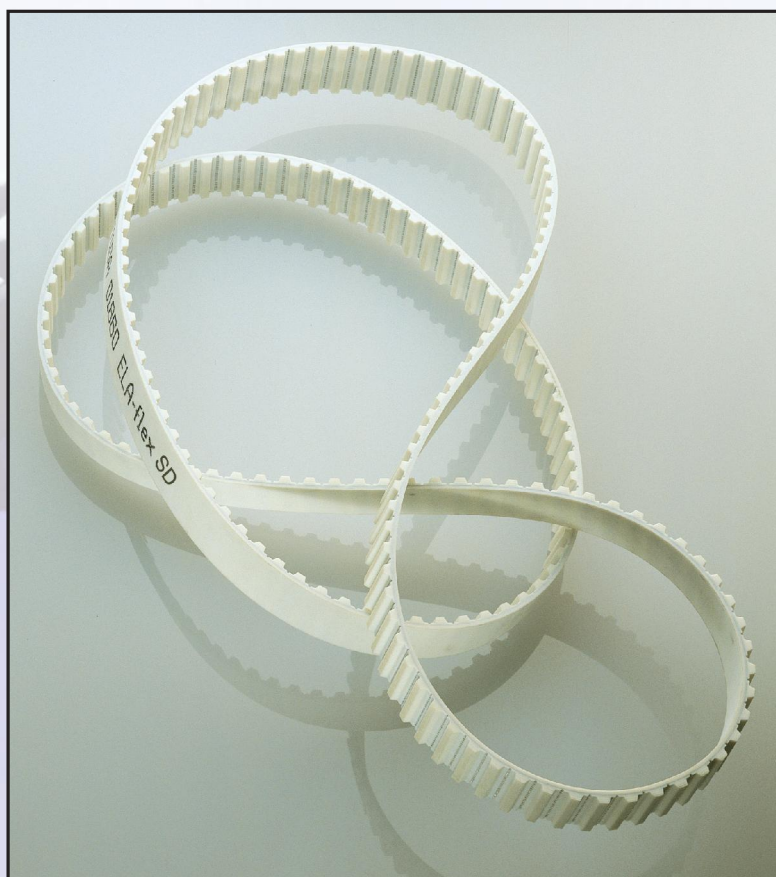


Courroies synchrones ELA-flex SD™

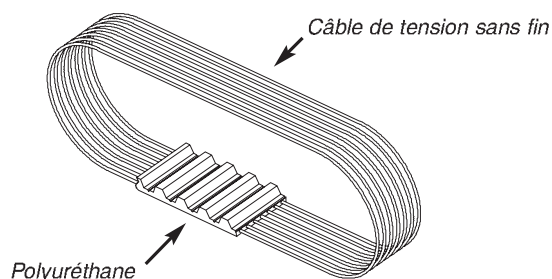


[SOMMAIRE](#)

[SUITE](#)

Courroies synchrones ELA-flex SD™

Les courroies synchrones ELA-flex SD™ sont fabriquées avec des câbles en acier à forte résistance en tension et réellement sans fin, et en polyuréthane très résistant à l'usure, à l'abrasion et à la déchirure.



Ne possédant ni épissure ni soudure de jonction, la section des courroies ELA-flex SD™ ne comporte pas de point faible. Par conséquent, les courroies synchrones ELA-flex SD™ sont idéales pour les applications de transmission de puissance à vitesse élevée et de convoyage de lourdes charges.

Le procédé de fabrication unique de haute technologie conçu par notre service recherche et développement permet de fabriquer n'importe quelle longueur de courroie à la dent près, depuis un minimum de 900 mm jusqu'à un maximum de 20000 mm et assure ainsi la meilleure flexibilité en application.

Tolérances en longueur

Longueur de courroie [mm]	Tolérance en longueur [mm] (+/-)	Longueur de courroie [mm]	Tolérance en longueur [mm] (+/-)
900	0,75	4000	2,11
1100	0,85	4250	2,24
1300	0,95	4500	2,32
1500	1,04	4750	2,40
1700	1,13	5000	2,52
1900	1,22	5300	2,64
2120	1,30	5600	2,72
2240	1,35	6000	2,92
2360	1,44	6300	3,04
2500	1,49	6700	3,19
2650	1,57	7100	3,35
2800	1,61	7500	3,51
3000	1,70	8000	3,70
3550	1,91	9000	4,09
3750	2,03	plus sur demande	

Courroies synchrones double denture

Sur demande, possibilité de livrer les courroies ELA-flex SD™ en version double face. Commandes acceptées à partir d'une quantité minimale.

Câbles spéciaux

Pour satisfaire aux différents besoins de conception, les courroies ELA-flex SD™ peuvent être fabriquées en câbles spéciaux :

HPL	haute performance
HFE	haute flexibilité
INOX	acier inox pour des environnements particulièrement agressifs
ARAMIDE	faible masse, amagnétique

Courroies antistatiques

Sur demande, les courroies ELA-flex SD™ peuvent être livrées avec des caractéristiques antistatiques en appliquant un revêtement conducteur spécifique ou un composé spécial. Une quantité minimum de commande doit être respectée.

Homologation du produit

Les courroies ELATECH® sont homologuées LSDEEE 2002/95/CE

- Sur demande, possibilité de livrer des courroies conformes à :

- 94/9/CE ATEX  II2G-22D
- antistatiques selon ISO 9563 (tissu spécifique)

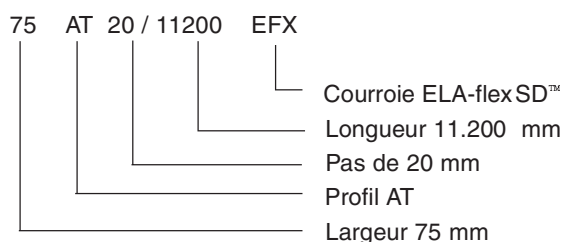
Tolérances d'épaisseur et de largeur

La partie dorsale des courroies ELA-flex SD™ est brute en standard. Les courroies sont fabriquées à certaines largeurs précises (voir tables des caractéristiques techniques).

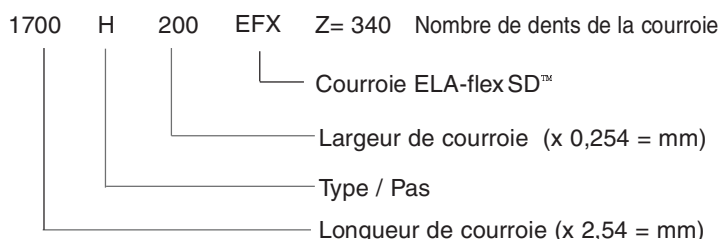
Pour les applications soumises à des exigences spécifiques, possibilité de fabriquer à des tolérances d'épaisseur et de largeur spécifiques.

Désignation de la courroie

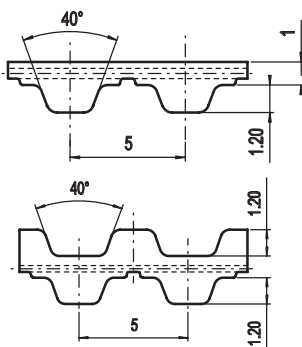
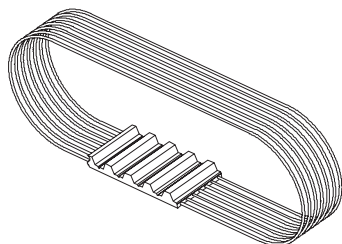
Pas métrique



Pas en pouce



T5 ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles de tension en acier selon la norme DIN 7721 T1
- Pas métrique de 5 mm
- Idéal pour les entraînements nécessitant une grande flexibilité de courroie
- Permet d'utiliser des poulies de faible diamètre
- Puissance transmissible jusqu'à 5 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 10 000 [1/min]
- Largeur maximale : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	10	16	25	32	50	75	100	150
Effort de traction limite autorisé [N]	320	530	840	1090	1720	2600	3450	5170
Poids au mètre [kg/m]	0,02	0,03	0,05	0,07	0,11	0,16	0,21	0,32

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	1,966	0,000	1200	1,252	1,573	3400	0,972	3,462
20	1,915	0,040	1300	1,231	1,676	3600	0,957	3,609
40	1,872	0,078	1400	1,211	1,776	3800	0,942	3,749
60	1,834	0,115	1440	1,204	1,815	4000	0,928	3,886
80	1,802	0,151	1500	1,194	1,875	4500	0,895	4,218
100	1,773	0,186	1600	1,176	1,971	5000	0,866	4,533
200	1,663	0,348	1700	1,160	2,065	5500	0,840	4,835
300	1,583	0,497	1800	1,145	2,158	6000	0,815	5,120
400	1,520	0,637	1900	1,131	2,250	6500	0,793	5,395
500	1,468	0,769	2000	1,116	2,338	7000	0,772	5,658
600	1,425	0,895	2200	1,091	2,513	7500	0,753	5,912
700	1,388	1,017	2400	1,068	2,684	8000	0,735	6,153
800	1,354	1,135	2600	1,046	2,847	8500	0,717	6,382
900	1,325	1,249	2800	1,026	3,007	9000	0,701	6,607
1000	1,299	1,360	3000	1,007	3,162	9500	0,686	6,824
1100	1,274	1,467	3200	0,989	3,314	10000	0,672	7,033

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (z_g - z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

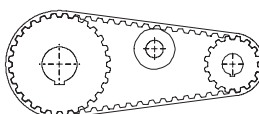
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

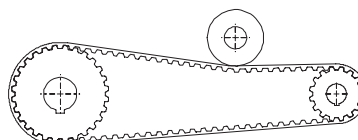
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 10$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 30$ mm



Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

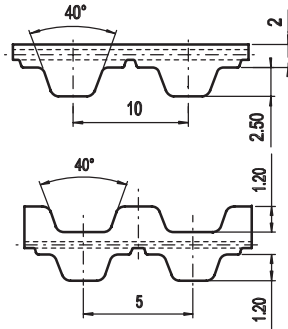
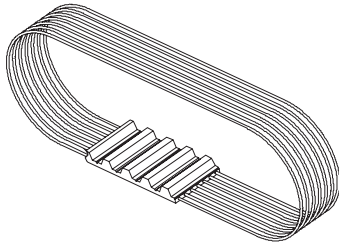
- Poulie synchrone $z_{\min} = 15$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 30$ mm



SOMMAIRE

SUITE

T10 ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles de tension en acier selon la norme DIN 7721 T1
- Pas métrique de 10 mm
- Idéal pour les entraînements nécessitant une grande flexibilité de courroie
- Permet d'utiliser des poulies de faible diamètre
- Puissance transmissible jusqu'à 30 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 10 000 [1/min]
- Largeur maximale : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	10	16	25	32	50	75	100	150
Effort de traction limite autorisé [N]	890	1520	2280	3040	4680	7080	9490	14170
Poids au mètre [kg/m]	0,05	0,07	0,12	0,15	0,23	0,35	0,46	0,69

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	8,244	0,000	1200	4,808	6,042	3400	3,460	12,318
20	8,009	0,168	1300	4,708	6,409	3600	3,385	12,761
40	7,805	0,327	1400	4,614	6,764	3800	3,312	13,179
60	7,627	0,479	1440	4,577	6,902	4000	3,245	13,592
80	7,472	0,626	1500	4,526	7,109	4500	3,088	14,549
100	7,339	0,768	1600	4,444	7,445	5000	2,946	15,424
200	6,804	1,425	1700	4,366	7,771	5500	2,817	16,224
300	6,411	2,014	1800	4,292	8,090	6000	2,701	16,969
400	6,105	2,557	1900	4,222	8,401	6500	2,593	17,646
500	5,857	3,066	2000	4,157	8,706	7000	2,492	18,269
600	5,648	3,549	2200	4,033	9,291	7500	2,398	18,836
700	5,467	4,007	2400	3,920	9,851	8000	2,311	19,359
800	5,306	4,445	2600	3,815	10,386	8500	2,228	19,832
900	5,163	4,866	2800	3,718	10,901	9000	2,150	20,264
1000	5,034	5,271	3000	3,626	11,389	9500	2,077	20,661
1100	4,916	5,663	3200	3,541	11,866	10000	2,007	21,015

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

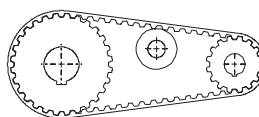
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

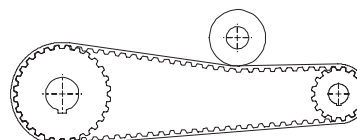
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 12$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 60$ mm

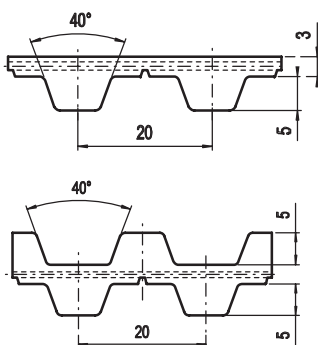
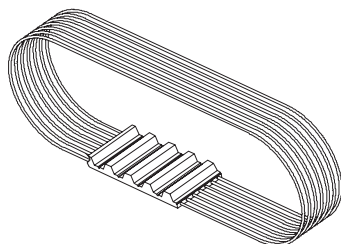


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $z_{\min} = 20$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 60$ mm



T20 ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles de tension en acier selon la norme DIN 7721 T1
- Pas métrique de 20 mm
- Idéal pour les entraînements nécessitant une grande flexibilité de courroie
- Puissance transmissible jusqu'à 100 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 6 000 [1/min]
- Largeur maximale : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 1,0$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	25	32	50	75	100	150
Effort de traction limite autorisé [N]	4040	5120	8090	12400	16440	24790
Poids au mètre [kg/m]	0,18	0,23	0,37	0,55	0,73	1,1

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	33,263	0,000	1200	17,542	22,042	3400	11,510	40,978
20	32,181	0,674	1300	17,093	23,268	3600	11,173	42,117
40	31,242	1,309	1400	16,673	24,442	3800	10,851	43,178
60	30,424	1,911	1440	16,511	24,896	4000	10,546	44,170
80	29,714	2,489	1500	16,278	25,568	4500	9,842	46,377
100	29,097	3,047	1600	15,909	26,654	5000	9,209	48,213
200	26,579	5,566	1700	15,562	27,702	5500	8,639	49,753
300	24,777	7,783	1800	15,234	28,714	6000	8,114	50,976
400	23,393	9,798	1900	14,922	29,689	6500	7,630	51,931
500	22,269	11,659	2000	14,623	30,624	7000		
600	21,320	13,395	2200	14,069	32,411	7500		
700	20,502	15,028	2400	13,563	34,086	8000		
800	19,783	16,572	2600	13,092	35,643	8500		
900	19,140	18,038	2800	12,659	37,116	9000		
1000	18,561	19,435	3000	12,252	38,487	9500		
1100	18,029	20,766	3200	11,870	39,773	10000		

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

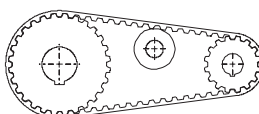
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

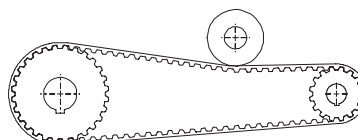
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 15$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 120$ mm



Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

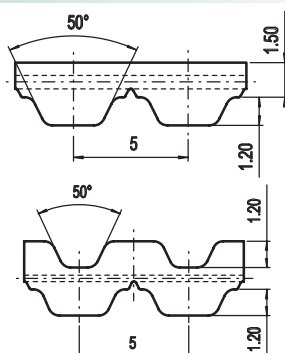
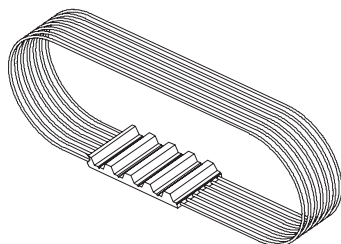
- Poulie synchrone $z_{\min} = 25$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 120$ mm



SOMMAIRE

SUITE

AT5 ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles de tension acier. Pas métrique de 5 mm
- Le profil et la dimension de la dent ont été optimisés afin de garantir une distribution uniforme et une déformation minimum en charge.
- Grande résistance et câbles acier à élasticité réduite afin de garantir une grande stabilité ainsi qu'un faible allongement.
- Effet polygonal réduit à vibration et bruit réduits de l'entraînement.
- Puissance transmissible jusqu'à 15 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 10 000 [1/min]

- Largeur maximale : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	10	16	25	32	50	75	100	150
Effort de traction limite autorisé [N]	890	1520	2280	3040	4680	7080	9490	14230
Poids au mètre [kg/m]	0,03	0,05	0,08	0,11	0,17	0,25	0,33	0,50

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	2,897	0,000	1200	2,027	2,547	3400	1,514	5,391
20	2,855	0,060	1300	1,990	2,709	3600	1,485	5,598
40	2,817	0,118	1400	1,955	2,866	3800	1,456	5,795
60	2,783	0,175	1440	1,942	2,929	4000	1,429	5,986
80	2,753	0,231	1500	1,923	3,020	4500	1,367	6,442
100	2,725	0,285	1600	1,892	3,170	5000	1,311	6,862
200	2,620	0,549	1700	1,863	3,316	5500	1,260	7,255
300	2,540	0,798	1800	1,836	3,460	6000	1,213	7,619
400	2,458	1,030	1900	1,809	3,599	6500	1,169	7,957
500	2,383	1,248	2000	1,784	3,736	7000	1,128	8,271
600	2,317	1,456	2200	1,736	4,000	7500	1,091	8,568
700	2,258	1,655	2400	1,693	4,256	8000	1,055	8,839
800	2,204	1,846	2600	1,653	4,500	8500	1,023	9,101
900	2,153	2,029	2800	1,615	4,734	9000	0,991	9,337
1000	2,108	2,207	3000	1,580	4,962	9500	0,961	9,555
1100	2,066	2,379	3200	1,546	5,181	10000	0,933	9,766

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

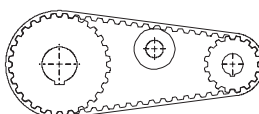
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

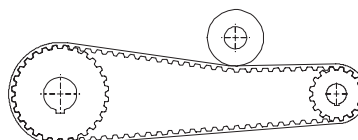
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 15$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 30$ mm

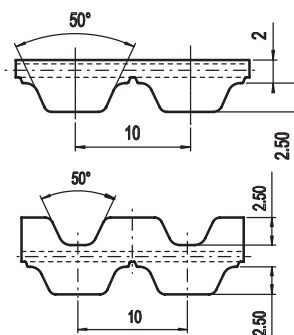
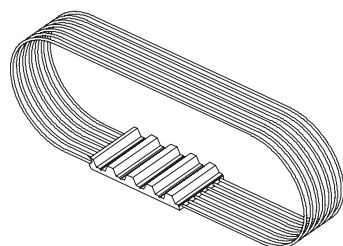


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $z_{\min} = 25$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 60$ mm



AT10 ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles de tension acier. Pas métrique de 10 mm
- Le profil et la dimension de la dent ont été optimisés afin de garantir une distribution uniforme et une déformation minimum en charge.
- Grande résistance et câbles acier à élasticité réduite afin de garantir une grande stabilité ainsi qu'un faible allongement.
- Effet polygonal réduit à vibration et bruit réduits de l'entraînement.
- Puissance transmissible jusqu'à 70 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 10 000 [1/min]
- Largeur maximale : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	16	25	32	50	75	100	150
Effort de traction limite autorisé [N]	2430	4040	5120	8090	12400	16440	24790
Poids au mètre [kg/m]	0,09	0,14	0,18	0,29	0,43	0,57	0,86

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	12,048	0,000	1200	7,708	9,685	3400	5,317	18,931
20	11,871	0,249	1300	7,534	10,256	3600	5,180	19,529
40	11,706	0,490	1400	7,372	10,807	3800	5,048	20,088
60	11,550	0,726	1440	7,310	11,022	4000	4,924	20,625
80	11,403	0,955	1500	7,219	11,339	4500	4,636	21,846
100	11,265	1,180	1600	7,076	11,855	5000	4,377	22,915
200	10,684	2,238	1700	6,939	12,352	5500	4,140	23,841
300	10,215	3,209	1800	6,810	12,836	6000	3,923	24,648
400	9,793	4,102	1900	6,688	13,305	6500	3,724	25,348
500	9,424	4,934	2000	6,570	13,759	7000	3,538	25,933
600	9,097	5,716	2200	6,349	14,625	7500	3,365	26,423
700	8,808	6,456	2400	6,147	15,447	8000	3,202	26,825
800	8,547	7,159	2600	5,959	16,223	8500	3,048	27,127
900	8,309	7,831	2800	5,782	16,953	9000	2,903	27,358
1000	8,093	8,474	3000	5,618	17,649	9500	2,766	27,516
1100	7,893	9,091	3200	5,464	18,308	10000	2,636	27,598

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (z_g - z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

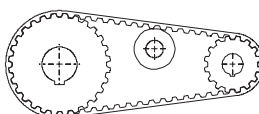
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

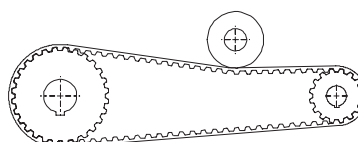
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 15$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 50$ mm



Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

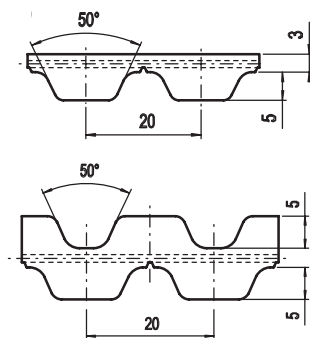
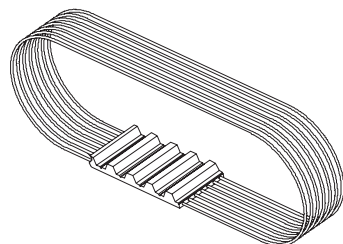
- Poulie synchrone $z_{\min} = 25$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 120$ mm



SOMMAIRE

SUITE

AT20 ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles de tension acier. Pas métrique de 20 mm
- Le profil et la dimension de la dent ont été optimisés afin de garantir une distribution uniforme et une déformation minimum en charge.
- Grande résistance et câbles acier à élasticité réduite afin de garantir une grande stabilité ainsi qu'un faible allongement.
- Effet polygonal réduit à vibration et bruit réduits de l'entraînement.
- Puissance transmissible jusqu'à 200 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 6 000 [1/min]
- Largeur maximale : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 1,0$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	25	32	50	75	100	150
Effort de traction limite autorisé [N]	5810	7920	12140	18480	24290	36960
Poids au mètre [kg/m]	0,24	0,31	0,48	0,73	0,97	1,45

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{tsp} [Ncm/cm]	P _{sp} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	48,192	0,000	1200	27,063	34,006	3400	15,842	56,402
20	47,288	0,990	1300	26,251	35,734	3600	15,196	57,284
40	46,438	1,945	1400	25,487	37,363	3800	14,579	58,009
60	45,639	2,867	1440	25,197	37,994	4000	13,993	58,609
80	44,885	3,760	1500	24,771	38,907	4500	12,643	59,576
100	44,175	4,626	1600	24,096	40,370	5000	11,427	59,829
200	41,199	8,628	1700	23,456	41,755	5500	10,320	59,432
300	38,923	12,227	1800	22,845	43,059	6000	9,304	58,456
400	36,911	15,460	1900	22,269	44,305	6500		
500	35,157	18,407	2000	21,715	45,477	7000		
600	33,617	21,120	2200	20,681	47,641	7500		
700	32,248	23,637	2400	19,729	49,580	8000		
800	31,016	25,982	2600	18,844	51,303	8500		
900	29,899	28,177	2800	18,023	52,841	9000		
1000	28,880	30,241	3000	17,252	54,196	9500		
1100	27,938	32,180	3200	16,527	55,377	10000		

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

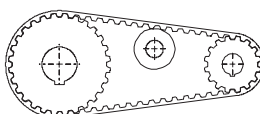
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

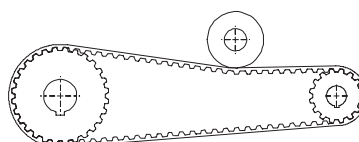
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 18$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 120$ mm

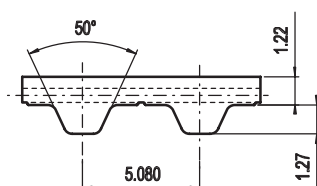
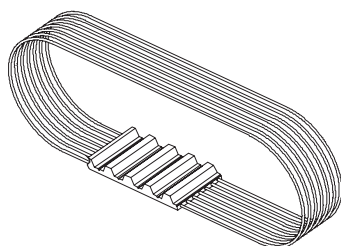


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $z_{\min} = 25$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 180$ mm



XL ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroies synchrones véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles de tension en acier et profil de dent trapézoïdal selon la norme DIN/ISO 5296.
- Pas impérial 1/5" = 5,08 mm
- Permet d'utiliser une poulie de faible diamètre
- Utilisé principalement dans les applications où le pas en pouce est un avantage
- Puissance transmissible jusqu'à 5 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 10 000 [1/min]
- Largeur maximale : 150 mm
- Tolérance en largeur : ±0,5 [mm]
- Tolérance en épaisseur : ±0,2 [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	0,25	0,31	0,37	0,50	0,75	1,00	1,50	2,00	4,00
Effort de traction limite autorisé [N]	210	250	320	420	630	880	1300	1760	3520
Poids au mètre [kg/m]	0,016	0,020	0,024	0,033	0,049	0,065	0,098	0,130	0,260

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	2,029	0,000	1200	1,294	1,626	3400	1,006	3,581
20	1,978	0,041	1300	1,273	1,732	3600	0,990	3,730
40	1,932	0,081	1400	1,252	1,836	3800	0,974	3,877
60	1,894	0,119	1440	1,245	1,877	4000	0,960	4,020
80	1,860	0,156	1500	1,234	1,938	4500	0,926	4,362
100	1,830	0,192	1600	1,216	2,037	5000	0,896	4,690
200	1,717	0,360	1700	1,200	2,136	5500	0,868	5,001
300	1,635	0,514	1800	1,184	2,231	6000	0,843	5,298
400	1,570	0,658	1900	1,169	2,326	6500	0,820	5,580
500	1,518	0,795	2000	1,155	2,418	7000	0,798	5,849
600	1,473	0,926	2200	1,129	2,600	7500	0,779	6,115
700	1,434	1,051	2400	1,104	2,776	8000	0,759	6,360
800	1,400	1,173	2600	1,082	2,945	8500	0,741	6,599
900	1,370	1,291	2800	1,061	3,110	9000	0,725	6,835
1000	1,342	1,405	3000	1,041	3,271	9500	0,709	7,053
1100	1,317	1,517	3200	1,023	3,427	10000	0,695	7,272

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]}{180}$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

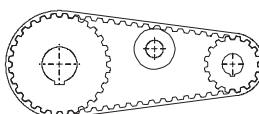
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

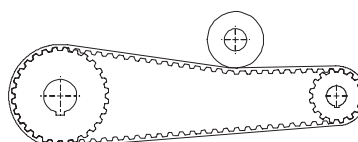
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 10$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 30 \text{ mm}$



Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

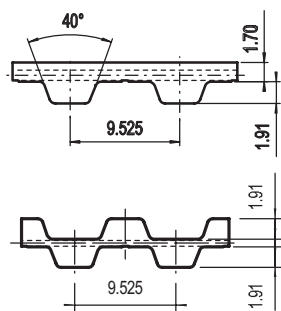
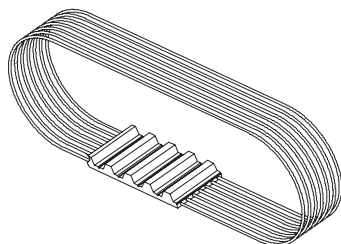
- Poulie synchrone $z_{\min} = 15$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 30 \text{ mm}$



SOMMAIRE

SUITE

L ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroies synchrones véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles de tension en acier et profil de dent trapézoïdal selon la norme DIN/ISO 5296.
- Pas impérial 3/8" = 9,525 mm
- Utilisé principalement dans les applications où le pas en pouce est un avantage
- Puissance transmissible jusqu'à 20 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 10 000 [1/min]
- Largeur maximale : 150 mm
- Tolérance en largeur : ±0,5 [mm]
- Tolérance en épaisseur : ±0,2 [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	0,50	0,75	1,00	1,50	2,00	3,00	4,00
Effort de traction limite autorisé [N]	1140	1770	2400	3540	4810	7210	9610
Poids au mètre [kg/m]	0,05	0,08	0,10	0,15	0,20	0,30	0,40

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	5,852	0,000	1200	3,393	4,263	3400	2,441	8,689
20	5,673	0,119	1300	3,321	4,521	3600	2,388	9,000
40	5,518	0,231	1400	3,256	4,774	3800	2,336	9,295
60	5,383	0,338	1440	3,230	4,871	4000	2,288	9,581
80	5,266	0,441	1500	3,194	5,017	4500	2,177	10,258
100	5,165	0,541	1600	3,137	5,255	5000	2,077	10,874
200	4,789	1,003	1700	3,082	5,486	5500	1,986	11,437
300	4,516	1,419	1800	3,029	5,709	6000	1,903	11,953
400	4,304	1,803	1900	2,980	5,930	6500	1,827	12,433
500	4,131	2,163	2000	2,933	6,143	7000	1,755	12,867
600	3,984	2,503	2200	2,845	6,555	7500	1,689	13,263
700	3,857	2,827	2400	2,765	6,949	8000	1,627	13,626
800	3,744	3,137	2600	2,692	7,330	8500	1,569	13,965
900	3,644	3,434	2800	2,623	7,689	9000	1,513	14,258
1000	3,553	3,721	3000	2,559	8,039	9500	1,461	14,537
1100	3,470	3,997	3200	2,498	8,371	10000	1,411	14,779

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

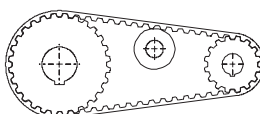
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

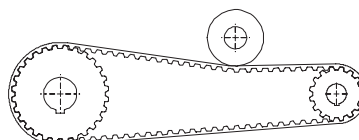
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 15$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 60 \text{ mm}$

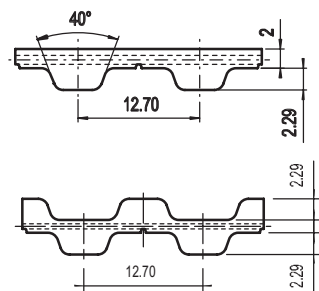
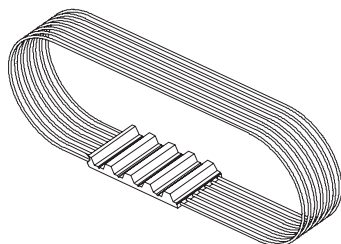


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $z_{\min} = 20$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 60 \text{ mm}$



H ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroies synchrones véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles de tension en acier et profil de dent trapézoïdal selon la norme DIN/ISO 5296.
- Pas impérial 1/2" = 12,7 mm
- Permet d'utiliser une poulie de faible diamètre
- Utilisé principalement dans les applications où le pas en pouce est un avantage
- Puissance transmissible jusqu'à 30 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 10 000 [1/min]
- Largeur maximale : 150 mm
- Tolérance en largeur : ±0,5 [mm]
- Tolérance en épaisseur : ±0,2 [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	0,50	0,75	1,00	1,50	2,00	3,00	4,00
Effort de traction limite autorisé [N]	1140	1770	2400	3540	4810	7210	9610
Poids au mètre [kg/m]	0,056	0,084	0,113	0,169	0,225	0,338	0,450

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	9,156	0,000	1200	5,318	6,682	3400	3,826	13,622
20	8,883	0,186	1300	5,207	7,088	3600	3,741	14,104
40	8,647	0,362	1400	5,104	7,482	3800	3,663	14,573
60	8,443	0,530	1440	5,063	7,635	4000	3,588	15,027
80	8,263	0,692	1500	5,007	7,864	4500	3,412	16,077
100	8,107	0,849	1600	4,916	8,236	5000	3,256	17,049
200	7,523	1,576	1700	4,829	8,596	5500	3,115	17,939
300	7,089	2,227	1800	4,748	8,949	6000	2,983	18,744
400	6,753	2,829	1900	4,671	9,293	6500	2,864	19,494
500	6,478	3,392	2000	4,596	9,626	7000	2,753	20,179
600	6,246	3,924	2200	4,461	10,277	7500	2,650	20,811
700	6,046	4,431	2400	4,334	10,891	8000	2,553	21,385
800	5,870	4,917	2600	4,218	11,485	8500	2,462	21,912
900	5,712	5,383	2800	4,111	12,054	9000	2,375	22,382
1000	5,569	5,831	3000	4,010	12,597	9500	2,294	22,821
1100	5,437	6,263	3200	3,915	13,119	10000	2,215	23,197

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

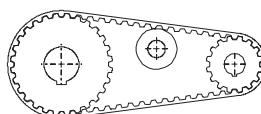
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

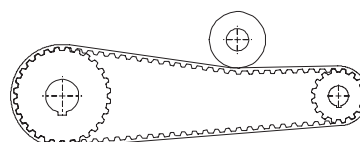
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 14$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 60 \text{ mm}$

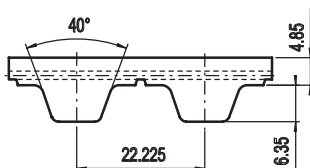
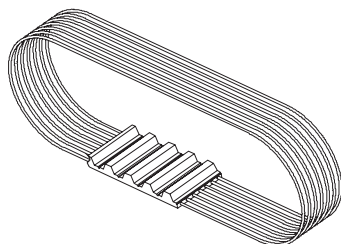


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $z_{\min} = 20$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 80 \text{ mm}$



XH ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroies synchrones véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles de tension en acier et profil de dent trapézoïdal selon la norme DIN/ISO 5296.
- Pas impérial 7/8" = 22,225 mm
- Utilisé principalement dans les applications où le pas en pouce est un avantage
- Puissance transmissible jusqu'à 100 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 4 500 [1/min]
- Largeur maximale : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 1,0$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	1,00	2,00	3,00	4,00	6,00
Effort de traction limite autorisé [N]	4040	8350	12400	16710	25060
Poids au mètre [kg/m]	0,27	0,53	0,80	1,06	1,59

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	33,957	0,000	1200	17,802	22,369	3400	12,904	43,237
20	32,889	0,689	1300	17,405	23,692	3600	12,599	44,855
40	31,932	1,337	1400	17,037	24,975	3800	12,312	46,411
60	31,074	1,952	1440	16,897	25,477	4000	12,040	47,907
80	30,306	2,539	1500	16,693	26,220	4500	11,782	49,347
100	29,618	3,101	1600	16,372	27,430	5000		
200	26,460	5,541	1700	16,070	28,606	5500		
300	24,554	7,713	1800	15,785	29,752	6000		
400	23,178	9,708	1900	15,515	30,867	6500		
500	22,100	11,571	2000	15,259	31,955	7000		
600	21,213	13,327	2200	14,782	34,053	7500		
700	20,459	14,996	2400	14,347	36,054	8000		
800	19,804	16,590	2600	13,946	37,967	8500		
900	19,224	18,117	2800	13,574	39,798	9000		
1000	18,704	19,586	3000	13,433	40,509	9500		
1100	18,233	21,001	3200	13,228	41,553	10000		

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P [\text{Kw}] = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M [\text{Nm}] = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{max} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

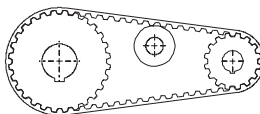
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

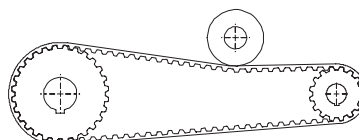
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 18$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 150$ mm

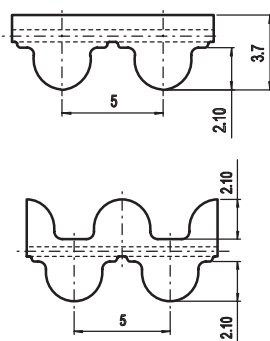
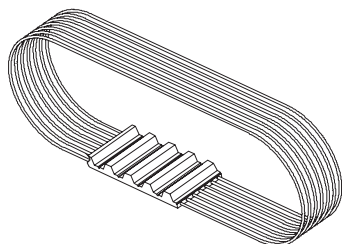


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $z_{\min} = 20$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 180$ mm



HTD5M ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec profil de dent rond et câbles de tension acier. Fabriquée selon l'ISO 13050.
- Pas métrique de 5 mm
- Le profil de dent rond permet une répartition uniforme de la charge, ce qui garantit des performances et un couple transmissible élevés ainsi qu'un engagement précis des dents
- Puissance transmissible jusqu'à 6 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 10 000 [1/min]
- Largeur maximum : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	10	15	25	50	100	150
Effort de traction limite autorisé [N]	890	1390	2280	4680	9490	14200
Poids au mètre [kg/m]	0,05	0,07	0,11	0,23	0,46	0,68

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	2,928	0,000	1200	1,992	2,503	3400	1,461	5,203
20	2,885	0,060	1300	1,955	2,661	3600	1,430	5,390
40	2,845	0,119	1400	1,920	2,814	3800	1,400	5,570
60	2,809	0,176	1440	1,906	2,875	4000	1,371	5,743
80	2,776	0,233	1500	1,887	2,964	4500	1,305	6,148
100	2,747	0,288	1600	1,855	3,109	5000	1,245	6,517
200	2,637	0,552	1700	1,826	3,250	5500	1,190	6,854
300	2,457	0,772	1800	1,797	3,387	6000	1,140	7,161
400	2,395	1,003	1900	1,770	3,521	6500	1,093	7,440
500	2,333	1,221	2000	1,744	3,652	7000	1,050	7,695
600	2,273	1,428	2200	1,695	3,904	7500	1,009	7,926
700	2,217	1,625	2400	1,649	4,145	8000	0,971	8,135
800	2,166	1,814	2600	1,607	4,375	8500	0,935	8,324
900	2,118	1,996	2800	1,567	4,595	9000	0,901	8,493
1000	2,073	2,170	3000	1,530	4,806	9500	0,869	8,644
1100	2,031	2,339	3200	1,495	5,009	10000	0,838	8,778

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P [\text{Kw}] = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M [\text{Nm}] = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (z_g - z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

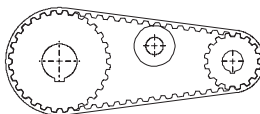
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

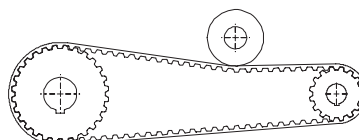
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 16$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 50$ mm



Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

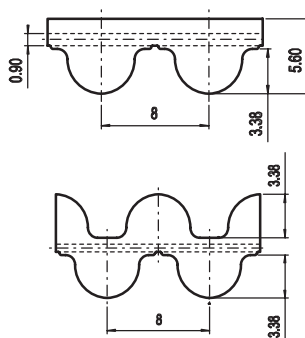
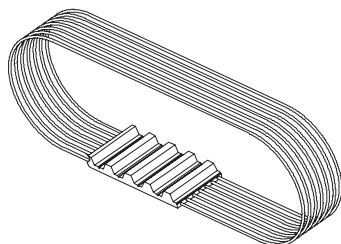
- Poulie synchrone $z_{\min} = 20$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 50$ mm



SOMMAIRE

SUITE

HTD8M ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec profil de dent rond et câbles de tension acier. Fabriquée selon l'ISO 13050.
- Pas métrique de 8 mm
- Le profil de dent rond permet une répartition uniforme de la charge, ce qui garantit des performances et un couple transmissible élevés ainsi qu'un engagement précis des dents
- Puissance transmissible jusqu'à 80 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 6 000 [1/min]
- Largeur maximum : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	10	15	20	30	50	85	100	150
Effort de traction limite autorisé [N]	1620	2430	3230	4850	8090	14000	16440	24600
Poids au mètre [kg/m]	0,07	0,10	0,13	0,20	0,33	0,56	0,66	1,00

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	9,422	0,000	1200	5,848	7,348	3400	3,936	14,013
20	9,246	0,194	1300	5,709	7,772	3600	3,826	14,421
40	9,083	0,380	1400	5,580	8,180	3800	3,721	14,805
60	8,933	0,561	1440	5,530	8,338	4000	3,621	15,166
80	8,794	0,737	1500	5,458	8,572	4500	3,390	15,975
100	8,666	0,907	1600	5,343	8,951	5000	3,183	16,663
200	8,160	1,709	1700	5,233	9,316	5500	2,994	17,241
300	7,853	2,467	1800	5,130	9,669	6000	2,821	17,720
400	7,516	3,148	1900	5,031	10,010	6500		
500	7,220	3,780	2000	4,937	10,340	7000		
600	6,959	4,372	2200	4,761	10,968	7500		
700	6,728	4,931	2400	4,599	11,557	8000		
800	6,519	5,461	2600	4,448	12,110	8500		
900	6,330	5,965	2800	4,308	12,630	9000		
1000	6,156	6,446	3000	4,176	13,119	9500		
1100	5,996	6,907	3200	4,053	13,580	10000		

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (z_g - z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

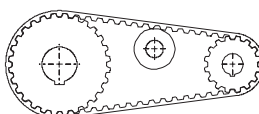
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

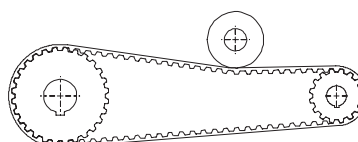
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 18$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 50$ mm

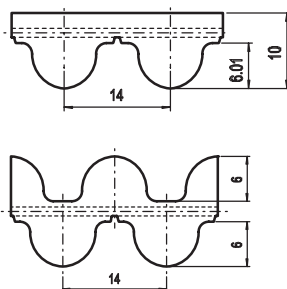
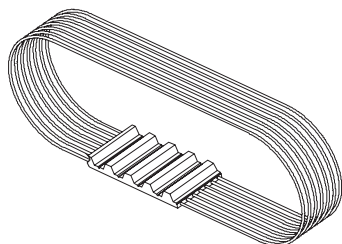


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $z_{\min} = 18$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 120$ mm



HTD14M ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec profil de dent rond et câbles de tension acier. Fabriquée selon l'ISO 13050.
- Pas métrique de 14 mm
- Le profil de dent rond permet une répartition uniforme de la charge, ce qui garantit des performances et un couple transmissible élevés ainsi qu'un engagement précis des dents
- Puissance transmissible jusqu'à 200 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 4 000 [1/min]
- Largeur maximum : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	40	55	85	115	150
Effort de traction limite autorisé [N]	9500	13200	20590	27980	36960
Poids au mètre [kg/m]	0,42	0,57	0,89	1,24	1,7

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	28,966	0,000	1200	16,335	20,526	3400	9,630	34,286
20	28,452	0,596	1300	15,852	21,578	3600	9,242	34,837
40	27,978	1,172	1400	15,398	22,573	3800	8,872	35,303
60	27,540	1,730	1440	15,225	22,957	4000	8,521	35,688
80	27,136	2,273	1500	14,972	23,516	4500		
100	26,762	2,802	1600	14,569	24,408	5000		
200	24,458	5,122	1700	14,187	25,254	5500		
300	23,239	7,300	1800	13,824	26,056	6000		
400	22,100	9,257	1900	13,478	26,816	6500		
500	21,091	11,042	2000	13,148	27,536	7000		
600	20,195	12,688	2200	12,530	28,865	7500		
700	19,394	14,216	2400	11,960	30,056	8000		
800	18,672	15,641	2600	11,431	31,121	8500		
900	18,014	16,976	2800	10,938	32,069	9000		
1000	17,410	18,230	3000	10,476	32,908	9500		
1100	16,853	19,411	3200	10,041	33,645	10000		

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

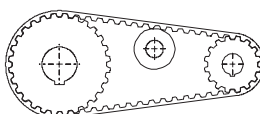
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

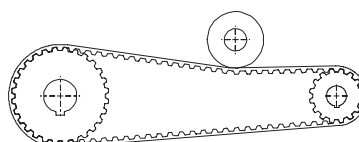
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $Z_{\min} = 28$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 120$ mm

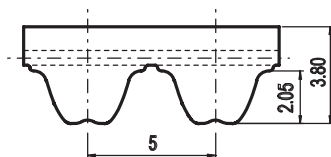
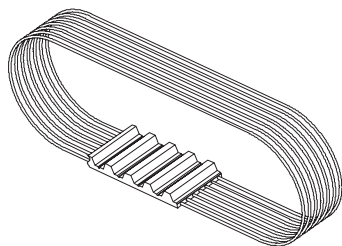


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $Z_{\min} = 28$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 180$ mm



RTD5M ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec profil de dent rond et câbles de tension acier. Fabriquée selon l'ISO 13050.
- Pas métrique de 5 mm
- Les dents revêtues en standard de tissu PAZ diminuent le bruit des entraînements à haute vitesse
- Puissance transmissible jusqu'à 6 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 10 000 [1/min]
- Largeur maximum : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	10	15	25	50	100
Effort de traction limite autorisé [N]	890	1390	2280	4680	9490
Poids au mètre [kg/m]	0,05	0,07	0,11	0,23	0,46

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	3,01	0,000	1200	2,15	2,703	3400	1,62	5,770
20	2,96	0,062	1300	2,11	2,878	3600	1,59	5,990
40	2,92	0,122	1400	2,08	3,048	3800	1,56	6,203
60	2,89	0,181	1440	2,07	3,115	4000	1,53	6,410
80	2,86	0,239	1500	2,05	3,214	4500	1,46	6,898
100	2,83	0,296	1600	2,01	3,375	5000	1,40	7,351
200	2,72	0,569	1700	1,98	3,533	5500	1,35	7,770
300	2,62	0,822	1800	1,96	3,687	6000	1,30	8,161
400	2,55	1,070	1900	1,93	3,838	6500	1,25	8,524
500	2,49	1,305	2000	1,90	3,985	7000	1,21	8,861
600	2,43	1,528	2200	1,85	4,271	7500	1,17	9,176
700	2,38	1,742	2400	1,81	4,545	8000	1,13	9,468
800	2,32	1,947	2600	1,77	4,808	8500	1,09	9,740
900	2,28	2,146	2800	1,73	5,062	9000	1,06	9,993
1000	2,23	2,337	3000	1,69	5,306	9500	1,03	10,228
1100	2,19	2,523	3200	1,65	5,542	10000	1,00	10,445

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

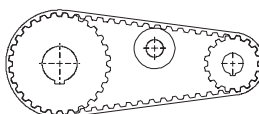
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

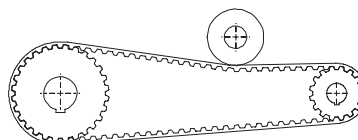
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 16$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 50$ mm

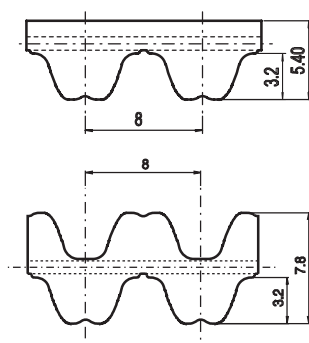
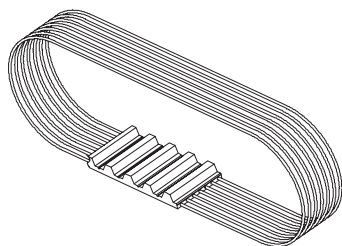


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $z_{\min} = 20$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 50$ mm



RTD8M ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec profil de dent rond et câbles de tension acier. Fabriquée selon l'ISO 13050.
- Pas métrique de 8 mm
- Les dents revêtues en standard de tissu PAZ diminuent le bruit des entraînements à haute vitesse
- Puissance transmissible jusqu'à 80 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 6 000 [1/min]
- Largeur maximum : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	10	15	20	30	50	85	100	150
Effort de traction limite autorisé [N]	1620	2430	3230	4850	8090	14100	16440	24600
Poids au mètre [kg/m]	0,07	0,10	0,13	0,20	0,33	0,56	0,66	1,00

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	9,68	0,000	1200	6,10	7,668	3400	4,19	14,920
20	9,50	0,199	1300	5,96	8,118	3600	4,08	15,381
40	9,34	0,391	1400	5,83	8,553	3800	3,98	15,818
60	9,19	0,577	1440	5,78	8,722	4000	3,88	16,232
80	9,05	0,758	1500	5,71	8,972	4500	3,64	17,175
100	8,92	0,934	1600	5,60	9,377	5000	3,44	17,996
200	8,41	1,762	1700	5,49	9,769	5500	3,25	18,708
300	8,11	2,547	1800	5,38	10,149	6000	3,08	19,320
400	7,77	3,255	1900	5,29	10,517	6500		
500	7,47	3,913	2000	5,19	10,873	7000		
600	7,21	4,532	2200	5,02	11,554	7500		
700	6,98	5,118	2400	4,85	12,197	8000		
800	6,77	5,674	2600	4,70	12,803	8500		
900	6,58	6,205	2800	4,56	13,377	9000		
1000	6,41	6,713	3000	4,43	13,919	9500		
1100	6,25	7,200	3200	4,31	14,433	10000		

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (z_g - z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

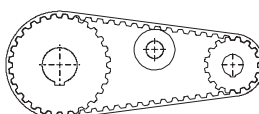
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

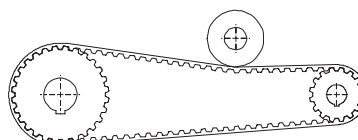
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 18$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 50$ mm

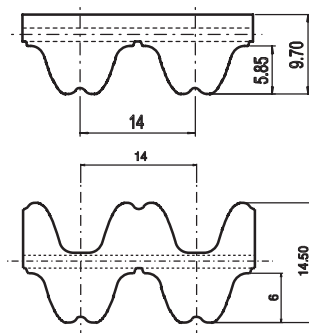
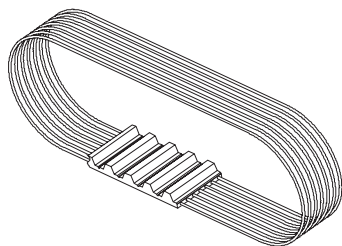


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $z_{\min} = 18$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 120$ mm



RTD14M ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec profil de dent rond et câbles de tension acier. Fabriquée selon l'ISO 13050.
- Pas métrique de 14 mm
- Les dents revêtues en standard de tissu PAZ diminuent le bruit des entraînements à haute vitesse
- Puissance transmissible jusqu'à 200 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 4 000 [1/min]
- Largeur maximum : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 1,0$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	40	55	85	115	150
Effort de traction limite autorisé [N]	14960	20570	31790	43010	56000
Poids au mètre [kg/m]	0,48	0,63	1,0	1,40	1,85

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	31,19	0,000	1200	18,56	23,325	3400	11,86	42,219
20	30,59	0,641	1300	18,08	24,611	3600	11,47	43,237
40	30,04	1,258	1400	17,63	25,840	3800	11,10	44,169
60	29,53	1,855	1440	17,45	26,316	4000	10,75	45,021
80	29,06	2,434	1500	17,20	27,016	4500		
100	28,62	2,997	1600	16,80	28,141	5000		
200	26,69	5,589	1700	16,42	29,220	5500		
300	25,47	8,000	1800	16,05	30,255	6000		
400	24,33	10,190	1900	15,71	31,249	6500		
500	23,32	12,209	2000	15,38	32,202	7000		
600	22,42	14,088	2200	14,76	33,998	7500		
700	21,62	15,849	2400	14,19	35,656	8000		
800	20,90	17,508	2600	13,66	37,187	8500		
900	20,24	19,076	2800	13,17	38,602	9000		
1000	19,64	20,564	3000	12,70	39,907	9500		
1100	19,08	21,978	3200	12,27	41,111	10000		

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

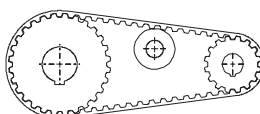
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

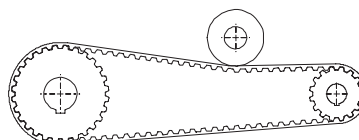
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $Z_{\min} = 28$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 120$ mm

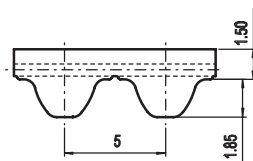
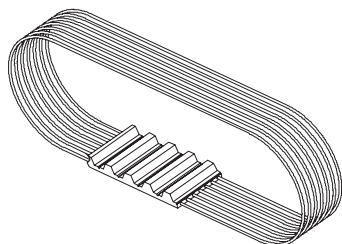


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $Z_{\min} = 28$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 180$ mm



STD5M ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles acier à grande résistance à la traction et une capacité de couple élevée - fabriquée selon l'ISO 13050.
- Pas métrique de 5 mm
- Faible génération de bruit sur entraînements à vitesse élevée
- Offre une excellente fiabilité de fonctionnement
- Le profil spécial garantit des caractéristiques de fonctionnement stables
- Puissance transmissible jusqu'à 6 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 10 000 [1/min]
- Largeur maximum : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Belt width [mm]	10	15	25	50	100
Allowable tensile load [N]	890	1390	2280	4680	9490
Weight [kg/m]	0,046	0,068	0,114	0,228	0,456

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	2,936	0,000	1200	2,031	2,553	3400	1,501	5,345
20	2,892	0,061	1300	1,995	2,715	3600	1,470	5,540
40	2,853	0,119	1400	1,960	2,873	3800	1,440	5,728
60	2,817	0,177	1440	1,946	2,935	4000	1,411	5,910
80	2,784	0,233	1500	1,927	3,026	4500	1,345	6,336
100	2,755	0,288	1600	1,895	3,175	5000	1,285	6,726
200	2,645	0,554	1700	1,865	3,321	5500	1,230	7,083
300	2,497	0,784	1800	1,837	3,462	6000	1,180	7,411
400	2,435	1,020	1900	1,810	3,600	6500	1,133	7,711
500	2,372	1,242	2000	1,784	3,735	7000	1,090	7,987
600	2,313	1,453	2200	1,734	3,996	7500	1,049	8,238
700	2,257	1,654	2400	1,689	4,245	8000	1,011	8,469
800	2,205	1,847	2600	1,647	4,483	8500	0,975	8,678
900	2,157	2,033	2800	1,607	4,712	9000	0,941	8,868
1000	2,113	2,212	3000	1,570	4,931	9500	0,909	9,040
1100	2,071	2,385	3200	1,535	5,142	10000	0,878	9,195

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (z_g - z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

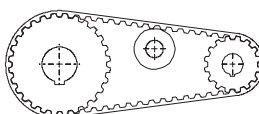
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

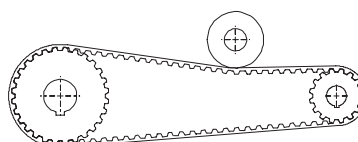
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 16$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 50$ mm



Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

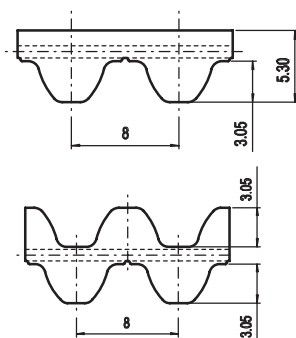
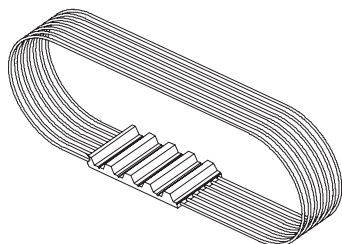
- Poulie synchrone $z_{\min} = 20$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 50$ mm



SOMMAIRE

SUITE

STD8M ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles acier à grande résistance à la traction et une capacité de couple élevée - fabriquée selon l'ISO 13050.
- Pas métrique de 8 mm
- Faible génération de bruit sur entraînements à vitesse élevée
- Offre une excellente fiabilité de fonctionnement
- Le profil spécial garantit des caractéristiques de fonctionnement stables
- Puissance transmissible jusqu'à 80 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 6 000 [1/min]
- Largeur maximum : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	10	15	20	30	50	85	100	150
Effort de traction limite autorisé [N]	1620	2430	3230	4850	8090	14000	16400	24600
Poids au mètre [kg/m]	0,07	0,10	0,13	0,20	0,33	0,56	0,66	1,00

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	9,435	0,000	1200	5,885	7,394	3400	3,960	14,098
20	9,301	0,195	1300	5,745	7,821	3600	3,849	14,508
40	9,176	0,384	1400	5,615	8,231	3800	3,743	14,894
60	9,057	0,569	1440	5,565	8,391	4000	3,643	15,257
80	8,946	0,749	1500	5,492	8,626	4500	3,410	16,070
100	8,841	0,926	1600	5,376	9,007	5000	3,201	16,762
200	8,401	1,759	1700	5,266	9,374	5500	3,011	17,343
300	7,908	2,484	1800	5,162	9,729	6000	2,837	17,824
400	7,567	3,169	1900	5,063	10,072	6500		
500	7,268	3,805	2000	4,968	10,404	7000		
600	7,005	4,401	2200	4,790	11,035	7500		
700	6,772	4,963	2400	4,627	11,628	8000		
800	6,561	5,496	2600	4,475	12,184	8500		
900	6,370	6,003	2800	4,334	12,707	9000		
1000	6,195	6,487	3000	4,202	13,199	9500		
1100	6,034	6,950	3200	4,077	13,662	10000		

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (z_g - z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

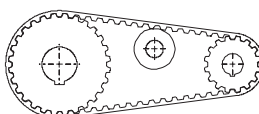
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

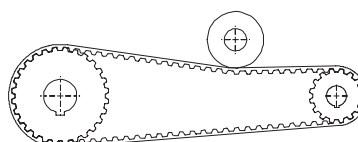
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 18$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 50$ mm

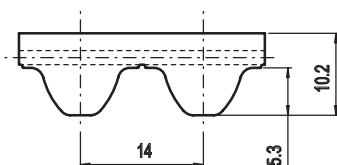
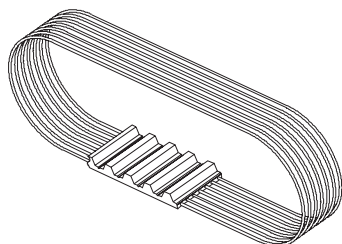


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $z_{\min} = 18$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 120$ mm



STD14M ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec câbles acier à grande résistance à la traction et une capacité de couple élevée - fabriquée selon l'ISO 13050.
- Pas métrique de 14 mm
- Faible génération de bruit sur entraînements à vitesse élevée
- Offre une excellente fiabilité de fonctionnement
- Le profil spécial garantit des caractéristiques de fonctionnement stables
- Puissance transmissible jusqu'à 80 kW
- Vitesse de rotation jusqu'à 4 000 [1/min]
- Largeur maximum : 150 mm
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	40	55	85	115	150
Effort de traction limite autorisé [N]	14960	20570	31790	43010	56100
Poids au mètre [kg/m]	0,48	0,85	1,10	1,40	2,0

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	29,86	0,000	1200	17,45	21,925	3400	10,74	38,252
20	29,26	0,613	1300	16,97	23,095	3600	10,36	39,037
40	28,70	1,202	1400	16,51	24,207	3800	9,99	39,736
60	28,19	1,771	1440	16,34	24,636	4000	9,63	40,354
80	27,72	2,322	1500	16,09	25,266	4500		
100	27,29	2,857	1600	15,68	26,275	5000		
200	25,57	5,355	1700	15,30	27,237	5500		
300	24,35	7,650	1800	14,94	28,156	6000		
400	23,21	9,723	1900	14,59	29,032	6500		
500	22,20	11,626	2000	14,26	29,869	7000		
600	21,31	13,388	2200	13,64	31,431	7500		
700	20,51	15,032	2400	13,07	32,856	8000		
800	19,79	16,575	2600	12,55	34,154	8500		
900	19,13	18,026	2800	12,05	35,335	9000		
1000	18,52	19,397	3000	11,59	36,408	9500		
1100	17,97	20,695	3200	11,15	37,378	10000		

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

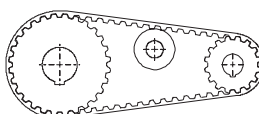
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

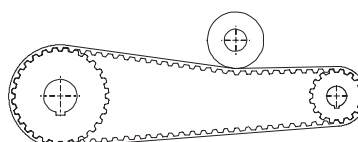
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $Z_{\min} = 18$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 50$ mm

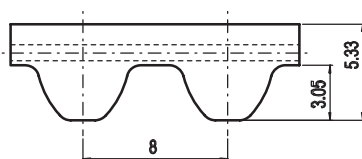
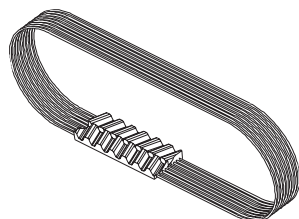


Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $Z_{\min} = 18$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 120$ mm



EAGLE 8M ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec denture décalée hélicoïdale, avec câbles acier à grande résistance à la traction et une capacité de couple élevée.
- **Auto-centreur, pas besoin de flasques de poulies**
- Pas métrique de 8 mm
- **Génère très peu de bruit**
- Le profil spécial permet un entraînement extrêmement compact
- Tolérance en largeur : $\pm 0,8$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,3$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	16	25	32	50
Effort de traction limite autorisé [N]	2430	4040	5120	8090
Poids au mètre [kg/m]	0,085	0,145	0,180	0,300

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	10,82	0,000	1200	6,87	8,631	3400	4,90	16,422
20	10,67	0,223	1300	6,72	9,146	3600	4,77	16,991
40	10,52	0,441	1400	6,58	9,642	3800	4,65	17,531
60	10,38	0,652	1440	6,52	9,836	4000	4,53	18,044
80	10,24	0,858	1500	6,44	10,122	4500	4,42	18,531
100	10,11	1,058	1600	6,32	10,585	5000	4,17	19,647
200	9,52	1,994	1700	6,20	11,035	5500	3,94	20,627
300	9,04	2,840	1800	6,09	11,470	6000	3,73	21,486
400	8,65	3,623	1900	5,98	11,892	6500	3,54	22,234
500	8,34	4,368	2000	5,87	12,302			
600	8,07	5,068	2200	5,68	13,087			
700	7,82	5,732	2400	5,50	13,828			
800	7,60	6,363	2600	5,34	14,529			
900	7,39	6,966	2800	5,18	15,194			
1000	7,20	7,543	3000	5,12	15,450			
1100	7,03	8,098	3200	5,04	15,824			

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot z_e \cdot z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot z_e \cdot z_k \cdot b / 100$$

$$z_e = \frac{z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (z_g - z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

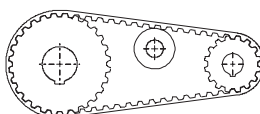
- P = puissance en kW
 M = couple en Nm
 P_{spez} = puissance spécifique
 M_{spez} = couple spécifique
 z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie
 z_{max} = 12
 z_k = nombre de dents de la petite poulie
 b = largeur de la courroie en cm
 A = entraxe [mm]
 t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

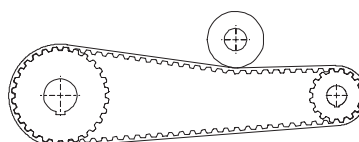
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 20$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 50$ mm



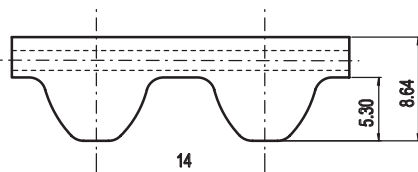
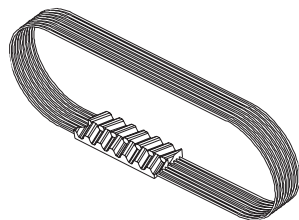
Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $z_{\min} = 20$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 100$ mm



Les courroies en polyuréthane EAGLE sont fabriquées par ELATECH sous licence de "Goodyear Tire and Rubber Co".

EAGLE 14M ELA-flex SD™



Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone véritablement sans fin, en polyuréthane avec denture décalée hélicoïdale, avec câbles acier à grande résistance à la traction et une capacité de couple élevée.
- **Auto-centreur, pas besoin de flasques de poulies**
- Pas métrique de 14 mm
- **Génère très peu de bruit**
- Le profil spécial permet un entraînement extrêmement compact
- Tolérance en largeur : $\pm 1,2$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,4$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	35	52,5	70	105
Effort de traction limite autorisé [N]	13090	18700	26180	39270
Poids au mètre [kg/m]	0,4	0,6	0,8	1,2

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	35,65	0,000	1200	20,07	25,222	3200	12,19	40,849
20	34,98	0,733	1300	19,46	26,495	3400	11,68	41,581
40	34,36	1,439	1400	18,89	27,698	3600	11,19	42,201
60	33,79	2,123	1440	18,68	28,160	3800	10,73	42,715
80	33,25	2,786	1500	18,36	28,834	4000	10,30	43,129
100	32,76	3,430	1600	17,85	29,909			
200	30,76	6,441	1700	17,37	30,926			
300	28,94	9,090	1800	16,92	31,888			
400	27,43	11,491	1900	16,49	32,798			
500	26,12	13,677	2000	16,07	33,659			
600	24,97	15,689	2200	15,30	35,243			
700	23,95	17,553	2400	14,59	36,656			
800	23,03	19,290	2600	13,93	37,912			
900	22,19	20,915	2800	13,31	39,023			
1000	21,43	22,439	2880	13,07	39,429			
1100	20,73	23,872	3000	12,73	39,999			

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot Z_e \cdot Z_k \cdot b / 100$$

$$Z_e = \frac{Z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (Z_g - Z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

Z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

Z_{emax} = 12

Z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

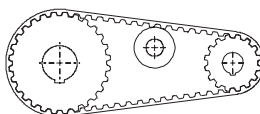
t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

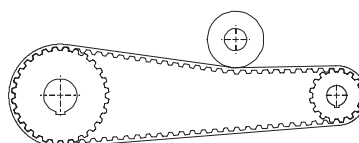
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone $z_{\min} = 32$
- Galet tournant sur dent de courroie $d_{\min} = 160$ mm



Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone $z_{\min} = 32$
- Galet tournant sur le dos de la courroie $d_{\min} = 250$ mm



Les courroies en polyuréthane EAGLE sont fabriquées par ELATECH sous licence de "Goodyear Tire and Rubber Co".

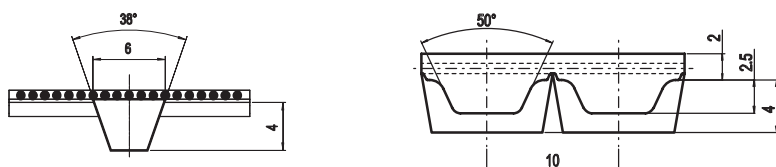
SOMMAIRE

SUITE

ATK10 - K6 ELA-flex SD™

Caractéristiques des courroies

- Courroie synchrone auto-centreuse en polyuréthane avec câbles de tension acier.
- Profil AT10 avec guidage central.
- Hauteur du guidage central 4 mm.
- Permet l'utilisation de poulies sans flasques.
- Le guidage central est encoché afin d'améliorer au maximum la souplesse de la courroie.
- Idéal pour les applications de convoyage pour lesquelles un effort latéral est généré lors du chargement/déchargement/transfert d'un produit.



Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	32	50	75
Effort de traction limite autorisé [N]	5120	8090	12400
Poids au mètre [kg/m]	0,27	0,36	0,54

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Effort de cisaillement de la dent

tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]	tr/min [min ⁻¹]	M _{spez} [Ncm/cm]	P _{spez} [W/cm]
0	12,048	0,000	1200	7,708	9,685	3400	5,317	18,931
20	11,871	0,249	1300	7,534	10,256	3600	5,180	19,529
40	11,706	0,490	1400	7,372	10,807	3800	5,048	20,088
60	11,550	0,726	1440	7,310	11,022	4000	4,924	20,625
80	11,403	0,955	1500	7,219	11,339	4500	4,636	21,846
100	11,265	1,180	1600	7,076	11,855	5000	4,377	22,915
200	10,684	2,238	1700	6,939	12,352	5500	4,140	23,841
300	10,215	3,209	1800	6,810	12,836	6000	3,923	24,648
400	9,793	4,102	1900	6,688	13,305	6500	3,724	25,348
500	9,424	4,934	2000	6,570	13,759	7000	3,538	25,933
600	9,097	5,716	2200	6,349	14,625	7500	3,365	26,423
700	8,808	6,456	2400	6,147	15,447	8000	3,202	26,825
800	8,547	7,159	2600	5,959	16,223	8500	3,048	27,127
900	8,309	7,831	2800	5,782	16,953	9000	2,903	27,358
1000	8,093	8,474	3000	5,618	17,649	9500	2,766	27,516
1100	7,893	9,091	3200	5,464	18,308	10000	2,636	27,598

La puissance totale "P" et le couple total "M" transmis par la courroie sont calculés à l'aide des formules suivantes :

$$P \text{ [Kw]} = P_{\text{spez}} \cdot z_e \cdot z_k \cdot b / 1000$$

$$M \text{ [Nm]} = M_{\text{spez}} \cdot z_e \cdot z_k \cdot b / 100$$

$$z_e = \frac{z_k}{180} \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (z_g - z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

P = puissance en kW

M = couple en Nm

P_{spez} = puissance spécifique

M_{spez} = couple spécifique

z_e = nombre de dents en prise dans la petite poulie

z_{emax} = 12

z_k = nombre de dents de la petite poulie

b = largeur de la courroie en cm

A = entraxe [mm]

t = pas

Flexibilité

Nombre minimal de dents et diamètre minimum

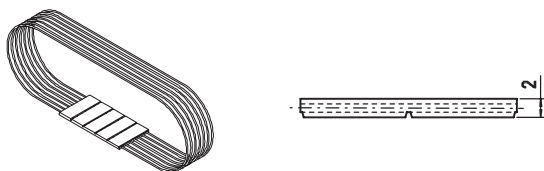
Entraînement sans contreflexion

- Poulie synchrone z_{min} = 25
- Galet tournant sur dent de courroie d_{min} = 80 mm

Entraînement avec contreflexion et courroie double denture

- Poulie synchrone z_{min} = 25
- Galet tournant sur le dos de la courroie d_{min} = 120 mm

F2



Caractéristiques des courroies

- Courroie plate en polyuréthane avec câbles de tension acier.
- Elle est principalement utilisée dans des applications de levage où aucune synchronisation n'est nécessaire.
- Permet l'utilisation de poulies de petit diamètre.
- Tolérance en largeur : $\pm 0,5$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	25	32	50	75	100
Effort de traction limite autorisé [N]	4040	4850	8090	12400	16440
Poids au mètre [kg/m]	0,007	0,1	0,16	0,24	0,3

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Flexibilité

Diamètre poulie minimum

Diamètre poulie minimum $d_{\min} = 50$ mm

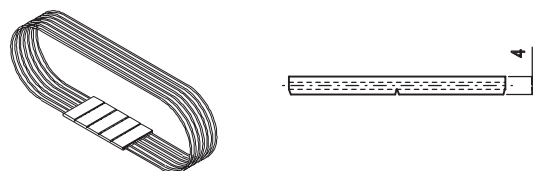
Transmission sans courbure inverse

- Galet tendeur à l'intérieur de la courroie $d_{\min} = 50$ mm

Transmission avec courbure inverse

- Galet tendeur sur le dos de la courroie $d_{\min} = 100$ mm

F4



Caractéristiques des courroies

- Courroie plate en polyuréthane avec câbles de tension acier.
- Elle est principalement utilisée dans des applications de levage où aucune synchronisation n'est nécessaire.
- Permet l'utilisation de poulies de petit diamètre.
- Tolérance en largeur : $\pm 1,0$ [mm]
- Tolérance en épaisseur : $\pm 0,2$ [mm]

Caractéristiques techniques

Largeur de courroie [mm]	25	30	60	100
Effort de traction limite autorisé [N]	9350	11220	22440	37400
Poids au mètre [kg/m]	0,2	0,25	0,50	1,0

D'autres largeurs sont disponibles sur demande.

Flexibilité

Diamètre poulie minimum

Diamètre poulie minimum $d_{\min} = 120$ mm

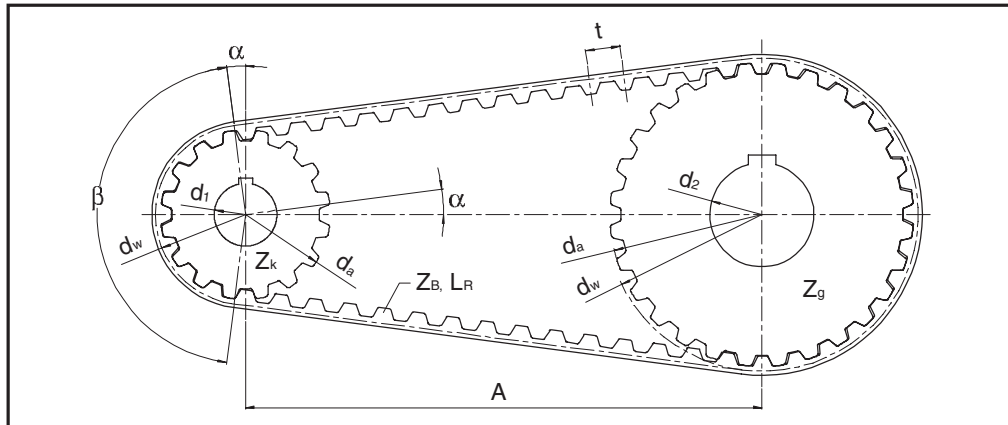
Transmission sans courbure inverse

- Galet tendeur à l'intérieur de la courroie $d_{\min} = 120$ mm

Transmission avec courbure inverse

- Galet tendeur sur le dos de la courroie $d_{\min} = 150$ mm

Calcul de l'entraînement



Définitions

b	(cm)	Largeur de courroie	F_{Tzul}	(N)	Effort de traction limite autorisé
L_R	(mm)	Longueur de courroie	F_U	(N)	Force tangentielle
Z_R	-	Nombre de dents de la courroie	M	(Nm)	Couple
B	(mm)	Largeur de la poulie	P	(kW)	Puissance
A	(mm)	Entraxe	t_{ab}	(s)	Temps d'accélération
A_{eff}	(mm)	Entraxe effectif	t_{av}	(s)	Temps de décélération
d	(mm)	Diamètre d'alésage de la poulie	v	(m/s)	Vitesse linéaire
d_a	(mm)	Diamètre extérieur de la poulie	z_e	-	Nombre de dents en prise
d_{ak}	(mm)	Diamètre extérieur de la petite poulie	z_k	-	Nombre de dents de la petite poulie
d_{ag}	(mm)	Diamètre extérieur de la grande poulie	z_g	-	Nombre de dents de la grande poulie
d_w	(mm)	Diamètre primitif	i	-	Rapport de réduction ($n_1 : n_2$)
d_{wk}	(mm)	Diamètre de pas de la petite poulie	ρ	(kg/dm ³)	Masse spécifique
d_{wg}	(mm)	Diamètre de pas de la grande poulie	J	(kgm ²)	Moment d'inertie
F_{Wsta}	(N)	Charge statique de l'arbre	t	(mm)	Pas
F_{TV}	(N)	Force de pré-tension de chaque côté de la courroie	n	(min ⁻¹)	Vitesse de rotation par minute
			n_1	(min ⁻¹)	Vitesse de rotation poulie motrice
			ω	(s ⁻¹)	Vitesse angulaire
			β	(°)	Angle de contact

Formule de calcul

Puissance

$$P = \frac{M \cdot n}{9550}$$

;

Force tangentielle

$$F_u = \frac{19100 \cdot P \cdot 10^3}{n \cdot d_w}$$

;

Couple

$$M = \frac{F_u \cdot d_w}{2000}$$

$$P = \frac{F_u \cdot d_w \cdot n}{19100 \cdot 10^3}$$

;

$$F_u = \frac{2000 \cdot M}{d_w}$$

;

$$M = \frac{9550 \cdot P}{n}$$

Vitesse angulaire

$$\omega = \frac{\pi \cdot n}{30}$$

Vitesse périphérique

$$v = \frac{d_w \cdot n}{19100}$$

Couple d'accélération

$$M_{ab} = \frac{J \cdot \Delta n}{9,55 \cdot t_{ab}}$$

Moment d'inertie

$$J = 98,2 \cdot 10^{-15} \cdot B \cdot \rho \cdot (d_a^4 - d^4)$$

tr/min

$$n = \frac{19100 \cdot v}{d_w}$$

Facteurs de sécurité

La sélection de la courroie s'effectue sur la base d'une charge de service constante. En cas de pointes de charge et de vibrations, tenir compte du facteur de sécurité c_1 .

Transmission à charge constante $c_1 = 1,0$

Transmission avec surcharges ou charges variables :

Légères	$c_1 = 1,4$
Moyennes	$c_1 = 1,7$
Lourdes	$c_1 = 2,0$

Pour un rapport multiplicateur, tenir compte du facteur c_2 :

$i = \text{de } 0,66 \text{ à } 1$	$c_2 = 1,1$
$i = \text{de } 0,40 \text{ à } 0,66$	$c_2 = 1,2$
$i < 0,40$	$c_2 = 1,3$

Le facteur de sécurité global résultant vaut :

$$c_0 = c_1 \cdot c_2$$

Calcul de l'entraînement

Les données nécessaires pour le calcul sont les suivantes :

• Puissance à transmettre	P	[kW]
• Vitesse de rotation de l'entraînement	n_1	[min ⁻¹]
• Couple de démarrage moteur	M_{ab}	[Nm]
• Entraxe nécessaire	A	[mm]
• Diamètre maximum de la poulie d'entraînement	d_{w1}	[mm]

Sélection du type de courroie

Pour la sélection initiale de la courroie, utiliser les diagrammes de sélection de la rubrique correspondante du catalogue ELA-flex SD™. Pour la sélection initiale de la poulie, nous vous recommandons d'utiliser pour votre application la poulie d'entraînement au diamètre maximum admissible.

Calcul du facteur d'entraînement

$$i = \frac{n_{\text{driver}}}{n_{\text{driven}}}$$

Calcul de la longueur de la courroie

Longueur de courroie d'entraînement avec facteur $i \neq 1$

$$L_R \approx \frac{t}{2} \cdot (z_g + z_k) + 2A + \frac{1}{4A} \cdot \left[\frac{(z_g - z_k) \cdot t}{\pi} \right]^2$$

et de manière plus précise :

$$L_R = 2A \cdot \sin \frac{\beta}{2} + \frac{t}{2} \cdot \left[z_g + z_k + \left(1 - \frac{\beta}{180} \right) \cdot (z_g - z_k) \right]$$

Longueur de courroie d'entraînement avec facteur $i = 1$

$$L_R = 2 \cdot A + \pi \cdot d_w = 2 \cdot A + z \cdot t$$

Calcul du nombre de dents en prise

$$z_e = \frac{\beta}{360} \cdot z_k$$

avec $\beta [^\circ] =$ angle de contact

$$\beta = 2 \cdot \arccos \left[\frac{t \cdot (z_g - z_k)}{2 \cdot \pi \cdot A} \right]$$

Détermination de la largeur de la courroie

$$b = \frac{P \cdot 1000 \cdot c_0}{z_k \cdot z_e \cdot P_{\text{spez}}} \quad b = \frac{100 \cdot M \cdot c_0}{z_k \cdot z_e \cdot M_{\text{spez}}}$$

Vérification de l'effort de traction admissible

L'effort de traction admissible de la courroie doit être supérieur à la force tangentielle totale correcte.

$$F_{Tzul} > c_0 \cdot F_U \quad \text{avec} \quad F_U = \frac{2000 \cdot M}{d_w}$$

Calcul de la charge sur l'arbre

$$F_{Wsta} = 2 \cdot F_{TV} \cdot \cos \beta$$

$$F_{Wsta} = 2 \cdot F_{TV} \quad (\text{for } i = 1)$$

Détermination de la tension d'installation

La transmission est correctement tendue lorsque le brin mou de la courroie est tendu quelles que soient les conditions de service. Il est également important d'utiliser la tension minimum nécessaire pour réduire les charges sur l'arbre. La tension de la courroie dépend également de la longueur de la courroie L_R et du nombre de dents Z_R . En fonction du nombre de dents de la courroie, la tension recommandée est la suivante :

Entraînement à 2 arbres

$$\begin{aligned} Z_R < 75 & \quad F_{TV} = 1/3 F_U \\ 75 < Z_R < 150 & \quad F_{TV} = 1/2 F_U \\ Z_R > 150 & \quad F_{TV} = 2/3 F_U \end{aligned}$$

Entraînement à plus de 2 arbres

$$F_{TV} > F_U$$

Pour appliquer la bonne tension d'installation de la transmission, il est recommandé d'utiliser le tensiomètre spécial de courroie disponible auprès de ELATECH®.

Exemple de calcul

- Puissance à transmettre	20 Kw
- Vitesse de rotation entraînement n_1	1500 1/min
- Vitesse de rotation entraînement n_2	1500 1/min
- Couple moteur M	250 Nm
- Entraxe A nécessaire	1800 mm
- Diamètre maximum admissible de poulie motrice d_w	150 mm
- Facteur de sécurité c_1	1,4
- Couple au démarrage	350 Nm

Calcul du rapport de réduction

$$\frac{n_1}{n_2} = 1$$

Sélection du type de courroie et du pas

A partir des diagrammes de sélection HTD et de la puissance corrigée de 28 kW, on choisit un pas de 8M.

Calcul du diamètre de poulie

A partir du diamètre maximum de poulie, du facteur d'entraînement et du type de courroie sélectionnés, on calcule le nombre de dents de l'entraînement et de la poulie motrice.

$$z = \frac{150 \cdot \pi}{8} = 58,9 - \text{on choisit donc } z = 56 \text{ avec } d_w = 142,60 \text{ mm}$$

Le diamètre maximum admissible est choisi afin de minimiser la largeur de courroie.

$$z_1 = 56$$

$$z_2 = 56$$

Calcul de la longueur de la courroie

$$L_R = 2 \cdot A + \pi \cdot d_w = 2 \cdot A + z \cdot t$$

$$L_R = 2 \cdot 1800 + 56 \cdot 8 = 4048 \text{ mm}$$

Calcul du nombre de dents en prise

Etant donné le rapport d'entraînement de 1, les poulies ont 28 dents en prise.

$$z_e = 28$$

Calcul de la largeur de la courroie

$$b = \frac{1000 \cdot 20 \cdot 1,4}{56 \cdot 12 \cdot 8,572} = 4,86 \text{ cm} = 48,6 \text{ mm}$$

On sélectionne une courroie de 50 mm de largeur.

La largeur de courroie est vérifiée conformément au couple de pointe (couple de démarrage) pour $n = 0$ par $1,4 \times 250 \text{ Nm}$ comme couple de démarrage.

$$b = \frac{100 \cdot 350}{56 \cdot 12 \cdot 9,422} = 5,53 \text{ cm} = 55 \text{ mm}$$

On choisit la largeur immédiatement supérieure pour la courroie.

Vérification de l'effort de traction admissible

$$F_U = \frac{2000 \cdot 350}{1426} = 4908,83 \text{ N}$$

Détermination de la tension d'installation selon le nombre de dents de la courroie

$$z_R = \frac{4048}{8} = 506 \text{ dents}$$

La tension d'installation de chaque côté de la courroie F_{TV} vaut donc :

$$F_{TV} = \frac{2}{3} \cdot F_U = 3272,55 \text{ N et } z_R = 506 > 150$$

D'après les caractéristiques techniques des courroie ELA-flex SD™ HTD 8M, l'effort de traction maximum admissible pour une largeur de courroie de 85 mm est de : 13400 N.

$$F_{Tzul} = 13400 \text{ N} > F_{TV} + F_U = 3272,55 + 4908,83 = 8181,38 \text{ N}$$

Vérification de la flexibilité

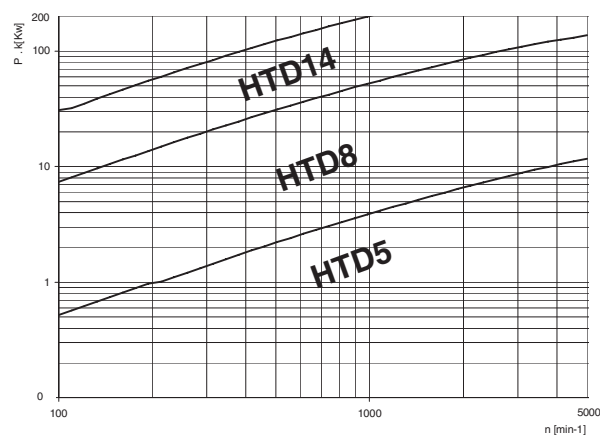
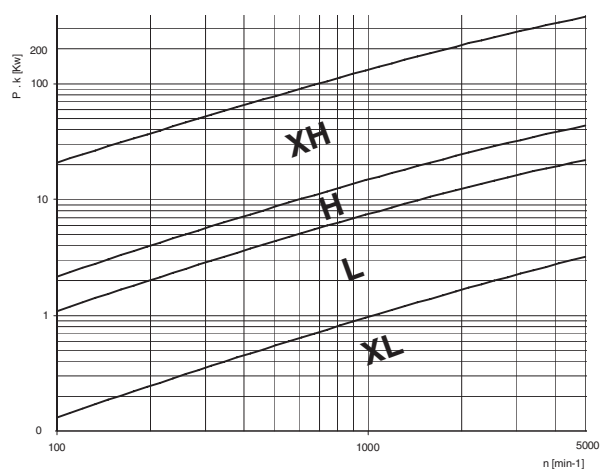
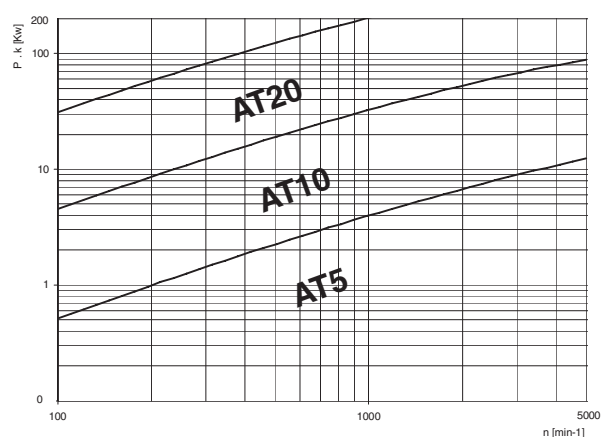
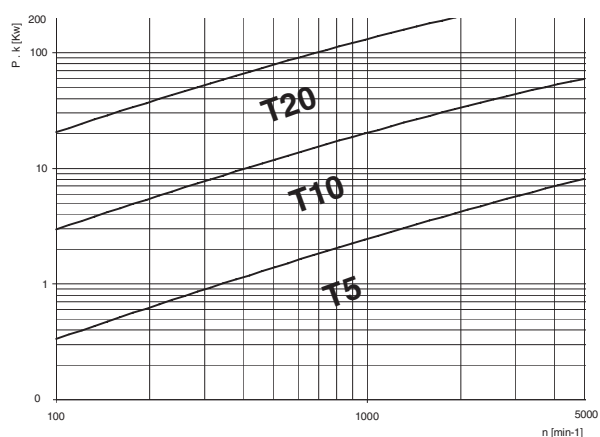
Les diamètres minimum de poulie sont respectés.

Sélection de la courroie

ELA-flex SD™ 85HTD8M 4048

Diagrammes de sélection

Les diagrammes de sélection permettent de sélectionner le pas de courroie synchrone le plus approprié, pour chaque profil de courroie, selon la puissance à transmettre. La vitesse de rotation sur l'axe horizontal se rapporte à la petite poulie. La puissance corrigée (facteur de sécurité x puissance nominale) se lit sur l'axe vertical.



Les diagrammes de sélection permettent de sélectionner le pas de courroie synchrone le plus approprié, pour chaque profil de courroie, selon la puissance à transmettre. La vitesse de rotation sur l'axe horizontal se rapporte à la petite poulie. La puissance corrigée (facteur de sécurité x puissance nominale) se lit sur l'axe vertical.

