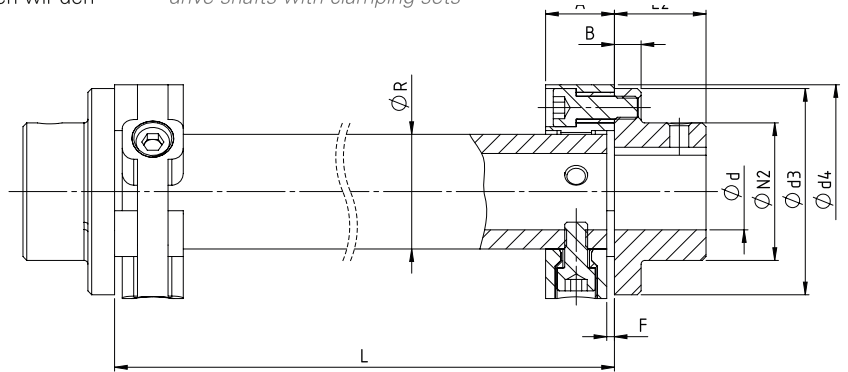


Gelenkwellen GX
Drive Shafts GX

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 Hubgetriebespindeln zueinander empfehlen wir den Einsatz von Gelenkwellen mit Spannsätzen.

Torsionally rigid drive shafts are used to connect several worm gear screw jacks. The shafts attenuate noise, vibrations and impacts and compensate for axial, radial and angular errors. They offer exceptional torsional rigidity, high temperature and oil resistance and are particularly suitable where long lengths and/or high speeds are required. Elastic drive shafts are maintenance-free; the central section can be removed radially (to the side) without axial displacement of the connected units. They are supplied as a length of tube (dimension L to be specified by customer) fitted with coupling assemblies at both ends. Pedestal bearings are generally not required, except for very long connections. For optimum alignment of the screw jacks, we recommend the use of drive shafts with clamping sets



Technische Daten/Abmessungen **Technical data/dimensions**

Größe size	Abmessungen dimensions [mm]											Neendreh- moment nominal torque	Maximaldreh- moment maximum torque	max. Drehzahl max. RPM	max. Winkel- verlagerung max. angular displacement	Dyn. Drehfe- dersteifigkeit dyn. torsional stiffness
	A	B	Ød ₃	Ød ₄	d	d max	F	L ₂	ØN ₂	ØR	T _k /M	T _{kN} [Nm]	T _{kmax} [Nm]	[1/min]	[°]	[kNm/rad]
GX-1	24	7	56	57	8	25	2	24	36	30	Ø44/2xM6	10	25	10000	1	0,045
GX-2	24	8	85	88	12	38	4	28	55	40	Ø68/2xM8	30	60	10000	1	0,09
GX-4	28	8	100	100	15	45	4	30	65	45	Ø80/3xM8	60	120	8000	1	0,275
GX-8	32	10	120	125	18	55	4	42	80	60	Ø100/3xM10	120	280	7000	1	0,45
GX-16	42	12	150	155	20	70	7	50	100	70	Ø125/3xM12	240	560	6000	1	1
GX-25	46	14	170	175	20	85	6	55	115	85	Ø140/3xM14	370	800	5000	1	1,4
GX-30	58	16	200	205	25	100	10	66	140	100	Ø165/3xM16	550	1400	4500	1	2,4
GX-90	70	19	260	260	30	110	10	80	160	100	Ø215/3xM20	1500	3000	3600	1	5,25

Gelenkwellendiagramm **Drive Shaft Diagram**

in Abhängigkeit von Länge und Drehzahl, zulässige Drehzahl = Drehzahl*0,75
 as a function of length and speed, permissible speed = speed of rotation *0,75

