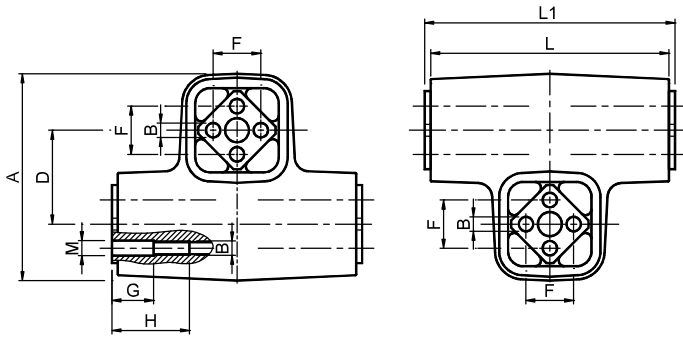


Oscillating mountings –Type: CR-P / Качающиеся опоры – Тип: CR-P

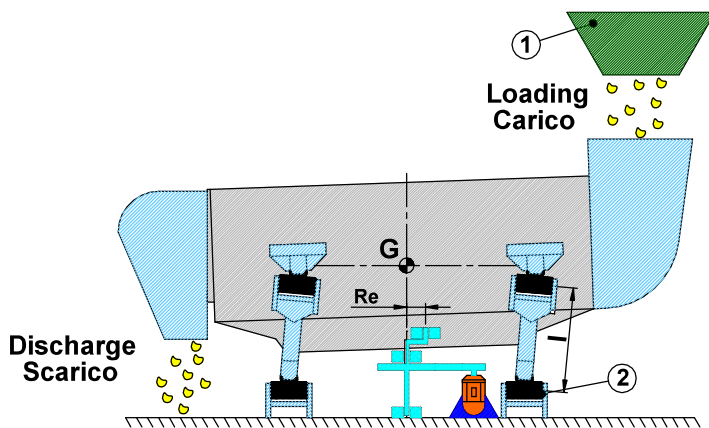


Type Тип	Cod. N°	Q	n	A	B	D	F	G	H	M	L	L1±0,2	Weight Вес в [kg]
CR-P 20	RE020802	170	1150	54	5 ^{+0,5} _{+0,0}	27	10 ±0,2	-	-	-	60	65	0,44
CR-P 30	RE020804	315	760	64	6 ^{+0,5} _{+0,0}	32	12 ±0,3	-	-	-	80	85	0,65
CR-P 40	RE020806	840	760	97	8 ^{+0,5} _{+0,0}	45	20 ±0,4	-	-	-	100	105	2,10
CR-P 50	RE020808	1680	760	130	10 ^{+0,5} _{+0,0}	60	25 ±0,4	-	-	-	120	130	4,10
CR-P 60	RE020810	3150	560	156	12 ^{+0,5} _{+0,0}	72	35 ±0,5	-	-	-	150	160	4,50
CR-P 70	RE020812	5880	385	172	M12	78	40 ±0,5	40	70	12,25	200	210	11,50
CR-P 80	RE020814	10500	280	218	M16	100	45	50	80	16,50	300	310	39,00
CR-P 100	RE020818	21000	145	283	M20	136	60	50	100	20,50	400	410	80,00
CR-P 110	RE020820	31500	92	340	M24	170	75	50	100	25,00	400	410	115,00
CR-P 110 F5	RE020822	42000	92	340	M24	170	75	50	100	25,00	500	510	160,00

Q: Maximum loading in N per suspension / Макс. нагрузка в Н на подвеску

n: Max rotation velocity in min⁻¹ at the max angle $\leq 7^\circ$ from 0 $\leq \pm 3,5^\circ$

Максимальная частота вращения в мин⁻¹ при максимальном угле $\leq 7^\circ$ от 0 $\leq \pm 3,5^\circ$



Key / Пояснение:

1: Load hopper / Загрузочный бункер

2: VIB CR-P

I: Distance between centres / Межцентровое расстояние

Re: Crank radius / Радиус кривошипа

B: Total working angle: 10° (±5° from 0 position)

Суммарный рабочий угол: 10° (±5° от положения 0)

G: Dynamic oscillating load / Динамическая колебательная нагрузка

MATERIALS Sizes 20, 30: external body is made of welded steel, inner squares are made of light alloy aluminium profiles.

Sizes 40, 50, 60 and 70: external body is made of cast iron mold, inner squares are made of light alloy aluminium profiles.

Sizes 80, 100: external body is made of cast iron mold, inner squares are made of steel.

Size 110: external body is made of welded steel, inner squares are made of steel.

TREATMENTS Sizes 20-70: external body is oven-painted while the inner square is sandblasted.

Sizes 80-110: external body is oven-painted while the inner square is covered by a RAL paint.

USE The CR-P oscillating component is generally used to realize circular motion oscillating plants (plansifters) suspended or supported.

МАТЕРИАЛЫ Корпус типоразмеров 20 и 30 сварен из стали, внутренние квадраты изготовлены из легкосплавного алюминиевого профиля.

Корпус типоразмеров 40, 50, 60 и 70 выполнен из чугуна, внутренние квадраты - из легкосплавных алюминиевых профилей.

Корпус типоразмеров 80, 100 изготовлен из чугуна, внутренние квадраты изготовлены из стали.

Размер 110: Наружный корпус сварен из стали, внутренние квадраты изготовлены из стали.

ОБРАБОТКА Размер 20-70: корпус окрашен в печи, внутренний квадрат подвергнут пескоструйной обработке.

Размер 80-110: корпус окрашен в печи, внутренний квадрат покрыт краской RAL.

ИСПОЛЬЗОВАНИЕ Осциллирующий компонент CR-P обычно используется для создания колебательных установок с подвесами или опорами с круговым движением (плансифтеров).



UK **CALCULATION EXAMPLE:** Calculation of CR-P suspension correct size.

RU **ПРИМЕР РАСЧЕТА:** Расчет правильного размера подвески CR-P.

Starting data / Исходные данные:

G: Oscillating weight: Колеблющийся вес:	7000 N (H)	X: Required suspension number: Необходимое количество подвесом:	4
n: Motor rotation velocity: Частота вращения двигателя:	300 min ⁻¹ (мин ⁻¹)	F_s: Safety factor: Кoeffициент безопасности:	1,3 (Only for supported plants / Только для оборудования с опорами)
R_e: Eccentric radius: Рaggio dell'eccentrico:	18 mm (мм)		

Unknow data / Неизвестные значения:

Q₀: Load on each suspension / Нагрузка на каждую подвеску

Calculation steps / Этапы расчета:

I: Minimum distance between centres
Минимальное межцентровое расстояние

$$= \frac{R_e}{(\tan \beta / 2^\circ)} = \frac{18}{\tan 3,5^\circ} = \frac{18}{0,06} = 300 \text{ mm (мм)}$$

Q₀: The suspension type is obtained by dividing the total weight (G) multiplied by the safety factor (F_s) by the number of mountings (X), so:
Тип подвески получается делением общего веса (G) на коэффициент безопасности (F_s) на количество креплений (X), поэтому:

$$= \frac{G \cdot F_s}{X} = \frac{7000 \cdot 1,3}{4} = 2275 \text{ N (H)}$$

Q₀ < Q₁

Conclusion: It must be used 4 mountings, each one made 2 pcs CR-P 60 oscillating mounts.

Заключение: Необходимо использовать 4 опоры, каждая из которых состоит из 2-х качающихся опор CR-P 60.

Instructions for the right assembling of the VIB CR-P elastic elements:

Инструкции по правильной сборке упругих элементов VIB CR-P:

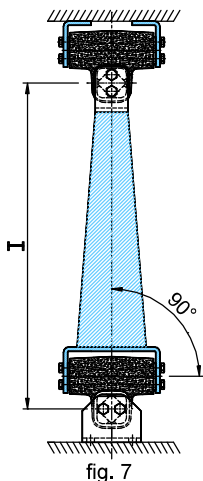


Diagram of the suspension
Схема подвески



- 1) The suspension, made by 2 VIB CR-P oscillating mountings, must be manufactured so that the axes of the upper elastic elements have an angle of 90° compared to the lower ones.
- 2) The four suspensions supporting the gyratory screen must have all the same distance between centres I.
- 3) The length of the distance between centres I should allow the oscillating angle β, corresponding to arctan

$$\left(\frac{R_e}{I} \right), \text{ to be lower than } 3,5^\circ .$$

- 4) The suspension, up to size 70, can be fixed by the SB clamp.
- 5) In order to avoid unusual shifts of the screen rotating box, it is suggested to put the upper elastic elements on the same level of the centre of gravity.
- 6) For the assembly, it is suggested to use screws or bolts in 8.8 class.



- 1) Подвеска, состоящая из двух качающихся опор VIB CR-P, должна быть изготовлена таким образом, чтобы оси верхних упругих элементов имели угол 90° относительно нижних.
- 2) Все четыре подвески, поддерживающие вращающееся сито, должны иметь одинаковое расстояние между центрами I.
- 3) Длина расстояния между центрами I должна допускать колебательный угол β, соответствующий arctg

$$\arctan \left(\frac{R_e}{I} \right) \text{ должна быть менее } 3,5 .$$

- 4) Подвеска размером до 70 может быть зафиксирована зажимом SB.
- 5) Во избежание необычных смещений поворотной коробки экрана рекомендуется расположить верхние упругие элементы на одном уровне с центром тяжести.
- 6) Для сборки предлагается использовать винты или болты класса 8,8.