

KRALJEVINA SRBA, HRVATA I SLOVENACA

UPRAVA ZA ZAŠTITU

Klasa 21 (9)



INDUSTRISKE SVOJINE

Izdan 1. Juna 1929.

PATENTNI SPIS BR. 5993

Richard Eck, inžinjer i Friedrich Adolf Richard Gäbel, fabrikant,
Dresden, Nemačka.

Postupak za upravljanje vrtlom dizalica sa trofazno-asinhronim pogonom.

Prijava od 13. jula 1927.

Važi od 1. maja 1928.

Trofazni-asinhroni motori uopšte su malo podesni za pogon dizalica, jer oni ne dopuštaju obimno regulisanje brzine podizanja, što je potrebno za granike u livnica-ma, montažama i t. d. Pokušano je da se ova teškoća savlada time, što bi se za pogon vrtlja upotrebili dva asinhrona motora u vezi sa kompenzacionim mehanizmom tako, da se prvo pusti u rad jedan motor, koji saopštava teretu izvesnu brzinu, pa se potom uključivanjem drugog motora brzina podizanja povećava do maksimalne granične. Ovaj postupak ima tu nezgodu, što se motori puštaju u rad pod opterećenjem. O-davde rezultuju veliki vučni momenti i prema tome jake početne struje kao i naponske varijacije pri sprezanju, što izaziva trzaj motora i smanjuje sigurnost rada.

Pronalazak uklanja ovu nezgodu. Zadržavajući oba asinhrona motora, koji posredstvom kompenzacionog mehanizma rade na vrtlu, po pronalasku se brzina podizanja reguliše na taj način, što se oba motora istovremeno puštaju u rad ali u takvom uzajamnom smislu obrtanja, da se njihova obrtanja dejstvom komenzacionog mehanizma uzajamno potiru. Vitao je prvo u miru i motori se okreću na prazno. Za ubrzanje tereta potom se broj obrta jednog motora smanjuje do nule i onda povećava do maksimuma ali u obrnutom smislu obrtanja.

Da bi podizanje tereta bilo lagano, što na pr. je potrebno za osjetljive objekte, mo-

že se na pr. pad broja obrta regulišućeg motora, koji se pad na pr. može postići momentom struje, koja dejstvuje u suprotnom smislu obrtanja, udesiti po što ravnoj krivoj time, što se vratilu regulišućeg motora sa strane dovodi pomoćni obrtni momenat, koji je suprotan početnom momentu, a da bi se održao prvobitni broj obrta. Za ovo može služiti na pr. mali pomoćni motor, koji je neposredno ili posredno vezan sa regulišućim motorom. Uzajamnim dejstvom pomoćnog obrtnog momenta i momenta struje može se ubrzanje tereta vrlo precizno podešavati.

Postupak je na nacrtu pokazan u dva primera izvođenja:

Sl. 1 pokazuje uređenje za izvođenje postupka bez upotrebe pomoćnog motora.

Sl. 2 je presek po liniji A—B iz sl. 1.

Sl. 3 pokazuje drugi način izvođenja sa primenom pomoćnog motora.

U sl. 1 a je vitao dizalice sa kukom, koji dobija pogon od mehanizma sastavljenog iz zupčanika b i c. Na vratilo d dejstvuje kočnica e sa magnetom f. Vratilo d se posredstvom članova g, h i i kompenzirajućeg mehanizma pokreće pomoću motora k i l. Venac h ima unutarnje i spoljne zupce. U spoljne zupce ulazi zupčanik i motor k, dok se na kracima dela g obrtno ležući međuzupčanici g¹, g² — koji se pokreću zajednički zupčanikom l¹, koji leži

na vratilu motora 1 — hvataju sa unutar-
njim zupcima točka h.

Jedan od motora radi u smislu podiza-
nja a drugi u smislu srušanja. Ako se o-
ba motora obrću sa istim brojem obrta,
onda se njihovo dejstvo potire i vitao stoji
mirno. Ako treba da se teret diže, onda se
broj obrta motora, koji spušta, smanjuje, a
ako treba da se teret spusti, onda se sma-
njuje broj obrta motora, koji podiže. Ako
jedan od motora stoji mirno, onda se te-
ret kreće sa polovinom brzine, a ako se
potom u suprotnom smislu opet ubrza, on-
da teret pri punom obrtu motora postiže
svou najveću brzinu. Za regulisanje broja
obrta služi valjak m sa otporima r, kojim
se upravlja i magnet f. Provodnici n i o
vode statorima, provodnici p i q rotorima
motora k i l.

Pri stavljanju u rad vitla oba ne motora
puštaju u rad a koji su prvenstveno iste
jačine i broja obrta. Obrtanje, koje bi deo
g i vratilo d dobili od motora l, kad miru-
je motor k, opet se ništi suprotnim kre-
tanjem venca h, koji se obrće okretanjem
točka i, tako da vratilo d i doboš a prvo
miruju. Motori se dakle okreću bez optere-
ćenja. Da bi se sprečio pad tereta kod o-
vog visa, kočnica e ostaje zatvorena. Uklju-
čivanjem otpora smanjuje se broj obrta jednog motora i istovremeno otvara kočni-
ca e. Razlika u broju obrta motora prenosi se na član g, koji sad preko delova d, c i b obrće doboš a.

Kod rasporeda no sl. 3, a je dodoš za
uze, b i c zupčanici posrednici; vratilo d je pod uplivom kočnice e sa magnetom f.
Zupčanici i¹, i² i h¹, h² obrazuju skupa kompenzacioni mehanizam. Oba zupčanika i¹,
i² su utvrđena na zajedničkom vratilu w, koje leži obrtno u točku b. Oni se hvataju sa zupčanicom h¹, h², koji leže na vratili-
ma oba motora k i l. Ako se oba motora obrću u istom smislu, onda se vratilo w obrće u mestu, a točak b i s njim doboš a stanu. Ako na pr. motor k stoji, onda se točak i¹ valja po obimu točka h¹ i povlači točak b, koji tera vitao. Ako se motor k obrće u smislu obrtanja točka b onda on povećava njegovu brzinu.

Za promenu broja obrta služi opet krma-
m sa otporima r. Ona je provodnicima n i o vezana sa statorima motora, dok su
provodnici p i q vezani sa rotorima. Sa
motorom k vezan je pomoći motor s; u
su provodnici, koji vezuju stator, a v pak
provodnici, koji vezuju rotor motora s sa
krmom.

U početku rada puštaju se u rad istovre-
meno motori k i l i dovode na isti broj
obrta, dok pomoći motor s ostaje za to
vreme isključen. Mehanizmi h¹, i¹ i h², i²

obrću se u istom smislu, tako da se njihovo dejstvo potire. Doboš a ostaje takođe u miru. Kočnica pri tom je zatvorena. Sad se broj obrta jednog od motora na pr. k smanjuje spregom, koji je suprotan momenatu obrtanja, u isto vreme se kočnica e otvara i pomoći motor se spreže u smislu obrtanja motora k, usled čega se kreću posrednici b, c i doboš a. Motor l radi u smislu podizanja, a motor k u smislu srušanja i to pod uticajem momenta opterećenja. Ovom momentu dejstvuju na suprot trenje u mehanizmu i momenat struje. Čim trenje i pomenuti momenat stoje u ravnoteži sa momentom opterećenja, odmah se zaustavlja motor k. Da nebi ovo stanje nastupilo suviše brzo, i teret se na mahove podizao, uključuje se pomoći motor s. On dejstvuje suprotno momentu motora k i omogućava da se po volji uspori pad broja obrta motora k i tok krive početnog rada vitla prilagodi uslovima rada

Pri daljem porastu kontra-sprega motora k isključivanjem otpora uzima prevlast rad motora s, broj obrta motora k pada dalje, usled čega se diže teret i to u toliko brže, u koliko se više otpora isključe. Čim se zaustavi motor k, kreće se teret sa polovinom brzine, motor s je izvršio svoj zadatak te se isključuje. On se docnije može sa suprotnim smislim obrtanja upotribiti kao potpora za motor k.

Pri daljem porastu momenta struje motor k se sad opet ubrzava u suprotnom smislu obrtanja i pri punom broju obrta teret dobija svoju maksimalnu brzinu.

Pri srušanju tereta prvo se stavlja u rad jedan motor pa onda drugi, tako da oni dejstviju kao asinhroni generatori i vraćaju struju mreži. U početku srušanja jedan se motor okreće ispod a drugi iznad sincronizma, što daje malu brzinu srušanja. Pri tom prvo jedan generator koči, a docnije oba i prema razlici u broju obrta obeju mašina dobija se proizvoljno sporo ili brzo srušanje.

Patentni zahtevi:

- Postupak za upravljanje vitlom dizalica, pri čem se vitao pokreće pomoći dva asinhrona motora posredstvom jednog kompenzacionog mehanizma, naznačen time, što se prvo oba motora dovode do punog broja obrta u takom uzajamnom smislu obrtanja, da vitao usled dejstva kompenzacionog mehanizma ostaje u miru, na šta se radi kretanja tereta obrtanje jednog motora usporava do nule, okreće i u suprotnom smislu obrtanja opet ubrzava.
- Postupak po zahtevu 1, naznačen ti-

me, što se regulišući motor usporava momentom kontra struje, za koje vreme tom motoru sa strane dovedeni pomoćni obrtni momenat dejstvuje suprotno padu broja obrtaja.

3. Sprava za izvođenje postupka po zahtevu 2, naznačena jednim pomoćnim motorom, koji je vezan sa regulišućim motorom i koji dejstvuje suprotno usporavajućem dejstvuju obrtnog momenta kontra-struje.

Fig. 1

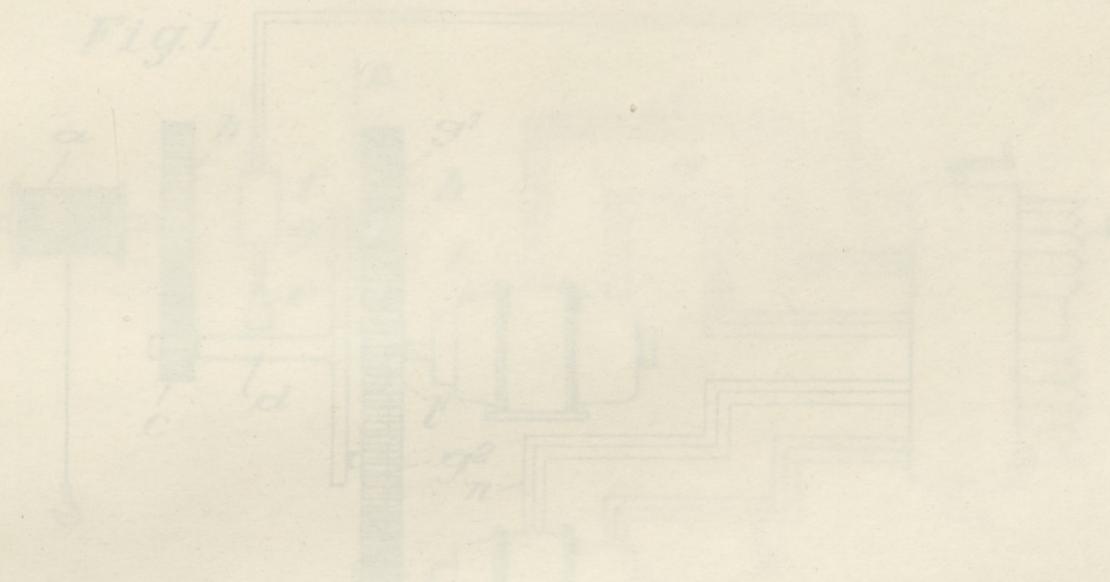


Fig. 1.

