



ديناميك، ارتعاشات و ديناميك ماشين



RD 207

تعادل اجرام رفت و برگشتی

مشخصات دستگاه

- الكترو موتور با دور متغير
- چهار عدد سيلندر و پيستون
- نمايشگر دور موتور
- وزنه با جرم هاي مختلف

توضيحات

همانطور که می دانیم نیروی لرزشی بر ایند تمام نیروهای وارد بر بدنه مکانیزم می باشد، که فقط از نیروهای اینرسی ناشی شده باشند. بنابراین اگر برآیند همه نیروهای ناشی از تاثیر اینرسی وارد بر بدنه صفر باشد، نیروی لرزشی وجود نداشته ولی ممکن است کوپل لرزشی وجود داشته باشد. بالانس یک مکانیزم شامل حذف نیروی اینرسی و کوپل اینرسی می باشد. در بعضی موارد می توانیم هر دو را انجام دهیم. در بیشتر مکانیزمها با اضافه کردن جرمهای بالانس کننده مناسب می توانیم نیرو و کوپل اینرسی را تقلیل داده و لی معمولاً فراهم کردن وسیله ای که بتوانند آنها را کاملاً حذف کند عملاً ممکن نمی باشد. در این دستگاه از چهار عدد سيلندر پيستون استفاده شده است که به یک شفت متصل هستند. هدف بالانس این مکانیزم با اضافه کردن جرم های مختلف به پيستون می توان مکانیزم را بالانس نمود.

آزمایش های قابل انجام

- تاثیر نیروهای جرمی در سرعت های مختلف



ديناميك، ارتعاشات و ديناميك ماشين



شرایط محیطی و ملزومات تاسیساتی

- برق تک فاز
- دمای مطلوب ۱۰-۳۰ درجه سانتی گراد
- رطوبت ۱۵٪-۸۰٪

ابعاد دستگاه

- ابعاد دستگاه به میلیمتر: 900× 800× 1300 Lx wx H

