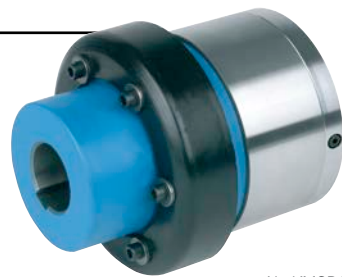


AL..KMSD2



AL..KMSD2 背部

类型



AL..KMSD2 型也是滚柱式楔块接触式超越离合器, 该型超越离合器两侧采用160系列深沟球轴承作为支撑, 有独立的润滑和密封设计, 并使用润滑油润滑(出厂时可选择是否加注润滑油)。这种类型的超越离合器主要使用的是超越功能。

在这种设计中, 一个标准的AL型超越离合器与KMS爪式弹性半联轴器直接连接, 作为一个整体传动解决方案提供给客户。KMS型爪式半联轴器是一种既可靠又经济的弹性联轴器, 适用于多种应用。密封端盖D2是标准的密封用盖板。在它们的外圆圆周上有两个油孔用油堵堵住, 这两个油孔根据位置分

别具有加油兼放油和观察油位的功用。STIEBER建议该型超越离合器组装完成后出厂。

请尽量准确说明超越离合器的需求旋向, 我们对于旋向的定义是: 面对D2密封端盖, 超越离合器内圈的旋转方向是顺时针或者逆时针。

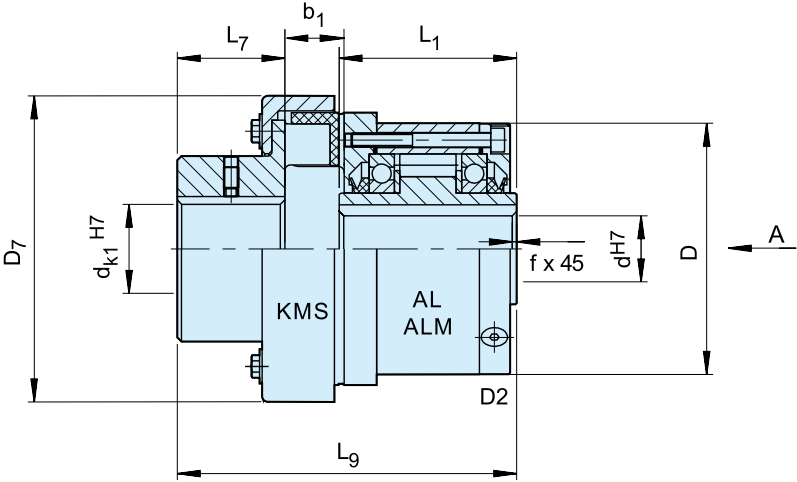
下页的数据表中提供的额定扭矩值是由KMS型半联轴器的额定扭矩性能决定的。

对于联轴器的安装说明, 请参考STIEBER的AL型超越离合器的操作手册。

自润滑独立超越离合器

AL..KMSD2

AL..KMSD2



半联轴器: P9 公差键槽

类型	规格	半联轴器规格	额定转矩	超越速度		尺寸							重量
AL..KMSD2	d_{K1}^{H7} [mm]	KMS	T_{KN} [Nm]	$n_{imax}^{1)}$ [min ⁻¹]	$n_{amax}^{2)}$ [min ⁻¹]	d_{K1}^{H7} [mm]	D	L ₁	D ₇	L ₇	L ₉	b ₁	[kg]
	12	4	50	2500	6000	7... 35	62	42	78	40	100	18	2.10
	15	6,3	79	1900	6000	12... 40	68	52	90	45	116	20	2.70
	20	10	125	1600	5600	10... 45	75	57	117	48	123.5	17	3.80
	25	10	125	1400	4500	10... 45	90	60	117	48	126.5	17	4.4
	30	16	200	1300	4100	10... 50	100	68	129	52	140	19	5.9
	35	25	313	1100	3800	15... 55	110	74	134	57	155	22	8.1
	40	40	500	950	3400	20... 60	125	86	155	61	173	26	11.4
	45	63	788	900	3200	20... 70	130	86	175	67	186	30	13.3
	50	100	1250	850	2800	25... 75	150	92	196	75	208.5	35	19.1
	55	100	1250	720	2650	25... 75	160	104	196	75	216.5	35	20.4
	60	160	2000	680	2450	30... 80	170	114	223	82	243	41	27.1
	70	250	3125	580	2150	35... 90	190	134	252	89	277.5	47	40.4
	80	400	5000	480	1900	45... 100	210	144	290	97	305	56	57
	90	630	7875	380	1700	60... 120	230	158	330	116	346.5	64	87
	100	1000	12500	350	1450	75... 140	270	182	378	140	386	75	131
	120	1600	20000	250	1250	90... 160	310	202	432	160	430	85	196
	150	根据客户需求定制											
	200	根据客户需求定制											
	250	根据客户需求定制											
ALM..KMSD2	25	16	200	1100	2800	12... 50	90	60	117	52	132.5	19	4.4
	30	25	313	1000	2500	15... 55	100	68	129	57	150	22	5.9
	35	40	500	900	2400	18... 60	110	74	134	61	163	26	8.1

备注

1) 内座圈超越

2) 外座圈超越

达到 DIN 6885.1 的键槽
订购时, 请指明孔径 ϕd_k 与转向 (从箭头 "A" 方向看)
: "R" 内座圈按顺时针方向超越; "L" 内座圈按逆时针方向超越

» 请参阅第 12-13 页安装与维护说明

安装示例

