

M	38	S	12	40	Q	6
---	----	---	----	----	---	---

M = bandas modulares
 Paso de la correa
 S = moldeado de una pieza Z = piñón partido moldeado
 Número de dientes
 Tamaño el eje (diámetro)
 Tipo de eje: Q = eje cuadrado; R = eje redondo
 Material: 6 = POM; 8 = PA

Disponibilidad del piñón

Tipo	Nº de dientes	Paso $\varnothing d_p$		A_1		B_L		Agujero cuadrado Q		Material estándar
		mm	Pulg.	mm	Pulg.	mm	Pulg.	mm	Pulg.	
S	8	100.6	4.0	43.1	1.70	30	1.18	40		POM
S	12	148.8	5.9	67.7	2.67	30	1.18	40	1.5 / 2.5	POM
S	16	197.3	7.8	92.4	3.64	30	1.18	40		POM

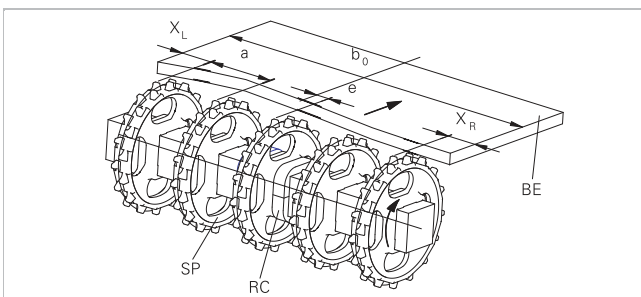
S: Piñones moldeados. Otros piñones y agujeros disponibles a petición.

Otros materiales disponibles a petición.



Piñón de una pieza ("ventana abierta")

Posicionamiento de los piñones



BE Banda

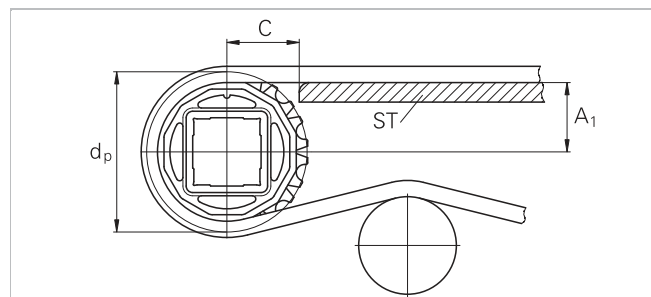
RC Sistema de retención

SP Piñón

b_0 ancho de la banda

Guías de desgaste

Entre el eje motriz y los piñones o los rodillos de reenvío la banda es llevada por un soporte de deslizamiento con guías de desgaste longitudinales (SL) de Polietileno de UHMW o de otro material adecuado.



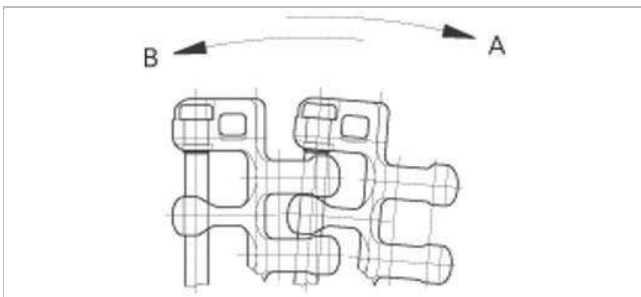
La distancia **C** entre el eje del piñón y el soporte de deslizamiento **ST** es de por lo menos 41 milímetros (1,6").

Posicionamiento de los piñones

Para el posicionamiento correcto del piñón central hay que dividir el ancho de la banda entre el incremento del eslabón. El resultado redondeado será un número par o impar. Estos números son los criterios aplicados para establecer la existencia o no de deslizamiento (ver tabla).

Tipo de banda	Distancia entre los piñones a		Distancia mínima de los piñones desde el borde de la banda *		Criterio para el posicionamiento del piñón central	Resultado de la fórmula (redondeado)	Desplazamiento e	Observaciones
	mínima mm pulg.	máxima mm pulg.	X_L mm pulg.	X_R mm pulg.				
M3840 M3843	50 2	125 5	44 1,73	31 1,22	$b_0 / 25$ $b_0 / 0,98$	número par (2, 4, 6 ...)	6,3 2,48	a la izquierda en dirección de marcha A a la derecha en dirección de marcha B
						número impar (3, 5, 7 ...)	6,3 2,48	a la derecha en dirección de marcha A a la izquierda en dirección de marcha B
M3840 M3843 con dispositivo de sujeción	50 2	125 5	68 2,68	55 2,17	$b_0 / 25$ $b_0 / 0,98$	número par (2, 4, 6 ...)	6,3 2,48	a la izquierda en dirección de marcha A a la derecha en dirección de marcha B
						número impar (3, 5, 7 ...)	6,3 2,48	a la derecha en dirección de marcha A a la izquierda en dirección de marcha B

* X_L and X_R se relacionan con la dirección de marcha A y a la inversa con la dirección de marcha B.



Borde izquierdo X_L

Número de piñones y guías de desgaste para bandas curvilíneas M3840, M3843 sin lengüetas de sujeción

Ancho de banda estándar (nominal)		Número de piñones por eje	Número de guías de desgaste	
mm	<i>pulg.</i>	Número mínimo	Lado de transporte (superior)	Lado de retorno (inferior)
200	8	2	2	2
250	10	2	2	2
300	12	2	2	2
350	14	3	2	2
400	16	3	3	3
450	18	3	3	3
500	20	3	3	3
550	22	3	3	3
600	24	5	4	3
650	26	5	4	3
700	28	5	4	3
750	30	5	4	3
800	32	5	5	4
850	34	7	5	4
900	36	7	5	4
950	38	7	5	4
1'000	40	7	6	5
1'050	42	7	6	5
1'100	44	9	6	5
1'150	46	9	6	5
1'200	48	9	7	6
1'250	50	9	7	6

El número de piñones depende de la carga de la banda y puede ser diferente entre el eje motriz y el rodillo de reenvío.

Para un cálculo del número correcto de piñones use el programa de cálculo LINK-SeleCalc.

Número de piñones y guías de desgaste para bandas curvilíneas M3840, M3843 con lengüetas de sujeción

Ancho de banda estándar (nominal)		Número de piñones por eje	Número de guías de desgaste	
mm	<i>pulg.</i>	Número mínimo	Lado de transporte (superior)	Lado de retorno (inferior)
200	8	2	2	2
250	10	2	2	2
300	12	2	2	2
350	14	3	2	2
400	16	3	3	3
450	18	3	3	3
500	20	3	3	3
550	22	3	3	3
600	24	5	4	3
650	26	5	4	3
700	28	5	4	3
750	30	5	4	3
800	32	5	5	4
850	34	7	5	4
900	36	7	5	4
950	38	7	5	4
1'000	40	7	6	5
1'050	42	7	6	5
1'100	44	9	6	5
1'150	46	9	6	5
1'200	48	9	7	6
1'250	50	9	7	6

El número de piñones depende de la carga de la banda y puede ser diferente entre el eje motriz y el rodillo de reenvío.

Para un cálculo del número correcto de piñones use el programa de cálculo LINK-SeleCalc.

Exención de responsabilidad

Exención de responsabilidad emergente de las aplicaciones que constan en las fichas de datos de productos y otra documentación de ventas

Habasis realiza esta exención de responsabilidad en nombre propio y en el de sus compañías afiliadas, directores, empleados, agentes y contratistas (en adelante denominados en su conjunto "HABASIT") con respecto a los productos mencionados en el presente (los "Productos"). ¡DEBEN LEERSE ATENTAMENTE LAS ADVERTENCIAS DE SEGURIDAD Y SEGUIRSE ESTRICTAMENTE LAS PRECAUCIONES DE SEGURIDAD RECOMENDADAS! Consulten las advertencias de seguridad en el presente documento, en el catálogo de Habasis así como en los manuales de instalación y operación. Todas las indicaciones e información sobre la aplicación, el modo de empleo y el rendimiento de los Productos constituyen recomendaciones que se ofrecen con debida diligencia y atención, pero no se efectúan declaraciones o garantía de índole alguna en cuanto a su integridad, precisión o adecuación a un fin determinado. Los datos proporcionados en el presente se basan en la aplicación de laboratorio con equipos de prueba de pequeña escala, en condiciones estándar, y no necesariamente coinciden con el rendimiento del producto en el ámbito de aplicación industrial. Los nuevos conocimientos y la experiencia adquiridos pueden dar lugar a reevaluaciones y a modificaciones a corto plazo y sin previo aviso. SALVO COMO LO GARANTICE EXPLÍCITAMENTE HABASIT, CUYAS GARANTÍAS SON EXCLUSIVAS Y REEMPLAZAN A TODA OTRA GARANTÍA, EXPRESA O IMPLÍCITA, LOS PRODUCTOS SE SUMINISTRAN "EN EL ESTADO EN QUE SE ENCUENTRAN." HABASIT NO REALIZA DECLARACIÓN DE GARANTÍA ALGUNA, DE NATURALEZA EXPRESA O IMPLÍCITA, INCLUSIVE, ENTRE OTRAS, GARANTÍAS IMPLÍCITAS DE COMERCIABILIDAD, ADECUACIÓN A UN FIN DETERMINADO, NO VIOLACIÓN DE DERECHOS O AQUELLAS QUE SURJAN DEL CURSO DE LAS NEGOCIACIONES ANTERIORES, DEL USO ACOSTUMBRADO O DE LA PRÁCTICA COMERCIAL, TODAS LAS CUALES SE EXCLUYEN POR EL PRESENTE EN LA MEDIDA PERMITIDA POR EL DERECHO APLICABLE. DADO QUE LAS CONDICIONES DEL MODO DE EMPLEO EN UNA APLICACIÓN INDUSTRIAL ESTÁN AJENAS AL CONTROL DE HABASIT, HABASIT NO ASUME RESPONSABILIDAD ALGUNA ACERCA DE LA ADECUACIÓN Y HABILIDAD DE PROCESO DE LOS PRODUCTOS, INCLUIDAS LAS INDICACIONES SOBRE RESULTADOS Y RENDIMIENTO DE PROCESOS."