

Limitadores de Torque Montagem

Escolha do sensor/fim de curso mecânico

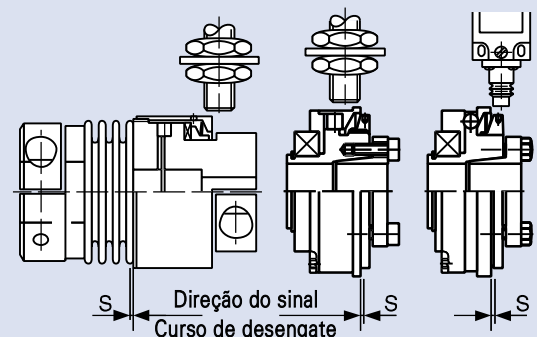
Limitadores de torque mecânicos sem folgas

Limitadores de torque sem folgas **GERWAH®**, originam com a entrada em sobre-carga um movimento axial = ao movimento da castanha exterior com o anel indicador (veja imagem). Altravés do percurso de recuo pode ser ativado um sensor de proximidade como fim de curso. O sinal poderá ser utilizado para o desligamento do motor e para um sinal acústico ou ótico simultâneo.

Limitadores de torque sem folgas **GERWAH®** do tipo DMK são fornecidos com um anel de aro de aço como indicador de proximidade. Para ativar o sinal do sensor, o indicador de proximidade é fornecido em aço, veja fig. 3.

Limitadores de torque sem folgas do tipo DMK, foram desenvolvidos de forma a possibilitarem a montagem direta de um sensor ou de um fim de curso mecânico.

Função abertura do sinal

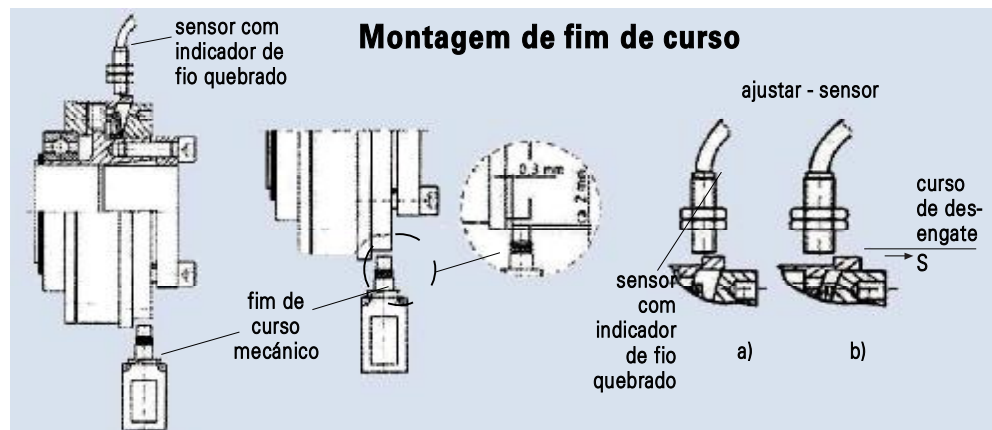


Sinal em Sobre-carga

(Ajuste no DMK)

Sinal através de sensor de proximidade ou fim de curso mecânico

Montagem de fim de curso



Limitadores de Torque Montagem

Montagem do Fim de Curso Mecânico

O fim de curso mecânico, só é aplicável com um curso de des-encaixe S de, pelo menos, 2 mm.

Ajuste do Sensor de Proximidade

a) Encaixado, em atuação regular: Ajustamento do ponto de sinalização em conformidade com a característica do sensor (falta de sinal = fechado)

b) Desencaixe, em sobre-carga: O curso de desencaixe em sobre-carga ativa imediatamente o sinal do sensor. É emitido um sinal para o desligamento do acionamento ou para outros fins.

Área de aplicação

Tipo	10	18	30	60	150	200	300	500	800	1200	1600
Curso de desencaixe S (mm)	0.7	0.7	1.2	1.2	2	2	2	2	2	2	2
Sensor	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x
Fim de curso mecânico					x	x	x	x	x	x	x

Escolha do sensor/fim de curso mecânico

Os sensores e fins de curso mecânicos são adaptados ao tipo de comando. A equipe da **GERWAH®** lhe dará todo o apoio na escolha.

Em sobre-carga os rolos deslizam para fora das guias (veja imagem 2 e 3). Durante esse deslizamento é originado um movimento axial (S) que é visível através de um indicador de proximidade.

Para evitar danos no limitador de torque, o acionamento deve ser desligado imediatamente após o acontecimento da situação de sobre-carga.

Para a reposição do limitador de torque o motor deve ser parado. Após a paragem para reposição o motor deve iniciar com baixa rotação ou rodado com a mão até o acoplamento encaixar de novo. O limitador encaixa novamente na sua posição angular original (C-Síncrono) ou no próximo encaixe (D-Múltiplos pontos de encaixe) sem intervenção exterior. Depois do encaixar, que é nitidamente audível e visível através do indicador de proximidade, o limitador assegura o mesmo limite de torque nominal. Depois da remoção da origem da sobre-carga, o motor poderá ser acionado novamente.

