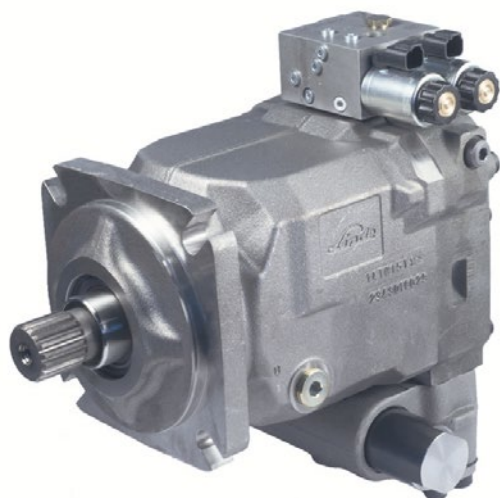


# Regelmotor HMR-02 offener & geschlossener Kreis

Nenngröße 55 - 280



### Konstruktionsmerkmale

- Axialkolbenmotor in Schrägscheibenbauweise
- Hochdruckventile optional
- Bremsdruckabschaltung für geschlossenen Kreislauf

### Produktvorteile

- Hohe Leistungsdichte
- Hohe Stelldynamik
- Hohe Zuverlässigkeit

In konventionellen Fahrtrieben kann das Drehmoment des Hydromotors nur über ein Verteilergetriebe auf die Kardanwelle übertragen werden. Um den Antriebsstrang weiter zu vereinfachen, entwickelte Linde Hydraulics den PTO-Motor. Basierend auf einem Standard Hydromotor der Baureihe 02 mit nur einem Wellendende, stehen beim PTO-Motor zwei Wellenenden zur Abgabe des Drehmoments zur Verfügung. Dadurch kann der Maschinenkonstrukteur den Hydromotor direkt und unmittelbar in den Antriebsstrang einplanen und spart somit Einbauraum. Das Verteilergetriebe, das bei einem konventionellen Antriebskonzept üblicher Weise benötigt wird, entfällt.

### Allgemeine technische Daten

HMR-02			55	75	105	135	165	210	280
Nenngröße									
Schluckvolumen	Max. Schluckvolumen	cc/rev	54,7	75,9	105	135,6	165,6	210,1	281,9
Drehzahl	Max. Betriebsdrehzahl bei $V_{max}$	rpm	4300	3800	3700	3200	3100	2700	2400
	Max. Drehzahl bei $V_{max}^*$	rpm	4400	4100	3800	3500	3400	3000	2700
	Max. Betriebsdrehzahl bei $V_{min}$	U/min	4700	4400	4100	3700	3500	3200	2900
	Max. Drehzahl bei $V_{min}^*$	U/min	5300	5000	4700	4000	3900	3500	3200
Druck	Nennndruck	bar	450	450	450	450	450	450	450
	Maximaldruck **	bar	500	500	500	500	500	500	500
	Zul. Gehäuseinnendruck	bar	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5	2,5
Drehmoment	Abtriebsdrehm. ( $\Delta p=430$ bar and $V_{max}$ )	Nm	374	519	719	928	1133	1438	1929
Eckleistung	( $V_{max} \times \Omega_{max}$ at $V_{min} \times \Delta p$ 430 bar)	kW	184	239	309	360	415	482	586
Gewicht (ca.)	(ohne Öl)	kg	28	32	42	56	76	101	146

### Kundenschnittstellen

Verstellungsoptionen****						Sensoren		Flansche			Abtriebswellen ****			Durchtrieb	Anschlüsse ****									
	Proportional	2-Positionen	Defaultwert = $V_{min}$	Defaultwert = $V_{max}$	Druckregelung/ Übersteuerungssignal	Elektrisch geregelte Druckseitenauswahl	Drehzahl			2-Loch	4-Loch	ISO 3019-1 (SAE J 744)			Nur für die Nenngrößen 135, 165, 210									
Elektro- hydraulisch	x	x			x	x	x		SAE C	x		ANSI B92.1-1970	x	x					x	ISO 6162-2 Radial				
Hydraulisch		x	x		x				SAE D	x		Wellenflansch SAE J 1946 Typ A									x	ISO 6162-2 Axial		
									SAE E		x												x	ISO 6149-1

\* höchste Drehzahl, die kurz. die max. Betriebszahl übersteigen kann | \*\* höchster Druck, der kurz. den max. Betriebsdruck übersteigen kann | \*\*\*\* Verfügbarkeit ist nenngrößenabhängig.