

简介

JRB型联轴器是挠性销钉式联轴器，可以补偿径向，轴向及角轴位移。JRB联轴器是为确定的（防止故障）扭矩传递和吸收振动及扭矩突然变化而设计。

联轴器两边的毂是相同的设计。由于对销钉定位孔和缓冲单元的交替安排，使得其可容纳最大数量的销钉及缓冲单元。由角度或径向位移产生的回复力完成的缓冲是最小的，轴向的浮动是通过销钉和缓冲单元之间的移动实现的。

JRB系列联轴器包括18个规格，扭矩范围：350~350,000N.m。更高扭矩的联轴器可订制。

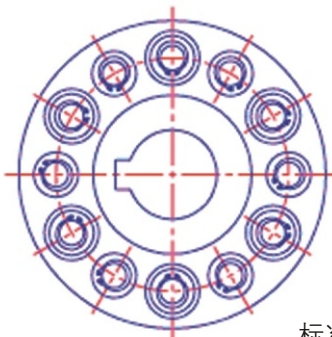
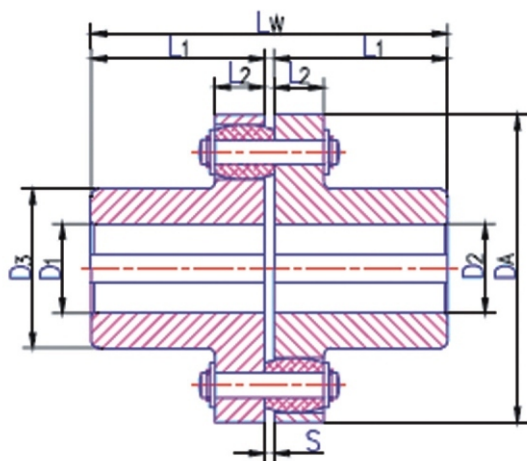
JRB联轴器的特征：

- 可补偿径向，轴向和角度位移。
- 可吸收振动及冲击负荷。
- 易于安装及调整。
- 便利的插入式安装设计。
- 免维护
- 可提供不同类型或特殊设计。

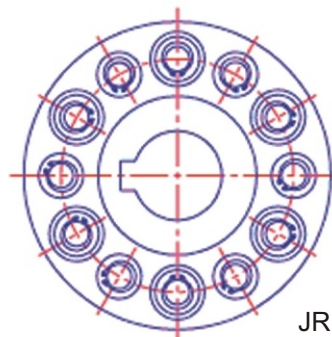
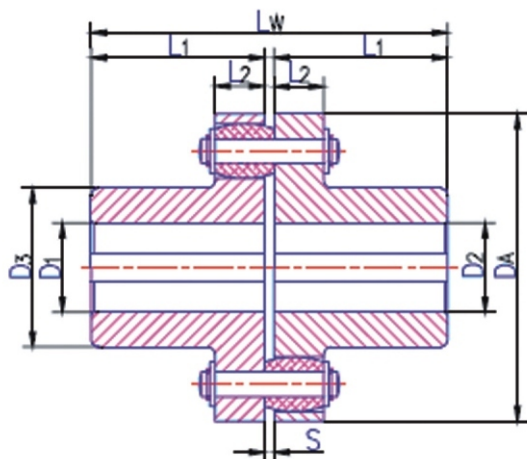
东莞市搏信机电设备有限公司

地址：东莞市虎门镇连升北路国际服装机械城八层

全国统一服务电话：400-6988-917 传真：+86-769-8524 6795 E-mail: sales@bosense.com 网址: www.bosense.com

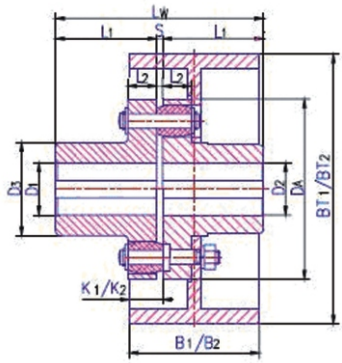


标准型 JRB ... W
螺栓带锁紧环

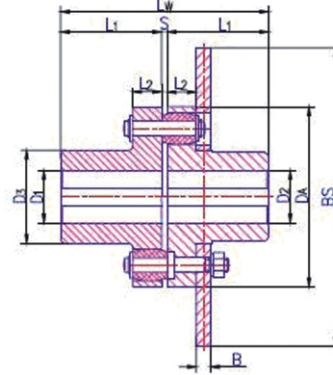


JRB ... We型
螺栓带螺帽

规格	D1/D2		D _A	D ₃	L _w	L ₁	L ₂	S	螺栓数量	惯量	重量
	Vorgeb	Max									
	[mm]	[mm]									
JRB 120	-	45	120	71	143	70	20	3	10	0.007	4.3
JRB 140	-	55	140	85	163	80	20	3	14	0.014	6.7
JRB 160	-	60	160	102	183	90	20	3	16	0.026	10
JRB 180	-	65	180	103	204	100	25	4	12	0.043	12.5
JRB 200	-	75	200	118	234	115	25	4	14	0.073	18
JRB 225	40	90	225	145	264	130	25	4	16	0.14	26.3
JRB 250	45	95	250	147	305	150	38	5	14	0.25	37.7
JRB 300	50	110	300	182	365	180	38	5	16	0.59	64.2
JRB 350	60	120	350	200	406	200	60	6	12	1.41	105.4
JRB 400	70	140	400	232	446	220	60	6	14	2.54	146.4
JRB 450	75	160	445	253	487	240	72	7	12	4.61	209.1
JRB 500	75	180	495	288	527	260	72	7	14	7.3	265.8
JRB 550	80	210	545	322	567	280	72	7	16	11.1	342.2
JRB 630	130	250	625	375	567	280	90	7	14	22.3	500
JRB 680	150	270	680	405	567	280	90	7	16	29.7	550
JRB 800	180	280	795	420	607	300	90	7	20	55	780
JRB 900	200	300	900	448	607	300	90	7	22	87	970
JRB 1100	280	350	1100	550	807	400	100	7	28	227	1800



JRB ... WBT型
带刹车鼓



JRB ... WBS型
带制动盘



规格	BT1	B1	BT2	B2	K1	K2	BS	B
	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
JRB 140	-	-	200	75	11	13.5		
JRB 160	200	75	250	95	13.5	20.5		
JRB 180	250	95	315	118	15.5	27		
JRB 200	250	95	315	118	15.5	27	根据用户需求	
JRB 225	315	118	400	150	27	43		
JRB 250	315	118	400	150	14	29		
JRB 300	400	150	500	190	29	47		
JRB 350	400	150	500	190	7	25		
JRB 400	500	190	630	236	25	46		
JRB 450	500	190	630	236	13	34		
JRB 500	630	236	710	265	34	45.5		

根据要求特别设计。

TKN为额定扭矩，TKmax符合柔性的定义。
联轴器参照DIN 740第2部份。

规格	技术数据				最大轴偏差			
	额定扭矩	最大扭矩	相对阻尼	最大速度	径向	轴向	角	Bei
	T _{KN}	T _{kmax}	Ψ	n _{max}	ΔK _r	ΔK _a	ΔK _w	n
	[Nm]	[Nm]	[-]	[1/min]	[mm]	[mm]	[mm]	[1/min]
JRB 120	350	800	1.2	5700	0.2	1.0	0.3	1000
JRB 140	600	1380	1.2	4900	0.2	1.0	0.4	1000
JRB 160	900	2070	1.2	4200	0.2	1.0	0.4	1000
JRB 180	1300	3000	1.2	3800	0.2	1.3	0.5	1000
JRB 200	1800	4150	1.2	3400	0.3	1.3	0.5	1000
JRB 225	2600	6000	1.2	3000	0.3	1.3	0.6	1000
JRB 250	4600	10600	1.2	2700	0.3	1.7	0.7	1000
JRB 300	6500	15000	1.2	2200	0.3	1.7	0.8	1000
JRB 350	10500	24000	1.2	2000	0.4	2.0	0.9	500
JRB 400	14500	33400	1.2	1700	0.4	2.0	1.1	500
JRB 450	21000	48300	1.2	1500	0.5	2.3	1.2	500
JRB 500	28000	64400	1.2	1400	0.5	2.3	1.4	500
JRB 550	36000	83000	1.2	1200	0.6	2.3	1.5	500
JRB 630	75000	172500	1.2	1100	0.6	2.3	1.7	500
JRB 680	95000	218500	1.2	1000	0.7	2.3	1.8	500
JRB 800	146000	336000	1.2	800	0.8	2.3	2.2	300
JRB 900	200000	360000	1.2	700	0.9	2.3	2.4	300
JRB 1100	350000	800000	1.2	600	1.1	2.3	3.0	300