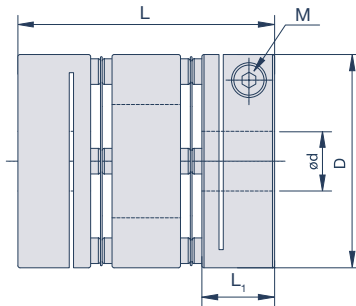


Diskflex ZDC-A | Aluminium Kompakt

Kompakte Klemmnabenausführung



Spezifikationen

Modell	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
ZDC16	16	21,2	7,8	M2,5	1	14.000	0,5	200	9	1	0,05	0,2
ZDC19	19	23,3	8,7	M2,6	1	14.000	0,9	300	14	1	0,05	0,2
ZDC22	22,2	25	8,7	M2,6	1	10.000	1,1	400	18	1,5	0,12	0,2
ZDC31	31,8	33,5	11,6	M3	1,7	9.000	3	1.300	52	1,5	0,15	0,4
ZDC35	35	34,6	12,7	M4	3,5	8.500	4	1.500	67	1,5	0,16	0,4
ZDC39	39	39,5	13,7	M4	3,5	8.000	5	1.800	95	1,5	0,18	0,4
ZDC54	54	52,6	19	M5	8	8.000	22	7.000	250	1,5	0,2	0,5

M= Schraubengröße, T_A= Schraubenanzugsmoment, T_{KN}= Kupplungsnennmoment, C_T= 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
ZDC16	•	•	•																
ZDC19	•	•	•	•															
ZDC22	•	•	•	•	•														
ZDC31			•	•	•	•	•	•	•	•	•	•							
ZDC35			•	•	•	•	•	•	•	•	•	•							
ZDC39			•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•						
ZDC54								•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•

Bestellbeispiel:
ZDC16 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