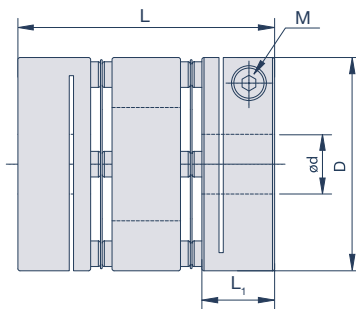


## Diskflex ZDC-SS | Edelstahl Kompakt

Kompakte Klemmnabenausführung



### Spezifikationen

Modell	D mm	L mm	L <sub>1</sub> mm	M	T <sub>A</sub> Nm	max. rpm min <sup>-1</sup>	T <sub>KN</sub> Nm	C <sub>T</sub> Nm/rad	g	Verlagerungen		
										angular °	radial mm	axial mm
ZDC19-SS	19	23,3	8,7	M2,6	1	14.000	0,9	400	37	1	0,05	0,2
ZDC22-SS	22,2	25	8,7	M2,6	1	10.000	1,1	520	47	1,5	0,12	0,2
ZDC31-SS	31,8	33,5	11,6	M3	1,7	10.000	3	1.650	140	1,5	0,15	0,4
ZDC35-SS	35	34,6	16,2	M4	2,5	8.000	4	1.500	165	1,5	0,16	0,4
ZDC39-SS	39	39,5	13,7	M4	2,5	8.000	5	2.250	257	1,5	0,18	0,4
ZDC54-SS	54	52	19	M5	4	8.000	22	8.750	675	1,5	0,2	0,5

M= Schraubengröße, T<sub>A</sub>= Schraubenanzugsmoment, T<sub>KN</sub>= Kupplungsnennmoment, C<sub>T</sub>= Drehfedersteife, g= Masse

### Bohrungsdurchmesser

Modell	d (mm)																		
	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	14	15	16	18	19	20	22	24	25
ZDC19-SS		•	•	•															
ZDC22-SS		•	•	•	•	•													
ZDC31-SS				•	•	•	•	•	•	•	•								
ZDC35-SS				•	•	•	•	•	•	•	•	•							
ZDC39-SS						•	•	•	•	•	•	•	•						
ZDC54-SS								•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•

Bestellbeispiel:  
ZDC16-SS ø3 ø3  
Diskflex Größe 16, Bohrungen 3 und 3



Bei der Auswahl der Diskflex spielen die verschiedenen technischen Parameter eine entscheidende Rolle. Parameter wie maximale Drehzahlen, auftretende Wellenverlagerungen und Antriebsmoment sollten berücksichtigt werden. Übersichtlich kann die erforderliche Kupplungsgröße nach folgender Formel berechnet werden:

## Serie GDC, ZDC, GDT

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

Das Nenndrehmoment  $T_{KN}$  der ausgewählten Kupplungsgröße sollte größer sein als das Antriebsmoment  $T_A$  in Nm (ergibt sich aus der Herstellerangabe des Antriebsmotors) multipliziert mit den Betriebsfaktoren der Anwendung.

Bei Servoanwendungen ist zu beachten, dass das Beschleunigungsmoment dieser Servomotoren ein Vielfaches über deren Nenndrehmomenten liegt. Die Auslegung erfolgt entsprechend nach dem höchsten, regelmäßig zu übertragenden Spitzenmoment der Antriebsseite (dieses ist bei Servomotoren z.B. das maximale Beschleunigungsmoment in Nm)

### Stoßfaktor $C_S$

	Kontinuierlicher Bewegungsablauf	Dynamischer Bewegungsablauf mit häufigem Start-Stopp	Dynamischer Bewegungsablauf mit häufigem Reversierbetrieb
Faktor $C_S$	1,0	2,0	4,0

Bitte beachten Sie bei der gewählten Kupplungsgröße die maximal zulässigen Bohrungsdurchmesser und die entsprechende Verlagerungskapazität. Diese entnehmen Sie bitte aus der Tabelle der entsprechenden Kupplungsgröße.

## Serie GTR

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

### Stoßfaktor $C_S$

	gleichförmige Belastung	ungleichförmige Belastung	stoßende Belastung
Faktor $C_S$	1	2	3-4

### Richtungsfaktor $C_D$

	kontinuierliche, einseitige Drehrichtung	abwechselnde Drehrichtung, Reversierbetrieb
Faktor $C_D$	1,0	1,2

### Temperaturfaktor $C_T$

	Betriebstemperatur $\leq 150^\circ\text{C}$	Betriebstemperatur $150^\circ\text{C} - 200^\circ\text{C}$	Betriebstemperatur $200^\circ\text{C} - 250^\circ\text{C}$
Faktor $C_T$	1,0	1,0 - 1,15	1,15 - 1,25

„kurz & knapp ...  
erklärt“

UNSERE PIKTOGRAMME



Hohe Temperaturbeständigkeit



Schwingungsdämpfend



Axial steckbar



Hohe Radialverlagerung



Spielfrei



Drehsteif



Hohe Winkelverlagerung



Hohe Drehzahlen



Elektrisch isolierend



Korrosionsbeständig