

Giunti di montaggio

SOLO ALCUNI SECONDI PER ESAMINARE I GIUNTI FLESSIBILI PER ENCODER

L'ottimizzazione delle prestazioni di un encoder nel tempo è direttamente correlata alle tolleranze in essere durante l'installazione a bordo macchina. L'encoder rotativo è un preciso e veloce generatore di impulsi ad alta frequenza tecnologico: la filosofia di costruzione impone infatti particolari cure al fine di ottenere tolleranze di rotazione di qualche micron. Da quanto precede, conseguente che il sistema di accoppiamento con l'organo attivo deve rispondere ai seguenti requisiti:

- rigidità torsionale;
- capacità di assorbire disallineamenti assiali e radiali;
- capacità di assorbire per deformazione elastica giochi assiali;
- concentricità di rotazione.

I giunti flessibili riassumono tecnologicamente le caratteristiche necessarie per raggiungere gli obiettivi precedentemente esposti. L'utilizzazione dei sistemi di accoppiamento rigidi in senso assiale e radiale scaricherà giochi e disallineamenti direttamente sui sofisticati organi di rotazione dell'encoder, riducendo drasticamente la sua vita e ogni sua caratteristica operativa: in altre parole l'affidabilità garantita al momento della consegna.

È indispensabile tenere presente che la vita media dei cuscinetti è inversamente proporzionale alla 3^a potenza del carico applicato: per esempio un sovraccarico di 5 volte provoca una riduzione della durata della vita dei cuscinetti da 50.000 ore a 400 ore.

**SERIE GE
GE SERIES**



GIUNTO TIPO COUPLING TYPE	DIAMETRO DIAMETER "D" ± 0,5 mm	LUNGHEZZA LENGTH "L" ± 0,5 mm	GRANI DI BLOCCAGGIO SET SCREW M N cm	MOMENTO TORCENTE MAX TORQUE (1)
GE 6-6	19,5	19,5	3X4 25	30 N cm
GE 8-8	24,5	24,5	4X6 40	50 N cm
GE 9,52-9,52	24,5	24,5	4X6 40	50 N cm
GE 10-10	24,5	24,5	4X6 40	50 N cm

**SERIE GP
GP SERIES**



GIUNTO TIPO COUPLING TYPE	DIAMETRO DIAMETER "D" ± 0,5 mm	LUNGHEZZA LENGTH "L" ± 0,5 mm	GRANI DI BLOCCAGGIO SET SCREW M N cm	MOMENTO TORCENTE MAX TORQUE (1)
GP 6-6	16	20,5	3X5 24	50 N cm
GP 8-8	23	24,5	4X6 40	80 N cm
GP 9,52-9,52	23	24,5	4X6 40	80 N cm
GP 10-10	23	24,5	4X6 40	80 N cm

(1) In caso di urti o inversioni ridurre i valori del 50%.

(2) Alla temperatura di -25°C o +70°C ridurre i valori del 40%.

GIUNTI CON DIAMETRO INGRESSO/USCITA DIFFERENZIATI (es. 8/10, 9,52/10 ecc.) SONO DISPONIBILI SU RICHIESTA.

Flexible Coupling

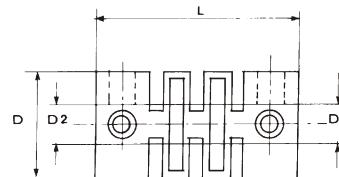
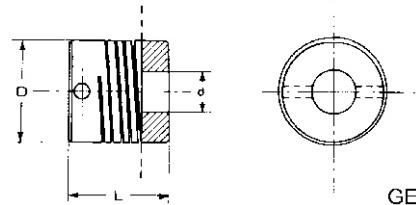
FEW LINES ABOUT PRECISION AND FLEXIBLE SHAFT DRIVE COUPLING FOR ENCODER

The encoder performance integrity is assured when a good mechanical assembly is in operation. The shaft encoder is a high speed pulse generator: therefore it is a high precision device that needs accurate rotary motion. To solve coupling problems these flexible devices with the following features should be used:

- Torsionally rigid;
- Accommodate axial and radial misalignment;
- Accommodate end play by elastic deformation;
- Accurate rotation concentricity.

The flexible couplings must be used in order to avoid over-charge on the encoder shaft, that will reduce drastically its life and operation characteristics: in other words the reliability guaranteed at the moment of delivery.

It is necessary to take into account that the average life of ball bearings is inversely proportional to the 3^a power of the charge applied: i.e.
An 5 time over-charge causes a reduction of bearings life from 50,000 hrs. to 400 hrs.

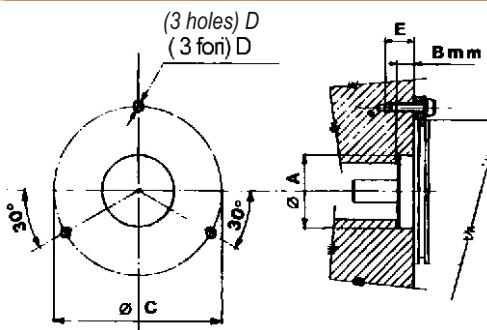


(1) In case of crash or inversion, these values must be reduced of 50%.
(2) If temperature is 25°C or +70°C these values must be reduced of 40%.

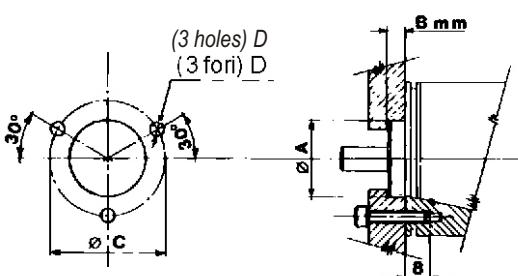
COUPLINGS WITH DIFFERENT INPUT/OUTPUT DIAMETER (ex. 8/10-9,52/10 etc) ARE AVAILABLE ON DEMAND.

CARATTERISTICHE TECNICHE COMPARATE: GIUNTI SERIE "GP" E SERIE "GE" - COMPARED TECHNICAL CHARACTERISTICS: COUPLING "GP" SERIES AND "GE" SERIES

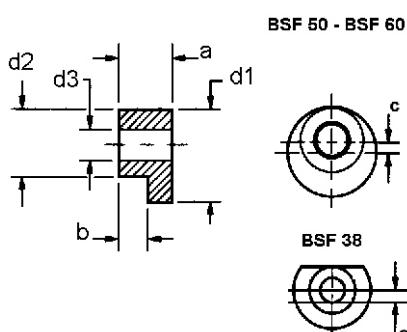
	GP	GE
1 Campo utilizzo accoppiati ad un encoder (impulsi/giro) - Operation field with encoder (ppr)	2 ÷ 10.000	2 ÷ 2.000
2 Errore cinematico di trasmissione - Kinematic transmission error	zero	± 35 sec. Arc
3 Isteresi angolare al massimo valore del momento torcente - Angular hysteresis at permitted torque	zero	5 sec. Arc
4 Massimo disallineamento parallelo e radiale - Max parallel and radial misalignment	± 0,2 mm	± 0,2 mm
5 Massimo disallineamento angolare - Max angular misalignment	9°	4°
6 Massimo disallineamento assiale - Max axial misalignment	± 0,25 mm	± 0,25 mm
7 Massimo gioco assiale - Max axial backlash	1 mm	± 0,13 mm
8 Momento di inerzia - Starting inertia	~40 gr/cm ²	~50 gr/cm ²
9 Massima velocità di rotazione - Max speed rotation	12.000 giri/minuto	10.000 giri/minuto
10 Temperatura di esercizio - Operating temperature	-20°C ÷ 70°C	-55°C ÷ 90°C
11 Umidità relativa - Relative humidity	100% con/senza condensazione with/without condensation	100% con/senza condensazione with/without condensation
12 Resistenza agli agenti chimici - Resistance to chemical agents	Eccellente - Excellent	Con i limiti dell'alluminio With limits of aluminium



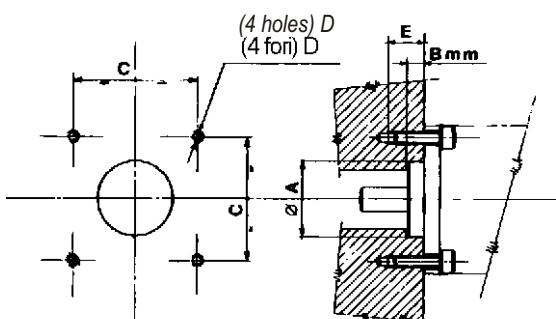
	TK50	TK100	TK70SG TK60SG	TK70H TK60H
A f6	31,75	38	50	50
B	7,5	3,5	4,5	4,5
C	47,62	50	42	42
D	5,5	5,5	4,5	4,5



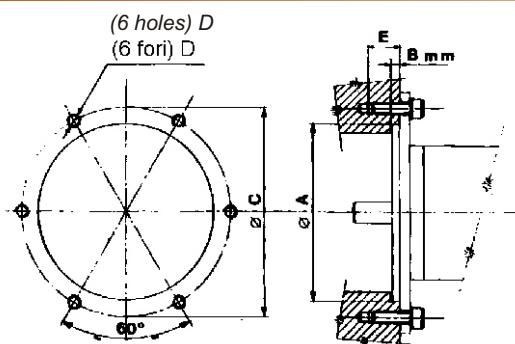
	TK50	TK100	TK70SG TK60SG	TK70H TK60H
A f6	31,75	38	50	50
B	7,5	3,5	4,5	4,5
C	73,5	90	73,5	67,3
D	M4	M4	M4	M4
E	13	13	13	13



	TK50SG TK100SG	TK60SG/TK60H TK70SG/TK70H TK45SG	TK38
d1=11	d1=12	d1=11	
d2=7,5	d2=9	d2=6	
d3=4,2	d3=3,2	d3=2	
a=4,8	a=5,5	a=4,3	
b=2,4	b=2,8	b=2,3	
c=1,2	c=1,5	c=--	
codice BSF 50 code BSF 50	codice BSF 60 code BSF 60	codice BSF 38 code BSF 38	



	F	TK50F	TK100F	TK40F
A f6		31,75	38	50
B		7,5	3,5	4,5
C		52,4	65	52,4
D		M5	M5	M5
E		16	16	16



	FRE	TK50FRE	TK100FRE
A f6		85	85
B		4	4
C		100	100
D		M6	M6
E		15	15