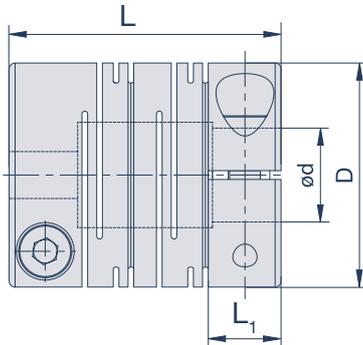


Sliflex GRC-A | Alluminio

Con mozzo a morsetto



Dati tecnici

Codice Prodotto	D mm	L mm	M	T _A Nm	giri max min ⁻¹	T _{KN} Nm	C _T Nm/rad	g	disallineamento max		
									radiale mm	angolare °	assiale mm
GRC12-A	12,7	19	M2	0,5	35.000	0,2	40	4,4	0,1	2,5	0,3
GRC16-A	16	21,5	M2,6	1	27.000	0,4	75	8,2	0,15	2,5	0,3
GRC19-A	19,1	23	M2,6	1	20.000	0,6	150	12	0,15	2,5	0,3
GRC22-A	22,2	26,5	M3	1,7	18.000	1	200	17,9	0,15	2,5	0,4
GRC26-A	26,2	31,5	M3	1,7	17.000	2	340	29,9	0,2	2,5	0,4
GRC32-A	31,8	39	M4	3,5	14.000	3,8	450	62,3	0,2	2,5	0,4
GRC39-A	39	56	M5	8	10.000	7,0	640	117	0,25	2,5	0,4
GRC49-A	49	70	M6	13	8.400	15	1.500	258	0,25	2,5	0,5
GRC60-A	60	88	M8	30	7.000	30	2.500	483	0,25	2,5	0,5

M= Dimensione delle viti ISO 4762, T_A= Coppia di serraggio della vite (Nm), T_{KN}= Coppia nominale, C_T= Rigidità torsionale, g= Peso approx

Alesaggio

Codice Prodotto	d (mm)														
	3	4	5	6	8	10	12	14	15	16	18	19	20	24	25
GRC12-A	•	•	•												
GRC16-A	•	•	•	•											
GRC19-A		•	•	•	•										
GRC22-A			•	•	•	•									
GRC26-A			•	•	•	•	•								
GRC32-A					•	•	•	•	•						
GRC39-A						•	•	•	•	•					
GRC49-A							•	•	•	•	•	•	•		
GRC60-A									•	•	•	•	•	•	•

Esempio D'ordine:

GRC26-A ø10 ø12

Sliflex Serie 26, Foro 10 e 12



I vari parametri tecnici svolgono un ruolo fondamentale per la selezione del giunto Sliflex. 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 GRC

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

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 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

GRC-A: Lega di alluminio ad alta resistenza 3.4365 AlZn5.5MgCu o EN AW-2024-AlCu4Mg1 anodizzato con protezione anticorrosione
Viti di serraggio: EN ISO 4762/DIN 912 12.9

GRC-SS: Acciaio inox 1.4305 X10CrNiS18-9
Viti di serraggio: DIN 912 A2

Temperatura di funzionamento

Versione in alluminio: da -30°C a +100°C
Versione in acciaio inox: da -30°C a +140°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