

Mała vibracja, świetna Technika

Słuchamy uważnie !

Ścisła współpraca z naszymi klientami zapewnia nie tylko płynną realizację zamówień i intensywną obsługę klienta. Dzięki wielu dyskusjom z użytkownikami naszej technologii wibracyjnej, znamy ich wymagania lepiej niż, na przykład, producenci na Dalekim Wschodzie, możemy szybko reagować na bieżące zmiany na rynku i jednocześnie stale optymalizować naszą tradycyjną gamę produktów. Chociaż inżynierowie Würges są ekspertami w technologii wibracji, słuchają bardzo uważnie, gdy klienci mówią o swojej specjalistycznej wiedzy w konkretnych obszarach zastosowań.

Umożliwia to wprowadzenie silników wibracyjnych Würges do nowych obszarów roboczych. Zabierzemy Cię do świata, w którym wszystko się rusza i wibruje!

Liczba obrotów min. ¹	Obszary zastosowań elektrowibratorów
750 i 1000 (8- i 6-biegunowe)	Przesiewacze wibracyjne, kanały przenośnikowe, kraty oporowe, pływające łoża
1500 (4-biegunowe)	Płyty podłogowe, Przenośniki rynnowe, Systemy filtracyjne, Transport rurowy
3000 (2-biegunowe)	Stoły wibracyjne, Formy i szalunki prefabrykatów betonowych, Opróżnianie silosów, Postarzanie towarów, Sprzęt fitness
6000 (4-biegun. 200Hz)	Formy i szalunki do prefabrykatów betonowych, Stoły wibracyjne, Formy do akumulatorów, Maszyny do formowania kamienia

Zadania elektrowibratorów

Zagęszczanie materiałów sypkich, pomoc w rozładunku silosów (drobny materiał), formowanie szalunków dla przemysłu betonowego, filtry, pomoc w wyładunku z silosów (gruboziarnisty materiał), systemy przesiewania, Przenośniki (gruboziarnisty materiał), długie filtry workowe.

n	bg max	s max
3000	15	0,3
1500	10	0,8
1000	8	1,4
750	6	2,0

Wzory do obliczania sztywnych systemów wibracyjnych

1. Moment roboczy silnika wibracyjnego:

$$A_M = s \cdot (m + m_v)$$

2. Amplitudę wibracji określa się dla pozycji 1 i dla pozycji 2:

$$s = \frac{A_M}{(m + m_v)}$$

Moment roboczy silników wibracyjnych do określenia z katalogu Obliczanie prędkości i siły odśrodkowej jest niepotrzebne. Dla bezpieczeństwa należy sprawdzić współczynnik przyspieszenia. Jest to ustalane przez projektanta i określa stosunek przyspieszenia

bg - do wibracji wibrującej masy

Przyspieszenie z powodu grawitacji:

$$b_g = \frac{F}{(m + m_v) \cdot g}$$

Nie należy przekraczać maksymalnych współczynników przyspieszenia przypisanych do odpowiednich prędkości synchronicznych elektrowibratorów. W przeciwnym razie istnieje ryzyko, że części maszyny nie wytrzymają obciążenia wibracyjnego i wystąpią pęknięcia. **Patrz Tabela**

Oznaczenie	Symbol	Jednostka miary	
Siła odśrodkowa elektrowibratora	F	*	N
Moment roboczy elektrowibratora	A _M	*	cmkg
Masa elektrowibratora	m _v	*	kg
Synchroniczna prędkość elektrowibratora	n	*	min-1
Wibracja-amplituda konstrukcji	s	-	cm
Masa kołysania - do wibracji			
Masa konstrukcji bez elektrowibratora	m	-	kg
Współczynnik przyspieszenia	b _g		
Przyspieszenie ziemskie	g	9,81	m/s ²

* Te wartości można znaleźć w odpowiednich arkuszach danych.