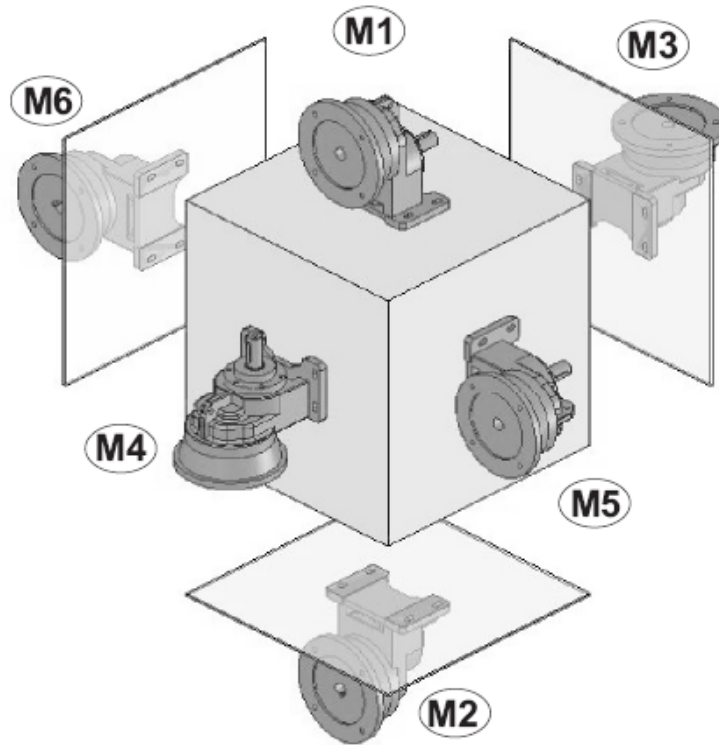




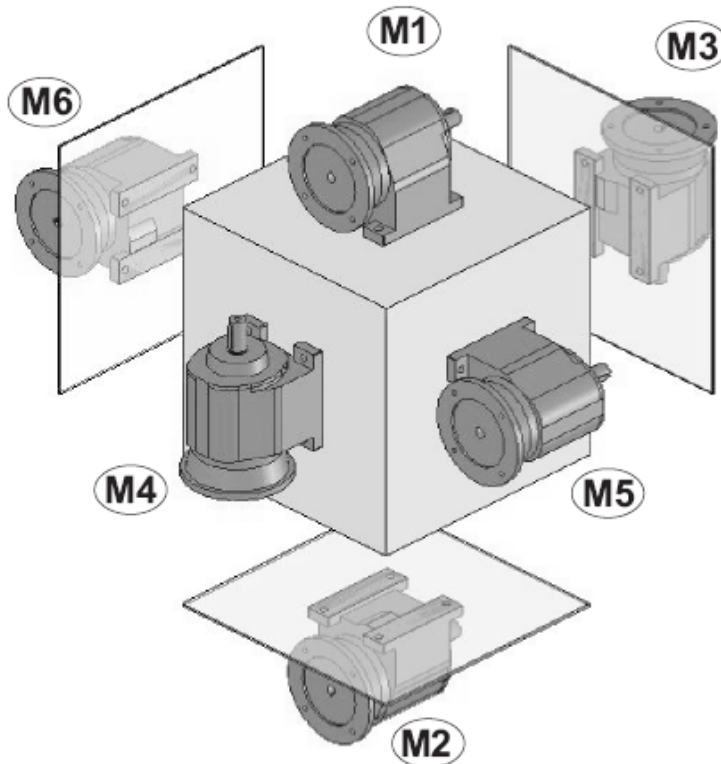
Монтажные позиции

AM/1 - AC/1 - AR/1



Монтажные позиции

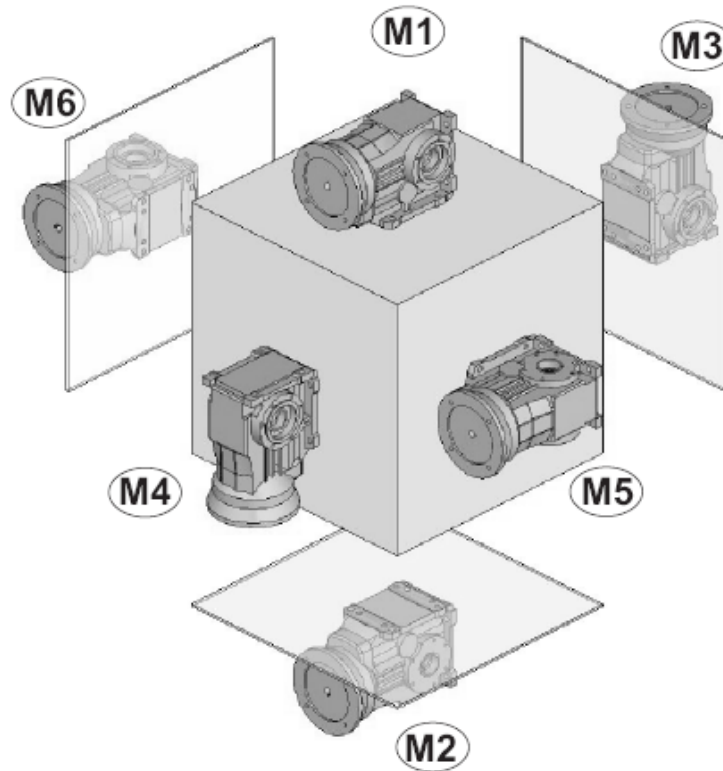
AM/2-3 - AC/2-3 - AR/2-3





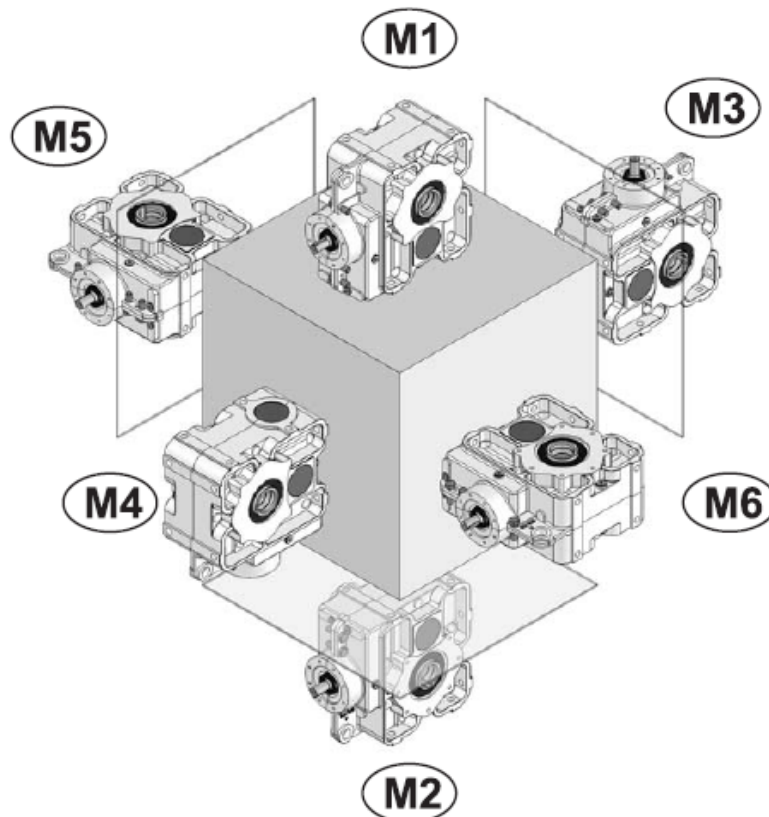
Монтажные позиции

OM - OC - OR



Монтажные позиции

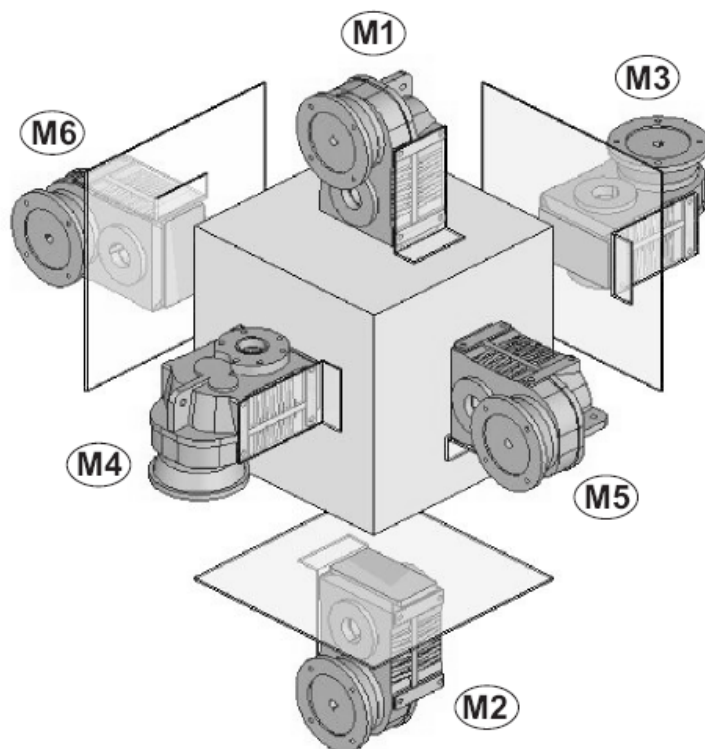
ROC





Монтажные позиции

PM - PC - PR





Требуемая мощность

$$P = \frac{m \cdot g \cdot v}{6 \cdot 10^4}$$

Подъем

$$P = \frac{M \cdot n}{9550}$$

Вращение

$$P = \frac{F \cdot v}{6 \cdot 10^4}$$

Поступательное
перемещение

$$M = \frac{9550 \cdot P}{n}$$

Момент

$$F = 1000 \cdot \frac{M}{r}$$

Сила

$$v = \frac{2r \cdot p \cdot n}{1000}$$

Линейная
скорость

Момент инерции

$$J = 98 \cdot p \cdot l \cdot D^4$$

Цилиндр

$$J = 98 \cdot p \cdot l \cdot (D^4 - d^4)$$

Полый цилиндр

Преобразование массы при линейном движении в момент инерции по отношению к валу мотора

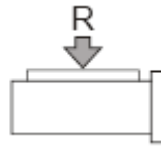
$$J = 91.2 \cdot m \cdot \frac{v^2}{n^2}$$

Преобразование различных моментов инерции массы в различные скорости в момент по отношению к валу мотора.

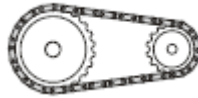
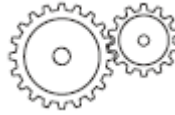
$$J_a = \frac{J_2 \cdot n_2^2 + J_3 \cdot n_3^2 \dots}{n_1^2}$$

P =	Мощность двигателя	[kW]
m =	Масса	[kg]
v =	Линейная скорость	[m/min]
F =	Сила	[N]
n =	Частота вращения	[min ⁻¹]
g =	9.81	[m/sec]
M =	Крутящий момент	[Nm]
r =	Радиус	[mm]
J =	Инерция	[kgm ²]
l =	Длина	[mm]
d =	Внутренний диаметр	[mm]
D =	Внешний диаметр	[mm]
p =	Удельный вес	[kg/dm ³]

Радиальные нагрузки



$$R = \frac{2000 \cdot T \cdot K_r}{d}$$

R (N)
Радиальная
нагрузка $K_r = 1$
Колесо для цепи**T (Nm)**
Момент на валу $K_r = 1.25$
Шестерня**d (mm)**
Диаметр колеса $K_r = 1.5-2.5$
Шкив для ремня а V