

Norm		Wellen-Ø in mm	Naben- klemmung	Nenndreh- moment in Nm	Versatz- axial	/ Fehlerau radial	sgleich winklig	spielfrei
GN 2240 Seite 1680 Elastomer- Klauen- kupplungen		3 - 25		0,7 - 60	x	x	х	
GN 2241 Seite 1682 Elastomer- Klauen- kupplungen		3 - 25		0,7 - 60	x	x	x	
GN 2242 Seite 1684 Kreuz- schieber- kupplungen	3 6	4 - 20		1 - 28		x	x	
GN 2243 Seite 1686 Kreuz- schieber- kupplungen		2 - 20		0,5 - 28		x	x	
GN 2244 Seite 1688 Metallbalg- kupplungen		5 - 19		1,5 - 10	x	х	х	x
GN 2246 Seite 1690 Federsteg- kupplungen		4 - 12		0,3 - 4	x	x	x	х

Wellenkupplungen

Bauarten



Norm	Geeignet f	ür die Verwe	endung mit	Anwendungsbeispiele	Besonderheiten	
	Servo- motoren	Schritt- motoren	Universal- motoren			
GN 2240 Seite 1680 Elastomer- Klauen- kupplungen	x	х	x	HydraulikpumpenVerpackungsmaschinenIndustrieroboterVentilatorenRührwerke	- hohe Drehmomente - einfache und schnelle Steckmontage	
iN 2241 eite 1682 lastomer- lauen- upplungen	x	x	x			
GN 2242 Seite 1684 Kreuz- schieber- kupplungen		х	x	FörderanlagenVerpackungsmaschinenPositionierantriebePumpen	- hohe Drehmomente - hoher radialer Wellenversatzausgleich - einfache und schnelle Steckmontage	
GN 2243 Seite 1686 Kreuz- schieber- kupplungen		х	x			
GN 2244 Seite 1688 Metallbalg- kupplungen	x	х		DrehgeberWegmesssystemePrüfständeIndustrieroboterSpindelantriebe	- präzise Winkel- und Drehmomentübertragung - hohe Torsionssteifigkeit	
GN 2246 Seite 1690 Federsteg- kupplungen		х		- Süßwarenmaschinen - Industrieroboter - Computertomographen - Wegmesssysteme	- präzise Winkel- und Drehmomentübertragung - aus einem Stück gefertigt - hohe Torsionssteifigkeit	