

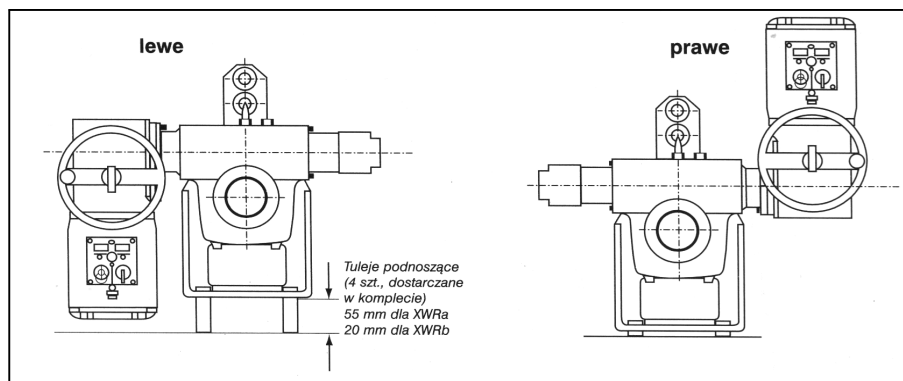
KODOWANIE MODUŁU WAHLIWEGO SIŁOWNIKA X

W		-	-	-	-	-
Moment znamionowy						
Regulacyjny	250Nm	a				
Sterowniczy	500Nm					
Regulacyjny	500Nm	b				
Sterowniczy	1000Nm					
Rodzaj wykonania						
Lewe (mocowanie siłownika obrotowego)			0			
Prawe (mocowanie siłownika obrotowego)			1			
Sposób montażu						
Bez podstawy			0			
Z podstawą			1			
Typ przyłącza do urządzenia nastawczego						
tuleja przyłączeniowa B1 (wg normy ISO 5210)				0		
tuleja przyłączeniowa B3 (wg normy ISO 5210)				1		
tuleja przyłączeniowa adaptowana do armatury				2		
wałek do przyłączenia korby				3		
Wypożenie dodatkowe						
Bez wyposażenia				0		
Korba stała				1		
Korba regulowana				2		
Korba stała + ciągnio				3		
Korba regulowana + ciągnio				4		
Mocowanie ciągnia do urządzenia wykonawczego						
Bez					0	
Nakładka ze stożkiem Morse'a					1	
Tulejka ze stożkiem Morse'a					2	

UWAGI:

sierpień 2004

1. Ilość obrotów na 90 stopni wynosi 4,25.
2. Od strony napędu moduł Wa posiada przyłącze F07, Wb - F10.
3. Od strony urządzenia nastawczego moduł Wa posiada przyłącze F10, Wb - F14.
4. Moduł wahliwy jest dostarczany z tuleją przyłączeniową do siłownika obrotowego.
5. Wykonanie prawe i lewe opisuje rysunek.



Rys. 5

USTAWIANIE MODUŁU WAHLIWEGO SIŁOWNIKA X

1.1. Ustawienie zderzaków mechanicznych w module wahliwym (rys. 2)

Dla wykonania prawego (rys. 1), obracając kółkiem napędu ręcznego w prawo (zgodnie ze wskazówkami zegara) korba siłownika wychyla się też w prawo (patrzac od strony kółka ręcznego). Obracając kółkiem napędu ręcznego w stronę przeciwną korba siłownika wykonuje ruch obrotowy w lewo. Dla wykonania lewego (rys. 1) obrót kółkiem napędu ręcznego w prawo powoduje ruch korby w lewo patrząc od strony kółka ręcznego. Aby ustawić zderzaki mechaniczne siłownika w żądanych skrajnych położeniach, korzystając z rys.2, należy:

Czynności wstępne

- a) zdjąć osłonę elementów nastawczych zderzaka poz. 1 po poluzowaniu wkrętu dociskającego poz. 6,
- b) poluzować 4 nakrętki poz. 5 tak aby tuleję poz. 4 można było ręcznie obracać,
- c) odkręcić przeciwnakrętkę poz. 2 przy pomocy klucza trzpieniowego fajkowego sześciokątnej "14" pozostawiając ją w zderzaku poz. 3,
- d) odkręcić zderzak poz. 3 pozostawiając go na gwincie wałka,
- e) ustalić skrajne położenie korby siłownika w pozycji prawej i lewej (zakres pracy sterującej siłownika),

Ustawienie zderzaka dla skrajnego prawego położenia korby dla wykonania prawego [dla skrajnego lewego gdy wykonanie lewe]:

f) przy skrajnym prawym [lewym] położeniu korby siłownika (patrzac od strony kółka napędu ręcznego) kręcić tuleję poz. 4 ręcznie w prawo do oporu. Następnie odkręcić (cofnąć) tuleję o kąt $\sim 45^\circ$ - co daje wybieg na korbie siłownika $\sim 3^\circ$ - powyżej zakresu pracy. Można ustawić kąt wybiegu mniejszy. Kąt 15° obrotu tulei odpowiada wybiegowi korby siłownika o wielkość $\sim 1^\circ$.

Dokręcić 4 nakrętki poz. 5 do oporu. Twardy zderzak ograniczający ruch w prawo [lewo] jest ustawiony.

Ustawienie należy sprawdzić poprzez pokręcenie kołem napędu ręcznego w prawo. Opór powinien nastąpić po wybiegu korby siłownika w zależności od ustawienia wybiegu jak opisano powyżej. Jeden obrót kółka napędu ręcznego obraca korbę o kąt ok. $0,5^\circ$

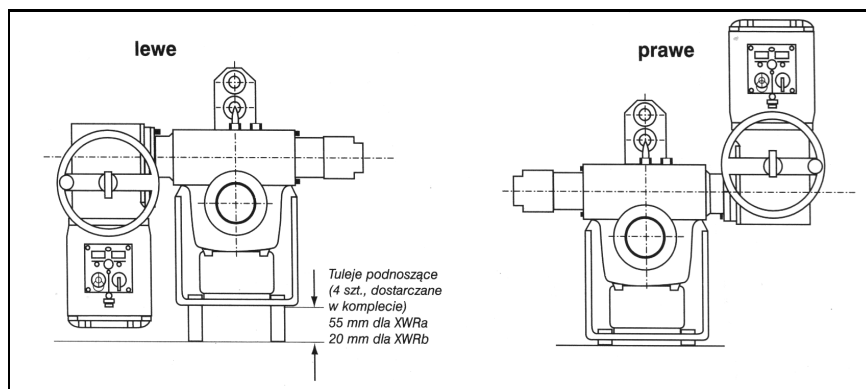
Ustawienie zderzaka dla skrajnego lewego położenia korby dla wykonania prawego [dla skrajnego prawego gdy wykonanie lewe]:

g) przy skrajnym lewym [prawym] położeniu korby siłownika. Dokręcić zderzak poz. 3 ręcznie do oporu.

Następnie wykonać obrót w lewo w celu uzyskania wybiegu korby siłownika w stosunku do wartości ustawionej. Odkręcenie tulei o kąt $\sim 45^\circ$ odpowiada wybiegowi korby siłownika o wielkość $\sim 1^\circ$.

Po odpowiednim ustawieniu wybiegu wkręcić przeciwnakrętkę poz. 2 dokręcając ją do oporu i zwracając uwagę aby przy wkręcaniu nie następował obrót zderzaka poz. 3.

Sprawdzić ustawienie twardego zderzaka poprzez obrót siłownika kołem ręcznym w lewo.



Rysunek 1. Mocowanie modułu obrotowego

1.2. Ustawienie mechanicznego wskaźnika położenia w module wahliwym (rys. 3)

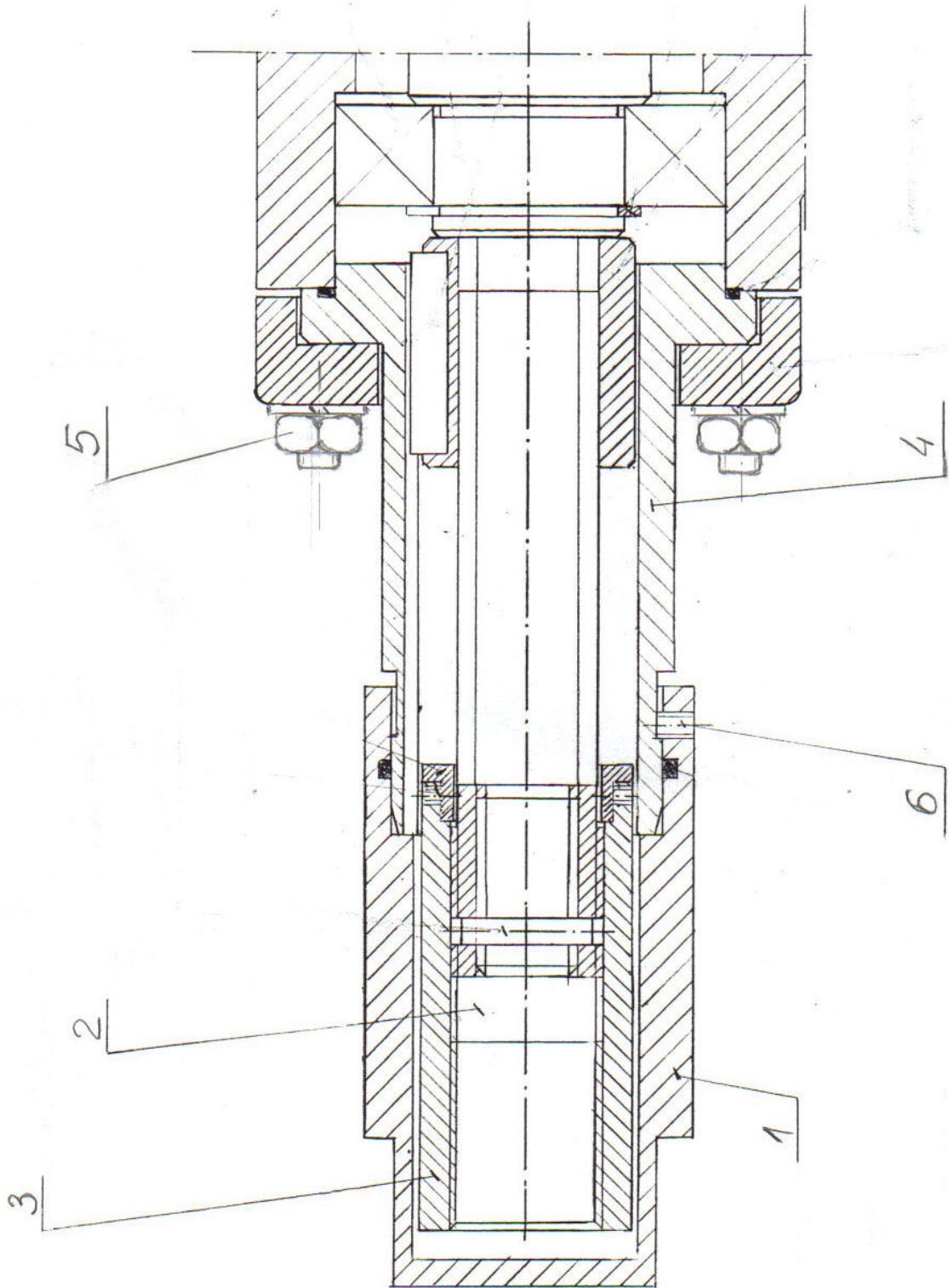
Mechaniczny wskaźnik położenia jest zabudowany na tylnej części wału wyjściowego modułu wahliwego. Wskazówka mechanizmu poz. 1 jest umieszczona na wale wyjściowym i zmienia swoje położenie z ruchem wału. Położenia zamknięte „Z” i otwarte „O” są ustawiane przy pomocy wskaźników poz. 2 i poz. 3 znajdujących się na korpusie modułu wahliwego.

Fabrycznie, w zależności od zamawianego znamionowego kąta obrotu, wskaźniki są ustawiane wstępnie w skrajnych położeniach i przyjmuje się, że lewy wskaźnik jest „Z” i nie będzie przesuwany a prawy zostanie ustawiony podczas uruchomienia na obiekcje.

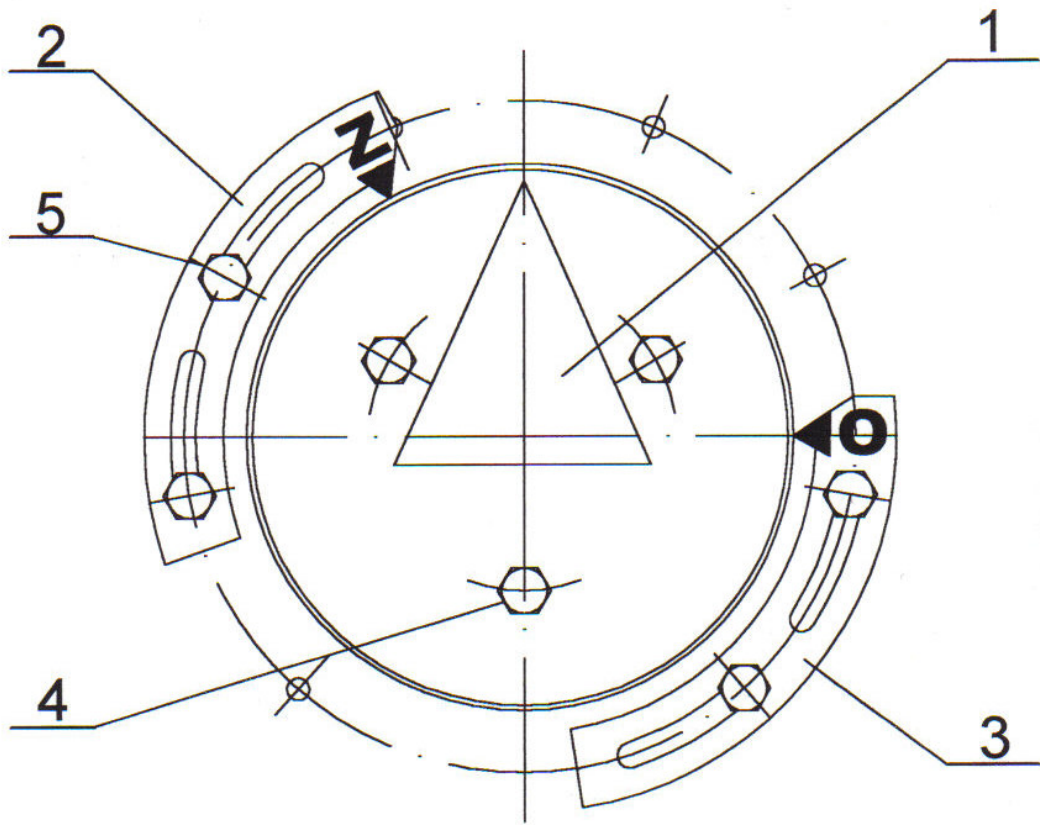
Ustawienia mechanicznego wskaźnika położenia wykonać następująco:

- ustawić wał wyjściowy modułu wahliwego w lewe skrajne położenie patrząc od strony wskaźnika,

- b) jeżeli jest to położenie zamknięte „Z” , poluzować śruby poz. 4 kluczem „8” , ustawić wskazówkę poz. 1 na wskaźnik „Z” i dokręcić śruby, jeżeli jest to położenie otwarte „O” , zamienić miejscami wskaźniki „Z” i „O” przykręcając je w pierwotnych ustawieniach, poluzować śruby poz. 4 kluczem „8” , ustawić wskazówkę poz. 1 na wskaźnik „O” i dokręcić śruby,
- c) ustawić wał wyjściowy modułu wahliwego w prawe skrajne położenie patrząc od strony wskaźnika,
- d) poluzować wkręty poz. 5 prawego wskaźnika, ustawić wskaźnik naprzeciw wskazówki poz. 1 i dokręcić wkręty poz. 5,
- e) sprawdzić ustawienie wskaźnika położenia przez ponowne przestawienie w skrajne położenia, sprawdzić dokręcenie śrub poz. 4 i wkrętów poz. 5, w razie potrzeby skorygować ustawienie wskaźnika.



Rys. 2 Mechanizm zderzaków modułu wahliwego



Rysunek 3. Mechaniczny wskaźnik położenia modułu wahliwego