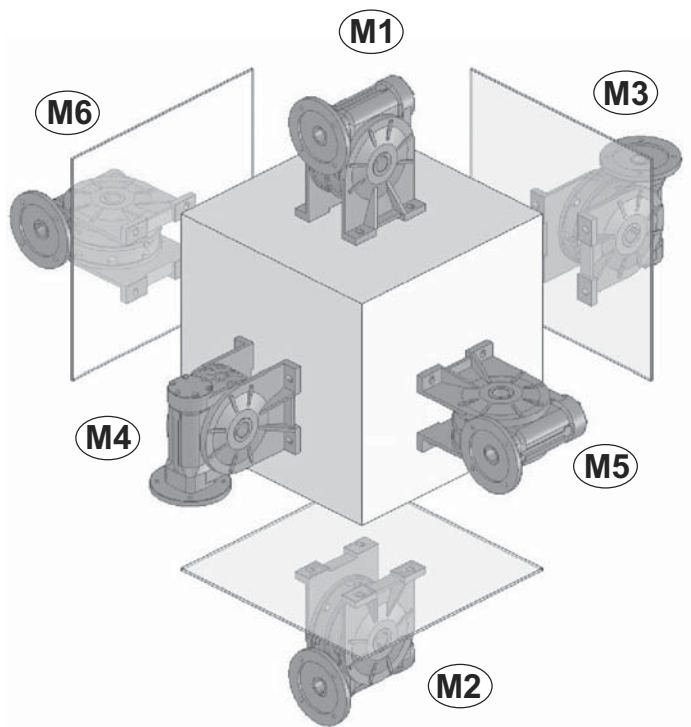




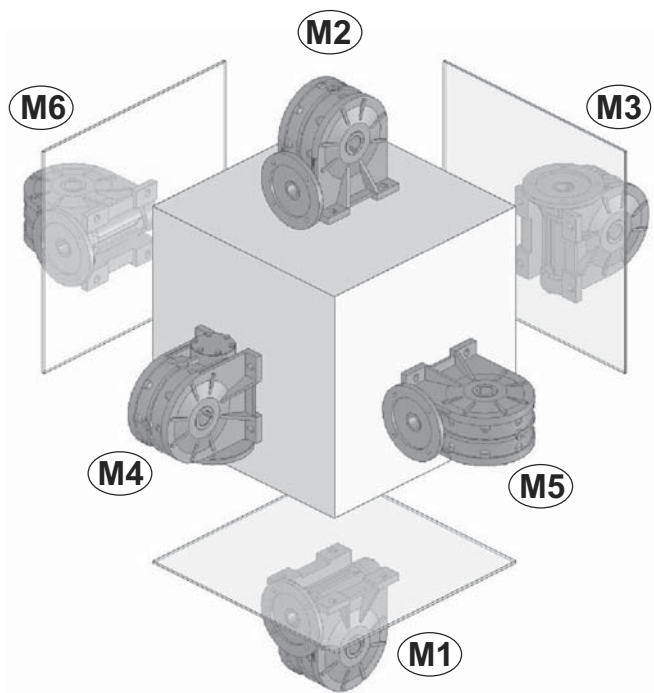
Монтажные положения

RI - RMI

S



I



Z





STANDARD

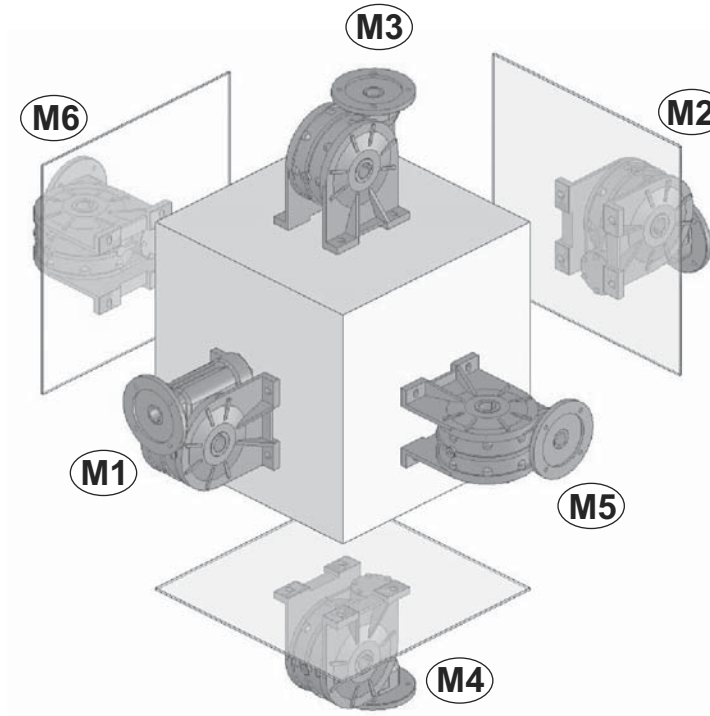
line



Монтажные положения

RI - RMI

D



Монтажные положения

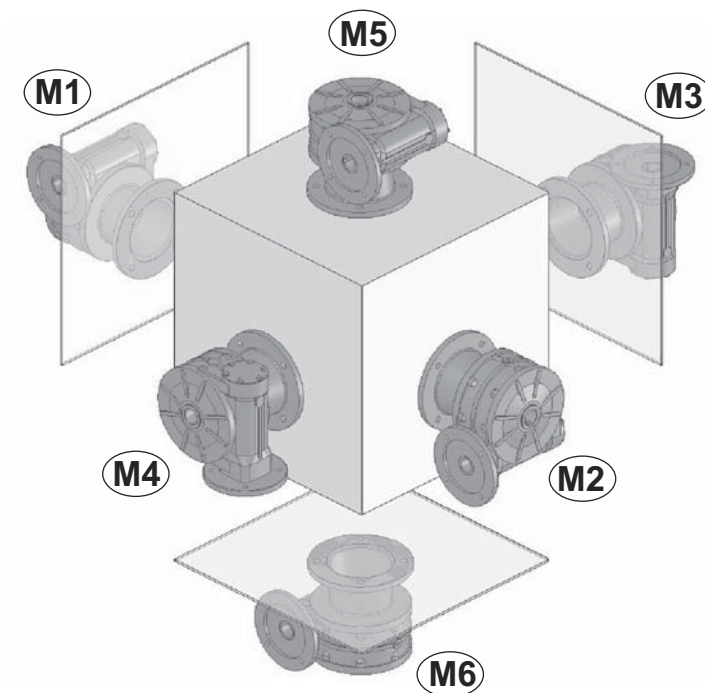
RI - RMI

FL - F1...F4



Стандарт

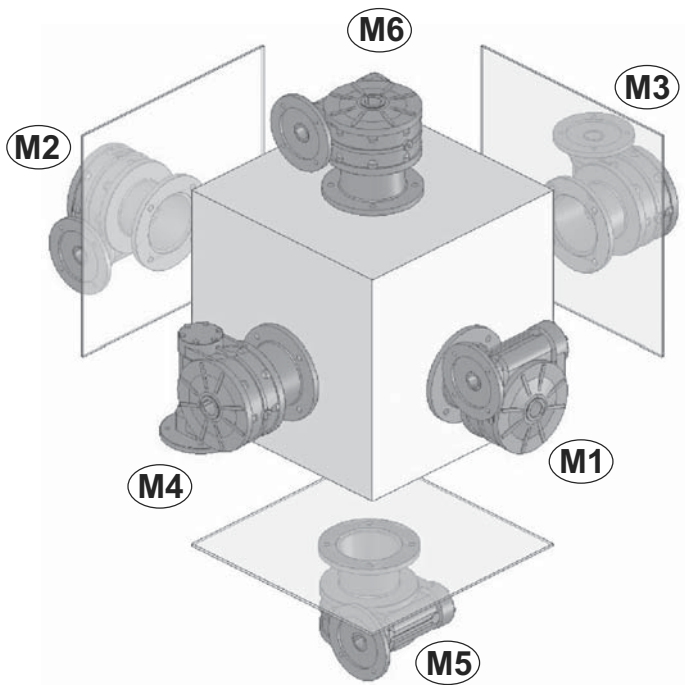
P - PP





Монтажные положения

RI - RMI



FL - F1...F4

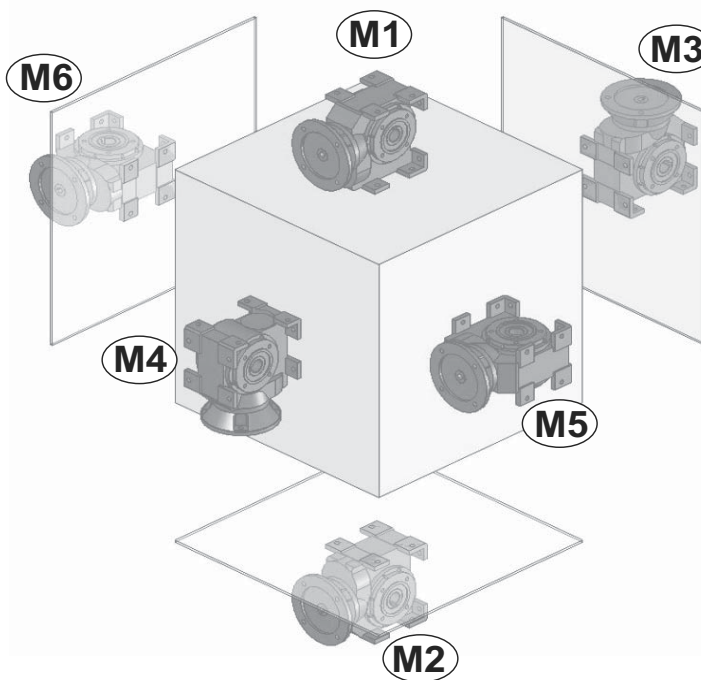


P (SIN)



Монтажные положения

CR - CB



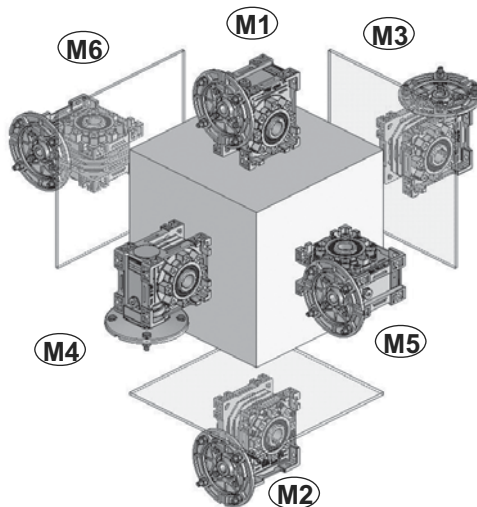
Z





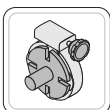
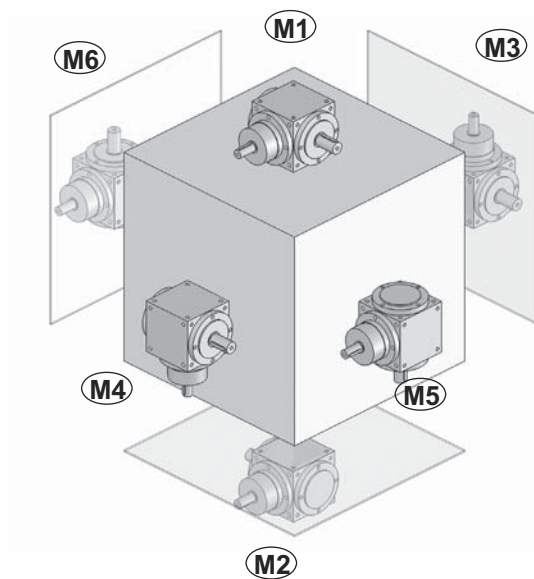
Монтажные положения

U - UI - UMI



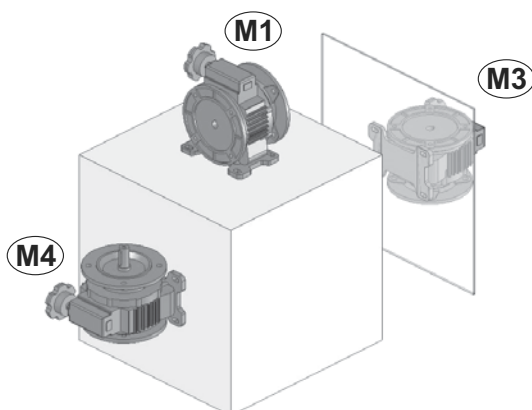
Монтажные положения

Z



Монтажные положения

VM



**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

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

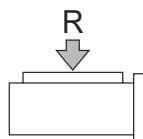
Момент

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

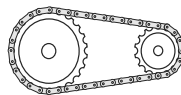
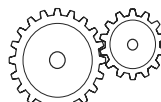
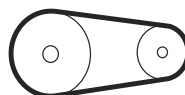
Сила

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

Линейная скорость

**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**Момент инерции**

$$J = 98 \cdot \rho \cdot l \cdot D^4$$
 Цилиндр

$$J = 98 \cdot \rho \cdot l \cdot (D^4 - d^4)$$
 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 <sup>-1</sup> ]
g	= 9.81	[m/sec]
M	= Крутящий момент	[Nm]
r	= Радиус	[mm]
J	= Инерция	[kgm <sup>2</sup> ]
l	= Длина	[mm]
d	= Внутренний диаметр	[mm]
D	= Внешний диаметр	[mm]
ρ	= Удельный вес	[kg/dm <sup>3</sup> ]