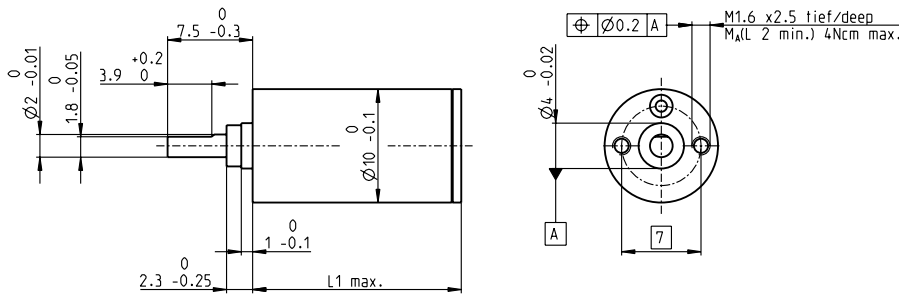


# Reductor planetario GP 10 K $\varnothing 10$ mm, 0.005–0.1 Nm

Versión plástico

gear

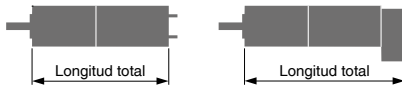


## Datos técnicos

Reductor planetario	diente recto
Carcasa	plástico
Eje de salida	acero inoxidable
Rodamiento de salida	cojinete sinterizado
Juego radial a 5 mm de la brida	máx. 0.14 mm
Juego axial	0.02–0.10 mm
Máx. carga axial admisible	2 N
Máx. fuerza adm. en acoplamientos a presión	10 N
Sentido de giro, entrada/salida	=
Máx. velocidad de entrada en continuo	8000 rpm
Rango de temperatura aconsejado	-15...+80°C
Máx. carga radial adm. a 5 mm de la brida	1 N

M 3:2

	Referencia					
	110308	110309	110310	110311	110312	
<b>Datos del Reductor</b>						
1 Reducción	4:1	16:1	64:1	256:1	1024:1	
2 Reducción absoluta	4	16	64	256	1024	
3 Diámetro máx. del eje del motor mm	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	
4 Número de etapas	1	2	3	4	5	
5 Máx. par en continuo Nm	0.005	0.015	0.054	0.100	0.100	
6 Máx. par admisible de forma intermitente Nm	0.005	0.015	0.054	0.100	0.100	
7 Máx. rendimiento %	90	80	70	60	55	
8 Peso g	2.1	2.5	2.8	3.2	3.6	
9 Holgura media en vacío °	1.8	2.0	2.2	2.5	2.8	
10 Momento de inercia gcm <sup>2</sup>	0.004	0.003	0.003	0.003	0.003	
11 Longitud reductor L1 mm	10.2	14.3	18.4	22.5	26.6	



Sistema Modular maxon				
+ Motor	Página	+ Sensor/Freno	Página	Longitud total [mm] = Longitud motor + longitud reductor + (sensor/freno) + piezas de montaje
RE 10, 0.75 W	109/110			27.3 31.4 35.5 39.6 43.7
RE 10, 0.75 W	110	MR	457/458	33.1 37.2 41.3 45.4 49.5
RE 10, 1.5 W	111/112			34.9 39.0 43.1 47.2 51.3
RE 10, 1.5 W	112	MR	457/458	40.7 44.8 48.9 53.0 57.1
EC 9.2 flat, 0.5 W	275			22.8 26.9 31.0 35.1 39.2