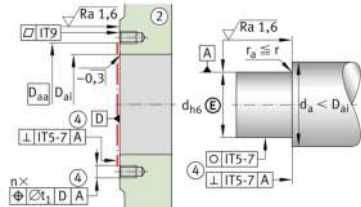
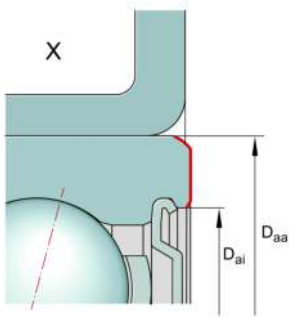
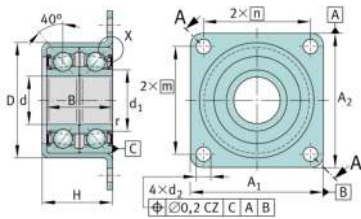
**ZKLR1244-2RS**

Soporte-brida

Unidades de rodamientos a bolas de contacto angular ZKLR..-2RS, de doble efecto, atornillable, obturación de labio en ambos lados

Información técnica



Variante de su producto actual

Obturaciones	2RS	Obturaciones de labio en ambos lados
--------------	-----	--------------------------------------

Medidas principales y datos de rendimiento

d	12 mm	Diámetro del agujero
	0 mm	Tolerancia superior diámetro del agujero
	-0,007 mm	Tolerancia inferior diámetro del agujero
D	35,45 mm	Diámetro exterior rodamiento
	0,03 mm	Tolerancia superior diámetro exterior rodamiento
	-0,01 mm	Tolerancia inferior diámetro exterior rodamiento
B	20 mm	Anchura del anillo interior
	0,25 mm	Tolerancia superior anchura anillo interior
	-0,25 mm	Tolerancia inferior anchura anillo interior
C_r	13.600 N	Capacidad de carga dinámica, radial
C_{0r}	8.500 N	Capacidad de carga estática, radial
C_a	13.200 N	Capacidad de carga dinámica, axial
C_{0a}	17.900 N	Capacidad de carga estática, axial
C_{ur}	445 N	Límite de carga por fatiga, radial
M_{RL}	0,16 Nm	Momento de rozamiento de rodamiento
$\approx m$	0,12 kg	Peso



Medidas de montaje

d_a	14 mm	Diámetro del resalte del eje
D_{ai}	27 mm	Diámetro del soporte interior del anillo exterior
$D_{aa\ min}$	32 mm	Diámetro mínimo de soporte externo del anillo exterior
	M6	Tamaño del tornillo
n	4	Número de tornillos
t_1	0,2 mm	Posición agujero en el soporte

Medidas

d_1	16,6 mm	Diámetro del borde del anillo interior
r_{\min}	0,3 mm	Medidas mínimas del chaflán
d_2	6,6 mm	Diámetro de fijación interior
A_1	44 mm	Anchura de la brida
A_2	50 mm	Altura de brida
m	38 mm	Altura de la distancia del agujero
n	32 mm	Anchura distancia agujero
H	22 mm	Altura soporte
	0 mm	Tolerancia superior altura del soporte
	-0,5 mm	Tolerancia inferior altura soporte

Información adicional

c_{aL}	170 N/μm	Rigidez axial
M_m	0,0102 kg*cm ²	Momento de inercia másico
	7 μm	Concentricidad axial
	ZM12	Tuerca estriada 1
M_A	8 Nm	Tuerca par de apriete