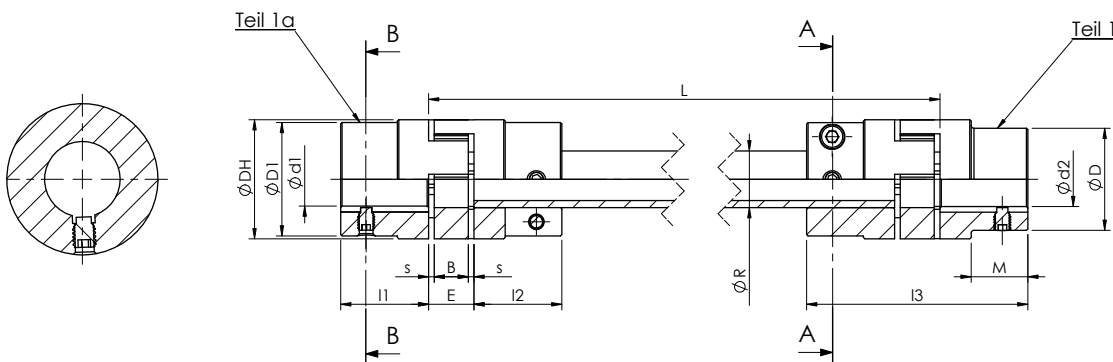


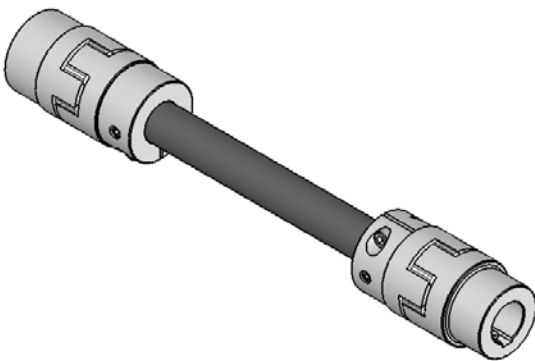
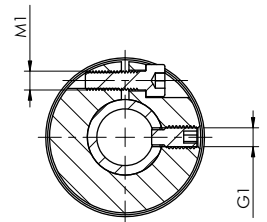
# Gelenkwellen ZR

Die Gelenkwelle ZR ist besonders drehelastisch und dient zur Überbrückung großer Wellenabstände bis zu einer Drehzahl von 1500 min<sup>-1</sup>. Durch die doppelte Anordnung der Zahnkränze sind große Radialverlagerungen möglich mit guten Dämpfungseigenschaften. Die Gelenkwelle ZR ist radial montierbar ohne eine Verschiebung der Getriebe oder des Motors.

SCHNITT B-B



SCHNITT A-A

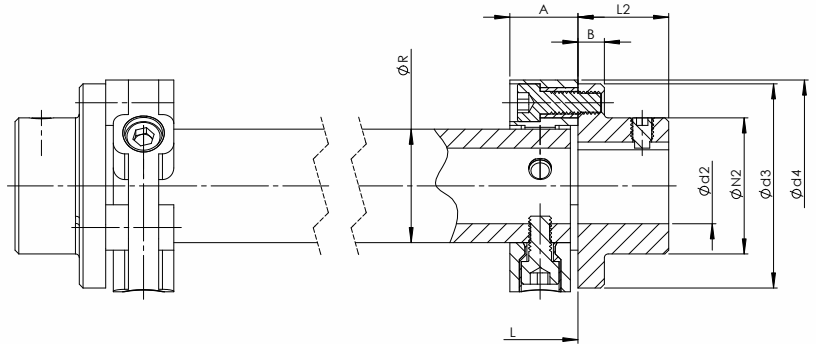


Größe	Fertigungsbohrungen ØdH7 <sup>2)</sup>		Ø DH	Ø D	Ø D1	ØdH	I1	I2	M	s	b	E	I3	ØR	G1	dp	
	Teil 1	Teil 1a															
	min Ød2	max Ød2	min Ød1	max Ød1													
ZR 14	-	-	4	14	30	-	30	10,5	11	-	1,5	10	13	35	14x2	M4	2,5
ZR 19	6	19	19	24	40	32	41	18	25	20	2	12	16	66	20x3	M6	4
ZR 24	8	24	24	28	55	40	55	27	30	24	2	14	18	78	30x4	M8	5,5
ZR 28	10	28	28	38	65	48	65	30	35	28	2,5	15	20	90	35x4	M10	7
ZR 38	12	38	38	45	80	66	77	38	45	37	3	18	24	114	40x4	M12	8,5
ZR 42	28	42	42	55	95	75	94	46	50	40	3	20	26	126	45x4	M12	8,5
ZR 48	28	48	48	60	105	85	102	51	56	45	3,5	21	28	140	50x4	M16	12

# Gelenkwellen GX

Drehsteife Gelenkwellen dienen zur Verbindung von mehreren Spindelhubgetrieben. Sie dämpfen Geräusche, Drehschwingungen und Stöße und gleichen axiale, radiale und winklige Verlagerungen aus. Außerdem zeichnen sie sich durch hohe Torsionssteifigkeit, hohe Temperatur- und Ölbeständigkeit aus und eignen sich besonders für lange Verbindungen und/oder hohe Drehzahlen. Elastische Gelenkwellen sind wartungsfrei, das Mittelteil kann ohne axiale Verschiebung der angeschlossenen Aggregate radial (quer) ausgebaut werden.

Die Lieferung erfolgt in Rohrlänge (Maß L nach Angabe des Kunden) mit beidseitig angebrachten Kupplungen. Außer bei sehr langen Verbindungen sind im allgemeinen keine Stehlager erforderlich. Für die optimale Ausrichtung der Hubtriebesspindeln zueinander empfehlen wir den Einsatz von Gelenkwellen mit Spansätzen.

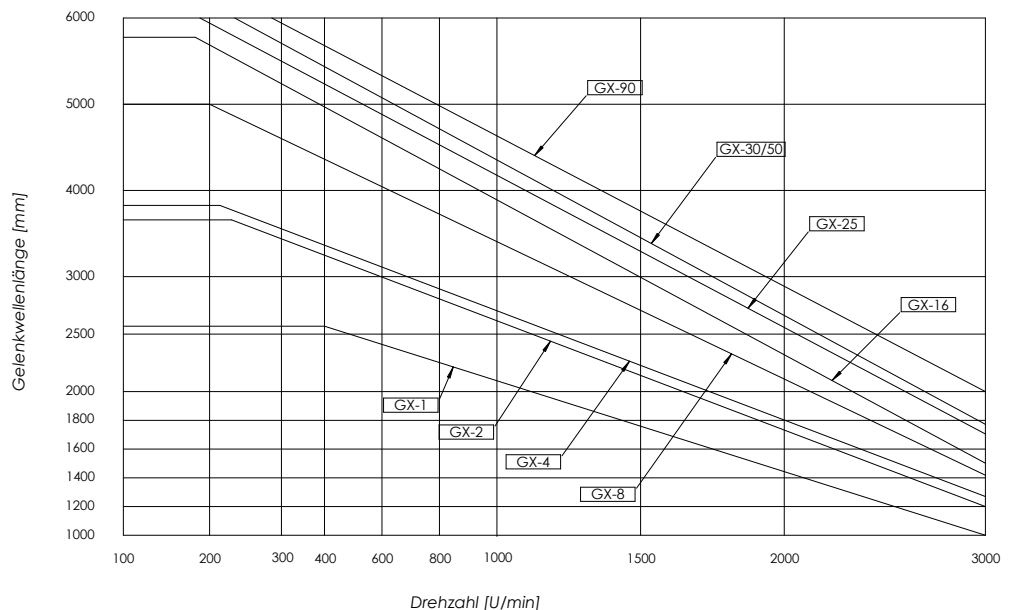


Größe	A	B	C	$\varnothing d_3$	Vorbohrung d	Fertigungsbohrungen $\varnothing dH7/2$ D max <sup>(2)</sup>	E	F	L <sub>2</sub>	$\varnothing N_2$	$\varnothing R$	T	T <sub>k</sub> / M
GX - 1	24	7	5	56	8	25	22	2	24	36	30	1,5	Ø44/2xM6
GX - 2	24	8	5	85	12	38	20	4	28	55	40	1,5	Ø68/2xM8
GX - 4	28	8	5	100	15	45	24	4	30	65	45	1,5	Ø80/3xM8
GX - 8	32	10	5	120	18	55	28	4	42	80	60	1,5	Ø100/3xM10
GX - 16	42	12	5	150	20	70	36	6	50	100	70	1,5	Ø125/3xM12
GX - 25	46	14	5	170	20	85	40	6	55	115	85	1,5	Ø140/3xM14
GX - 30	58	16	5	200	25	100	50	8	66	140	100	1,5	Ø165/3xM16
GX - 50	58	16	5	200	25	100	50	8	66	140	100	1,5	Ø165/3xM16
GX - 90	70	19	5	260	30	110	62	8	80	160	125	2	Ø215/3xM20

## Gelenkwellendiagramm

in Abhängigkeit von Länge und Drehzahl

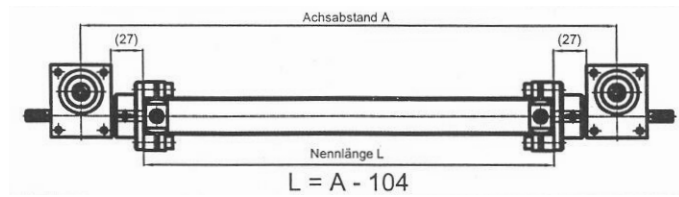
Zulässige Drehzahl = Drehzahl\*0,8



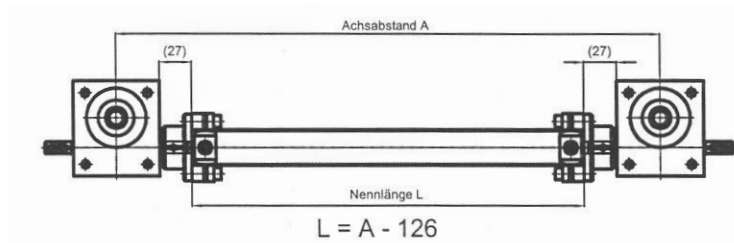
# Gelenkwellen GX

Längenberechnung der Gelenkwelle  
bei MULTI mit Passfedernut

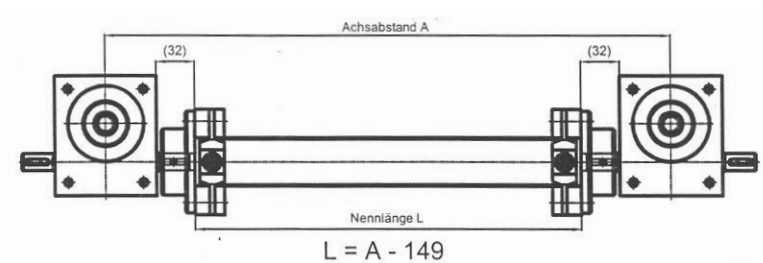
**M 0**



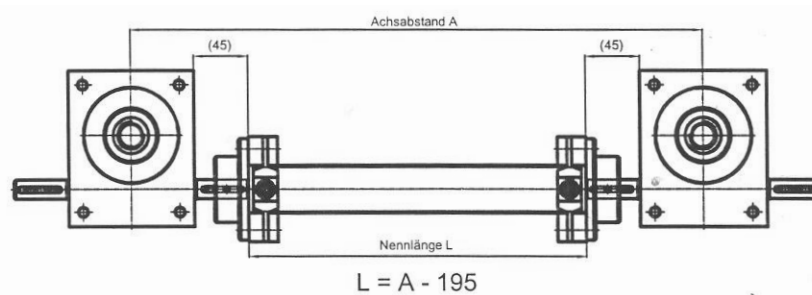
**M 1**



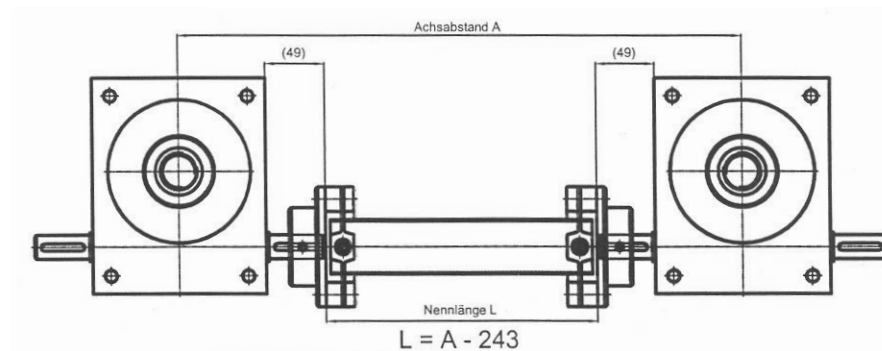
**M 2**



**M 3**



**M 4**



**M 5**

