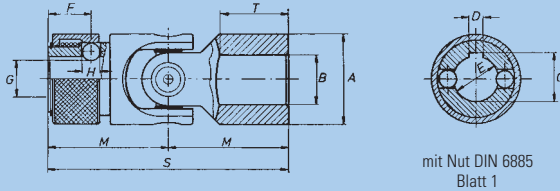


# Präzisions-Wellengelenke

# Baureihe 0.600.42

einfach, mit Schnellwechsel-Kupplung, DIN 808, Nadellager-Ausführung



## Präzisions-Wellengelenke, mit Schnellwechsel-Kupplung, Bohrung mit Nut DIN 6885, Blatt 1

Bestell-Nr.		0.616.423	0.620.423	0.625.423	0.632.423	0.640.423	0.650.423	0.663.423
Md <sub>max</sub>	Nm	6	15	20	40	80	120	250
Beugungswinkel β	°	45	45	45	45	45	45	45
Gewicht	kg	0,05	0,10	0,16	0,31	0,61	1,15	1,90
A	mm	16	20	25	32	40	50	63
*B <sup>H7</sup>	mm	8	10	14	16	20	25	30
*C <sup>+0.2</sup>	mm	9	11	15,3	17,3	21,7	26,7	31,7
*D <sup>H8</sup>	mm	2	3	5	5	6	8	8
*E <sup>H7</sup>	mm	8	10	14	16	20	25	30
F <sup>H9</sup>	mm	9,5	11,5	13,5	14	19	20,5	25
G	mm	7	8,7	13	14,8	18	23	28
H	mm	3,5	4	4	6,35	8	10	10
M	mm	26	31	37	43	54	66	83
S	mm	52	62	74	86	108	132	166
*SW	mm	–	–	–	–	–	–	–
T	mm	15	18	22	25	32	40	50

0.600

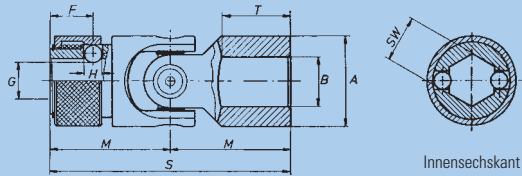


### ■ T I P P ■

Es gibt Anwendungsfälle, bei denen häufiges Lösen der Gelenkwelle oder des Gelenkes von der An- oder Abtriebswelle notwendig ist.

In diesem Falle ermöglicht der Einsatz einer Schnellwechselkupplung ein Auswechseln der Welle in wenigen Sekunden. Dies geschieht von Hand ohne Hilfsmittel.

Die Drehmoment-Übertragung erfolgt über ein Sechskantprofil oder einer Passfeder. Die axiale Arretierung der Welle übernehmen 2 Stahlkugeln die in eine Rundnut am Wellenanschluss greifen.



## Präzisions-Wellengelenke, mit Schnellwechsel-Kupplung, Innensechskant

0.616.426	0.620.426	0.625.426	0.625.427	0.632.426	0.640.426	0.650.426	0.663.426	0.663.427
6	15	20	20	40	80	120	250	250
45	45	45	45	45	45	45	45	45
0,05	0,10	0,16	0,16	0,31	0,61	1,15	1,90	1,90
16	20	25	25	32	40	50	63	63
8	10	14	14	16	20	25	30	30
–	–	–	–	–	–	–	–	–
–	–	–	–	–	–	–	–	–
–	–	–	–	–	–	–	–	–
9,5	11,5	13,5	13,5	14	19	20,5	25	25
6,3	8	13	10,5	14,8	18	23	28	33
3,5	4	4	4	6,35	8	10	10	10
26	31	37	37	43	54	66	83	83
52	62	74	74	86	108	132	166	166
7,2	9,06	14,04	11,15	16	20	25	30	35
15	18	22	22	25	32	40	50	50

\* = Kunden-Individuelle Bohr-Ø, Nut- u. Innensechskant -Abmessungen möglich

$Md_{max}$  = max. zulässiges Drehmoment

$\beta$  = max. Beugungswinkel pro Gelenk

Anwendungsrichtlinien und Berechnungsunterlagen siehe technischer Anhang