

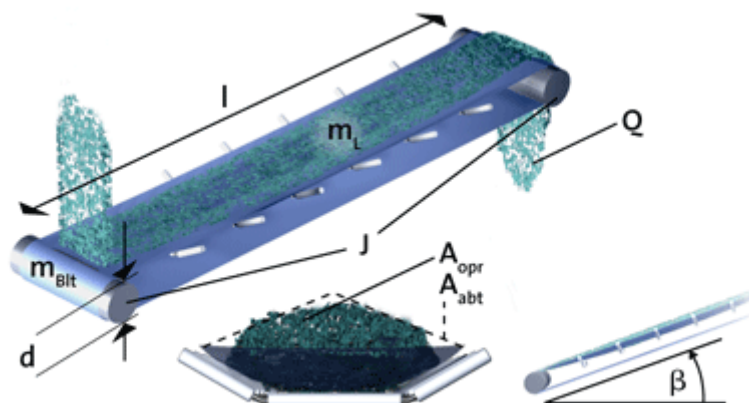


1. Контрольный лист по конфигурации привода:

Ответственное лицо:	*
Регион/отдел:	
Телефон:	
Факс:	
E-mail:	
Заказчик:	*
Номер клиента:	
Контакты:	
Отдел:	
Телефон:	
Факс:	
E-mail:	
Улица/№ дома или п/я:	
Страна, индекс, населенный пункт:	
Проект:	
№ проекта:	
Приводная ось:	*
Заметки:	

*) Обязательные данные

2. Данные приводимого устройства:



2.1 Физические данные:

Диаметр ведущего ролика:	d	*	mm
Длина транспортного пути:	l	*	m
Масса полезного груза:	m_L	*	kg
Масса ленты:	m_{Blt}	*	kg
Угол наклона:	β	*	°
Коэффициент степени наполнения:	F_{Blt}		
Коэффициент дополнительного усилия:	C		
Масса опорных роликов:	m_{aux}	*	kg
Момент инерции ведущего ролика:	J		kgm^2
Момент инерции опорных роликов:	J_{aux}		kgm^2
Условия эксплуатации:			
Скорость:		<input type="checkbox"/>	*

При необходимости начертите эскиз от руки и укажите в ней другие специфические данные.



3. Движение

Вы можете выбрать любой из режимов S1, S2, S3, S6 и S8. Чтобы уточнить профиль движения в режиме S8, внесите данные в таблицу или начертите профиль на отдельном листе.

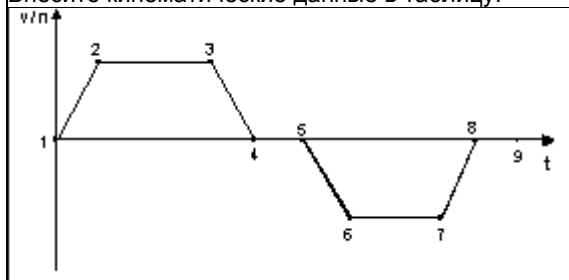
3.1 Режим работы

Выберите режим работы и продолжительность включения

S1 Длительная работа	S2 Кратковременная работа	S3 Повторно- кратковременный режим	S6 Повторно- кратковременная нагрузка
	ED [min]	ED [%]	ED [%]
<input type="checkbox"/>	10 <input type="checkbox"/>	15 <input type="checkbox"/>	15 <input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/>	30 <input type="checkbox"/>	25 <input type="checkbox"/>	25 <input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/>	60 <input type="checkbox"/>	40 <input type="checkbox"/>	40 <input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/>	90 <input type="checkbox"/>	60 <input type="checkbox"/>	60 <input type="checkbox"/>

3.2 Указание профиля движения в виде таблицы

Внесите кинематические данные в таблицу.



Примечание: относительная длительность – это промежуток времени между текущим и последним моментом. Будет лучше, если вы укажете профиль движение на эскизе.

Время-Пункт	Абсолютное время t2 [s]	Относительная длительность (dt) [s]	Скорость v [m/s]	Масса полезного груза m1 [kg]	Дополнительное усилие F _{add} [N]
1					
2					
3					
4					
5					
6					
7					
8					
9					
10					

Включение стопорного тормоза в фазах простоя должно быть учтено при данной конфигурации? Включение стопорного тормоза уменьшает нагрузку на компоненты.

Да / Нет / Рекомендация Lenze

Благодаря блокировке регулятора, в фазах простоя, когда крутящий момент от двигателя не нужен, двигатель и преобразователь не нагреваются. Нагрузка на компоненты уменьшается.

Да / Нет / Рекомендация Lenze



Н Е З А М Е Н И М Ы Е Ч А С Т И Ц Е Л О Г О

3.3 Указание профиля движения в графическом виде

Опишите и начертите кинематические требования к приводимому устройству (диаграмму путь-время и т. д.).

4. Электрическая сеть

Питание	* <input type="checkbox"/> Децентрализованное питание <input type="checkbox"/> Центральное питание (энергообъединение постоянного тока)
Сетевое напряжение	* Номинальное напряжение U_N [В] _____ +/- [%] _____
Количество фаз	* <input type="checkbox"/> 1 <input type="checkbox"/> 3
Частота сети	* <input type="checkbox"/> 50 Гц <input type="checkbox"/> 60 Hz <input type="checkbox"/> DC
Тип сети	* <input type="checkbox"/> Сеть TT/TN <input type="checkbox"/> Сеть IT <input type="checkbox"/> Заземленный внешний провод

5. Окружающие условия

Температура вокруг двигателя или редукторного двигателя $\vartheta_{орг,М}$	* от/до _____
Макс. температура окружающей среды преобразователя $\vartheta_{орг}$	* от/до _____
Высота над уровнем моря h	* Указывается при высоте над уровнем моря от 1000 м _____
Особые окружающие условия	

6. Прочее

Точность позиционирования	
Класс защиты от радиопомех	
Особенности	
Другие данные	

Системная интеграция

7. Механическая интеграция

7.1 Двигатель

Тип двигателя	* <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Рекомендация Lenze <input type="checkbox"/> Стандартный асинхронный двигатель <input type="checkbox"/> Трехфазный электродвигатель IE2 высокоэффективный <input type="checkbox"/> Трехфазный электродвигатель оптимиз. ПЧ <input type="checkbox"/> Асинхронный серводвигатель <input type="checkbox"/> Синхронный серводвигатель <input type="checkbox"/> Двигатель другого производителя
Данные по двигателям других производителей	Производитель _____ Тип _____ Номинальная мощность P _N [кВт] _____ M _N [Нм] _____ n ₂ [1/min] _____ Другие данные _____
Нагрузка на вал (см. приложение)	* <ul style="list-style-type: none"> Радиальные силы _____ Осевые усилия _____
Размеры	
Другие данные	

7.2 Редуктор, передаточное отношение

Тип редуктора	* <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Рекомендация Lenze <input type="checkbox"/> Мотор-редуктор <input type="checkbox"/> Ремень или цепь <input type="checkbox"/> Редукторный двигатель с ремнем или цепью <input type="checkbox"/> Прямой привод
Редуктор Lenze	<input type="checkbox"/> Да <input type="checkbox"/> Нет
Тип	* <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Прямоугольные редукторы <input type="checkbox"/> Осевые редукторы
Сторона выхода	* <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Сплошной вал <input type="checkbox"/> Полый вал <input type="checkbox"/> Полый вал с усадочным диском <input type="checkbox"/> _____
Режим (указывается только при выборе режима работы согласно главе 3.1)	* <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Равномерн. <input type="checkbox"/> Неравномерн. <input type="checkbox"/> Без толчков <input type="checkbox"/> Легкие толчки <input type="checkbox"/> Сильные толчки <input type="checkbox"/> Переменные нагрузки



Н Е З А М Е Н И М Ы Е Ч А С Т И Ц Е Л О Г О

Характер нагрузки	* Переключений в час _____
Часов работы в день	* <input type="checkbox"/> 8 h <input type="checkbox"/> 16 h <input type="checkbox"/> 24 h
Данные по редукторам других производителей	Производитель _____ Тип _____ Передаточное число _____ J [кгсм ²] _____ Допустимый крутящий момент на выходе M _____ Другие данные _____
Приводной ремень/цепь	Тип _____ i (диапазон) _____ n ₂ [1/min] _____ J [кгсм ²] _____
Тип муфты двигателя	<input type="checkbox"/> Эластичн. <input type="checkbox"/> неподвижный <input type="checkbox"/> _____
Нагрузка на вал (см. приложение)	* Радиальные силы _____ Осевые усилия _____
Примечания	
Другие данные	

7.3 Механический тормоз

Двигатель с тормозом	* <input type="checkbox"/> Рекомендация Lenze <input type="checkbox"/> Да <input type="checkbox"/> Нет <input type="checkbox"/> Прочие
Конструк. исполнение тормоза	* <input type="checkbox"/> Стопорный тормоз <input type="checkbox"/> Стопорный тормоз с функцией безопасности <input type="checkbox"/> Рабочий тормоз
Тип тока	* <input type="checkbox"/> AC <input type="checkbox"/> DC
Напряжение питания	* Номинальное напряжение U _N [В] _____
Коэффициент надежности k _s	
Другие данные	

8. Электрическая интеграция

8.1 Преобразователь

Привод с преобразователем	<input type="checkbox"/> Рекомендация Lenze <input type="checkbox"/> Да <input type="checkbox"/> Нет
Тип преобразователя	<input type="checkbox"/> Сервопреобразователь, стандартное встроенное исполнение <input type="checkbox"/> Преобразователь частоты, стандартное встроенное исполнение <input type="checkbox"/> Инвертор на электродвигателе <input type="checkbox"/> Устройство плавного пуска двигателя
Функция безопасности	<input type="checkbox"/> none <input type="checkbox"/> Надежно отключаемый момент <input type="checkbox"/> _____
Частота переключения	* <input type="checkbox"/> Рекомендация Lenze <input type="checkbox"/> До 8 кГц <input type="checkbox"/> 16 кГц пост.
Другие данные	

Распределение регенеративной энергии

Распределение регенеративной энергии	* <input type="checkbox"/> Рекомендация Lenze <input type="checkbox"/> Рекуперация <input type="checkbox"/> Тормозное сопротивление <input type="checkbox"/> Соединение шины ПТ
Другие данные	

Обратная связь

Двигатель с обратной связью для регулирования привода	* <input type="checkbox"/> Рекомендация Lenze <input type="checkbox"/> Да <input type="checkbox"/> Нет
Тип датчика	
Количество импульсов/ периодов	
Другие данные	