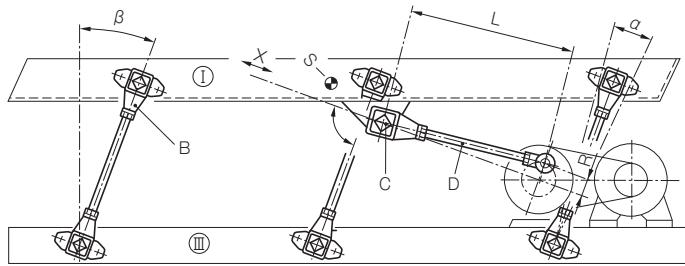


■ クランク運動による加振方式の一般的なモデル図



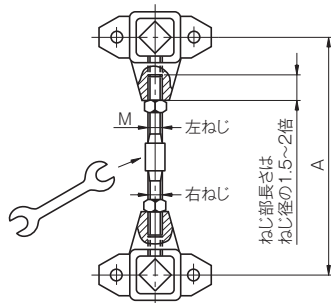
- B: ロスタ揺動マウント・モデル-AU
- C: ロスタ揺動ドライブヘッド・モデル-RST
- D: コネクティングロッド
- L: クランクアーム長さ
- R: 偏心量(振幅)
- S: トラフの重心位置
- X: 揺動(加振)方向
- α : 揺動角度 最大 10° ($\pm 5^\circ$)
- β : 揺動マウントの取付角度 ($10 \sim 30^\circ$)
- ①: トラフ
- ②: フレーム

● 振動コンベアー・振動ふるい機

上図はもっともシンプルな振動コンベアーにロスタ揺動マウントと揺動ドライブヘッドを取付けた場合です。①は振動コンベアーの材料を搬送するトラフと呼ばれる部分です。このトラフをロスタ揺動マウントAUを2個組合せたセットで4箇所を支持します。一方、加振部分からの揺動運動をロスタ揺動ドライブヘッドRSTによって伝達します。

● 振動コンベアー設計上の注意点

- 振動コンベアー、ふるい機のトラフの長さは $12 \sim 15\text{m}$ 以下が目安です。
- 揺動マウントAUの取付け角度は $10 \sim 30^\circ$ を目安にしてください。(搬送材料により異なります。)
- 支持本数はコンベアーおよび材料の総重量とチャンネルの剛性により決定されます。できるだけフレームおよび床の剛性は高めにしてください。
- 据置型、吊り下げ型のいずれの振動コンベアーおよびふるい機にご使用できます。
- 右ねじ、左ねじによりコネクティングロッドの調整ができます。



- 揺動マウントAUの各々支持部の長さは均等にしてください。
- 揺動ドライブヘッドRSTの加振方向は、コンベアーの重心もしくは重心よりやや前方にして、さらに揺動マウントAUの支持軸とは 90° で交差するようにしてください。
- クランク運動の偏心量Rとコネクティングロッドの長さLの比は、できるだけ小さくしてください。($R/L < 0.1$)
- 振動コンベアーに加える加速力は 1.6g 以下になるように回転速度および偏心量を設定してください。
一般的に回転速度は $300 \sim 600\text{min}^{-1}$ 偏心量は $20 \sim 40\text{mm}$ が適当です。加速力が 2.5g を超える場合は、床、建物への影響が考えられますのでカウンターウェイトを付けることを推奨します。詳しくは弊社までお問い合わせください。

● 揺動マウント AU

- 許容荷重範囲内でご使用ください。(P34 参照)
- 許容周波数はねじり角度 $\pm 5^\circ$ の時を基準にしています。
- 本体のねじ部分は右ねじ、左ねじが用意されています。ねじの有効締付け長さはねじ径の 1.5 倍です。

● 揺動ドライブヘッド RST

- 許容加速力範囲内でご使用ください。(P35 参照)
- 許容周波数はねじり角度 $\pm 5^\circ$ の時を基準にしています。
- 本体のねじ部分は右ねじ、左ねじが用意されています。ねじの有効締付け長さはねじ径の 1.5 倍です。