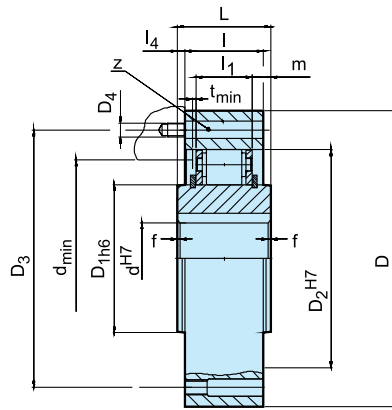


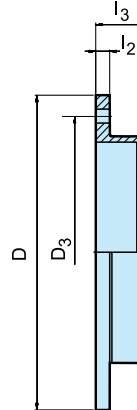
Freiläufe mit fliehkraftabhebenden Klemmkörpern

RSCI



RSCI 20-130

F8



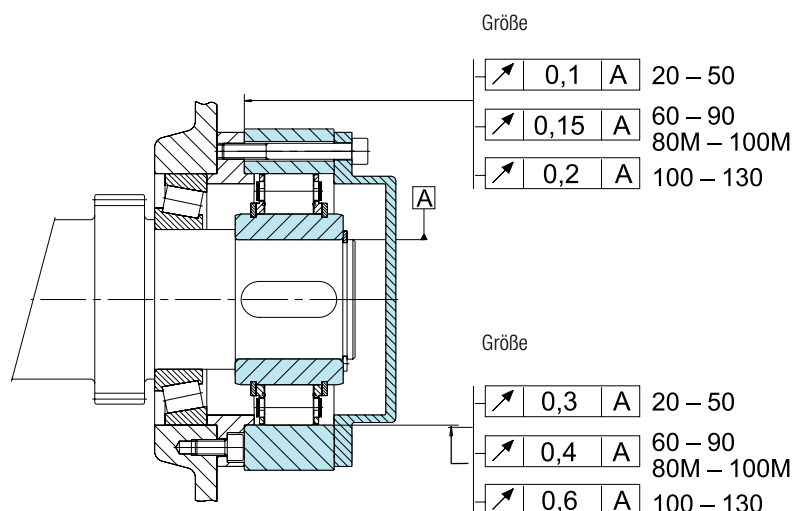
Bauart	Größe	Drehzahlen									Anzahl												Gewicht	
RSCI	d ^{H7} [mm]	T _{KN} ¹⁾ [Nm]	n _{max} ²⁾ [min ⁻¹]	n _{min} ³⁾ [min ⁻¹]	n _{max} ⁴⁾ [min ⁻¹]	D ⁵⁾ [mm]	D _{1h6} [mm]	D ₂ ^{H7} [mm]	D ₃ [mm]	D ₄ [mm]	z	L [mm]	l [mm]	l ₁ [mm]	l ₄ [mm]	f×45° [mm]	d _{min} [mm]	m [mm]	t _{min} [mm]	l ₂ [mm]	l ₃ [mm]	RSCI [kg]	F8 [kg]	
	20	212	315	750	15000	90	36	66	78	M6	6	35	35	25	0	0,8	52	5	1	8	16	1,5	0,3	
	25	319	300	725	14000	95	40	70	82	M6	6	35	35	25	0	1,0	56	5	1	8	16	1,6	0,4	
	30	375	290	700	11000	100	45	75	87	M6	6	35	35	25	0	1,5	62	5	1	8	16	1,8	0,4	
	35	550	280	670	11000	110	50	80	96	M6	8	35	35	25	0	1,5	66	5	1	8	16	2,1	0,5	
	40	800	260	630	8000	125	60	90	108	M8	8	35	35	25	0	1,5	76	5	1	10	21	2,7	0,7	
	45	912	255	610	7000	130	65	95	112	M8	8	35	35	25	0	1,5	82	5	1	10	21	2,9	0,9	
	50	1400	235	560	6000	150	80	110	132	M8	8	40	40	25	0	1,5	100	7,5	1	10	21	4,3	1	
	60	2350	210	510	6000	175	85	125	155	M10	8	60	50	36	5	2,0	110	12	2	12	35	6,5	1,8	
	70	3050	195	470	4000	190	100	140	165	M10	12	60	50	36	5	2,0	120	12	2	12	35	8,6	1,9	
	80	4500	180	440	4000	210	120	160	185	M10	12	70	60	36	5	2,0	140	17	3	12	35	12,5	2,6	
	80M	5800	155	375	4000	210	120	160	185	M10	12	70	60	46	5	2,0	140	12	2	12	35	13,1	2,6	
	90	5600	170	410	3000	230	140	180	206	M12	12	80	70	36	5	2,5	165	22	3	12	35	17,4	3,0	
	90M	8700	145	350	3000	245	140	180	206	M12	12	80	70	46	5	2,5	160	17	2	12	35	18,3	3,0	
	100	10500	145	355	3000	290	140	210	258	M16	12	90	80	52,6	5	2,5	180	18,6	3	15	37	28	5,0	
	100M	16000	140	340	2400	290	170	210	258	M16	12	90	80	63	5	2,5	200	13,5	2	12	35	30	5,0	
	130	15750	135	330	2400	322	170	240	278	M16	12	90	80	52,6	5	3,0	210	18,6	3	15	37	35	6,0	
130M	21000	130	320	2400	322	200	240	278	M16	12	90	80	63	5	3,0	230	14	2	15	37	37	6,0		

BEMERKUNGEN

- $T_{max} = 2 \times T_{KN}$
» Siehe Auswahl Seite 7 bis 11
 - Die maximal zulässige Mitnahmedrehzahl n_{max} darf während der Übertragung des Drehmomentes nicht überschritten werden
 - Die minimal zulässige Leerlaufdrehzahl n_{imin} soll nicht im Dauerbetrieb unterschritten werden; weitere Reduzierung dieser minimalen Leerlaufdrehzahl auf Anfrage
 - Innenring überholt
Passfedernut nach DIN 6885.1
 - Toleranz +1
- Deckel F8 muss gesondert bestellt werden
» Siehe Montage- und Wartungshinweise
Seite 12 bis 13

Andere Bohrungen auf Anfrage

EINBAUBEISPIEL



RSCI 180-300



BAUART



Die Bauart RSCI ist ein fliehkraftabhebender Klemmkörperfreilauf bei drehendem Innenring. Nur dieser Ring ist für die Überholbewegung geeignet.

Vornehmlich als Rücklaufsperre konzipiert, können diese Freiläufe auch als Überholkupplung in Hilfs- oder Starterantrieben eingesetzt werden. In diesen Fällen soll die Überholdrehzahl hoch und die Mitnahmedrehzahl gering sein.

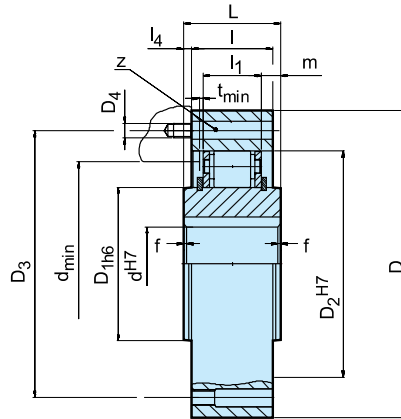
Die in den zugehörigen Tabellen angegebenen Antriebsdrehzahlen dürfen nicht überschritten werden. Der Außenring wird über den Durchmesser D2 zentriert. Die Zentrierung darf die Käfigteile nicht berühren.

Weitere Informationen entnehmen Sie bitte der Seite 72 (RSCI 20-130).

Freiläufe mit fliehkraftabhebenden Klemmkörpern

RSCI 180-300

RSCI



Bauart	Größe	Drehmoment	Drehzahlen				Anzahl										Gewicht			
	d ^{H7} [mm]	T _{KN} ¹⁾ [Nm]	n _{max} ²⁾ [min ⁻¹]	n _{min} ³⁾ [min ⁻¹]	n _{max} ⁴⁾ [min ⁻¹]	D ⁵⁾ [mm]	D _{1h6} [mm]	D _{2H7} [mm]	D ₃ [mm]	D ₄ [mm]	z	L [mm]	l [mm]	l ₁ [mm]	l ₄ [mm]	f × 45° [mm]	d _{min} [mm]	m [mm]	t _{min} [mm]	[kg]
RSCI	180	31500	115	285	1300	412	240	310	360	M20	12	90	80	53	5	3,5	280	18,6	3	59
	180 M	50000	90	220	1300	422	240	310	370	M20	18	120	120	83	0	4	280	18,5	2	92
	180 II	63000	115	285	1300	412	240	310	360	M20	24	160	160	118	0	3,5	280	22	3	116
	180 II-M	100000	90	220	1300	425	240	310	370	M24	24	240	240	176	0	4	280	31	3	190
	220	42500	110	265	1100	470	290	360	410	M20	16	105	80	60	12,5	4	330	23,5	3	90
	220 M	68000	85	205	1100	480	290	360	410	M24	16	120	120	83	0	4	330	18,5	2	109
	220 II	85000	110	265	1100	480	290	360	430	M24	18	160	160	130	0	4	330	15	3	159
	220 II-M	136000	85	205	1100	490	290	360	425	M30	20	240	240	176	0	4	330	32	2	249
	240	52000	105	250	1100	500	320	390	440	M20	16	105	90	60	7,5	4	360	15	2	95
	240 M	83000	80	195	1100	520	320	390	440	M24	16	120	120	83	0	4	360	18,5	2	137
	240 II	104000	105	250	1100	520	320	390	440	M24	24	180	180	132	0	4	360	24	2	191
	240 II-M	166000	80	195	1100	530	320	390	455	M30	24	240	240	181	0	4	360	32	2	250
	260	65000	100	240	1000	550	360	430	500	M24	16	105	105	60	0	4	400	22,5	2	130
	260 M	100000	75	185	1000	580	360	430	500	M24	24	125	125	83	0	4	400	21	2	183
	260 II	130000	100	240	1000	580	360	430	500	M24	24	210	210	132	0	4	400	39	2	262
	260 II-M	200000	75	185	1000	580	360	430	500	M30	24	250	250	176	0	4	400	37	2	369
	300	78000	90	225	1000	630	410	480	560	M24	24	105	105	60	0	4	460	22,5	3	174
	300 M	125000	70	175	1000	630	410	480	560	M24	24	125	125	83	0	4	460	21	3	210
	300 II	156000	90	225	1000	630	410	480	560	M24	24	210	210	134	0	4	460	38	3	351
	300 II-M	250000	70	175	1000	630	410	480	560	M30	24	250	250	182,6	0	4	460	33,7	3	457

BEMERKUNGEN

1) $T_{\max} = 2 \times T_{KN}$

» Siehe Auswahl Seite 7 bis 11

2) Die maximal zulässige Mitnahmedrehzahl $n_{\max}$ darf während der Übertragung des Drehmomentes nicht überschritten werden

3) Die minimal zulässige Leerlaufdrehzahl $n_{\min}$ soll nicht im Dauerbetrieb unterschritten werden; weitere Reduzierung dieser minimalen Leerlaufdrehzahl auf Anfrage

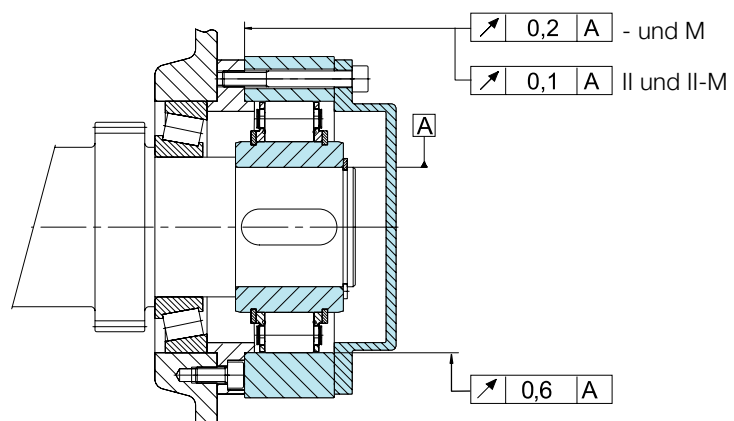
4) Innenring überholt
Passfedernut nach DIN 6885.1

5) Toleranz +1

Deckel F8 muss gesondert bestellt werden
» Siehe Montage- und Wartungshinweise
Seite 12 bis 13

Andere Bohrungen auf Anfrage

Einbaubeispiel





BAUART



Die Baureihe RSXM rundet das RSCI-Programm bei kleinen Baugrößen ab. Die Bauart RSXM ist ein fliehkraftabhebender Klemmkörperfreilauf bei drehendem Innenring. Nur dieser Ring ist für die Überholbewegung geeignet. Der Freilauf ist ungelagert. Es müssen Lager vorgesehen werden, welche die Konzentrität der Ringe gewährleisten und Radial- und Axialkräfte aufnehmen. Rund- und Planlauffehler müssen innerhalb der angegebenen Toleranzen liegen.

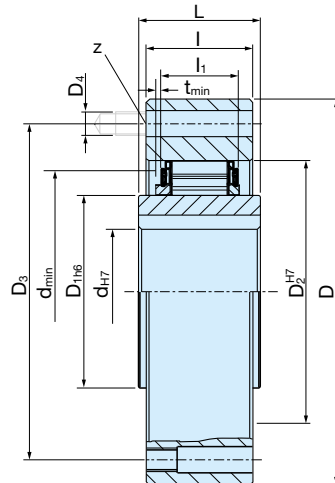
RSXM-Freiläufe sind für alle in der Antriebstechnik üblichen Schmiermittel geeignet. Es ist auch möglich, den Freilauf ohne separate Schmierung direkt in das Getriebe einzubauen. Ölnebel ist im Allgemeinen ausreichend. Arbeitet der Freilauf vorwiegend im Überholbetrieb, ist auch Fettschmierung möglich.

Beim Einbau als Rücklaufsperre ist sicherzustellen, dass die Überholdrehzahl die in der Tabelle angegebene minimale Leerlaufdrehzahl nicht unterschreitet.

Freiläufe mit fliehkraftabhebenden Klemmkörpern

RSXM

RSXM



Bauart	Größe	Bohrung	Drehmoment	Leerlaufdrehzahlen						Anzahl								Gewicht
		d ^{H7} [mm]	T _{KN} ¹⁾ [Nm]	n _{max} ²⁾ [min ⁻¹]	n _{min} ³⁾ [min ⁻¹]	n _{lmax} ⁴⁾ [min ⁻¹]	D ⁵⁾ [mm]	D _{1h6} [mm]	D ₂ ^{H7} [mm]	D ₃ [mm]	D ₄ [mm]	z [nb]	L [mm]	I [mm]	l ₁ [mm]	t _{min} [mm]	d _{min} [mm]	[kg]
RSXM	31	20*	100	340	820	20000	85	31	55	70	M6	6	24	25	17	1	41	0,75
	38	25*	135	320	770	18500	90	38	62	75	M6	6	24	25	17	1	50	0,95
	46	25,30	425	300	530	13500	95	46	70	82	M6	6	35	35	25	1	53	1,4
	51	30,35	525	220	525	12500	105	51	75	90	M6	6	35	35	25	1	62	1,8
	56	35,40	625	210	500	11500	110	56	80	96	M6	8	35	35	25	1	70	1,8
	61	35,40	420	265	640	14000	120	61	85	105	M8	6	25	27	17	2	73	1,8
	66	35,40,45	850	200	480	10000	132	66	90	115	M8	8	35	35	25	1	78	2,7
	76	40,45,50	1100	190	460	9000	140	76	100	125	M8	8	35	35	25	1	90	3,1
	86	45,50	1450	180	440	8000	150	86	110	132	M8	8	40	40	25	1	100	4,2
	101	45,55,60,70	1950	175	420	6500	175	101	125	155	M10	8	50	50	25	1	117	7,3

BEMERKUNGEN

1) $T_{\max} = 2 \times T_{KN}$

» Siehe Auswahl Seite 7 bis 11

2) Die maximal zulässige Mitnahmedrehzahl $n_{\max}$ darf während der Übertragung des Drehmomentes nicht überschritten werden

3) Die minimal zulässige Leerlaufdrehzahl $n_{\min}$ soll nicht im Dauerbetrieb unterschritten werden; weitere Reduzierung der minimalen Leerlaufdrehzahl auf Anfrage.

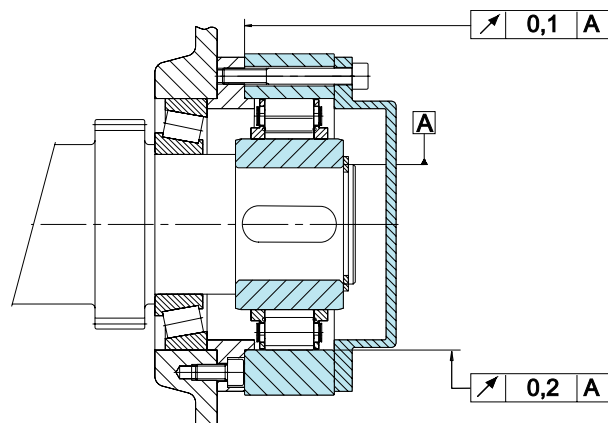
4) Innenring überholt
Passfedernut nach DIN 6885.1
*Passfedernut nach DIN 6885.3

5) Toleranz +1

» Siehe Montage- und Wartungshinweise
Seite 12 bis 13

Andere Bohrungen auf Anfrage

EINBAUBEISPIEL



RSRV RSRT

BAUART



Bei den Bauarten RSRV und RSRT handelt es sich um fliehkraftabhebende RSCI – Klemmkörperfreiläufe (» siehe Seiten 72 bis 75), die zusätzlich mit einer kraftschlüssigen Drehmomentbegrenzung ausgestattet sind. Diese begrenzt das übertragene Drehmoment auf einen Maximalwert, der werkseitig eingestellt wird. Die Verwendung von speziellen, ölgetränkten Reibbelägen gewährleistet eine gleichbleibende Drehmomentgrenze, auch nach langer Stillstandzeit.

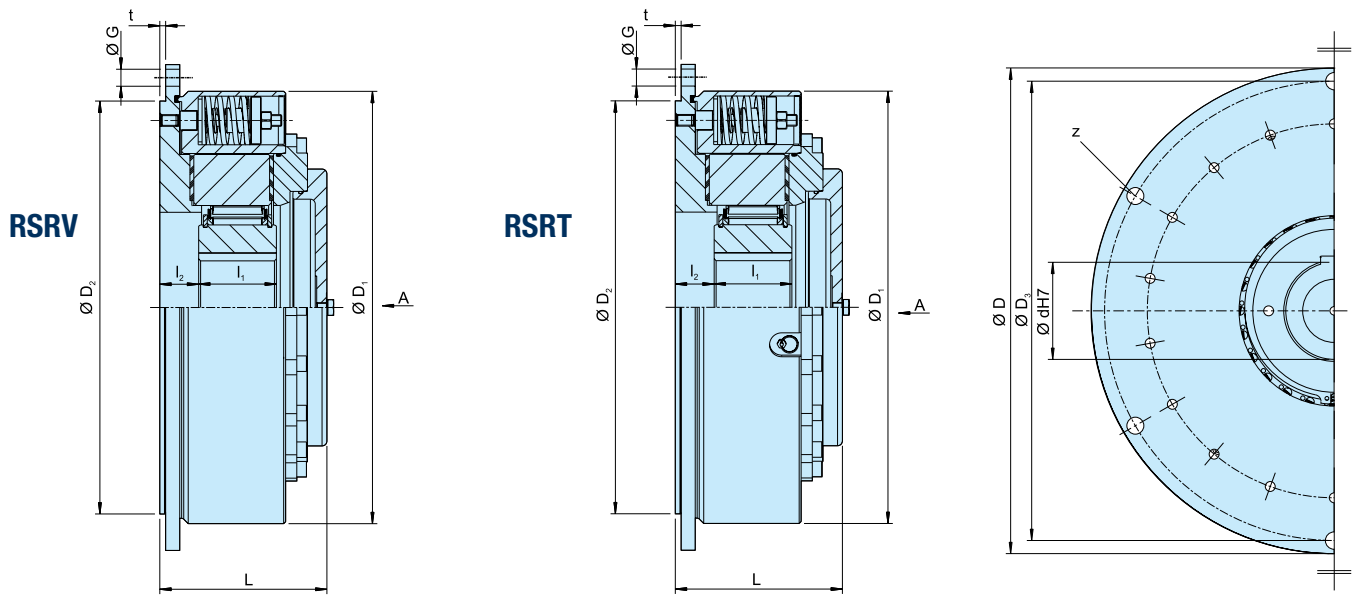
Diese Modelle werden überwiegend als Rücklaufsperren in Mehrmotorenantrieben wie beispielsweise Förderbändern eingesetzt. Die Bauart RSRV ist die Basisversion. Sie dient dem reinen Momentausgleich.

Die Bauart RSRT ist zusätzlich mit einer mechanischen Lösevorrichtung ausgestattet, die eine kontrollierte Entlastung der gesamten Antriebseinheit ermöglicht. Eine hydraulische Lösevorrichtung steht als Alternative zur Verfügung. Bei der Auslegung der Baugröße sollte die Drehmomentgrenze ca. 20 % über dem maximal zu erwartenden statischen Betriebsdrehmoment und unter Berücksichtigung von Überlast angenommen werden.

Die Freilaufereinheit ist nicht gelagert, so dass eine geeignete Positionierung von Antriebswelle und Freilaufgehäuse vorzusehen ist. Rund- und Planlauffehler müssen innerhalb der angegebenen Toleranzen liegen.

Freiläufe mit fliehkraftabhebenden Klemmkörpern

RSRV, RSRT

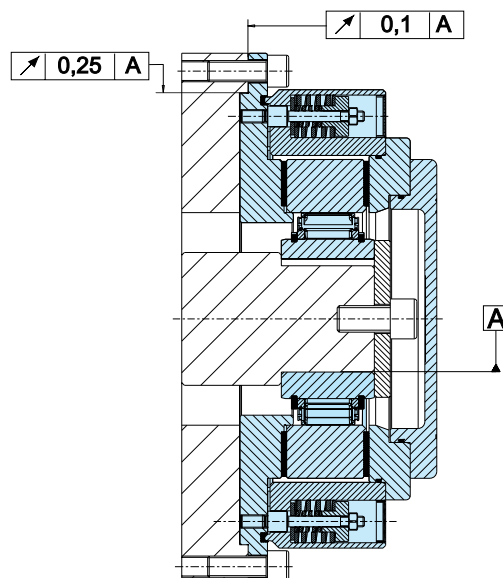


Bauart	Größe											Number				Gewicht
		d^{H7} [mm]	$T^{1)}$ [Nm]	$n_{min}^{2)}$ [min ⁻¹]	$n_{max}^{3)}$ [min ⁻¹]	D [mm]	D_1 [mm]	$D_{2\ H7}$ [mm]	D_3 [mm]	t [mm]	z	L [mm]	I_1 [mm]	$I_2^{4)}$ [mm]	G	[kg]
RSRV RSRT	85	50, 60	1400	490	5300	330	286	280	308	6	6	135	60	29	M12	50
	100	60, 70	2300	480	4100	350	308	300	328	6	6	140	60	31	M12	60
	120	70, 80	3400	370	3600	400	345	340	373	6	6	150	70	31	M16	80
	140	65, 90	4500	420	2700	430	375	375	403	6	6	150	70	31	M16	95
	170	90, 100	8000	400	2400	500	445	425	473	6	6	170	80	40	M16	150
	200	130, 150	12500	370	2400	555	500	495	528	6	6	170	80	40	M16	180
	240	150, 180	21 500	310	1300	710	630	630	670	8	12	185	90	50	M20	350
	260	150, 190	30 000	275	1000	750	670	670	710	8	12	205	105	50	M20	420

BEMERKUNGEN

- 1) Maximales Rutschmoment.
Ein kleinerer Wert kann eingestellt werden.
 - 2) Die minimal zulässige Leerlaufdrehzahl n_{min} soll nicht im Dauerbetrieb unterschritten werden; weitere Reduzierung der minimalen Leerlaufdrehzahl auf Anfrage.
 - 3) max. Drehzahl, Innenring überholt Passfedernut DIN 6885.1
 - 4) Toleranz +2
- Bei Bestellung Drehrichtung bei Ansicht in Pfeilrichtung
»A« angeben: »R« Innenring dreht im Uhrzeigersinn leer,
»L« Innenring dreht entgegen dem Uhrzeigersinn leer
- » Siehe Montage- und Wartungshinweise
Seite 12 bis 13

EINBAUBEISPIEL



RDBK RDBK-H

BAUART



Die Bauart RDBK basiert auf dem fliehkraftabhebenden Freilauf RSCI (siehe Seite 72 bis 75), welcher zusätzlich mit einer kraftschlüssigen Drehmomentbegrenzung ausgestattet ist. Das maximal zu übertragende Drehmoment wird werksseitig nach Kundenwunsch eingestellt.

Freiläufe RDBK werden überwiegend als Rücklaufsperren in Mehrfachantrieben zum Beispiel in Förderanlagen eingesetzt, wo sie durch die Drehmomentbegrenzung einen Lastausgleich zwischen den einzelnen Antrieben ermöglichen und einen effektiven Schutz vor Drehmomentspitzen bieten.

Eine naßlaufende Lamellen-Bremse mit Wälzlagerung aller bewegten Teile gewährleistet die präzise

Drehmomentbegrenzung bei besonders hoher Leistungsdichte der kompakten Einheit.

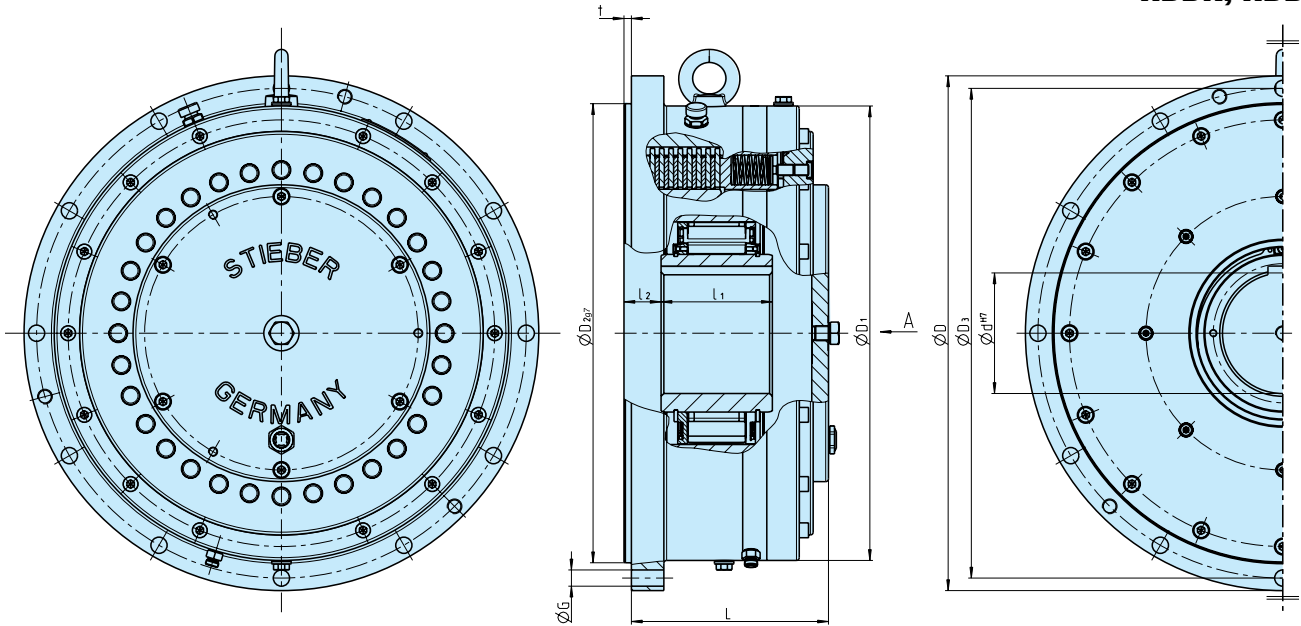
Gleichzeitig erlaubt diese Konstruktion eine hohe Energieabfuhr bei konstantem Drehmoment über die gesamte Nutzungsdauer.

Die Bauart RDBK kann zusätzlich mit einer hydraulischen Lösevorrichtung (-H) ausgestattet werden, welche eine kontrollierte Entlastung des gesamten Antriebes ermöglicht. Für Sonderanwendungen ist alternativ eine mechanische Lösevorrichtung verfügbar.

Die Freilaufeinheit selbst ist nicht gelagert, so dass eine geeignete Positionierung der Antriebswelle zum Freilaufgehäuse vorzusehen ist. Rund- und Planlauffehler müssen innerhalb der angegebenen Toleranzen liegen.

Freiläufe mit fliehkraftabhebenden Klemmkörpern

RDBK, RDBK-H



Bauart	Größe														Anzahl		Gewicht
RDBK RDBK..H		d ^{H7} _{max}	T ¹⁾	n ²⁾ _{min}	n ³⁾ _{max}	n ⁴⁾ _{rmax}	D	D ₁	D _{2g7}	D ₃	t	L	I ₁	I ₂ ⁵⁾	Z	G	
		[mm]	[Nm]	[min ⁻¹]	[min ⁻¹]	[min ⁻¹]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]		[mm]	[kg]
	110-28	60	2300	385	6500	290	300	225	260	278	6	136	40	40	6	M10	43
	125-63	60	5500	360	6000	270	330	285	280	308	6	158	90	29	6	M12	65
	160-58	90	9600	320	4000	240	400	345	340	373	6	165	80	31	6	M16	93
	180-58	100	12500	290	3000	220	430	375	375	403	6	170	80	31	6	M16	115
	210-63	130	19000	270	2400	205	500	438	425	473	6	190	90	40	6	M16	170
	240-83	130	30000	260	2400	195	555	490	495	528	8	215	120	40	12	M16	250
	280-83	150	40000	235	2000	175	660	580	580	620	8	230	120	40	12	M20	380
	280-96	150	50000	220	2000	165	660	580	580	620	8	230	120	40	12	M20	380
	310-83	180	60000	220	1300	165	710	630	630	670	8	235	120	40	12	M20	450
	310-96	180	70000	210	1300	160	710	630	630	670	8	235	120	40	12	M20	450
	360-83	230	82000	200	1100	150	780	700	700	740	8	245	120	40	16	M20	570
360-96	230	102000	190	1100	145	780	700	700	740	8	245	120	40	16	M20	570	
460-96	300	180000	170	1000	130	975	870	850	925	10	275	120	63	16	M30	950	

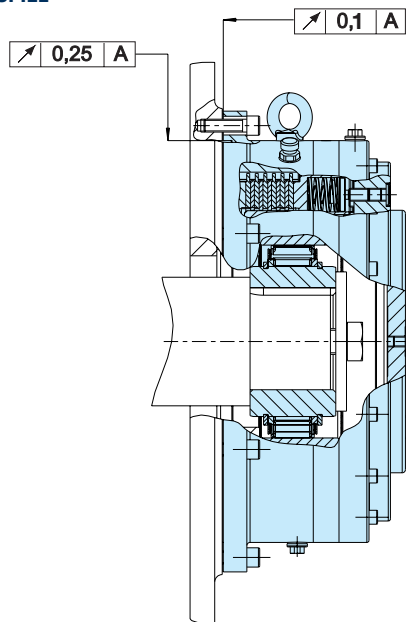
BEMERKUNGEN

- 1) Maximales Rutschmoment.
Ein kleinerer Wert kann eingestellt werden.
- 2) Die minimal zulässige Leerlaufdrehzahl n_{min} soll nicht im Dauerbetrieb unterschritten werden; weitere Reduzierung der minimalen Leerlaufdrehzahl auf Anfrage.
- 3) Max. Drehzahl, Innenring überholt Passfedernut DIN 6885.1
- 4) Max. Drehzahl gegen Sperrrichtung, interne Bremse geöffnet
- 5) Toleranz +2

Bei Bestellung Drehrichtung bei Ansicht in Pfeilrichtung
»A« angeben: »R« Innenring dreht im Uhrzeigersinn leer,
»L« Innenring dreht entgegen dem Uhrzeigersinn leer

» Siehe Montage- und Wartungshinweise
Seite 12 bis 13

Einbaubeispiel



RIZ RINZ

BAUART



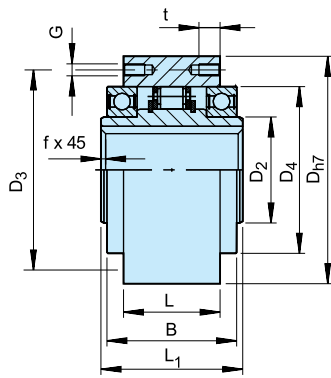
Die Bauarten RIZ und RINZ sind fliehkraftabhebende Klemmkörperfreiläufe bei drehendem Innenring. Beim Einsatz als Rücklaufsperre oder Überholkupplung muss der Innenring die Überholbewegung ausführen. Diese Freiläufe sind mit zwei fettgeschmierten und ZZ-abgedichteten Lagern der Reihe 60.. gelagert.

Die Lieferung erfolgt montagefertig für den Einbau in horizontaler oder vertikaler Lage. Die Freilauf Grundein-

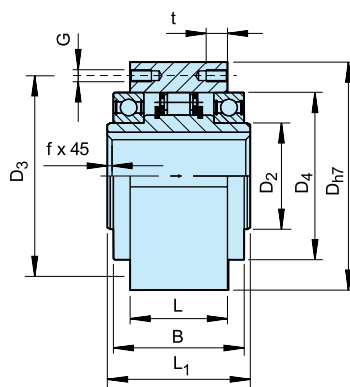
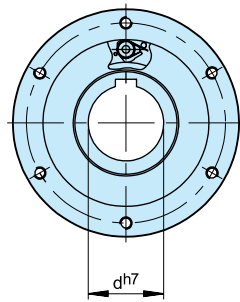
heiten können mit den Deckeln der Serie G kombiniert werden. Auf den folgenden Seiten sind wichtige Hinweise aufgeführt, die beim Einsatz dieser Freiläufe zu beachten sind.

Für den Einbau in ein Gehäuse mit Ölschmierung sind Freiläufe der Bauarten RIW und RIWN zu verwenden. Die Deckel der Serie F, vom Typ GFR, GFRN, können dann ohne Wellendichtringe eingesetzt werden.

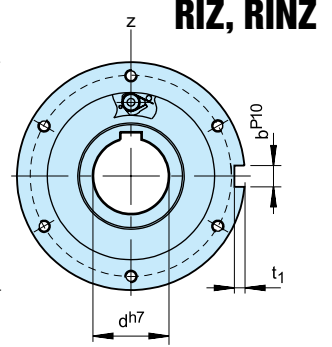
Freiläufe mit fliehkraftabhebenden Klemmkörpern



RIZ



RINZ



RIZ, RINZ

Bauart	Größe	Drehzahlen					Anzahl					Gewicht							
	$d_{h7}^{1)}$ [mm]	$T_{KN}^{1)}$ [Nm]	$n_{max}^{2)}$ [min ⁻¹]	$n_{min}^{3)}$ [min ⁻¹]	$n_{max}^{4)}$ [min ⁻¹]	D_{h7} [mm]	D_2 [mm]	D_4 [mm]	D_3 [mm]	G	z	L_1 [mm]	L [mm]	B [mm]	t [mm]	f [mm]	t_1 [mm]	b^{P10} [mm]	[kg]
RIZ RINZ	30	375	290	700	9000	100	45	75	87	M6	6	68	43	60	10	1,0	4	8	2,3
	35	550	280	670	8500	110	50	80	96	M6	6	74	45	63	12	1,0	5	10	3,2
	40	800	260	630	7500	125	55	90	108	M8	6	86	53	73	14	1,5	5	12	4,8
	45	912	255	610	6700	130	60	95	112	M8	8	86	53	73	14	1,5	5,5	14	5,0
	50	1400	235	560	6000	150	70	110	132	M8	8	94	64	86	14	1,5	5,5	14	7,5
	60	2350	210	510	5300	170	80	125	150	M10	10	114	78	105	16	2,0	7	18	12,7
	70	3050	195	470	4000	190	90	140	165	M10	10	134	95	124	16	2,5	7,5	20	14,5
	80	5800	155	375	4000	210	105	160	185	M10	10	144	100	124	16	2,5	9	22	19,0
	90	8700	145	350	3000	230	120	180	206	M12	10	158	115	143	20	3,0	9	25	29,5
	100	16000	140	340	2400	270	140	210	240	M16	10	182	120	153	24	3,0	10	28	42,5
	130	23000	130	320	2400	310	160	240	278	M16	12	212	152	194	24	3,0	11	32	70

BEREMKUNGEN

1) $T_{max} = 2 \times T_{KN}$

» Siehe Auswahl Seite 7 bis 11

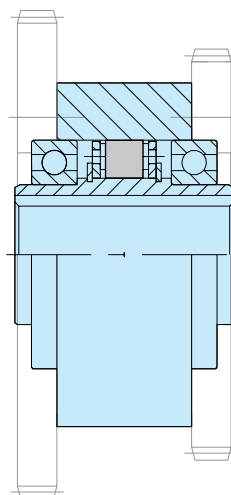
2) Die maximal zulässige Mitnahmedrehzahl n_{max} darf während der Übertragung des Drehmomentes nicht überschritten werden

3) Die minimal zulässige Leerlaufdrehzahl n_{min} soll nicht im Dauerbetrieb unterschritten werden; weitere Reduzierung der minimalen Leerlaufdrehzahl auf Anfrage

4) Innenring überholt
Passfedernut nach DIN 6885.1

» Siehe Montage- und Wartungshinweise
Seite 12 bis 13

EINBAUBEISPIEL



Freiläufe mit fliehkraftabhebenden Klemmkörpern

RIZ..G1G2, RIZ..G2G7 RINZ..G5G5



Rückseite
RIZ..G1G2

BAUART

RIZ..G1G2

RINZ.. G5G5



Die Bauarten RIZ..G1G2/G7G2 und RINZ..G5G5 sind fliehkraftabhebende Klemmkörperfreiläufe bei drehendem Innenring. Beim Einsatz als Rücklaufsperrung oder Überholkupplung muss der Innenring die Überholbewegung ausführen.

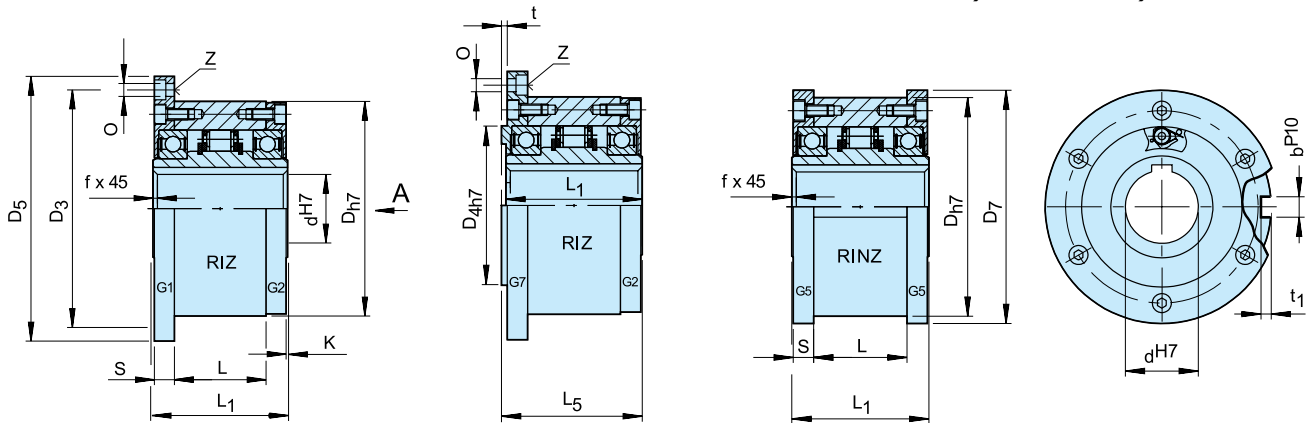
Die Freiläufe sind gelagert und werden als Überholkupplung in Hilfs- oder Starterantrieben eingesetzt. In diesen Fällen ist die Überholdrehzahl hoch und die Mitnahmedrehzahl gering. Die in den zugehörigen Tabellen angegebenen Werte dürfen nicht überschritten werden.

Es werden RIZ- und RINZ-Grundeinheiten (» siehe Seite 82 für weitere Informationen) mit Deckeln der Serie G kombiniert, die mit Spaltdichtungen ausgestattet sind.

Der Raum zwischen Lager und Deckel ist mit Fett gefüllt. Bei Bestellung der kompletten Einheiten erfolgt die Lieferung mit einer Fettfüllung. Der Einbau kann sowohl horizontal als auch vertikal erfolgen.

Freiläufe mit fliehkraftabhebenden Klemmkörpern

RIZ..G1G2, RIZ..G2G7, RINZ..G5G5



RIZ...G1G2

RIZ...G2G7

RINZ...G5G5

Bauart	Größe		Drehzahlen										Anzahl											Gewicht
RIZ RINZ	d ^{H7}	T _{KN} ¹⁾	n _{max} ²⁾	n _{min} ³⁾	n _{max} ⁴⁾	D _{h7}	D ₃	D _{4h7}	D ₅	D ₇	0	z	S	L ₁	L	L ₅	t	t ₁	b ^{P10}	f				
	[mm]	[Nm]	[min ⁻¹]	[min ⁻¹]	[min ⁻¹]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]			[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[kg]			
	30	375	290	700	9000	100	114	75	128	109	6,6	6	11,5	68	43	70	3	4	8	1,0	3,9			
	35	550	280	670	8500	110	124	80	140	119	6,6	6	13,5	74	45	76	3,5	5	10	1,0	4,9			
	40	800	260	630	7500	125	142	90	160	135	9	6	15,5	86	53	88	3,5	5	12	1,5	7,5			
	45	912	255	610	6700	130	146	95	165	140	9	8	15,5	86	53	88	3,5	5,5	14	1,5	7,8			
	50	1400	235	560	6000	150	166	110	185	160	9	8	14	94	64	96	4	5,5	14	1,5	10,8			
	60	2350	210	510	5300	170	192	125	214	182	11	10	17	114	78	116	4	7	18	2,0	16,8			
	70	3050	195	470	4000	190	212	140	234	202	11	10	18,5	134	95	136	4	7,5	20	2,5	20,8			
	80	5800	155	375	4000	210	232	160	254	222	11	10	21	144	100	146	4	9	22	2,5	27			
	90	8700	145	350	3000	230	254	180	278	242	14	10	20,5	158	115	160	4,5	9	25	3,0	40			
	100	16000	140	340	2400	270	305	210	335	282	18	10	30	182	120	184	5	10	28	3,0	67			
130	23000	130	320	2400	310	345	240	380	322	18	12	29	212	152	214	5	11	32	3,0	94				

BEMERKUNGEN

1) $T_{\max} = 2 \times T_{\text{KN}}$

» Siehe Auswahl Seite 7 bis 11

2) Die maximal zulässige Mitnahmedrehzahl $n_{\max}$ darf während der Übertragung des Drehmomentes nicht überschritten werden

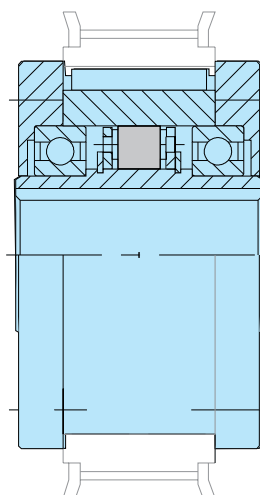
3) Die minimal zulässige Leerlaufdrehzahl $n_{\min}$ soll nicht im Dauerbetrieb unterschritten werden; weitere Reduzierung der minimalen Leerlaufdrehzahl auf Anfrage

4) Innenring überholt
Passfedernut nach DIN 6885.1

Bei Bestellung die Drehrichtung bei Ansicht in Pfeilrichtung „A“ angeben: „R“ Innenring dreht im Uhrzeigersinn leer, „L“ Innenring dreht entgegen dem Uhrzeigersinn leer

» Siehe Montage- und Wartungshinweise
Seite 12 bis 13

EINBAUBEISPIEL



RIZ..G2G3 RIZ..G3G4



BAUART



Die Bauarten RIZ..G2G3/G3G4 sind fliehkraftabhebende Klemmkörperfreiläufe bei drehendem Innenring. Beim Einsatz als Rücklaufsperr oder Überholkupplung muss der Innenring die Überholbewegung ausführen. Die Freiläufe sind gelagert und für den Einsatz als Rücklaufsperr konzipiert.

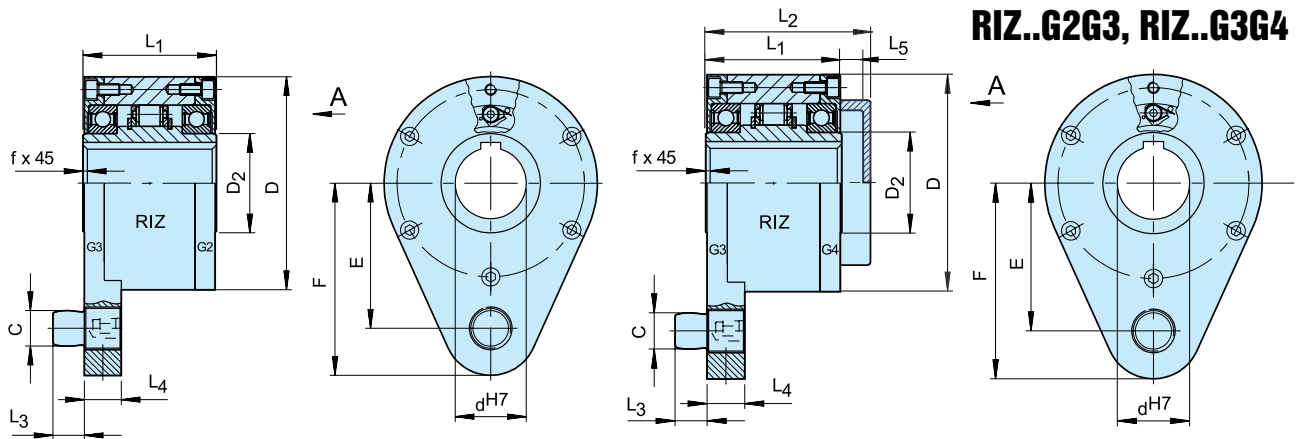
Die Überholdrehzahl darf die in der zugehörigen Tabelle angegebene minimale Leerlaufdrehzahl nicht unterschreiten; dies muss besonders in Antrieben mit variabler Drehzahl beachtet werden. Der Drehmomentbolzen muss in einer Nut am Gehäuse abgestützt

werden. Das Bolzenspiel soll 1–3 % des Bolzendurchmessers betragen. Die Drehmomentstütze und damit die Kugellager dürfen nicht verspannt werden.

Es werden RIZ-Grundeinheiten (» siehe Seite 82 für weitere Informationen) mit Deckeln der Serie G kombiniert, die mit Spaltdichtungen ausgestattet sind. Der Raum zwischen Lager und Deckel ist mit Fett gefüllt.

Bei Bestellung der kompletten Einheiten erfolgt die Lieferung mit einer Fettfüllung. Der Einbau kann sowohl horizontal als auch vertikal erfolgen.

Freiläufe mit fliehkraftabhebenden Klemmkörpern



RIZ...G2G3

RIZ...G3G4

Bauart	Größe	Drehzahlen														Gewicht
	d^{H7} [mm]	$T_{KN}^{1)}$ [Nm]	$n_{min}^{2)}$ [min ⁻¹]	$n_{max}^{3)}$ [min ⁻¹]	D	D ₂	C	L ₁	L ₂	L ₃	L ₄	F	E	L ₅	f	[kg]
RIZ.. G2G3 RIZ.. G3G4	30	375	700	9000	100	45	16	68	88	14	18	92	68	15	1,0	4,5
	35	550	670	8500	110	50	20	74	96	18	25	102	76	17	1,0	4,8
	40	800	630	7500	125	55	20	86	109	18	25	112	85	18	1,5	8,5
	45	912	610	6700	130	60	25	86	109	22	25	120	90	18	1,5	8,9
	50	1400	560	6000	150	70	25	94	116	22	25	135	102	18	1,5	12,8
	60	2350	510	5300	170	80	32	114	139	25	30	145	112	20	2,0	19,3
	70	3050	470	4000	190	90	38	134	168	30	35	175	135	26	2,5	23,5
	80	5800	375	4000	210	105	38	144	178	30	35	185	145	26	2,5	32
	90	8700	350	3000	230	120	50	158	192	40	45	205	155	26	3,0	47,2
	100	16000	340	2400	270	140	50	182	217	40	45	230	180	26	3,0	76
	130	23000	320	2400	310	160	68	212	250	55	60	268	205	28	3,0	110

BEMERKUNGEN

1) $T_{max} = 2 \times T_{KN}$

» Siehe Auswahl Seite 7 bis 11

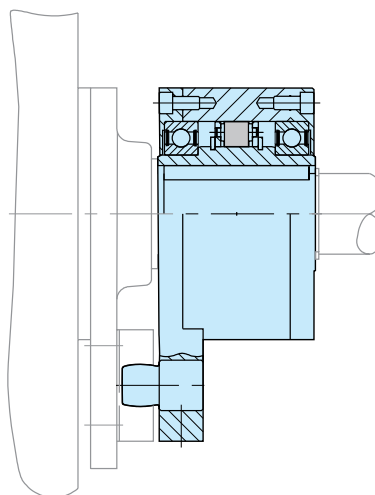
2) Die minimal zulässige Leerlaufdrehzahl n_{min} soll nicht im Dauerbetrieb unterschritten werden; weitere Reduzierung der minimalen Leerlaufdrehzahl auf Anfrage.

3) Innenring überholt
Passfedernut nach DIN 6885.1

Bei Bestellung die Drehrichtung bei Ansicht in Pfeilrichtung »A« angeben: »R« Innenring dreht im Uhrzeigersinn leer, »L« Innenring dreht entgegen dem Uhrzeigersinn leer

» Siehe Montage- und Wartungshinweise
Seite 12 bis 13

EINBAUBEISPIEL



RIZ..ELG2



Rückseite
RIZ..ELG2

BAUART



Die Bauart RIZ..ELG2 ist ein fliehkraftabhebender Klemmkörperfreilauf bei drehendem Innenring. Nur dieser Ring ist für die Überholbewegung geeignet. Der Freilauf ist gelagert und wird als Überholkupplung in Hilfs- oder Starterantrieben eingesetzt. In diesen Fällen ist die Überholdrehzahl hoch und die Mitnahmedrehzahl gering. Die in den zugehörigen Tabellen angegebenen Werte dürfen nicht überschritten werden.

Es wird eine RIZ-Grundeinheit (» siehe Seite 82 für weitere Informationen) mit einer elastischen Kupp-

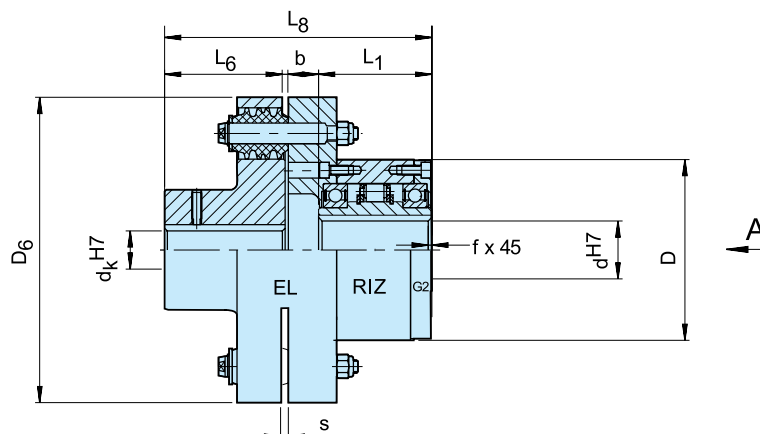
lung EL.. und einem G2-Deckel kombiniert. Dieser Kupplungstyp ist geeignet für Anwendungen mit hohen Drehschwingungen und zum Ausgleich von Einbaufehlern ohne übermäßige Erhöhung der Lagerbelastung.

Der Innenring muss überholen und wird deshalb mit der getriebenen Welle verbunden. Bei Bestellung der kompletten Einheit erfolgt die Lieferung mit einer Fettfüllung. Der Einbau kann sowohl horizontal als auch vertikal erfolgen.

Freiläufe mit fliehkraftabhebenden Klemmkörpern

RIZ..ELG2

RIZ..ELG2



Bauart	Größe			Drehzahlen												Gewicht
RIZ.. ELG2	d ^{H7}	EL	T _{KN}	n _{max} ¹⁾	n _{min} ²⁾	n _{max} ³⁾	d _k ^{H7}	D	L ₁	D ₆	L ₆	L ₈	b	s	f	
	[mm]		[Nm]	[min ⁻¹]	[min ⁻¹]	[min ⁻¹]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[kg]
	30	5	375	290	700	9000	20...55	100	68	160	60	147,5	19,5	2	1	11
	35	6	550	280	670	8500	25...75	110	74	190	75	166,5	17,5	2	1	17
	40	6	800	260	630	7500	25...75	125	86	190	75	176,5	15,5	2	1,5	19
	45	6	912	255	610	6700	25...75	130	86	190	75	176,5	15,5	2	1,5	19
	50	7	1400	235	560	6000	30...85	150	94	225	90	208,5	24,5	2,5	1,5	31
	60	8	2350	210	510	5300	35...100	170	114	270	100	244	30	3	2	49
	70	10	3050	195	470	4000	45...120	190	134	340	140	312,5	38,5	3	2,5	90
	80	11	5800	155	375	4000	55...145	210	144	380	160	340	36	3	2,5	107
	90	12	8700	145	350	3000	65...165	230	158	440	180	388	50	3,5	3	170
	100	14	16000	140	340	2400	75...170	270	182	500	200	422,5	40,5	3,5	3	230
130	16	23000	130	320	2400	85...180	310	212	560	220	482	50	4	3	330	

BEMERKUNGEN

- 1) Die maximal zulässige Mitnahmedrehzahl n_{max} darf während der Übertragung des Drehmoments nicht überschritten werden.
- 2) Die minimal zulässige Leerlaufdrehzahl n_{min} soll nicht im Dauerbetrieb unterschritten werden; weitere Reduzierung der minimalen Leerlaufdrehzahl auf Anfrage.
- 3) Innenring überholt

Passfedernut nach DIN 6885.1

Bei Bestellung Bohrungsdruchmesser d_K und die Drehrichtung bei Ansicht in Pfeilrichtung »A« angeben: »R« Innenring dreht im Uhrzeigersinn leer, »L« Innenring dreht entgegen dem Uhrzeigersinn leer

» Siehe Montage- und Wartungshinweise
Seite 12 bis 13

EINBAUBEISPIEL

