

## HM 30 U/BU BALANS MAKİNESİ

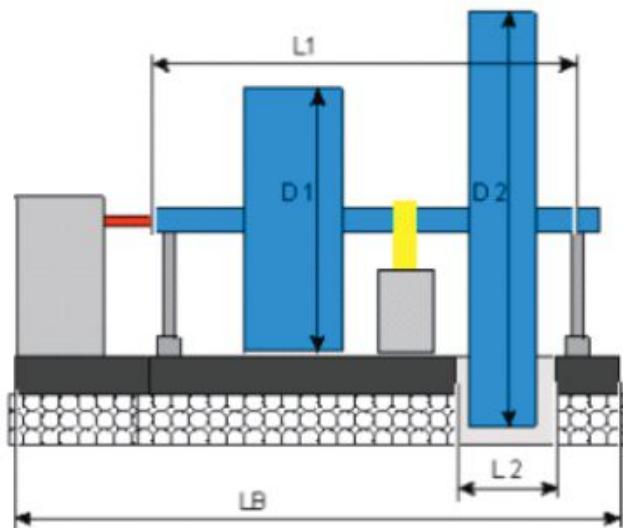
TEKNİK ÖZELLİKLER	
<b>1 1 Pedestal çifti HE 30</b>	700 kg
Simetrik yük olarak rotor ağırlığı W	350 kg
Pedestal üzerindeki yatak başına maks.	1260 mm
Makine yatağı üzerindeki en büyük rotor çapı	10-80 mm
Jurnal çapları	50 mm
Rulman merkezleri arasındaki mesafe min.	900 n
Karşı rulmanı etkileyen yukarı yönlü statik yatak yükü	
Sürekli kalibrasyon için sınır değer	280 x 10 E6 kg/min <sup>2</sup>
<b>1.1 1 Roller yatak seti</b>	10-80 mm
Ayarlanabilen mil ucu çapı aralığı	
<b>1.2 1 Roller yatak seti</b>	80-160 mm
Mil yatağı çapına göre ayarlanabilir	
<b>1.3 1.Karşılama rulmani seti</b>	
Güvenlik sebepleriyle makine 1 set karşılama rulmanı ile donatılmıştır	
-1 adet kaymamış parçalı rulman, mil çapı 14-160 mm için, karşı kuvvet 900 N	
-1 adet makaralı rulman, baskı parçası ile birlikte	
<b>1.4 1 Kuvvet karşılayıcı seti</b>	
Pedestal yataklara montajlı şekilde	
<b>2 Makine yatağı</b>	2500 mm
Pedestalleri makine yatağında rahat hareket ettirmek için	
makaralı zincir ve iki T tipi yiv	
Yatak uzunluğu, (talep halinde farklı boyalar mevcuttur.)	
İlavе Yatak	500 mm
<b>3 1 Ölçüm Ünitesi</b>	
- Doğrudan bilgi girişi yapılabilen dokunmatik ekran	
- Aktif TFT renkli ekrana sahip endüstriyel bilgisayar	
- Vektörel göstergeli sonuç bildirim	
- Ağ bağlantısı	
- Modüler, servis kolaylığı sağlayan sistem tasarımlı	
- Schenck MMD filtresi ile optimize sinyal işlemi	
- Ölçüm teşhisini kendi kendine yapabilen akıllı işlemci	
- Rotor dosyası Sihirbazı	
- Optimize edilmiş menü fonksiyonları	
- Rotor dosyalarına çizim veya talimat eklemme olanağı	
- Tam devire ulaşana kadar ölçüm yapabilme	
- Ölçümler üzerinden ortalama hesaplama	
- Kullanıcı yönetimi, her kullanıcıya özel seviye belirleme	
- CSV formatında veri transferi	
- Asimetrik pozisyondaki balanssızlıkların hesaplaması yazılımı	
- Standart yazılımlar:	
- Tekli, kama ve indeks kompanzasyon	
- ISO 21940'a göre tolerans hesaplaması	
- Simetrik pozisyonlarda balanssızlık hesaplaması	
- PDF formatında geçmiş işlem raporlama	
- Türkçe ve İngilizce kullanım dili seçimi	
Windows standart prosedürlerine göre çalışma	
Ölçüm hız aralığı	100 - 5.00 rpm
Minimum ulaşılabilecek kalıcı balanssızlık (Umar)	
ISO 2953'e göre her bir kg rotor ağırlığına denk gelen her düzlem için (min.)	
Topraklamda en düşük ölçüm değeri	0.1 gmm/kg
Değerlerin ölçüldüğü referans hız	1000 rpm
Balanssızlık giderme oranı	95 %'e kadar

### 3.1 1 Manuel indeksleme

Ölçülen balanssızlık açısı değerini rotora tam doğru olarak aktarmak için kullanılır.

### 3.2 1 Yazılım “Rotor-spesifik Kalibrasyon”

Esnek rotorların işletme hızında veta makinenin sürekli kalibrasyon sınırı dışında kalan hızlarda balans işlemi yapmak için.



Yatak uzunluğu

Maksimum mesafe

Minimum mesafe

Minimum mesafe

Maksimum rotor çapı

Çukur genişliği

Çukurda döndürülebilir çap

(LB) = 3500 mm

(L1) = 3000 mm

(L1) = 50 mm (kayış sistemi pedestallerin dışında)

(L1) = 130 mm (kayış sistemi pedestallerin dışında)

(D1) = 1260 mm

(L2) = 500 mm

(D2) sınırı bulunmamaktadırç

### Sürekli kalibrasyonun limit değeri

Geometrik düzlem ayarının ve ölçüm ünitesinin kalibrasyonun doğru kalması için,

$$W \cdot n^2 = 280 \times 10E6 \text{ kg/min}^2$$

değerinin aşılması gereklidir ( $W$ =ağırlık). Bu limit rulmanlı pedestallerin arasına simetrik olarak yerleştirilmiş rıjıt rotorlar için geçerlidir. Bu değer, her rulmanlı pedestala maksimum 900 N dinamik kuvvetin korunması durumda kullanılabilir.



#### 4 1 Şaft tahrik mekanizması U 1

Kapsam:

- 1 sürücü muhafazası, kaynaklı konstrüksiyon, makine yatağına monte edilmiş olarak
- 1 transmisyon tahrik şaftı, çok hassas yataklar ile desteklenmiş
- 1 motor ve transmisyon tahrik şaftı arasında kayış mekanizması
- 1 sürücü motoru, elektrik sürücüsü için belirtilen özelliklere göre (Madde 5)
- 1 açısal ölçekli sürücü şaftı için bağlantı flansı, ölçülen rotordaki balanssızlığın pozisyonunu tespit etmek için
- 1 Hassas sürücü şaftı, geri tepmesiz (250 Nm)
- 1 Sürücü şlibftları için güvenlik koruması
- 1 Dişli kutusunun eksenel ayarı için hareket ettirilmesi için hareket mekanizması, ayarlanabilir siphinde ile birlikte. Bu ekipman, özellikle ağır rotorların sürücü şaftına bağlanması kolaylaştırılmasını içindir.

Tahrik gücü  
Balans hızı  
Nominal hız

5,5 kW  
120 - 1200 rpm  
710 rpm

#### 4.1 1 Tahrik mekanizması hareket ettirme donanımı

Tahrik mekanizmasını makine yatağı üzerinde gezdirmek için

#### 5 1 Kayış tahrik mekanizması BU 3/30

Tahrik gücü  
Kayışla sürülebilecek çap  
Kayış tahrik noktası ile rulmanlar arası mesafe, min.  
Kayış tahriki yapılan 100 mm çapı için balans hızı

2,2 kW  
20 450 mm  
150 mm  
160 - 1580 rpm  
240 - 2380 rpm

#### 6 1 Elektrik tahrik ve kontrol

Değişken balans hızı ile donatılmış  
Ölçüm ünitesinin de yerleştirilebileceği kontrol kabini, içinde:  
- Hız ayar aralığı 1:10 olan frekans konvertörü ve enerji geri kazanım sistemi  
- İşletme cihazları ve kontaktörler

#### 6.1 1 Çift taraflı dönme (saat yönü ve saatin tersi yönü)

Rotor dönüş yönü çift taraflı olarak seçilebilir.

