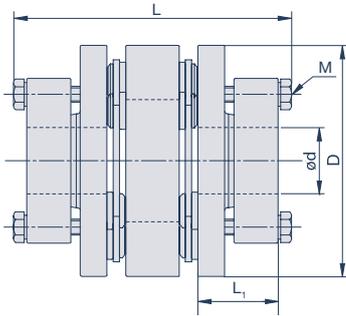


Diskflex GDT | Alluminio
Versione con calettatore



Dati tecnici

Codice Prodotto	D mm	L mm	L ₁ mm	M	T _A Nm	max. rpm min ⁻¹	T _{KN} Nm	C _T Nm/rad	g	Verlagerungen		
										angular °	radial mm	axial mm
GDT56	56	70,8	24,7	M5	8	7.700	60	10.000	280	1	0,2	0,6
GDT66	66	91	30	M6	13	7.000	120	15.000	460	1	0,2	0,6
GDT88	88	110,2	35,2	M6	13	6.000	200	35.000	970	1	0,2	0,6
GDT110	108	114	35,9	M6	13	4.500	350	70.000	1.530	1	0,25	1

M= Dimensione delle viti, T_A= Coppia di serraggio della vite (Nm), T_{KN}= Coppia nominale, C_T= Rigidità torsionale, g= Peso approx

Alesaggio

Codice Prodotto	d (mm)																			
	10	11	12	14	15	16	18	19	20	22	24	25	28	30	32	35	40	45	50	60
GDT56	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•									
GDT66					•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•					
GDT88									•	•	•	•	•	•	•	•	•	•		
GDT110															•	•	•	•	•	•

Die Ausführung GDT ist in den Baugrößen 56-88 auch als Zwischenwellenkupplung erhältlich. Die Länge der Zwischenhülse kann kundenspezifisch gewählt werden. Die Gesamtlänge der Zwischenwellenkupplung kann bis max. 2.000 mm betragen. Fragen Sie bitte hierzu unsere Anwendungsberater.

Esempio D'ordine:
GDT56 ø10 ø10
Diskflex Serie 56, Foro 10 e 10



I vari parametri tecnici svolgono un ruolo fondamentale per la selezione del giunto Diskflex. I parametri da considerare sono la velocità massima, eventuali spostamenti dell'albero e la coppia motrice. La dimensione del giunto richiesta può essere calcolata approssimativamente mediante la seguente formula:

Serie GDC, ZDC, GDT

$$T_{KN} > T_A \times C_S$$

La coppia nominale TKN della misura del giunto scelta dovrebbe essere maggiore rispetto alla coppia motrice TA in Nm (derivante dalle indicazioni del costruttore del motore di comando) moltiplicato per il coefficiente d'urto dell'applicazione.

Per le applicazioni servo è importante tenere presente che la coppia di accelerazione dei servomotori è un multiplo della coppia nominale. Il dimensionamento avviene a seconda della coppia di picco del lato di azionamento più alta che va trasmessa regolarmente (per i servomotori, ad esempio, è la coppia massima di accelerazione in Nm)

Calcolo del coefficiente d'urto C_S

	Movimento continuo	Movimento dinamico con frequenti star-stop	Movimento dinamico con häufigem frequenti inversioni
Fattore C_S	1,0	2,0	4,0

Si prega di tener presente i diametri di foratura massimi ammissibili per la misura del giunto scelta e la relativa capacità di spostamento. Questi si trovano nella tabella in cui è riportata la misura del giunto corrispondente.

Informazioni tecniche generali

Materiale

GDC-A/ZDC-A

Mozzi, spaziatore: Lega di alluminio ad alta resistenza 3.4365 AlZn5.5MgCu o EN AW-2024-AlCu4Mg1 anodizzato con protezione anticorrosione
Pacco lamellare: Acciaio inox 1.4301 X5CrNi18-10
Viti di fissaggio: DIN 912 12

Temperatura di funzionamento

da -25°C a +100°C

GDT

Alluminio: Lega di alluminio ad alta resistenza 3.4365 AlZn5.5MgCu o EN AW-2024-AlCu4Mg1 in alluminio anodizzato con protezione contro la corrosione
Pacco lamellare: Acciaio inox 1.4301 X5CrNi18-10
Viti a morsetto: EN ISO 4017

Temperatura di funzionamento

da -25°C a +100°C

GDC-SS/ZDC-SS

Mozzi, spaziatore: Acciaio inox 1.4305
Viti a morsetto: Acciaio inox 1.4305
Pacco lamellare: Acciaio inox 1.4310
Viti: 1.4301

Temperatura di funzionamento

da -25°C a +180°C

„breve e dolce ...
spiegato“

I NOSTRI PITTOGRAMMI



Resistenza alle alte temperature



Smorzamento delle vibrazioni



Collegabile assialmente



Elevato spostamento radiale



senza gioco



rigido torsionalmente



Elevato spostamento angolare



Alta velocità



Isolamento elettrico



Resistente alla corrosione