**1. Контрольный лист по конфигурации привода:**

|  |  |
| --- | --- |
| **Ответственное лицо:** | \* |
| Регион/отдел: |  |
| Телефон: |  |
| Факс: |  |
| E-mail: |  |

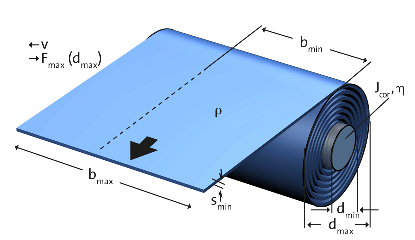
|  |  |
| --- | --- |
| **Заказчик:** | \* |
| Номер клиента: |  |
| Контакты: |  |
| Отдел: |  |
| Телефон: |  |
| Факс: |  |
| E-mail: |  |
| Улица/№ дома или п/я: |  |
| Страна, индекс, населенный пункт: |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **Проект:** |  |
| № проекта: |  |
| Приводная ось: | \* |

|  |  |
| --- | --- |
| Заметки: |  |

\*) Обязательные данные

**2. Данные приводимого устройства:**



|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **2.1 Физические данные:** | | | |
| Макс. диаметр намотки: | dmax |  | mm |
| Мин. диаметр намотки: | dmin |  | mm |
| Макс. ширина материала: | bmax |  | mm |
| Средняя плотность материала: | ρ |  | kg/dm³ |
| Мин. толщина материала: | smin | \* | mm |
| Мин. ширина материала: | bmin | \* | mm |
| Мин. сила натяжения: | Fmin | \* | N |
| Момент инерции пустой катушки и намоточного вала: | JCor | \* | kgm² |
| КПД намоточной системы и намоточного вала: | η | \* |  |
| Макс. скорость: | vmax |  | m/s |
| Время разгона: | tacc |  | s |
| Время замедления: | tdec |  | s |
| Макс. сила натяжения при dmax: | Fmax (dmax) |  | N |
| Продолжительность фазы простоя 1: | t0,1 | \* | s |
| Продолжительность фазы простоя 2: | t0,2 | \* | s |
| Продолжительность фазы простоя 3 (блокировка регулятора = активна): | t0,3 | \* | s |
| Коэффициент темпа ускорения: |  | \* | % |
| Способ регулирования намотчика: |  | ☐ Управление по силе натяжения - с регулированием крутящего момента ☐ Регулирование положения компенсатора - с регулированием частоты вращения ☐ Регулирование силы натяжения - с регулированием крутящего момента ☐ Регулирование силы натяжения - с регулированием частоты вращения ☐ Регулирование скорости - регулированием частоты вращения | |
| Форма профиля движения: |  | ☐ Истирание S ☐ линейный | |
| Тормоз в фазе простоя: |  | ☐ Да ☐ Нет | |
| Блокировка регулятора в фазе простоя: |  | ☐ Да ☐ Нет | |

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

**4. Электрическая сеть**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Питание |  | \* | ☐ Децентрализованное питание ☐ Центральное питание (энергообъединение постоянного тока) |
| Сетевое напряжение |  | \* | Номинальное напряжение UN [В] \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ +/- [%] \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| Количество фаз |  | \* | ☐ 1 ☐ 3 |
| Частота сети |  | \* | ☐ 50 Гц ☐ 60 Hz ☐ DC |
| Тип сети |  | \* | ☐ Сеть TT/TN ☐ Сеть IT ☐ Заземленный внешний провод |

**5. Окружающие условия**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Температура вокруг двигателя или редукторного двигателя | ϑopr,M | \* | от/до \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| Макс. температура окружающей среды преобразователя | ϑopr | \* | 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 |  | \* | ☐ Рекомендация Lenze ☐ Стандартный асинхронный двигатель ☐ Трехфазный электродвигатель IE2 высокоэффективный ☐ Трехфазный электродвигатель оптимиз. ПЧ ☐ Асинхронный серводвигатель ☐ Синхронный серводвигатель ☐ Двигатель другого производителя |
| Данные по двигателям других производителей |  |  | Производитель \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ Тип \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ Номинальная мощность PN [кВт] \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ MN [Нм] \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ n2 [1/min] \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ Другие данные \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| Нагрузка на вал (см. приложение) |  | \* | Радиальные силы \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ Осевые усилия \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| Размеры |  |  |  |
| Другие данные |  |  |  |

**7.2 Редуктор, передаточное отношение**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Тип редуктора |  | \* | ☐ Рекомендация Lenze ☐ Мотор-редуктор ☐ Ремень или цепь ☐ Редукторный двигатель с ремнем или цепью ☐ Прямой привод |
| Редуктор Lenze |  |  | ☐ Да ☐ Нет |
| Тип |  | \* | ☐ Прямоугольные редукторы ☐ Осевые редукторы |
| Сторона выхода |  | \* | ☐ Сполшной вал ☐ Полый вал ☐ Полый вал с усадочным диском ☐ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| Режим (указывается только при выборе режима работы согласно главе 3.1) |  | \* | ☐ Равномерн. ☐ Неравномерн. ☐ Без толчков ☐ Легкие толчки ☐ Сильные толчки ☐ Переменные нагрузки |
| Характер нагрузки |  | \* | Переключений в час \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| Часов работы в день |  | \* | ☐ 8 h ☐ 16 h ☐ 24 h |
| Данные по редукторам других производителей |  |  | Производитель \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ Тип \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ Передаточное число \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ J [кгсм2] \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ Допустимый крутящий момент на выходе M \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ Другие данные \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| Приводной ремень/цепь |  |  | Тип \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ i (диапазон) \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ n2 [1/min] \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ J [кгсм2] \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| Тип муфты двигателя |  |  | ☐ Эластичн. ☐ неподвижный ☐ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| Нагрузка на вал (см. приложение) |  | \* | Радиальные силы \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ Осевые усилия \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| Примечания |  |  |  |
| Другие данные |  |  |  |

**7.3 Механический тормоз**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Двигатель с тормозом |  | \* | ☐ Рекомендация Lenze ☐ Да ☐ Нет ☐ Прочие |
| Конструк. исполнение тормоза |  | \* | ☐ Стопорный тормоз ☐ Стопорный тормоз с функцией безопасности ☐ Рабочий тормоз |
| Тип тока |  | \* | ☐ AC ☐ DC |
| Напряжение питания |  | \* | Номинальное напряжение UN [В] \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| Коэффициент надежности | ks |  |  |
| Другие данные |  |  |  |

**8. Электрическая интеграция**

**8.1 Преобразователь**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Привод с преобразователем |  |  | ☐ Рекомендация Lenze ☐ Да ☐ Нет |
| Тип преобразователя |  |  | ☐ Сервопреобразователь, стандартное встроенное исполнение ☐ Преобразователь частоты, стандартное встроенное исполнение ☐ Инвертор на электродвигателе ☐ Устройство плавного пуска двигателя |
| Функция безопасности |  |  | ☐ none ☐ Надежно отключаемый момент ☐ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| Частота переключения |  | \* | ☐ Рекомендация Lenze ☐ До 8 кГц ☐ 16 кГц пост. |
| Другие данные |  |  |  |

**Распределение  регенеративной  энергии**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Распределение  регенеративной  энергии |  | \* | ☐ Рекомендация Lenze ☐ Рекуперация ☐ Тормозное сопротивление ☐ Соединение шины ПТ |
| Другие данные |  |  |  |

**Обратная связь**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Двигатель с обратной связью для регулирования привода |  | \* | ☐ Рекомендация Lenze ☐ Да ☐ Нет |
| Тип датчика |  |  |  |
| Количество импульсов/ периодов |  |  |  |
| Другие данные |  |  |  |