

自润滑独立超越离合器

AL..KEED2



AL..KEED2
背部

类型



AL..KEED2 型是滚轴式自由轮，独立、密封并且使用了 2 个 160.. 系列的轴承作为支撑。装置在出厂时已使用润滑油润滑。

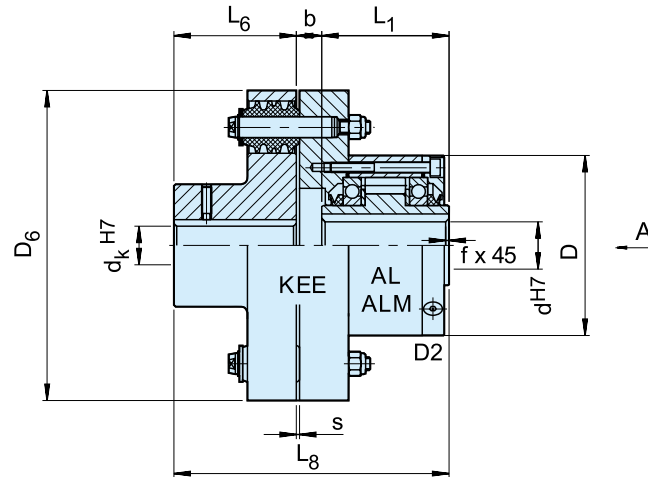
这种组合用作超越离合器（如次页所示）。关于这种设计，将标准 AL 自由轮与挠性联轴器连接，从而实现在线安装。

KEE 型是一种高性能联轴器，用于抑制扭振和容许偏差（无过分轴承负载）。D2 封盖用于关闭装置。其中配有两枚螺钉，分别用于加油、放油与油位。我们建议装置在组装后出厂。请指明内座圈转向（从 D2 法兰看）。关于联轴器类型，请参阅厂商目录。

自润滑独立超越离合器

AL..KEED2

AL..KEED2



类型	尺寸		超越速度											重量	
	d ^{H7} [mm]	KEE	T _{KN} [Nm]	n _{imax} ¹⁾ [min ⁻¹]	n _{amax} ²⁾ [min ⁻¹]	d _k ^{H7} [mm]	D [mm]	L ₁ [mm]	D ₆ [mm]	L ₆ [mm]	L ₈ [mm]	b [mm]	S [mm]		f [mm]
AL..KEED2	12	2	55	2500	6000	12...25	62	42	97	35	90	13	3	0.5	3
	15	3	122	1900	6000	16...30	68	52	112	40	110	18	3	0.8	4.4
	20	3	122	1600	5600	16...30	75	57	112	40	114.5	17.5	3	0.8	4.6
	25	4	288	1400	4500	20...40	90	60	130	50	127.5	17.5	3	1	6.4
	30	5	500	1300	4100	20...50	100	68	160	60	148	20	2	1	11
	35	6	725	1100	3800	25...65	110	74	190	75	168	19	2	1	17
	40	6	1025	950	3400	25...65	125	86	190	75	178	17	2	1.5	19
	45	6	1050	900	3200	25...65	130	86	190	75	178	17	2	1.5	19
	50	7	1750	850	2800	30...75	150	92	225	90	207	25	2.5	1.5	31
	55	8	2625	720	2650	35...90	160	104	270	100	233.5	29.5	3	2	47
	60	8	2750	680	2450	35...90	170	114	270	100	244	30	3	2	49
	70	10	5750	580	2150	45...110	190	134	340	140	312.5	38.5	3	2.5	90
	80	11	8500	480	1900	55...125	210	144	380	160	340	36	3	2.5	107
	90	12	13750	380	1700	65...140	230	158	440	180	388	50	3.5	3	170
	100	14	20000	350	1450	75...160	270	182	500	200	422.5	40.5	3.5	3	230
	120	16	30000	250	1250	85...180	310	202	560	220	471	49	4	3	330
	150	18	43750	180	980	95...200	400	246	640	250	543	47	4	4	500
200	22	97500	120	750	125...250	520	326	880	320	700.5	54.5	4.5	5	965	
250	28	250000	100	620	160...320	610	396	1160	400	868	72	5	5	1725	
ALM.. KEED2	25	4	288	1100	2800	20...40	90	60	130	50	127.5	17.5	3	1	6.4
	30	5	588	1000	2500	20...50	100	68	160	60	148	20	2	1	11
	35	6	838	900	2400	25...65	110	74	190	75	168	19	2	1	17

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 $\varnothing d_k$ 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

方向超越

» 请参阅第 12-13 页安装与维护说明

安装示例

