



с левой – временным.

10. Ослабить крепление шкива поз.3 на валу электродвигателя, отпустив винты поз.23. Выставить шкив поз.3 на валу электродвигателя так, чтобы оси канавок обоих шкивов поз.3 и 23 совпали. После чего окончательно зафиксировать положение шкива на валу винтами поз.23.

11. Пластину опорную поз.13 вместе с зафиксированным на ней узлом установить в станцию так, чтобы узкий конец пластины опорной входил в доковой вырез станины, а двигатель находился снаружи опираясь на ось дальнюю поз.5. Снять временные крепеж с левой лапы двигателя и пластины опорной. Затем совместить отверстие лап с резьбовыми отверстиями в оси дальней поз.5 и зафиксировать их акриловыми иглами, используя крепеж поз.21 и 32.

12. На каждой призме опорной поз.18 установить с тарой пленте опорной поз.19 и зафиксировать крепежом поз. 24 и 30. На каждую призму установить гидростатик поз.40, крепить поз.24 и 30. Кабель зафиксировать прижимной скобой поз.1, установить вымпел поз.24 и шпильку поз.30.

13. Взять две пластины крепежные поз.12 и сверху на каждую установить стойки поз.9 и поз.10 так, чтобы их положение соответствовало показанному на виде спереди. Зафиксировать стойки крепежом поз.26, 31. Установить на каждую пару стоек по опорной призме, путем крепления ленты опорной поз.20 через банку поз. 11, используя гайку поз.27 и шайбы поз.30, 33.

4. Собранные стойки установить сверху станины на расстоянии, обеспечивающем установку на них балансируемого ротора. Фиксацию стоек на станине выполнять установкой изнутри станины планки прижимной поз.2, которая должна заходить своим выступом в паз, крепить поз.47, для этого совместить сквозное отверстие в пластине крепежной с резьбовым отверстием в поз.2.

16. Подключить электродвигатель поз.50 в соответствии с

приведенной схеме соединения используя конденсатор поз.45 выключатель поз.42 и кабель поз.51. Для подключения двигателя сети питания использовать стандартный шнур с вилкой поз.49

17. Для переключения каналов данных поступающих от датчиков вибрации поз.40 использовать переключатель поз.48, который установить на пластине поз.15..

1. *Размеры для справок

2. Сборку балансировочного станка начать с установки подшипников поз.39 с торцов оси 5. Далее надеть на каждый подшипник поз.39 по корпусу поз.7. Также установить на корпуса подшипников поз.7 по одной медельной нашке поз. 46.

3. К доковой поверхности станины поз.1 прикрепить винтами поз. 26 две скобы поз. 17. Затем между скоб поз.17 установить ось поз. 5 с установленными подшипниками и зафиксировать крепежом поз. 24 и поз. 30. После этого установить две ножки поз. 46 снизу станины и регулировкой высоты всех 4-х ножек обеспечить устойчивое положение конструкции на плоскости.

4. Установить в отверстия станины поз.1 втулки поз.41 для прохода выводов от датчиков вибрации поз. 40 и завести концы датчиков через них во внутрь станины. Выводные концы датчиков припаять к соответствующим частям платы поз. 44.

5. В отверстия М12 на станине поз.1 установить два гермоввода поз. 43.

6. С обеих торцов шкива ведомого поз.34 установить подшипники поз.38, а затем вставить в них ось поз.36, так чтобы она симметрично выступала с обеих сторон шкива ведомого на 35 мм (см. А)

7. На пластину опорную поз.13 установить одну опору шкива поз.8 так чтобы отверстие $\phi 4$ мм было обращено во внутрь пластины и зафиксировать ее крепежом поз.25 и 30. Затем на ось поз.6 с обеих

торцов одеть по две шайбы поз.34. Вставить один из концов оси поз.6 в отверстие уже зафиксированной опоры поз.8, а с другой стороны установить вторую опору поз.8 и зафиксировать ее поз.25 и 30. При этом ось должна быть зажата между опорами, в противном случае необходимо продвинуть шайбы поз.34 с толкателем оси поз.6 (см. А).

8. Надеть на свободный конец вала асинхронного электродвигателя поз.50 шкив ведущий поз. 3 и предварительно зафиксировать его двумя винтами поз. 23

9. Установить электродвигатель поз.50 на пластину опорную поз.13 так, чтобы вал электродвигателя со шкивом ведущим располагался напротив зафиксированной малой оси со шкивом ведомым. После этого зафиксировать электродвигатель крепежом поз. 21, 28, 32, 35, необходимо учесть, что крепление со стороны правой лапы (если смотреть со стороны свободного конца вала) будет окончательным, а

				СБМ.522313.001				
Изм/Лист	№ док-м.	Подп.	Дата	Балансировочный станок малый		Лист	Масса	Масштаб
Разработ.						A	14,2	1:1
Проб.								
Т.контр.						Лист 1	Листов 2	
Исполн.								
Учб.				ООО "Фирма "ТЕПРА, LTD"				