

产品目录 CONTENTS

公司简介 01

目 录 02-03

联轴器概括 04-07

偏差说明 08-09



无齿隙弹性体联轴器 10-19



波纹管联轴器 20-23



不锈钢弹片联轴器 24-29



十字滑块联轴器 30-34



平行切缝联轴器 35-39



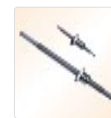
刚性联轴器 40-43



旋涡气泵 44-51



双轴心高速导轨 52-54



滚珠丝杠篇 56-58



滚珠丝杠支撑座 59-60

联轴器功能与种类

功能：

当轴与轴要联接传达动力时，一般有用皮带轮或齿轮做联接，但若要求两轴要在一直线上且要求等速转动的话，则必须使用联轴器来联接。而因加工精度、轴受热膨胀或运转中轴受力弯曲等，将使两轴间的同心度产生变化，因此可用柔性联轴器当作桥梁来维持两轴间的动力传达，并达到吸收两轴间的径向，角度及轴向偏差，进而延长机械的寿命，提高机械的品质。

种类：

联轴器一般可分为两大类：刚性和柔性。

联轴器常用术语说明

- 1、平行偏差：当两轴联接时，两轴径向间的偏差量。
- 2、角度偏差：当两轴联结时，两轴的偏差角度。
- 3、轴向偏差：当两轴联结时，两轴在轴方向所产生的位移量。
- 4、转矩：当一作用力驱动一轴转动时，引作用力与轴半径相乘即为转矩（力×力臂）。
- 5、抗扭刚度：当物体承受扭力作用时，在其圆周上一事实上会产生扭曲变形，而有关此变形量大小的特性则自然保护区为抗扭刚度，抗扭刚度大表示变形量小，反之抗扭刚度小，则表示变形量大。

联轴器主要用途

金属螺旋弹簧联轴器：适用于旋转编码器、步进马达、丝杆、专业机械厂。

(1) 一体成型的金属弹性体（螺纹式和狭缝式）零回转间隙、可同步运转。弹性作用补偿径向、角向和轴向偏差；高扭矩刚性和灵敏度；顺时针和逆时针回转特性完全相同；维护、抗油和耐腐蚀性；

有铝合金和不锈钢材料选择；外型尺寸范围选用广、一体成型；有夹紧和螺钉紧固两种方法；

(2) 弹簧体式允许偏差性好，允许最大平行偏差为最大孔径3%，最大允许角度偏差3°；结构紧凑、传递扭矩大；免保养、耐油、耐药性佳；可正反转。以上多适用于步进马达。

膜片联轴器：适用于伺服马达、编码器、行星齿轮、蜗轮蜗杆、特大型或大螺距滚珠丝杆、混合机、造纸机械、机器人、泵等产业机械。

高刚性、高转矩、低惯性、适用高速运转弹环片采用环形或方形弹性不锈钢片大扭矩承载，高扭矩刚性和卓越的灵敏度；零回转间隙、顺时针和逆时针回转特性相同，免维护、超强抗油和耐

腐蚀性。双不锈钢膜片可补偿径向、角向、轴向偏差，如长度短（两节）不能补偿径向偏差。适用于编码器，步进、伺服系统。

波纹管联轴器：适用于编码器、机床、定位系统、滚珠丝杆、分度盘、行星齿轮减速机。无齿隙、扭向刚性、连接可靠、耐腐蚀性、耐高温（最高达300℃），免维护、超强抗油，波纹管结构补偿径向、角向和轴向偏差，偏差存在的情况下也可保持等速动作；顺时针和逆时针回转特性完全相同；

弹簧体有磷青铜和不锈钢选择；有高精度焊接全不锈钢主体，可适用于精度和稳定性要求较高的系统，如测量、控制资讯处理和通讯设备。

十字型滑块联轴器：适用于多种场合，如转速计、编码器、丝杆、机床、产业机械等。无齿隙的连接，用于小扭矩的测量传动结构简单，使用方便、容易安装、节省时间、尺寸范围广、转动惯量小，便于目测检查，抗油腐蚀，可电气绝缘。不同滑块弹性体供选择轴套和中间件之间的滑动能容许大径向和角向偏差，中间的特殊凸点设计产生支撑的作用，容许较大的角度偏差，不产生弯曲力矩，使轴心负荷降至最低。

梅花型联轴器：适用于伺服系统、主轴传动、升降平台、机床传动、齿轮箱电机。紧凑型、无齿隙，提供三种不同硬度弹性体，可吸收振动，补偿径向和角向偏差。结构简单、方便维修、便于检查、免维护、抗油及电气绝缘、工作温度20℃-60℃；梅花型体有六瓣和八瓣；固定方式有键槽选择。

刚性联轴器

安装检修要求：

采用联轴器传动的机器，联轴器两轴的对中偏差及联轴器的端面间隙，应符合机器的技术文件要求。若无要求，应符合下列规定：

两半联轴器端面应紧密接触，其两轴的对中偏差：径向位移应不大于0.03毫米，轴向倾斜应不大于0.05 / 1000。

梅花联轴器、膜片联轴器、滑块联轴器、波纹管联轴器

安装检修要求：

采用联轴器传动的机器，联轴器两轴的对中偏差及联轴器的端面间隙，应符合机器的技术文件要求。若无要求，应符合下列规定：

两半联轴器端面应紧密接触，两轴许用轴向位移为2.0~5.0mm，许用径向位移为0.8~1.8mm，许用角位移为1.0°~2.0°。

数控机床联轴器松动故障排除

数控机床的进给机构，采用伺服电机或步进电机与滚珠丝杠连接，一般采用联轴器直连、齿形同步带连接或运用齿轮相连。在许多场合，因结构上的限制，特别是采用了伺服电机或混合式步进电机后，联轴器直连便成为电机与滚珠丝杠最为常见的连接方法。

由于数控机床进给速度较快，如快进、快退的速度有时高达20m/min以上，在整个加工过程中正反转换频繁。联轴器承受的瞬间冲击较大，容易引起联轴器松动和扭转，随使用时间的增长，其松动和扭转的情况加剧。

在实际加工时，主要表现为各方向运动正常、编码器反馈也正常、系统无报警，而运动值却始终无法与指令值相符合，加工误差值越来越大，甚至造成加工的零件报废。出现这种情况时，建议检查一下联轴器。

联轴器按结构可分为刚性联轴器和挠性联轴器两种形式，可按其结构分别加以处理。

1. 刚性联轴器

刚性联轴器目前主要采用联轴套加锥销的联接方法，而且大多进给电机轴上都备有平键。这种连接，经过一段时间使用，圆锥销开始松动，键槽侧面间隙逐渐增大，有时甚至引起锥销脱落，造成零件加工尺寸不稳定。解决的方法有两种：

(1) 采用特制的小头带螺纹的圆锥销，用螺母加弹性垫圈锁紧，防止圆锥销因快速转换而引起的松动。该方法能很好地解决圆锥销松动的问题，同时也减轻了平键所承受的扭矩。当然，这种方法因圆锥销小头有螺母，必须确保联轴器有一定的回转空间。

(2) 采用两只一大一小的弹性销取代圆锥销连接，这种方法虽然没有圆锥销的连接方法精度高，但能很好地解决圆锥销松动问题，弹性销具有一定的弹性，能分解部分平键承受的扭矩，而且结构紧凑，装配也十分方便。经在维修中应用，效果很好。但装配时要注意，大小弹性销要求互成180°装配，否则会影响零件加工的精度。

2. 挠性联轴器

挠性联轴器是数控机床广泛采用的联轴器，它能补偿因同轴度及垂直度误差引起的“干涉”现象。在结构允许的条件下，大部分数控机床的伺服进给系统都采用挠性联轴器结构。但挠性联轴器装配时很难把握锥套是否锁紧，如果锥形套涨开后摩擦力不足，就使丝杠轴头与电机轴头之间产生相对滑移扭转，造成数控机床工作运行中，被加工零件的尺寸呈现有规律的逐渐变化（由小变大或大变小），每次的变化值基本上是恒定的。如果调整机床快速进给速度后，这个变化量也会起变化，此时CNC系统并不报警，因为电动机转动是正常的，编码器的反馈也是正常的。一旦机床出现

这种情况，单纯靠拧紧两端螺钉的方法不一定奏效。解决方法是设法锁紧联轴器的弹性锥形套，若锥形套过松，可将锥形套轴向切开一条缝，拧紧两端的螺钉后，就能彻底消除故障。

既能精确定位又能减振的联轴器

机床的精确定位要求传动必须有扭向的刚度，亦意味着必须采用刚性联轴器，但绝大多数的刚性联轴器又往往不能减振。现在介绍一种既有刚性又能减振的联轴器。

关键词：联轴器；定位；减振

当今的直线传动，如CNC机床、激光切割机、铣床和机械手等均要求既定位精确，同时操作时无振动、运转平稳。在设计时，设计师会逐一选择优质的元件——电机、滚珠丝杠、主轴、工作台和轴承、联轴器，并校验每个元件，确保整个传动系统有相当的刚度，以达到精确定位的要求。设计师可能选择螺旋形或波纹管联轴器，因为其扭向刚度是爪型联轴器的5~6倍，而担心爪型联轴器有弹性变形，不能保证精度。下面的对比计算可以消除人们对此的顾虑，爪形联轴器的刚度对于整个系统的影响远远小于“5~6”倍的概念。

整个传动系统还要求消除振动，振动可能造成定位的偏差，破坏工件的表面。在这种情况下，采用中间弹性体的爪形联轴器，可减少振动，在刚度和减振中达到一个完美的平衡点。

爪型联轴器国内通常称为“梅花型联轴器”。由两个全等铝制或钢制的爪形轴套，在圆周方向上相互错开半个齿距，其间装有一个预应力的渐开线梅花形弹性体，见图1。弹性体内的预应力可保证正、反向传动无齿隙，定位精确。同时，梅花型弹性体可以吸收传动中产生的振动。爪型联轴器中的弹性体可以减震，同时这种扭向刚性联轴器保证精确的定位。

偏差说明

弹性联轴器可传递扭矩和回转角度，同时吸收轴的安装偏差，当安装偏差超过容许值时，可能会产生振动或导致联轴器的寿命缩短，因此要确保偏差的调整适当。

轴的偏差有三种，分别是径向偏差、角向偏差和轴向偏差。请调整偏差，使其低于各产品规格表中列出的容许值。

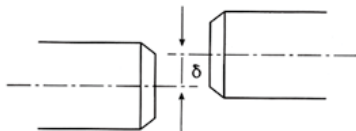
各产品所列之最大偏差容许值是指只有一种偏差存在的情况下，当两种或更多种偏差同时存在时，容许值应低于各规格表中最大偏差的1/2。

偏差并不只有发生在设备装配，工作过程中的振动、热膨胀、轴承磨损等都会引起偏差。因此，建议将轴向偏差调整至低于最大值1/3。

轴与轴联接过程出现的偏差说明：

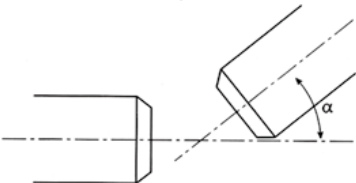
径向偏差

安装时，两轴平行但中心线不在同一直线上，这时产生的偏差称为径向偏差。如右图



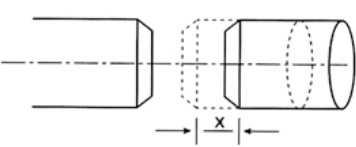
角向偏差

安装时，两轴中心线互成一个角度，这时产生的偏差称为角向偏差。如右图



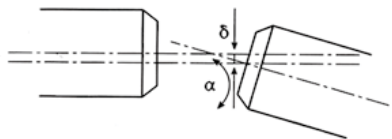
轴身偏差

由于机械原因产生的轴间往复微动的偏差称为轴向偏差。如右图：



复合偏差

由1、2、3所产生的偏差组合称为复合偏差。



计算力矩

计算电机力矩

当知道电机的功率（KW），而未知电机的力矩时，则可按以下公式计算电机的力矩

$$\text{电机力矩 } T (\text{N.m}) = \frac{\text{KW} \times 9550}{r \text{pm}}$$

其中，功率（KW）是所需要的实际功率（如果未知，则使用电机铭牌上的参数）。

常用电机功率与力矩转换一览表

电机功率(KW)	电机额定转速n=3000rpm 额定力矩T (N.m)	电机额定转速n=2000rpm 额定力矩T (N.m)	电机额定转速n=1000rpm 额定力矩T (N.m)	电机额定转速n=750rpm 额定力矩T (N.m)
0.05	0.16	0.32	0.48	0.64
0.10	0.32	0.48	0.96	1.27
0.20	0.64	0.96	1.91	2.55
0.40	1.27	1.91	3.82	5.09
0.75	2.39	3.58	7.16	9.55
1.00	3.18	4.78	9.55	12.7
1.50	4.78	7.16	14.33	19.10
2.00	6.37	9.55	19.10	25.47
3.00	9.55	14.33	28.65	38.20
3.50	11.14	16.71	33.43	44.57
5.00	15.92	23.88	47.75	63.67
7.00	22.28	33.43	66.85	89.13

工况系数表：

计算机的传动力矩T之后，结合下面所推荐的各工况系数表，确定矫正数K。

负载系数K1		运转时间系数K2		启动、停止频繁度系数K3	
恒负载	K1=1.0	≤2小时	k2=0.70	≤10次	k3=1.0
小变动负载	K1=1.2	≤4小时	k2=0.85	≤30次	k3=1.1
常变动负载	K1=1.7	≤8小时	k2=1.00	≤60次	k3=1.2
大变动负载	K1=2.1	≤16小时	k2=1.18	≤120次	k3=1.5
		≤24小时	k2=1.28	≤240次	k3=2.0

联轴器力矩确定：

当计算出电机的力矩及确定工况系数后。这时，所选联轴器扭矩可由下图公式算出：

$$T \geq T1 \times K1 \times K2 \times K3$$

T1：计算力矩

K2：运转时间系数

K1：负载系数

K3：起、停频繁度系数

无齿隙弹性体联轴器

Jaw coupling



无齿隙弹性体联轴器



特点:

- ◎重量轻、转动惯量小传递扭矩高
- ◎可使传动时的振动得到缓冲，并吸收由电机的不均匀运转所产生的冲击
- ◎能有效纠正轴向、径向和角向的安装偏差

联轴器选型

一、联轴器选型涉及的符号和系数说明

预应力：安装时所需的轴向预应力由联轴器的规格、弹性体的材料和制造公差决定，弹性体的硬度低所需的轴向预应力就小，反之则大。

T_{KN} ：联轴器的额定扭矩（N.m），在设定的转速范围内连续运行所传递的力矩。

T_{kmax} ：联轴器的最大扭矩（N.m），在工作中传递大于105次动态载荷或者5×104次交变载荷的许用扭矩。

T_R ：摩擦扭矩（N.m），轴和轴套夹紧方式连接时传递的力矩。

T_{AN} ：主动端的额定力矩（N.m），

T_{AS} ：最大驱动力矩（N.m），交流电机产生的峰值力矩，例如电机启动或者停止时产生的力矩。

T_s ：联轴器峰值力矩（N.m），根据最大驱动力矩 T_{AS} 、转动惯量 M_A 或 M_L 和冲击系数 S_A 或 S_L 进行计算。

S_t ：温度系数，弹性体在受力时尤其是在高温状态下工作时的变形，

S_d ：扭转刚性系数，需考虑不同应用场合下对联轴器扭转刚性的不同要求。

S_A ：冲击系数，在主动端或从动端受冲击时所考虑的系数。

$m_A(L)$ ：主动端（从动端）受冲击或振动时需要考虑的质量分布系数。

选择联轴器是应首先考虑联轴器的额定扭矩要大于同设备配套使用电机的额定扭矩。

1. 无交变扭矩选型

联轴器选型时应考虑额定扭矩和最大扭矩

2. 额定扭矩测算公式

$$T_N \text{ (N.m)} = \frac{KW \times 9550}{rpm}$$

二、工况系数

温度系数St					扭转刚性系数Sd			冲击载荷系数SA		
	±30℃	40℃	60℃	80℃	机床主轴传动	定位传动	编码器	机床主轴传动	定位传动	SA
St	1	1.2	1.4	1.4	2-5*	3-8*	10→	轻微冲击	≤60	1.0
								一般冲击	≥60 ≤300	1.4
								严重冲击	≤300	1.8

三、计算公式

所选联轴器须满足下列条件

$$T_{KN} \geq T_N \cdot S_t \cdot S_d \quad \text{和} \quad T_{KN} \geq T_s \cdot S_t \cdot S_d$$

最大力矩 $\frac{\text{主动端的冲击力矩 } T_s = T_{As} \times m_A \times S_A}{\text{主动端的冲击力矩 } T_s = T_{As} \times m_A \times S_A}$

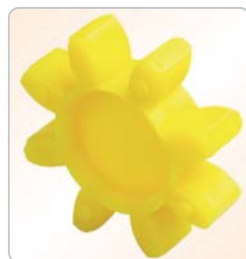
四、弹性体



弹性体: 64/sh D
温度范围: -20~+120℃



弹性体: 98/sh A
温度范围: -30~+120℃



弹性体: 92/sh A
温度范围: -40~+90℃

硬度	颜色	材质	工作温度℃		可选规格	应用领域
			瞬间	连续		
			64/sh D	GR		
98/sh A	RD	聚氨酯	-40~+120	-30~+90	14-135	定位传动 主轴传动
92/sh A	YL	聚氨酯	-50~+120	-40~+90	25-80	轻载荷 减震传动

五、纠偏补偿

规格	弹性体硬度	偏差补偿					
		单组偏差			双组偏差		
		轴向偏差 Axial (mm)	径向偏差 lateral (mm)	角向偏差 Angular (°)	轴向偏差 Axial (mm)	径向偏差 lateral (mm)	角向偏差 Angular (°)
14	92A		0.10	1.0°		0.21	1.0°
	98A	+0, 6 -0, 3	0.06	0.9°	+0, 6 -0, 6	0.19	0.9°
	64D		0.04	0.8°		0.17	0.8°
16	92A		0.11	1.0°		0.22	1.0°
	98A	+0, 6 -0, 3	0.07	0.9°	+0, 6 -0, 6	0.19	0.9°
	64D		0.04	0.8°		0.17	0.8°
20	92A		0.13	1.0°		0.26	1.0°
	98A	+0, 8 -0, 4	0.08	0.9°	+0, 8 -0, 8	0.24	0.9°
	64D		0.05	0.8°		0.21	0.8°
25	92A		0.14	1.0°		0.32	1.0°
	98A	+0, 8 -0, 4	0.08	0.9°	+0, 9 -0, 9	0.29	0.9°
	64D		0.05	0.8°		0.25	0.8°
30	92A		0.15	1.0°		0.37	1.0°
	98A	+1, 0 -0, 5	0.09	0.9°	+1, 0 -1, 0	0.33	0.9°
	64D		0.06	0.8°		0.29	0.8°
40	92A		0.10	1.0°		0.45	1.0°
	98A	+1, 2 -0, 5	0.06	0.9°	+1, 2 -1, 0	0.41	0.9°
	64D		0.04	0.8°		0.36	0.8°
55	92A		0.14	1.0°		0.59	1.0°
	98A	+1, 4 -0, 5	0.10	0.9°	+1, 4 -1, 0	0.53	0.9°
	64D		0.07	0.8°		0.47	0.8°
65	92A		0.15	1.0°		0.66	1.0°
	98A	+1, 5 -0, 7	0.11	0.9°	+1, 5 -1, 4	0.60	0.9°
	64D		0.08	0.8°		0.53	0.8°
80	92A		0.17	1.0°		0.77	1.0°
	98A	+1, 8 -0, 7	0.12	0.9°	+1, 8 -1, 4	0.69	0.9°
	64D		0.09	0.8°		0.61	0.8°
95	98A	+2, 0 -1, 0	0.14	0.9°	—		
	64D		0.10	0.8°			
105	98A	+2, 1 -1, 0	0.16	0.9°	—		
	64D		0.11	0.8°			
120	98A	+2, 2 -1, 0	0.17	0.9°	—		
	64D		0.12	0.8°			
135	98A	+2, 6 -1, 0	0.18	0.9°	—		
	64D		0.13	0.8°			



六、订货说明

定位螺丝固定型



JM

抱紧螺丝固定型



JM - C

双节型



JDM 外径20-80



JM - T

举例:

JM30 - RD - 8 - 8 定位螺丝固定型

JM30	RD	8	8
型号	弹性体	孔径	孔径

举例:

JM40C - RD - 16 - 19 抱紧螺丝固定型

JM40C	RD	16	19
型号	弹性体	孔径	孔径



可根据客户要求加工键槽和特殊孔径:

■1、花键孔

我们为客户提供的是矩形花键孔加工，沿用国标GB/T1144—2001，渐开线花键的孔加工，沿用德标DIN5480、5482标准。渐开线花键特点是工艺性较好制造精度较高，花键齿的根部强度高，应力集中小，易于定心，当传递的转矩较大时宜采用渐开线花键。矩形花键特点是定心精度高，定心的稳定性较好。

花键孔代码: H

例如: 孔径16的花键孔表示为

JM40-GR-H16-H19

■2、锥度孔

我们为客户提供锥度孔加工，分1: 5锥度孔和1: 8锥度孔。

锥度轴相对于普通轴方便安装拆卸，键连接安全可靠

锥度孔代码: Z

例如: 孔径18的锥度孔表示为16Z

JM55-RD-Z18-Z20

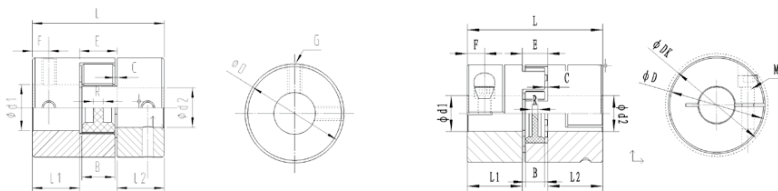
■3、键槽

孔径5-95可加工键槽

标准孔径Stock Bore Diameters (mm)	键槽Keyways (mm)				键Keys (mm) 宽×高
	b		t		
	标准键槽	JS9公差	轴槽深	毂槽深	
6~8	2	±0.012	1.2	1.0	2×2
9~10	3		1.8	1.4	3×3
11~12	4		2.5	1.8	4×4
14~16	5		3.0	2.3	5×5
18~22	6	±0.015	3.5	2.8	6×6
24~30	8		4.0	3.3	8×7
32~38	10		5.0		10×8
40~42	12	±0.018	5.5	3.8	12×8
45~50	14				14×9
55~56	16		6.0	4.3	16×10
60~65	18		7.0	4.4	18×11
70~75	20	±0.021	7.5	4.9	20×12
80~85	22		9.0	5.4	22×14
90~95	25		9.0	5.4	25×14



规格参数



为保证联轴器的纠偏性能请保证上图中“C”的距离。

尺寸 Dimension: (mm)

型号	孔径				D	L	L1	L2	F	E	B	C	R	DK	G	M	拧紧力矩 (N.M)
	d1		d2														
	最小	最大	最小	最大													
JM14	3	7	3	7	14	22.0	7.0	7.0	3.5	8.0	6.0	1.0	贯通	14	M3	-	0.7
JM14C	3	6	3	6	14	22.0	7.0	7.0	3.5	8.0	6.0	1.0	贯通	17.2	-	M2.5	0.5
JM16	3	7	3	7	16	22.0	7.0	7.0	3.5	8.0	6.0	1.0	贯通	16	M3	-	0.7
JM16C	3	7	3	7	16	22.0	7.0	7.0	3.5	8.0	6.0	1.0	贯通	19.2	-	M2.5	0.5
JM20	4	10	4	10	20	30.0	10.0	10.0	5.0	10.0	8.0	1.0	1.2	20	M4	-	1.7
JM20C	4	10	4	10	20	30.0	10.0	10.0	5.0	10.0	8.0	1.0	1.2	24	-	M3	1.5
JM25	4	12	4	12	25	34.0	11.0	11.0	5.0	12.0	10.0	1.0	2.0	25	M4	-	1.7
JM25C	4	12	4	12	25	34.0	11.0	11.0	5.0	12.0	10.0	1.0	2.0	26.5	-	M3	1.5
JM30	5	16	5	16	30	35.0	11.0	11.0	5.0	13.0	10.0	1.5	2.0	30	M4	-	1.7
JM30C	5	16	5	16	30	35.0	11.0	11.0	5.0	13.0	10.0	1.5	2.0	31.4	-	M3	1.5
JM40	6	24	6	24	40	66.0	25.0	25.0	10.0	16.0	12.0	2.0	4.0	40	M5	-	4.0
JM40C	6	24	6	24	40	66.0	25.0	25.0	12.0	16.0	12.0	2.0	4.0	47	-	M5	8.0
JM55	8	28	8	28	55	78.0	30.0	30.0	10.0	18.0	14.0	2.0	4.0	55	M5	-	4.0
JM55C	8	28	8	28	55	78.0	30.0	30.0	10.5	18.0	14.0	2.0	4.0	60	-	M6	8.0
JM65	10	38	10	38	65	90.0	35.0	35.0	15.0	20.0	15.0	2.5	4.0	65	M8	-	15.0
JM65C	10	38	10	38	65	90.0	35.0	35.0	11.5	20.0	15.0	2.5	4.0	72	-	M8	16.0
JM80	12	45	12	45	80	114.0	45.0	45.0	15.0	24.0	18.0	3.0	4.0	80	M8	-	15.0
JM80C	12	45	12	45	80	114.0	45.0	45.0	15.5	24.0	18.0	3.0	4.0	80	-	M8	16.0
JM95	14	55	14	55	95	126.0	50.0	50.0	20.0	26.0	20.0	3.0	贯通	95	M8	-	15.0
JM95C	14	55	14	55	95	126.0	50.0	50.0	18.0	26.0	20.0	3.0	贯通	95	-	M10	40
JM105	15	62	15	62	105	140.0	56.0	56.0	20.0	28.0	21.0	3.5	贯通	105	M8	-	15.0
JM105C	15	62	15	62	105	140.0	56.0	56.0	21.0	28.0	21.0	3.5	贯通	105	-	M12	115
JM120	20	74	20	74	120	160.0	65.0	65.0	20.0	30.0	22.0	4.0	贯通	120	M10	-	32
JM120C	20	74	20	74	120	160.0	65.0	65.0	26.0	30.0	22.0	4.0	贯通	120	-	M12	115
JM135	22	80	22	80	135	185.0	75.0	75.0	20.0	35.0	26.0	4.5	贯通	135	M10	-	32
JM135C	22	80	22	80	135	185.0	75.0	75.0	33.0	35.0	26.0	4.5	贯通	135	-	M12	115



技术参数 Specification:

规格	弹性体邵氏硬度	允许转速 Allowable speed (min ⁻¹)		扭矩 Torque (N.m)		静态扭转刚性 Torsional stiffness (N.m/rad)	动态扭转刚性 Dynamic stiffness (N.m/rad)	惯性力矩 Moment of inertia (kg.m ²)	重量 Net weight (g)
		轴套固定方式		额定扭矩 (TKN)	最大扭矩 (TK max)				
		顶丝型 (JM)	夹紧型 (JMC)						
JM14	92A	28000	25000	1.2	2.4	14.3	43.0	0.085×10 ⁻⁶	6.7
	98A			2.0	4.0	22.9	69.0		
	64D			2.4	4.8	34.3	103.0		
JM16	92A	27000	24700	1.4	2.8	14.8	45.0	0.09×10 ⁻⁶	9.0
	98A			2.2	4.4	23.4	72.0		
	64D			3.0	6.0	36.0	108.0		
JM20	92A	26000	25500	3.0	6.0	31.5	95.0	0.49×10 ⁻⁶	19.8
	98A			5.0	10.0	51.6	155.0		
	64D			6.0	12.0	74.6	224.0		
JM25	92A	19000	17000	5.0	10.0	160.4	482.0	1.3×10 ⁻⁶	37.0
	98A			9.0	18.0	240.7	718.0		
	64D			12.0	24.0	327.9	982.0		
JM30	92A	15200	12600	7.5	15.0	114.6	344.0	2.8×10 ⁻⁶	50.0
	98A			12.5	25.0	171.9	513.0		
	64D			16.0	32.0	234.2	702.0		
JM40	92A	10000	9000	10.0	20.0	1090	1815	20.4×10 ⁻⁶	156.0
	98A			17.0	34.0	1512	2540		
	64D			21.0	42.0	2560	3810		
JM55	92A	8200	6500	35.0	70.0	2280	4010	50.8×10 ⁻⁶	362.0
	98A			60.0	120.0	3640	5980		
	64D			75.0	150.0	5030	10895		
JM65	92A	6300	5260	95.0	190.0	4080	6745	200.3×10 ⁻⁶	582.0
	98A			160.0	320.0	6410	9920		
	64D			200.0	400.0	10260	20177		
JM80	92A	5800	4600	190.0	380.0	6525	11050	400.6×10 ⁻⁶	966.0
	98A			325.0	650.0	11800	17160		
	64D			405.0	810.0	26300	42515		
JM95	-	4000	3800	-	-	-	-	2246×10 ⁻⁶	1820.0
	98A			450.0	900.0	21594	37692		
	-			-	-	-	-		
JM105	-	3600	3300	-	-	-	-	3786×10 ⁻⁶	2430.0
	98A			525.0	1050.0	25759	45620		
	-			-	-	-	-		
JM120	-	3200	2800	-	-	-	-	7496×10 ⁻⁶	4530
	98A			685.0	1370.0	42117	61550		
	-			-	-	-	-		
JM135	-	3000	2500	-	-	-	-	12000×10 ⁻⁶	6980
	98A			940.0	1880.0	48520	71660		
	-			-	-	-	-		

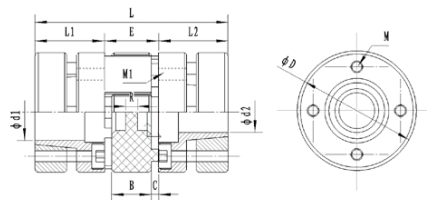
选型举例

Example

JM	40	C	RD	16	19
型号种类	外径	抱紧方式, 无字母表示为定位螺丝固定.	弹性体	孔径	孔径



胀套型



为保证联轴器的纠偏性能请保证上图中“C”的距离。

尺寸Dimension: (mm)

型号	孔径				D	L	L1	L2	E	B	C	R	DK	M1	M	拧紧力矩 (N.M)
	d1		d2													
	最小	最大	最小	最大												
JM30T	6	14	6	14	30	50.0	18.5	18.5	13.0	10.0	1.5	2.0	30	M3	M3×4	1.5
JM40T	10	20	10	20	40	66.0	25.0	25.0	16.0	12.0	2.0	4.0	40	M4	M4×6	2.5
JM55T	11	28	11	28	55	78.0	30.0	30.0	18.0	14.0	2.0	4.0	55	M5	M5×4	4.0
JM65T	15	38	15	38	65	90.0	35.0	35.0	20.0	15.0	2.5	4.0	65	M5	M5×8	4.0
JM80T	20	45	20	45	80	114.0	45.0	45.0	24.0	18.0	3.0	4.0	80	M6	M6×8	8.0

⊙拆卸螺丝M1胀紧螺丝之间

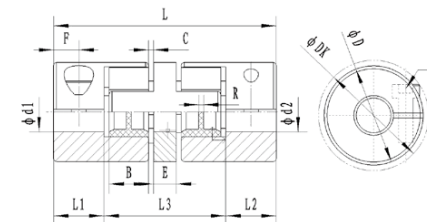
技术参数 Specification:

规格	弹性体邵氏硬度	允许转速 Allowable speed (min ⁻¹)	扭矩 Torque (N.m)		静态扭转刚度 Torsional stiffness (N.m/rad)	动态扭转刚度 Dynamic stiffness (N.m/rad)	惯性力矩 Moment of inertia (kg.m ²)	重量 Net weight (g)
			额定扭矩 (TKN)	最大扭矩 (TK max)				
JM30T	92A	25000	7.5	15.0	114.6	344	2.8×10 ⁻⁶	110.0
	98A		12.5	25.0	171.9	513		
	64D		16.0	32.0	234.2	702		
JM40T	92A	16500	10.0	20.0	1090	1815	20.4×10 ⁻⁶	290.0
	98A		17.0	34.0	1512	2540		
	64D		21.0	42.0	2560	3810		
JM55T	92A	12200	35.0	70.0	2280	4010	50.8×10 ⁻⁶	700.0
	98A		60.0	120.0	3640	5980		
	64D		75.0	150.0	5030	10895		
JM65T	92A	10500	95.0	190.0	4080	6745	200.3×10 ⁻⁶	1130.0
	98A		160.0	320.0	6410	9920		
	64D		200.0	400.0	10260	20177		
JM80T	92A	8650	190.0	380.0	6525	11050	400.6×10 ⁻⁶	2360.0
	98A		325.0	650.0	11800	17160		
	64D		405.0	810.0	26300	42515		

选型举例 Example

JM	55	T	RD	22	24
型号种类	外径	胀套型	弹性体	孔径	孔径

双节无齿隙弹性体联轴器



为保证联轴器的纠偏性能请保证上图中“C”的距离。

尺寸Dimension: (mm)

型号	孔径				D	L	L1/L2	L3	F	E	B	C	R	DK	M	拧紧力矩 (N.M)
	d1		d2													
	最小	最大	最小	最大												
JDM20C	4	10	4	10	20	45.0	10.0	25.0	5.0	10.0	8.0	1.0	1.2	24	M3	1.5
JDM25C	4	12	4	12	25	52.0	11.0	30.0	5.0	12.0	10.0	1.0	2.0	26.5	M3	1.5
JDM30C	5	16	5	16	30	56.0	11.0	34.0	5.0	13.0	10.0	1.5	2.0	31.4	M3	1.5
JDM40C	6	24	6	24	40	92.0	25.0	42.0	12.0	16.0	12.0	2.0	4.0	47	M6	8.0
JDM55C	8	28	8	28	55	112.0	30.0	52.0	10.5	18.0	14.0	2.0	4.0	60	M6	8.0
JDM65C	10	38	10	38	65	128.0	35.0	58.0	11.5	20.0	15.0	2.5	4.0	72	M8	16
JDM80C	12	45	12	45	80	158.0	45.0	68.0	15.5	24.0	18.0	3.0	4.0	80	M8	16

选型举例 Example

JDM	30	C	YL	8	10
型号种类	外径	抱紧螺丝固定	弹性体	孔径	孔径