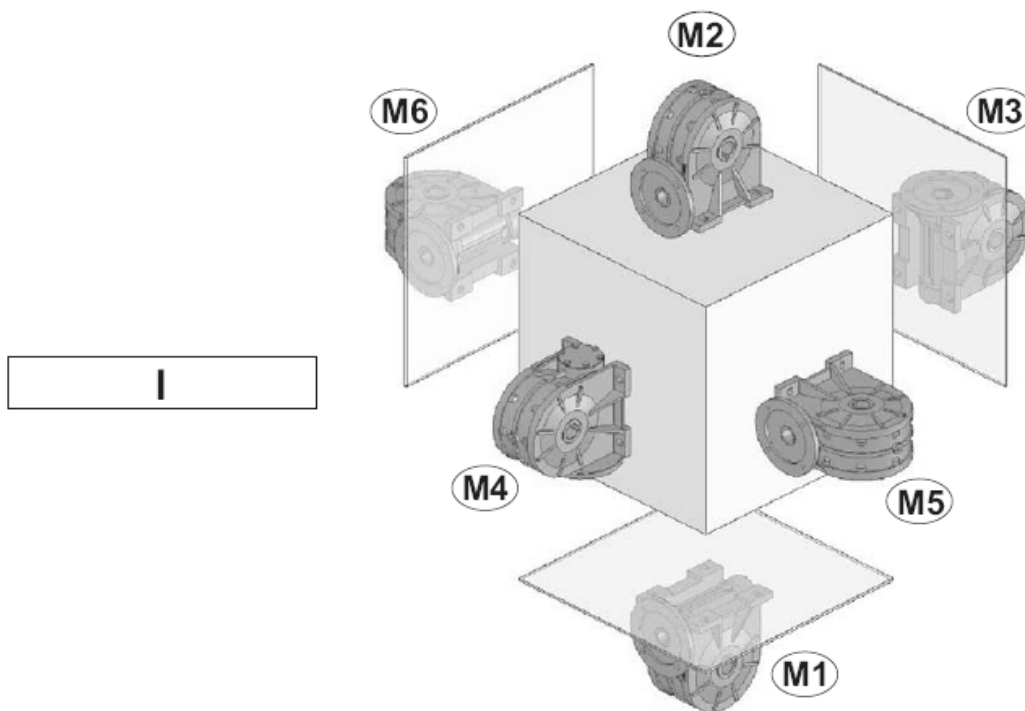
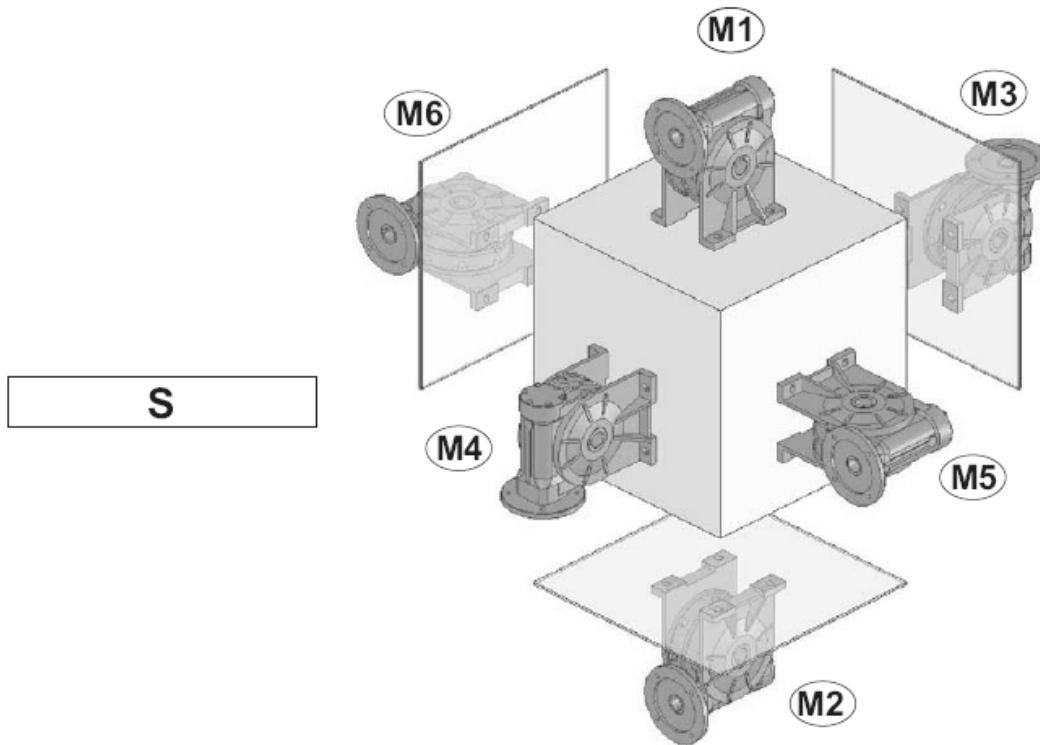




8 МОНТАЖНЫЕ ПОЛОЖЕНИЯ

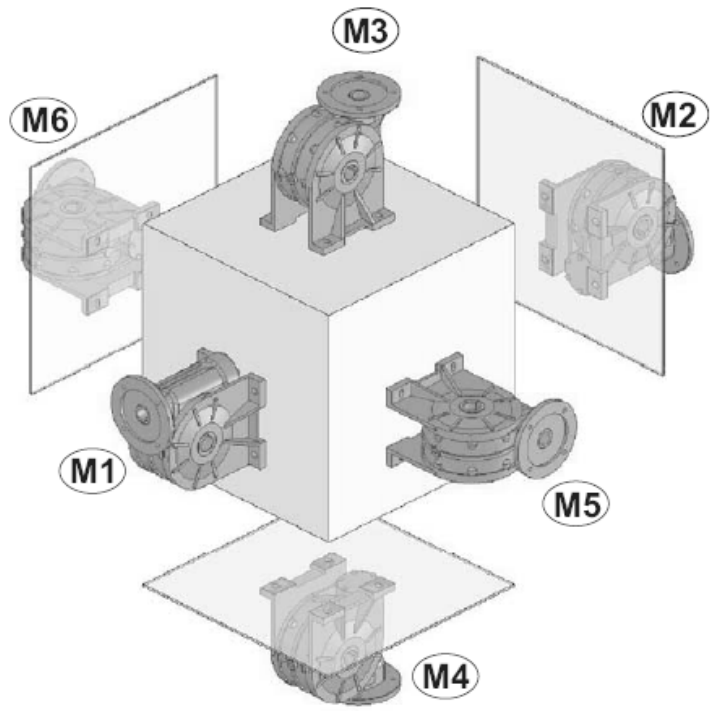
8.1 Монтажные положения редукторов

RI-RMI





D



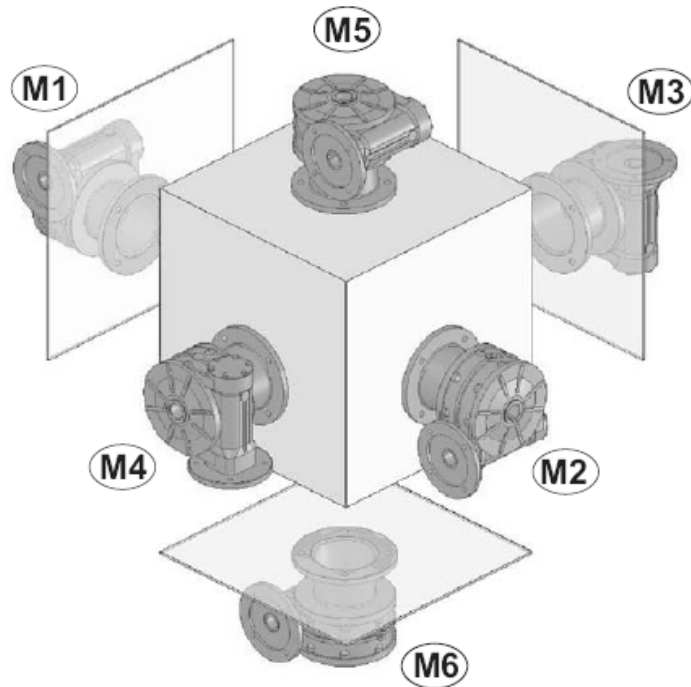


FL - F1...F4



Standard

P - PP

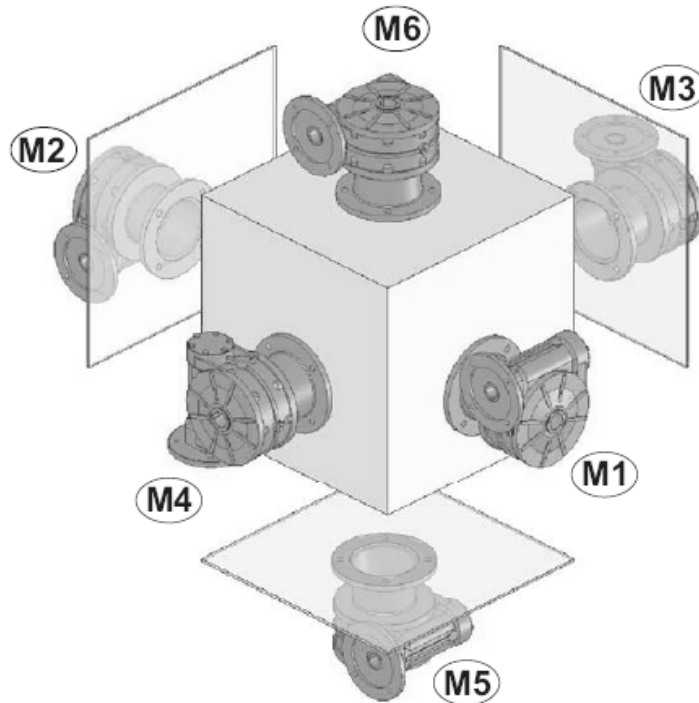


FL - F1...F4



SX

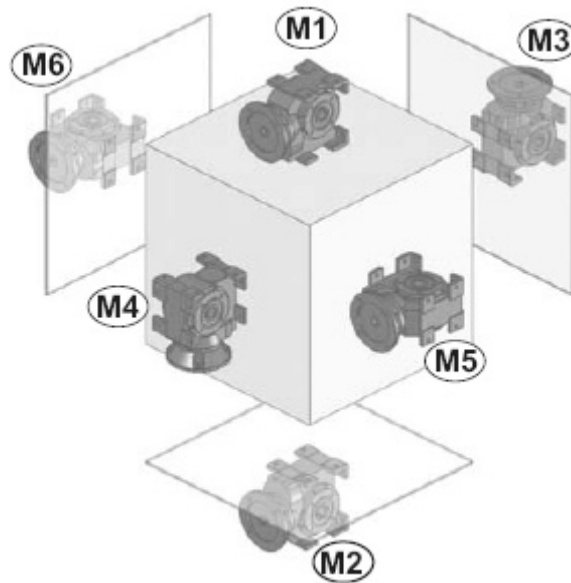
P (SIN)





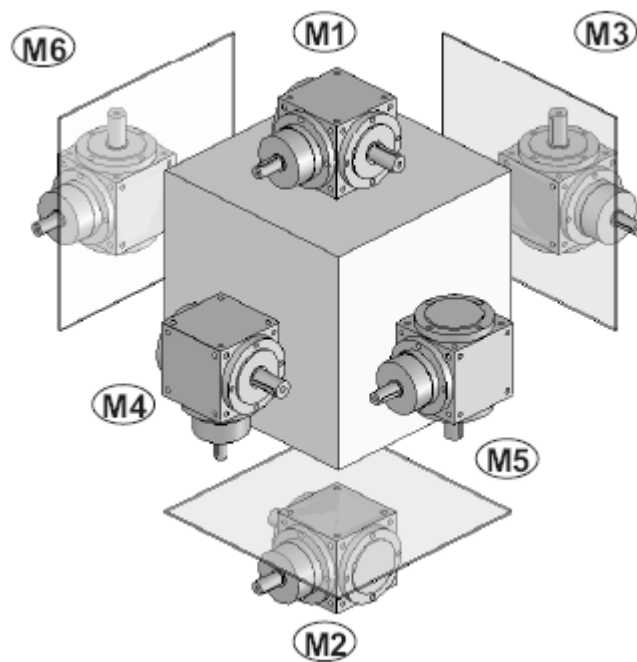
8.2 *Монтажные положения редукторов*

CR-CB



8.3 *Монтажные положения редукторов*

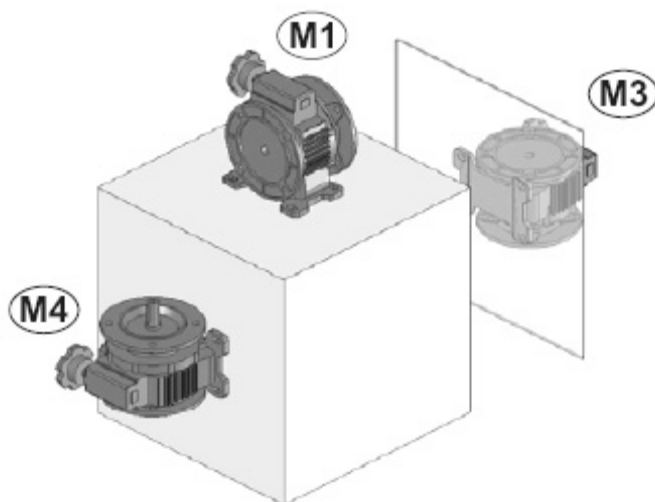
Z





8.4 Монтажные положения вариаторов

VM





Потребляемая мощность

Радиальная нагрузка

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

Подъём

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

Вращение

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

Линейное перемещение

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

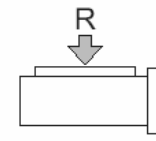
Крутящий момент

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

Сила

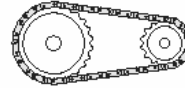
$$v = \frac{2r \cdot \pi \cdot n}{1000}$$

Линейная скорость



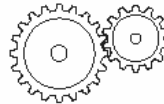
$$R = \frac{2000 \cdot T \cdot K_r}{d}$$

R (N)
Радиальная нагрузка

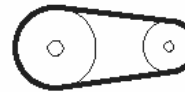


$K_r = 1$
Цепная передача

T (Nm)
Крутящий момент



$K_r = 1.25$
Зубчатая передача



$K_r = 1.5-2.5$
Клиновья ремённая передача

d (мм)
Диаметр

Момент инерции

$J = 98 \cdot \rho \cdot I \cdot D^4$ Полнотелый цилиндр

$J = 98 \cdot \rho \cdot I \cdot (D^4 - d^4)$ Полый цилиндр

Преобразование массы тела при линейном перемещении в момент инерции относительно вала двигателя может быть представлено следующим образом.

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

Преобразование различных моментов инерции массы тела при различных скоростях в момент инерции относительно вала двигателя выражается следующим образом.

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

P	= Номинальная мощность	[кВт]
m	= Масса	[кг]
v	= Линейная скорость	[м/мин.]
F	= Сила	[Н]
n	= Частота вращения	[мин. ⁻¹]
g	= 9.81	[м/сек.]
M	= Крутящий момент двигателя	[Нм]
r	= Радиус	[мм]
J	= Момент инерции	[кгм ²]
I	= Длина	[мм]
d	= Внутренний диаметр	[мм]
D	= Наружный диаметр	[мм]
ρ	= Удельный вес	[кг/дм ³]