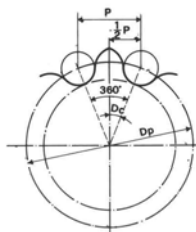


DATOS TÉCNICOS: DIMENSIONES

Dr = Diámetro de los rodillos de control con las siguientes tolerancias +0.00
Diameter of the check rollers with the following tolerances +0.01

Dp = Corresponde a la circunferencia circunscrita en el polígono cuyos lados están dados por el paso de la cadena y el número de los lados por el número de los dientes de la rueda.
Corresponds with the circumference circumscribed in the original polygon, where sides depend on the chain's pitch. The number of sides depends on the number of teeth of the wheel.



Por lo tanto, el diámetro primitivo está dado por la siguiente fórmula:

The original diameter is therefore given by means of the following equation:

$$D_p = p \cdot (1 / \sin(180^\circ / Z))$$

(ver página 27)

Dfd = $D_p - D_r$
 con las siguientes tolerancias
with the following tolerances

Para diámetros en la base del diente		+0.00
<i>For diam. at base of teeth</i>	“127 mm	-0.25 mm

Para diámetros en la base del diente		+0.00
<i>For diam. at base of teeth</i>	>127 mm	-0.30 mm

pero / but		≈250 mm
------------	--	---------

Para diámetros en la base del diente		
<i>For diameters at base of teeth</i>	>250 mm	tol. ISO h11

Dc = para número de dientes / for an even number of teeth	$D_p + D_r \min$
---	------------------

Dc = para un número impar de dientes / for an uneven number of teeth	$D_p \cdot \cos(90^\circ / Z) + D_r \min$
--	---

La medida de control Dc de una rueda con número PAR de dientes se mide sobre dos rodillos ubicados en dos cavidades diametralmente opuestas.
The Dc check measurement on a wheel with an EVEN number of teeth is measured on two rollers located in two diametrically opposed tooth spaces.

La medida de control de una rueda IMPAR de dientes se mide sobre dos rodillos ubicados en dos cavidades lo más cercanas posible a la posición diametralmente opuesta.
The check measurement on a wheel with an UNEVEN number of teeth is measured on two rollers situated in two tooth spaces which are as near as possible to a diametrically opposed position.