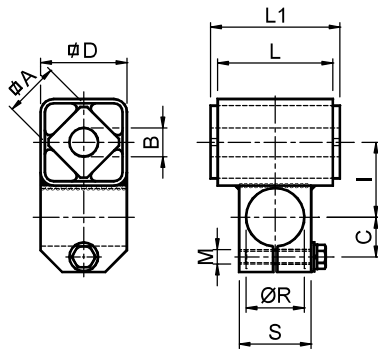


Oscillating mountings VIB Type: GF / Качающиеся опоры VIB Тип: GF



Type Тип	Cod. N°	Q [N] J<2	Md	A	B	C	D	I	L	L1±0,2	M	R	S	Weight Вес [kg]
GF 40	RE021076	420	2,75	27	16 ^{+0,5} _{+0,2}	21,5	45	39	60	65	M10	30	40	0,90
GF 50	RE021078	840	7,05	38	20 ^{+0,5} _{+0,2}	26,5	60	52	80	90	M10	40	50	1,40

Q: Max loading in N per suspension / Нагрузка в Н на подвеску

J: Oscillating machine factor / Колебательный коэффициент машины

n: Max crank rotation velocity in min⁻¹ at the max angle $\leq 10^\circ$ from 0 $\leq \pm 5^\circ$
 Максимальная скорость вращения кривошипа в мин⁻¹ при максимальном угле $\leq 10^\circ$ от 0 $\leq \pm 5^\circ$

D_m: Max amplitude in mm / Максимальная амплитуда в мм

E_d: Dynamic spring value in N/mm at per $\leq \pm 5^\circ$, in frequency range 300-600 min⁻¹
 Значение динамической упругости в Н/мм при $\pm 5^\circ$, в диапазоне частот 300-600 мин⁻¹

UK MATERIALS The external body is made of steel while the inner square is made of light alloy aluminium profile.

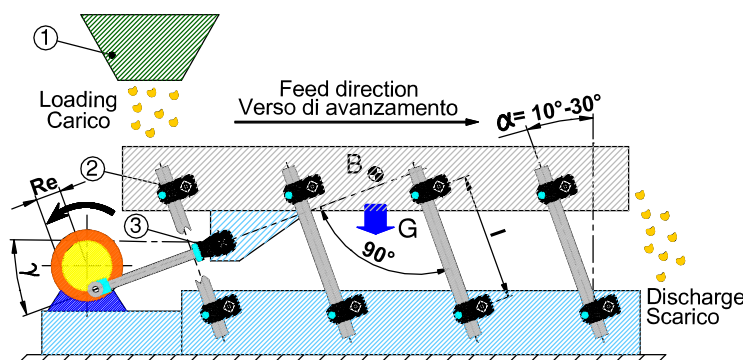
TREATMENTS The external body is oven-painted while the inner square is sandblasted.

USE Oscillating components GF are generally used to realize rocker suspension in conveyor and screens actuated by a connecting crank shaft driven device. With GF components it is possible realize rocker suspension with adjustable centre to centre distance in one mass system or two mass system (with counter mass). Up to the customer to create the connecting tube that is realized with a round section tube.

RU МАТЕРИАЛЫ Корпус изготовлен из стали, внутренний квадрат из легкосплавного алюминиевого профиля.

ОБРАБОТКА Корпус окрашен в печи, внутренний квадрат подвергнут пескоструйной обработке.

ИСПОЛЬЗОВАНИЕ Качающиеся компоненты GF обычно используются для реализации подвески коромысла в конвейере и грохотов, приводимых в действие соединительным кривошипом с приводом от коленчатого вала. С помощью компонентов GF можно реализовать качающуюся подвеску с регулируемым межцентровым расстоянием в системе с одной или двумя массами (с противовесом). Изготовление соединительной трубы круглого сечения — по желанию заказчика.



Key / Пояснение:

1: Load hopper / Загрузочный бункер

2: GF Elastic component / Упругий компонент VIB типа GF

3: TB Elastic Component / Упругий компонент VIB типа TB

B: Centre of gravity / Центр тяжести

G: Weight / Вес

Re: Crank radius / Радиус кривошипа

α: Rocker angle from 20° to 30° / Угол коромысла от 20° до 30°

β: Working angle max 10° / Рабочий угол макс. 10°

γ: Oscillating crank angle / Угол качания кривошипа

I: Distance between centers / Межцентровое расстояние

UK EXAMPLE OF A ONE-MASS VIBRATING UNIT.

The calculation diagram you should follow is as described in the BT-F paragraph.

Dynamic elasticity E_d for each suspension consisting of two elastic components GF is obtained from the relation:

$$E_d: \text{Dynamic elasticity} = \frac{M_d \cdot 360 \cdot 1000}{I^2 \cdot \pi} \text{ [N/mm]}$$

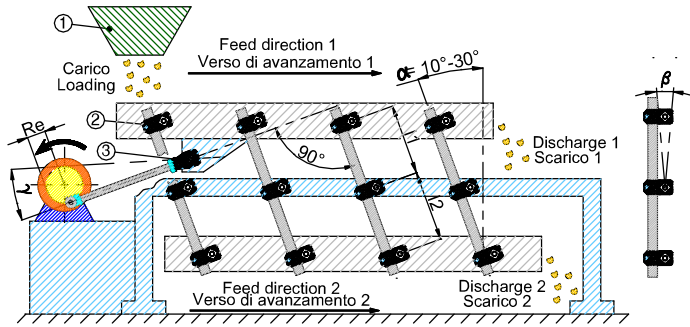
RU ПРИМЕР ВИБРАЦИОННОЙ УСТАНОВКИ С ОДНОЙ МАССОЙ.

Схема расчета, которой необходимо следовать, соответствует описанию в параграфе BT-F.

Динамическая упругость E_d для каждой подвески, состоящей из двух упругих компонентов GF, получается из соотношения:

$$E_d: \text{Динамическая упругость} = \frac{M_d \cdot 360 \cdot 1000}{I^2 \cdot \pi} \text{ [Н/мм]}$$

Application 2 / Применение 2:



Key / Пояснение:

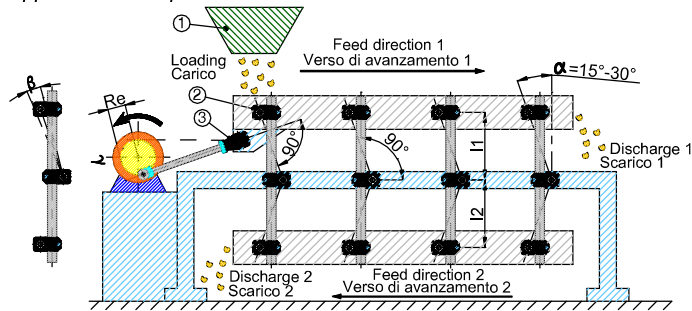
- 1: Load hopper / Загрузочный бункер
- 2: GF Elastic component / Упругий компонент VIB типа GF
- 3: TB Elastic component / Упругий компонент VIB типа TB
- Re: Crank radius / Радиус кривошипа
- α: Rocker angle from 20° to 30° / Угол коромысла от 20° до 30°
- β: Working angle max 10° / Рабочий угол макс. 10°
- γ: Oscillating crank angle / Угол качания кривошипа
- I₁: Superior chute distance between centers / Межцентровое расстояние верхнего канала
- I₂: Inferior chute distance between centers / Межцентровое расстояние нижнего канала

CONNECTING LINK (to be supplied by the customer): RECOMMENDED DIMENSIONS
СОЕДИНИТЕЛЬНОЕ ЗВЕНО (поставляет заказчик): РЕКОМЕНДОВАННЫЕ РАЗМЕРЫ

Тип Typ	ØT	M _s	I _M	DUTY ФУНКЦИИ
GF 40	30	3	160	Only application 1 – Только применение 1
GF 40	30	4	220	Application 1/2/3 - Применение 1/2/3
GF 40	30	5	300	Application 1/2/3 - Применение 1/2/3
GF 50	40	3	200	Only application 1 - Только применение 1
GF 50	40	4	250	Application 1/2/3 - Применение 1/2/3
GF 50	40	5	300	Application 1/2/3 - Применение 1/2/3

- ØT: Connecting tube diameter / Диаметр соединительной трубы
- M_s: Minimum tube thickness / Минимальная толщина трубы
- I_M: Maximum distance between centers / Максимальное межцентровое расстояние

Application 3: / Приложение 3:



Key / Пояснение:

- 1: Load hopper / Загрузочный бункер
- 2: GF Elastic component / Упругий компонент VIB типа GF
- 3: TB Elastic component / Упругий компонент VIB типа TB
- Re: Crank radius / Радиус кривошипа
- α: Rocker angle from 20° to 30° / Угол коромысла от 20° до 30°
- β: Working angle max 10° / Рабочий угол макс. 10°
- γ: Oscillating crank angle / Угол качания кривошипа
- I₁: Superior chute distance between centers / Межцентровое расстояние верхнего желоба
- I₂: Inferior chute distance between centers / Межцентровое расстояние нижнего желоба

EXAMPLE OF A TWO-BALANCED-MASS VIBRATING UNIT (same feed directions on the channels).

The calculation diagram you should follow is as described in the TD-F paragraf.

Dynamic elasticity E_d for each suspension consisting of three elastic components GF is obtained from the relation:

$$E_d: \text{Dynamic elasticity} = \frac{270 \cdot M_d \cdot 1000}{\pi} \left(\frac{I_1^2 + I_2^2}{I_1^2 \cdot I_2^2} \right) \text{ [N/mm]}$$

The above system can be used to make double balanced vibrating channels. The lower channel may be used to double the system conveyance capacity as well as to collect the material falling from the upper channel (sieves, calibrators, dusters, etc.). The feed direction of the material carried by the upper and lower channel is the same.

ПРИМЕР ВИБРАЦИОННОЙ УСТАНОВКИ С ДВУМЯ СБАЛАНСИРОВАННЫМИ МАССАМИ (одинаковые направления подачи по каналам).

Схема расчета, которой необходимо следовать, соответствует описанию в параграфе TDF.

Динамическая упругость E_d для каждой подвески, состоящей из трех упругих компонентов GF, получается из соотношения:

$$E_d: \text{Динамическая упругость} = \frac{270 \cdot M_d \cdot 1000}{\pi} \left(\frac{I_1^2 + I_2^2}{I_1^2 \cdot I_2^2} \right) \text{ [Н/мм]}$$

Вышеупомянутая система может быть использована для создания двойных сбалансированных вибрационных каналов. Нижний канал может использоваться для удвоения пропускной способности системы, а также для сбора материала, падающего из верхнего канала (сит, калибраторы, пылесосы и т. д.). Направление подачи материала по верхнему и нижнему каналу одинаково.

EXAMPLE OF A TWO-BALANCED-MASS VIBRATING UNIT (opposite feed directions on the channels).

The calculation diagram you should follow is described in the TD-F paragraf.

Dynamic elasticity E_d for each suspension consisting of three elastic components GF is obtained from the relation:

$$E_d: \text{Dynamic elasticity} = \frac{270 \cdot M_d \cdot 1000}{\pi} \left(\frac{I_1^2 + I_2^2}{I_1^2 \cdot I_2^2} \right) \text{ [N/mm]}$$

The above system can be used to make double balanced vibrating channels. The lower channel may be used to double the system conveyance capacity with opposite feed directions of the upper and lower channels as well as to collect the material falling from the upper channel (sieves, calibrators, dusters, etc.) in order to bring it to the starting point of the plant. The two channels opposite feed directions can be obtained by positioning suspensions perpendicular to the channels and by rotating of 180° the upper and lower GF elastic components with respect to the central component which is fixed to the structure.

ПРИМЕР ВИБРАЦИОННОЙ УСТАНОВКИ С ДВОЙНОЙ БАЛАНСИРОВКОЙ МАСС (противоположные направления подачи в каналах).

Схема расчета, которой необходимо следовать, описана в параграфе TD-F.

Динамическая упругость E_d для каждой подвески, состоящей из трех упругих компонентов GF, получается из соотношения:

$$E_d: \text{Динамическая упругость} = \frac{270 \cdot M_d \cdot 1000}{\pi} \left(\frac{I_1^2 + I_2^2}{I_1^2 \cdot I_2^2} \right) \text{ [Н/мм]}$$

Вышеупомянутая система может быть использована для создания вибрационных каналов с двойной балансировкой. Нижний канал может быть использован для удвоения пропускной способности системы с противоположными направлениями подачи верхнего и нижнего каналов, а также для сбора материала, падающего из верхнего канала (сита, калибраторы, пылесосы и т. д.), чтобы доставить его в отправную точку завода. Два канала с противоположными направлениями подачи, могут быть получены путем размещения подвесов перпендикулярно каналам и поворота на 180° верхнего и нижнего упругих компонентов GF относительно центрального компонента, прикрепленного к конструкции.