

SP – śruba przesuwna

RP-26 / MRP-26			RP-26		MRP-26							
i	η_d	η_s	h mm/obr	M_1 Nm	n_1 1/min	v mm/s	P_1 kW	M_{1N} Nm	Q_{dN} kN	P_s kW	Q_{ds} kN	f
7,5	0,22	0,15	0,53	2,8	2800	24,9	0,18	0,63	1,6	0,18	1,6	1,02
10	0,22	0,14	0,40	2,2		18,7	0,16	0,53	1,8	0,12	1,4	1,30
7,5	0,22	0,15	0,53	2,8	1400	12,4	0,12	0,82	2,1	0,12	2,1	1,00
10	0,21	0,14	0,40	2,2		9,3	0,10	0,70	2,3	0,09	2,0	1,14
15	0,20	0,13	0,27	1,6		6,2	0,08	0,57	2,6	0,06	1,9	1,39
19	0,19	0,12	0,21	1,4		4,9	0,07	0,51	2,8	0,06	2,3	1,24
25,5	0,18	0,10	0,16	1,2		3,7	0,07	0,45	3,1	0,06	2,9	1,09
30	0,16	0,09	0,13	1,2		3,1	0,06	0,43	3,3	0,06	3,2	1,05
38	0,15	0,08	0,11	1,1		2,5	0,06	0,39	3,6	0,06	3,8	0,96
51	0,14	0,06	0,08	1,0		1,8	0,05	0,36	3,9	0,06	4,5	0,87
60	0,13	0,06	0,07	0,9		1,6	0,05	0,34	4,2	0,06	5,1	0,83
78	0,12	0,06	0,05	0,7		1,2	0,05	0,32	4,5	0,06	5,8	0,79

SO – śruba obrotowa

RP-26 / MRP-26			RP-26		MRP-26							
i	η_d	η_s	h mm/obr	M_1 Nm	n_1 1/min	v mm/s	P_1 kW	M_{1N} Nm	Q_{dN} kN	P_s kW	Q_{ds} kN	f
7,5	0,25	0,17	0,67	3,2	2800	31,1	0,21	0,71	1,6	0,18	1,4	1,16
10	0,24	0,16	0,50	2,5		23,3	0,18	0,60	1,8	0,18	1,9	0,98
7,5	0,24	0,17	0,67	3,2	1400	15,6	0,14	0,93	2,1	0,12	1,9	1,13
10	0,23	0,16	0,50	2,5		11,7	0,12	0,79	2,3	0,09	1,8	1,29
15	0,22	0,15	0,33	1,8		7,8	0,09	0,64	2,6	0,06	1,7	1,57
19	0,21	0,13	0,26	1,6		6,1	0,08	0,57	2,8	0,06	2,0	1,40
25,5	0,20	0,11	0,20	1,4		4,6	0,07	0,50	3,1	0,06	2,6	1,23
30	0,18	0,10	0,17	1,4		3,9	0,07	0,49	3,3	0,06	2,8	1,19
38	0,17	0,08	0,13	1,3		3,1	0,06	0,44	3,6	0,06	3,3	1,08
51	0,15	0,07	0,10	1,2		2,3	0,06	0,40	3,9	0,06	4,0	0,99
60	0,15	0,06	0,08	1,0		1,9	0,06	0,38	4,2	0,06	4,5	0,94
78	0,13	0,06	0,06	0,8		1,5	0,05	0,36	4,6	0,06	5,1	0,89

- i – przełożenie
- η_d – sprawność dynamiczna
- η_s – sprawność statyczna
- h – przesuw śruby lub nakrętki na obrót wału napędowego
- M_1 – moment obrotowy na wale napędowym potrzebny do podniesienia Q_s
- n_1 – prędkość obrotowa wału napędowego
- v – prędkość liniowa śruby
- P_1 – moc nominalna na wale napędowym
- M_{1N} – moment obrotowy nominalny na wale napędowym
- Q_{dN} – nominalne obciążenie dynamiczne (dla $n_1=1400\text{obr/min}$)
- P_s – moc silnika
- Q_{ds} – siła przesuwu dla mocy P_s
- f – współczynnik mocy



