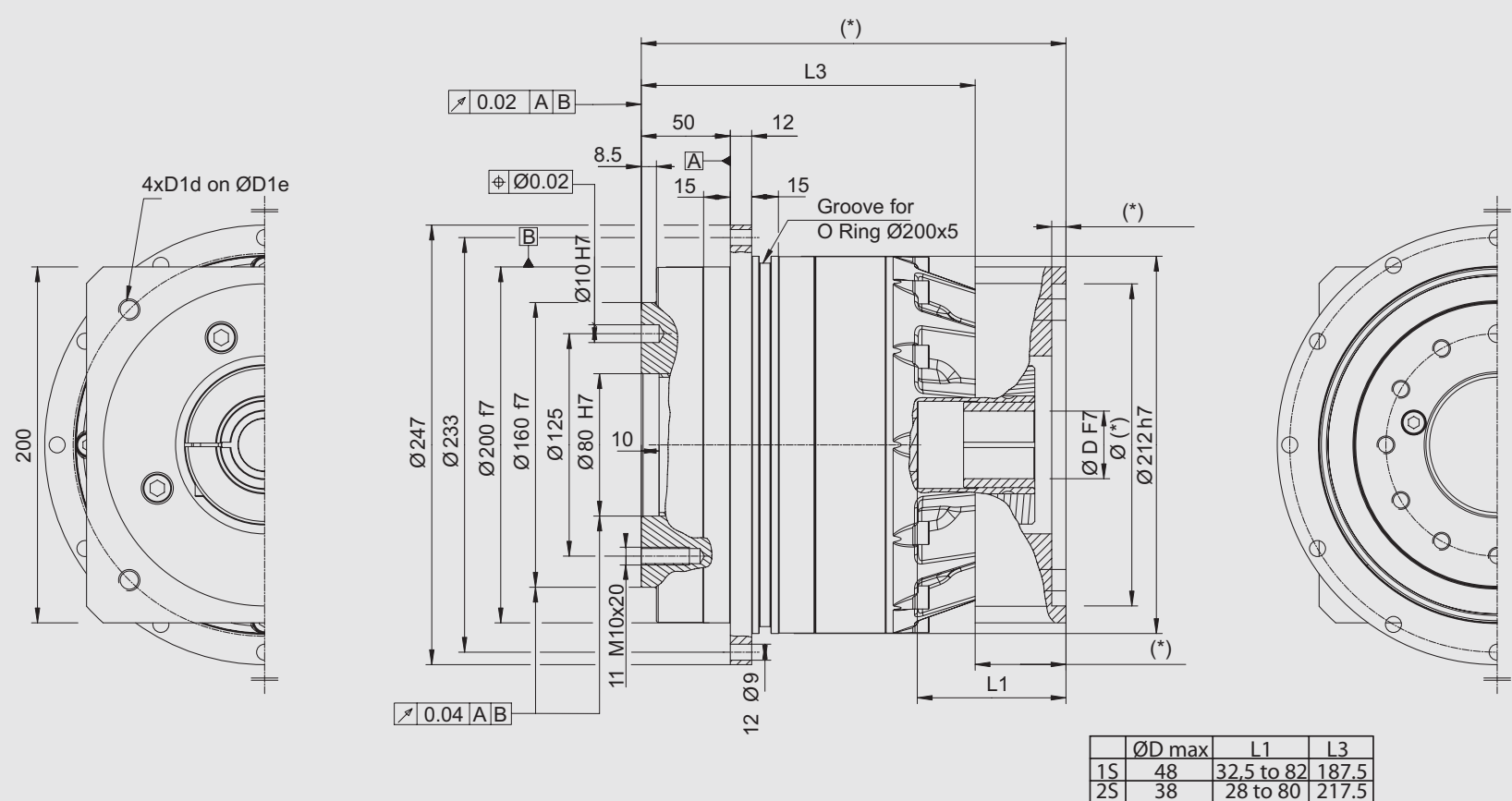


* for accurate selection, contact us.
* pour garantir une meilleure sélection, nous contacter.



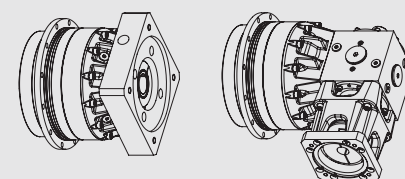
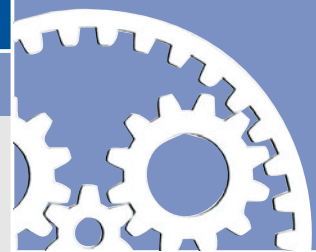
TECHNICAL DATA - SIZE 2

DONNEES TECHNIQUES - TAILLE 2



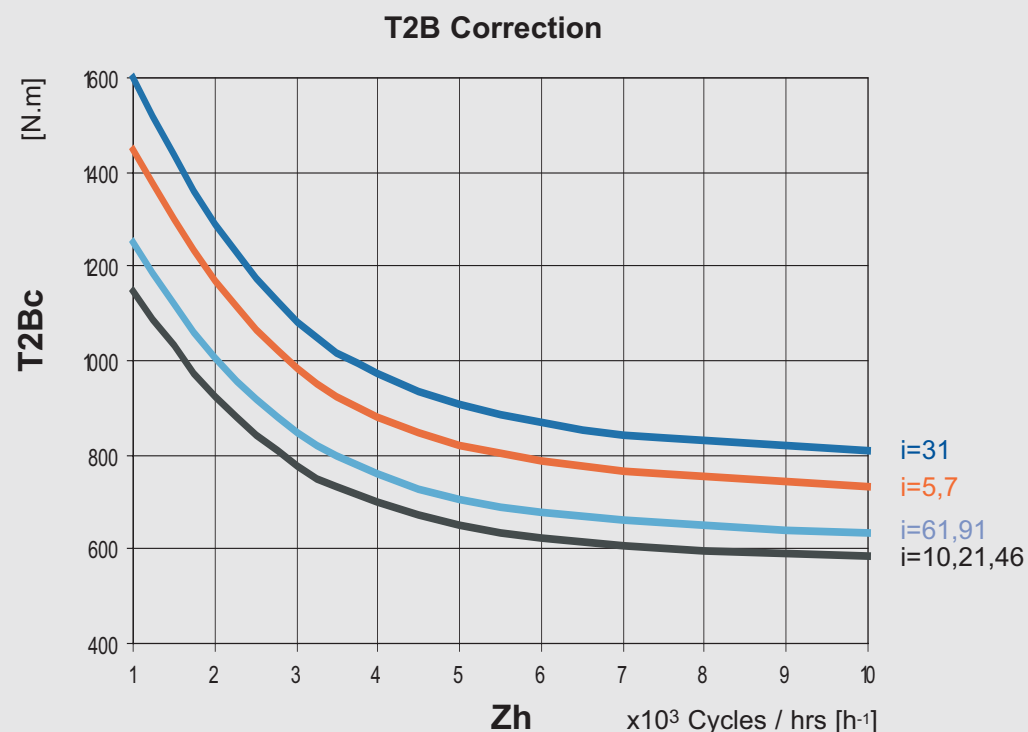
	A	B	C	D	E	F	G	H
1S	289	44.5	35	155	160	125	M10x15	228
2S	216	46	25	98	100	80	M6x10	225.5

* Customized flanges dimensions available for all common servomotors
 * Flasques disponibles pour montage direct des servomoteurs les plus couramment utilisés

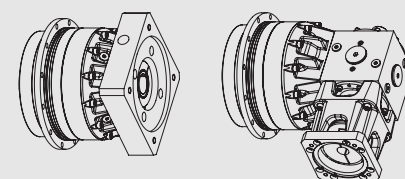
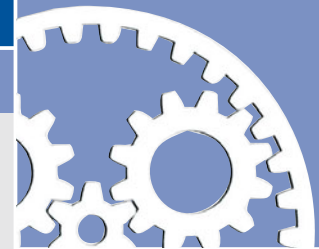


Max. Output Acceleration Torque	Couple maximum d'accélération à la sortie	T2B	Nm	1S	i=5, 7	1450
				1S	i=10	1150
				2S	i=21	1150
				2S	i=31	1600
				2S	i=46	1150
				2S	i=61, 91	1250
	(Z=1000 cycles/hrs)					
Nominal Output Torque	Couple de sortie nominal	T2N	Nm	1S	i=5, 7	1000
				1S	i=10	660
				2S	i=21	660
				2S	i=31	1100
				2S	i=46	660
				2S	i=61, 91	690
E-Stop torque	Couple arrêt urgence	T2NOT	Nm	All Ratios / Tous rapports		2750
Max. continuous Input Speed	Vitesse d'entrée continue maximum	n1N	RPM / tr/mn	1S		1600
				2S		2100
Max. cyclic Input Speed	Vitesse d'entrée cyclique maximum	n1B	RPM / tr/mn	1S		4000
				2S		6000
No-load running Torque (n1<100 rpm)	Couple à vide en entrée (n1<100 rpm)	T01	Nm		i=5	8
					i=31	2
Torsional backlash	Jeu angulaire	j _t	arcmin		Standard	< 3
					Reduced / Réduit	< 1
						< 2
Max. Tilting Moment	Couple de basculement	T2K	Nm	All Ratios / Tous rapports		3 520
Max. Axial Load	Charge axiale max.	F2A	N			11560
Torsional Stiffness	Rigidité torsionnelle	C2 _t	Nm/rd	1S		1 355 000
			Nm/arcmin			394
			Nm/rd	2S		867 000
			Nm/arcmin			252
Tilting Stiffness	Rigidité au basculement	C2 _K	Nm/rd			5 735 000
			Nm/arcmin			1668
Mass Moments of Inertia	Moment d'inertie	J1	Kg.mm ²	1S		2879
				2S		533,4
Efficiency at rated input speed	Rendement pour vitesse d'entrée maxi	η	%	1S		> 96
				2S		> 93
Weight	Poids	m	Kg	1S		33,7
				2S		35,7

1 Stage / Etage : 1S - 2 Stages / Etages

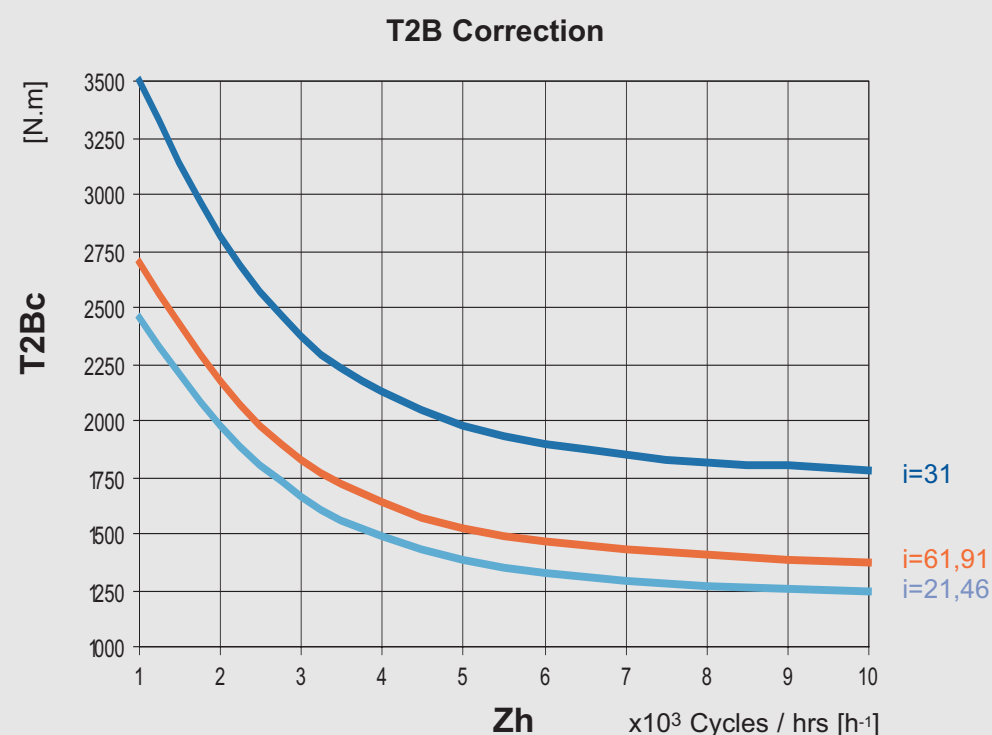


* for accurate selection, contact us.
* pour garantir une meilleure sélection, nous contacter.



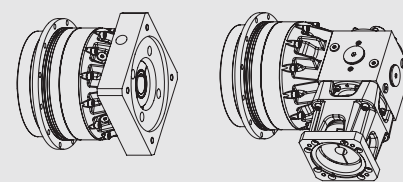
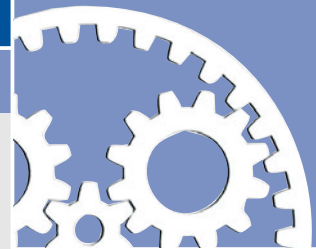
Max. Output Acceleration Torque	Couple maximum d'accélération à la sortie	T2B	Nm	1S	i=5, 7	-
				1S	i=10	-
				2S	i=21	2450
				2S	i=31	3500
				2S	i=46	2450
				2S	i=61, 91	2700
	(Z=1000 cycles/hrs)					
Nominal Output Torque	Couple de sortie nominal	T2N	Nm	1S	i=5, 7	-
				1S	i=10	-
				2S	i=21	1370
				2S	i=31	2160
				2S	i=46	1370
				2S	i=61, 91	1540
E-Stop torque	Couple arrêt urgence	T2NOT	Nm		i=21	5833
					Other Ratios / Autres rapports	8750
Max. continuous Input Speed	Vitesse d'entrée continue maximum	n1N	RPM / tr/mn	1S		-
				2S		1600
Max. cyclic Input Speed	Vitesse d'entrée cyclique maximum	n1B	RPM / tr/mn	1S		-
				2S		5000
No-load running Torque (n1<100 rpm)	Couple à vide en entrée (n1<100 rpm)	T01	Nm		i=5	-
					i=31	2,5
						2,8
Torsional backlash	Jeu angulaire	j†	arcmin		Standard	< 3
						< 4
Max. Tilting Moment	Couple de basculement	T2K	Nm		All Ratios / Tous rapports	6 790
Max. Axial Load	Charge axiale max.	F2A	N			37 900
Torsional Stiffness	Rigidité torsionnelle	C2†	Nm/rd Nm/arcmin	1S		-
						-
				2S		1 732 000
						504
Tilting Stiffness	Rigidité au basculement	C2K	Nm/rd Nm/arcmin			21 980 000
						6394
Mass Moments of Inertia	Moment d'inertie	J1	Kg.mm²	1S		-
				2S		859
						1149
Efficiency at rated input speed	Rendement pour vitesse d'entrée maxi	η	%	1S		-
				2S		> 93
						> 91
Weight	Poids	m	Kg	1S		-
				2S		76
						83,5

1 Stage / Etage : 1S - 2 Stages / Etages



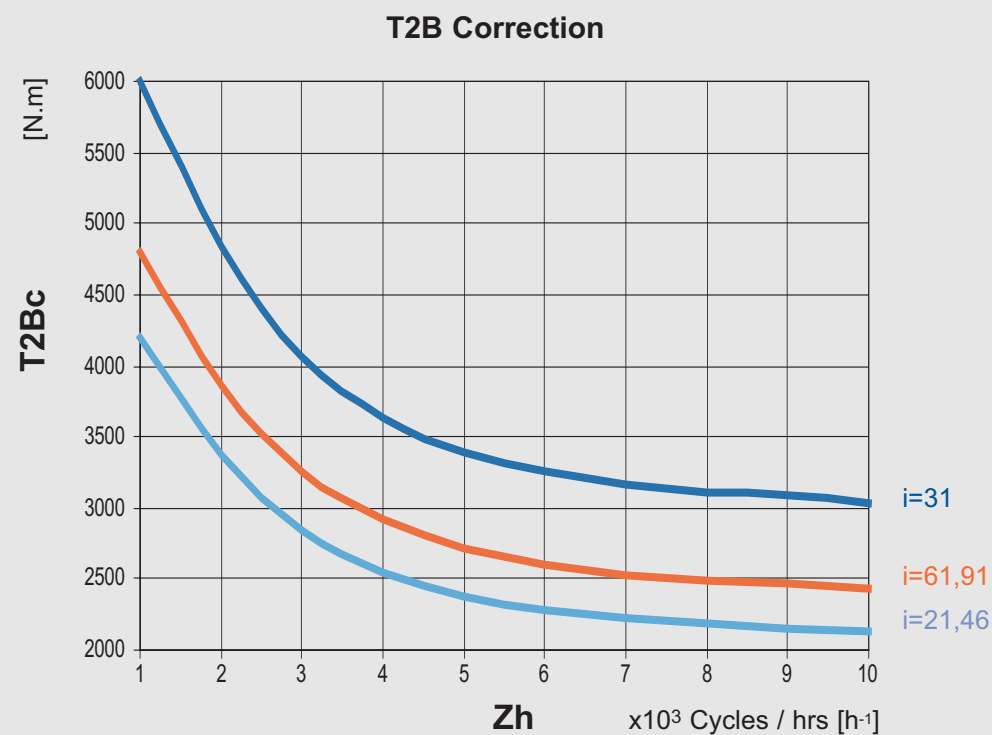
* for accurate selection, contact us.

* pour garantir une meilleure sélection, nous contacter.



Max. Output Torque	Couple maximum d'accélération à la sortie	T2B	Nm	1S	i=5, 7	-
Acceleration				1S	i=10	-
(Z=1000 cycles/hrs)				2S	i=21	4200
				2S	i=31	6000
				2S	i=46	4200
				2S	i=61, 91	4800
Nominal Output Torque	Couple de sortie nominal	T2N	Nm	1S	i=5, 7	-
				1S	i=10	-
				2S	i=21	2560
				2S	i=31	3600
				2S	i=46	2560
				2S	i=61, 91	2840
E-Stop torque	Couple arrêt urgence	T2NOT	Nm	i=21		10000
				Other Ratios / Autres rapports		15000
Max. continuous Input Speed	Vitesse d'entrée continue maximum	n1N	RPM / tr/mn	1S	-	
				2S	1300	
Max. cyclic Input Speed	Vitesse d'entrée cyclique maximum	n1B	RPM / tr/mn	1S	-	
				2S	4000	
No-load running Torque (n1<100 rpm)	Couple à vide en entrée (n1<100 rpm)	T01	Nm	i=5		-
				i=31		3 3,6
Torsional backlash	Jeu angulaire	jt	arcmin	Standard		< 3 < 4
Max. Tilting Moment	Couple de basculement	T2K	Nm	All Ratios / Tous rapports		10 100
Max. Axial Load	Charge axiale max.	F2A	N			57 500
Torsional Stiffness	Rigidité torsionnelle	C2t	Nm/rd	1S	-	
			Nm/arcmin		-	
			Nm/rd	2S	2 404 000	
			Nm/arcmin		699	
Tilting Stiffness	Rigidité au basculement	C2K	Nm/rd			33 275 000
			Nm/arcmin			9480
Mass Moments of Inertia	Moment d'inertie	J1	Kg.mm²	1S	-	
				2S	2886	3861,5
Efficiency at rated input speed	Rendement pour vitesse d'entrée maxi	η	%	1S	-	
				2S	> 93	> 91
Weight	Poids	m	Kg	1S	-	
				2S	123	144

1 Stage / Etage : 1S - 2 Stages / Etages

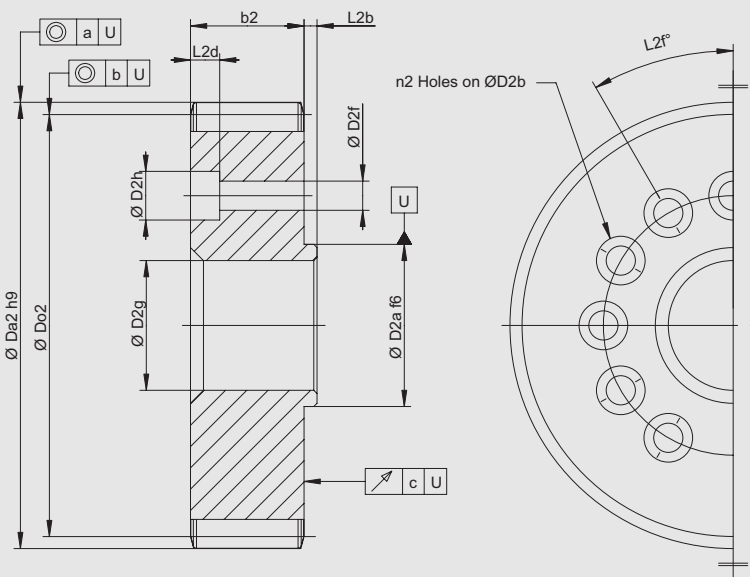


* for accurate selection, contact us.
* pour garantir une meilleure sélection, nous contacter.



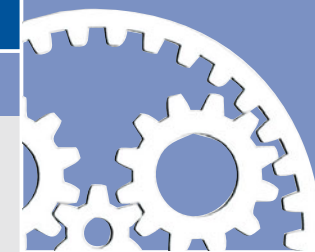
ACCESSORIES : OUTPUT GEAR

ACCESSOIRES : PIGNON DE SORTIE



Ex :	OP-	3	45-	4-	H
Type / Type					
OP	OP				
Size / Taille					
0		0			
1		1			
2		2			
3		3			
4		4			
Z2 : N# of teeth / Nb de dents					
35 (size / taille 1 / 4)			35		
36 (size / taille 0 / 3)			36		
39 (size / taille 2)			39		
42 (size / taille 1 / 4)			42		
45 (size / taille 0 / 3)			45		
52 (size / taille 2)			52		
Module / Module					
2 (size / taille 0)				2	
2.5 (size / taille 0 / 1)				2,5	
3 (size / taille 1 / 2)				3	
4 (size / taille 2 / 3)				4	
5 (size / taille 3 / 4)				5	
6 (size / taille 4)				6	
Helix angle / Angle d'hélice					
Helicoidal (standard : 19° 31' 42")					H

		OP 0		OP 1		OP 2		OP 3		OP 4	
Number of teeth Nombre de dents	Z2	45	36	42	35	52	39	45	36	42	35
Module Module	m0 mm	2	2,5	2,5	3	3	4	4	5	5	6
Helix angle Angle d'hélice	b0 °	19°31'42"									
Theoretical Pitch diameter Diamètre primitif	D02 mm	95,49		111,41		165,52		190,99		222,82	
Addendum modification Coeff. Coeff. de déport	X02	0,1268	0,1014	0,1183	0,0986	0,2464	0,1848	0,2517	0,2014	0,3183	0,2652
Working pitch diameter Diamètre de travail	Dw2 mm	96,00		112,00		167,00		193,00		226,00	
Major diameter Diamètre extérieur	Da2 mm	100,00	101,00	117,00	118,00	173,00	175,00	201,00	203,00	236,00	238,00
Norme ISO 1328		5									
D2a	mm	40		50		80		90		100	
D2b	mm	63		80		125		140		160	
D2f	mm	6,5		9		11		18		22	
D2g	mm	30		40		68		75		85	
D2h	mm	11		15		18		26		32	
L2b	°	4		4		6		6		6	
L2d	mm	7		9		11		17		21	
L2f	°	22°30'00"		30		30		30		30	
b2	mm	30		30	35	35	45	45	55	55	66
n2	mm	15		11		11		12		12	
a	mm	0,02		0,02		0,02		0,02		0,02	
b	mm	0,015		0,015		0,02		0,02		0,02	
c	mm	0,02		0,02		0,02		0,02		0,02	



APPLICATION SHEET

FORMULAIRE D'APPLICATION

Customer / Client :

Machine Type / Type de machine

Mounting Position / Position de montage p7

Version / Version p7

Angular backlash / Jeu angulaire p7

Basic Application Data / Données d'application

Dynamic Cycle data

Max. output rotation Speed rpm

Max. output linear Speed m/min

Output Acceleration rad/s²
m/s²

Output Inertia kg.m²

Output Mass to move kg

Min. Resonant frequency Hz

Constant Output Torque Nm

Constant Output Force N

Basic Cycle Time

Acceleration Time s

Steady state time s

Braking time s

Dwell time s

External loads

Load origin distance mm

Output pinion pressure angle °

Radial Load N

Load origin radius mm

Output pinion Helix angle °

Axial Load mm

Rack & Pinion drive

Output pinion Module mm

Driving output diameter mm

Pinion width mm

Données de cycle dynamique

Vitesse max, de rotation en sortie

Vitesse linéaire max, en sortie

Accélération en sortie

Inertie en sortie

Masse à déplacer en sortie

Fréquence de résonance min,

Couple constant en sortie

Force constante en sortie

Décomposition du cycle

Temps d'Accélération

Temps en régime stabilisé

Temps de freinage

Temps d'arrêt

Forces extérieures

Distance point d'appl. de la force

Angle de pression pignon de sortie

Charge radiale

Rayon au point d'appl. de la force

Angle d'hélice du pignon de sortie

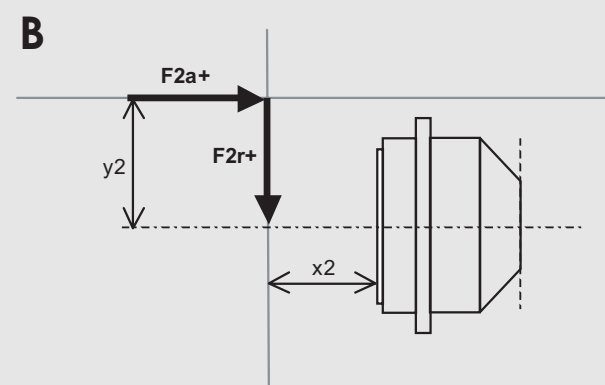
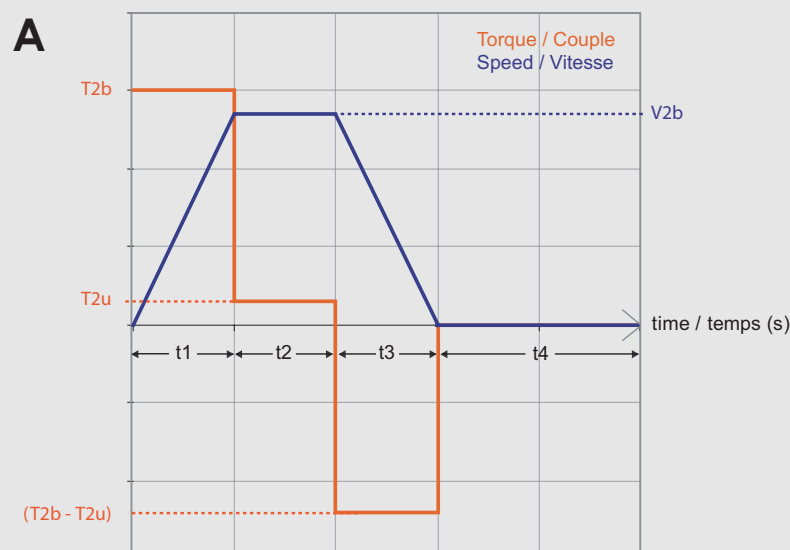
Charge axiale

Pignon-Crémaillère

Module du pignon de sortie

Diamètre d'entraînement

Largeur du pignon



Level of Shock / Niveau de choc

Smooth ☐ Medium ☐ Heavy ☐

Léger ☐ Moyen ☐ Elevé ☐

Motor Designation / Désignation du moteur

 France

REDEX S.A.
ZI - BP 79
45210 Ferrières
France

Ph : +33 2 38 94 42 00
Fx : +33 2 38 94 42 99

Web : www.redex-andantex.com
E-mail : france@redex-andantex.com

 Italia

ANDANTEX SpA
Via Fratelli di Dio 2/A
20063 Cernusco sul Naviglio (MI)
Italia

Ph : +39 02 92 17 091
Fx : +39 02 92 100 455

Web : www.andantex.it
E-mail : italia@redex-andantex.com

 USA

ANDANTEX USA Inc.
1705 Valley Road
Wanamassa
USA

Ph : +1 732 493 2812
Fx : +1 732 493 2949

Web : www.andantex.com
E-mail : info@andantex.com

 United-Kingdom

ANDANTEX Ltd
Rowley Drive
Coventry CV3 4LS
United Kingdom

Ph : +44 24 7630 7722
Fx : +44 24 7630 4499

Web : www.andantex-kinematic.com
E-mail : uk@redex-andantex.com

Your local agent

