

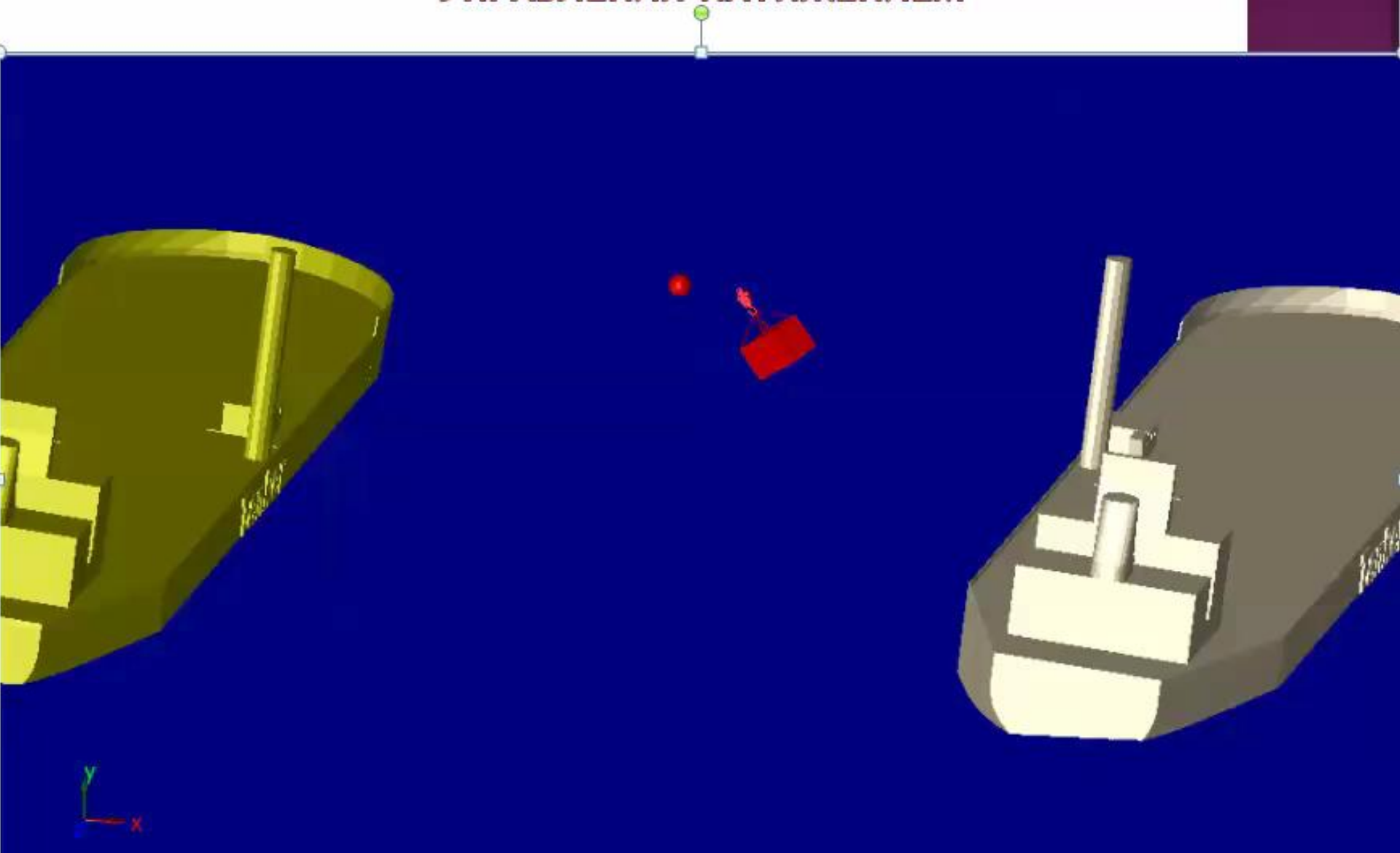


РАЗРАБОТКА В ADAMS MACHINERY УСТРОЙСТВА ПЕРЕДАЧИ ГРУЗОВ ТРАВЕРЗНЫМ СПОСОБОМ НА ХОДУ В МОРЕ

Андрей Викторович Клименко,
Южно-Уральский государственный
университет, г. Челябинск,
А.Ю. Баринов, ЗАО “Катав-
Ивановский приборостроительный
завод”, г. Катав-Ивановск,
С.В. Киуру, ООО “Центр высоких
технологий”, г. Челябинск



ВИЗУАЛИЗАЦИЯ РАБОТЫ СИСТЕМЫ ПРИ 5-ТИБАЛЬНОМ ШТОРМЕ И ПРЕДВАРИТЕЛЬНО НАСТРОЕННОЙ СИСТЕМЕ УПРАВЛЕНИЯ НАТЯЖЕНИЕМ



Toolbars for Gear, Belt, Chain, Bearing, Cable, and Motor.

MODEL_1

Browse Groups Filters

- Bodies
- Connectors
- Motions
- Forces
- Elements
- Measures
- Design Variables
- Cable Systems
- Simulations
- Results
- All Other

Search

Select

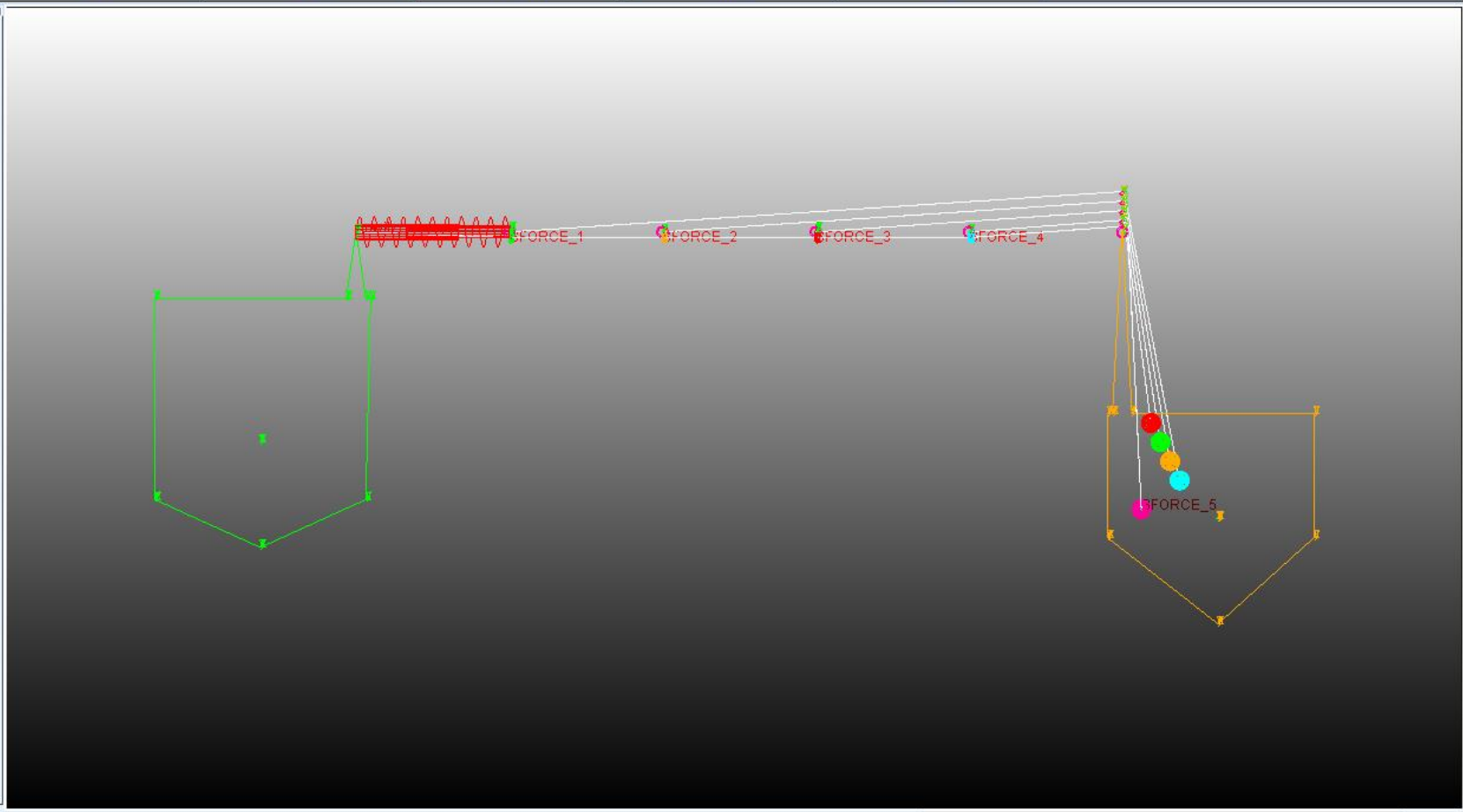
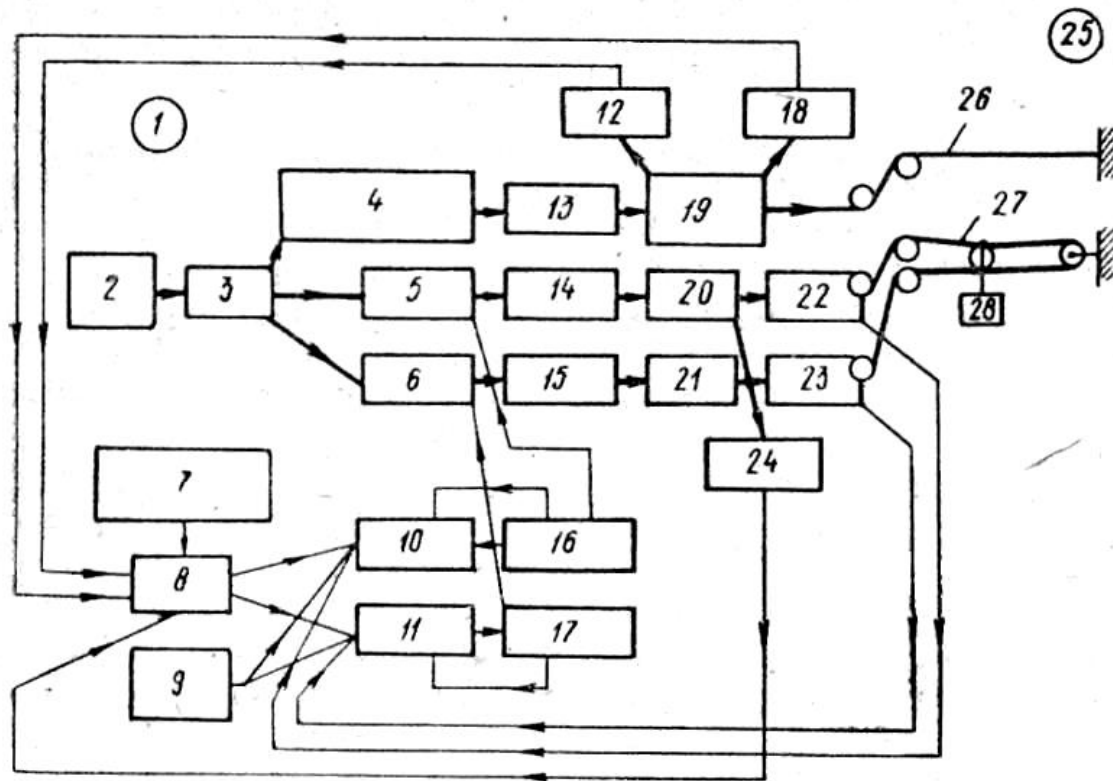


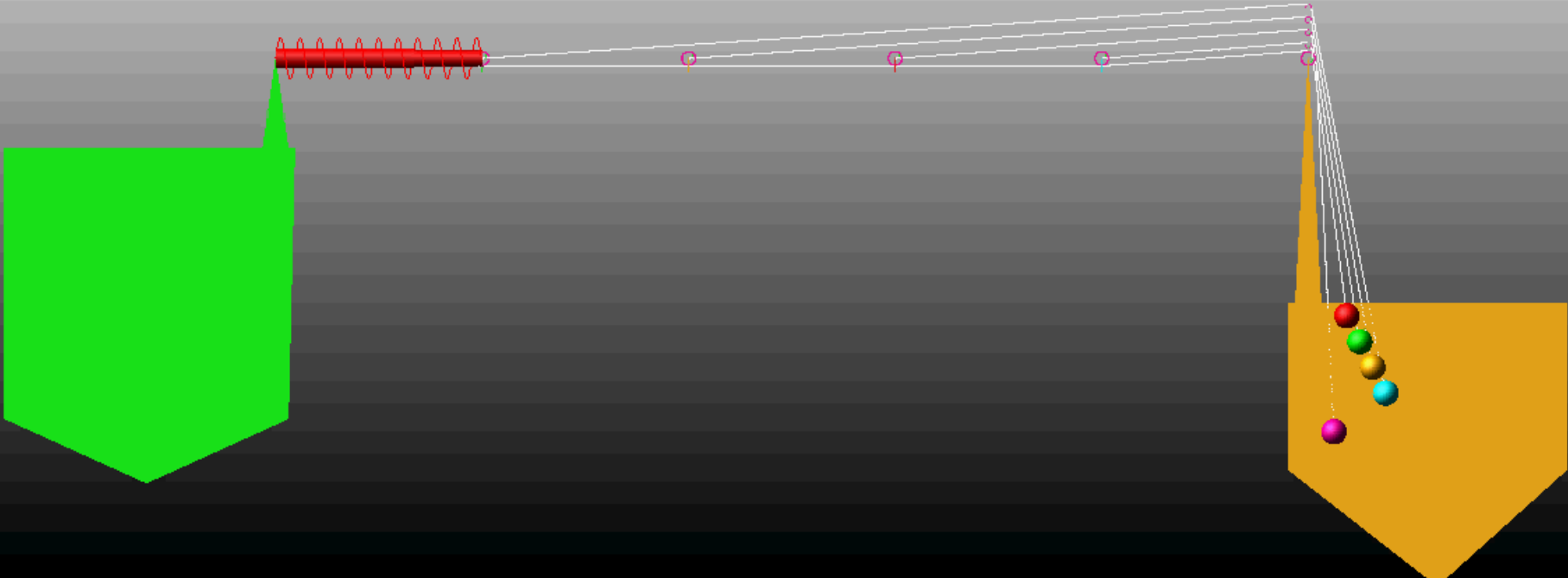
СХЕМА СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ОДНОКАНАТНОЙ ДОРОГИ (ПРИМЕР ФИРМЫ GEC)

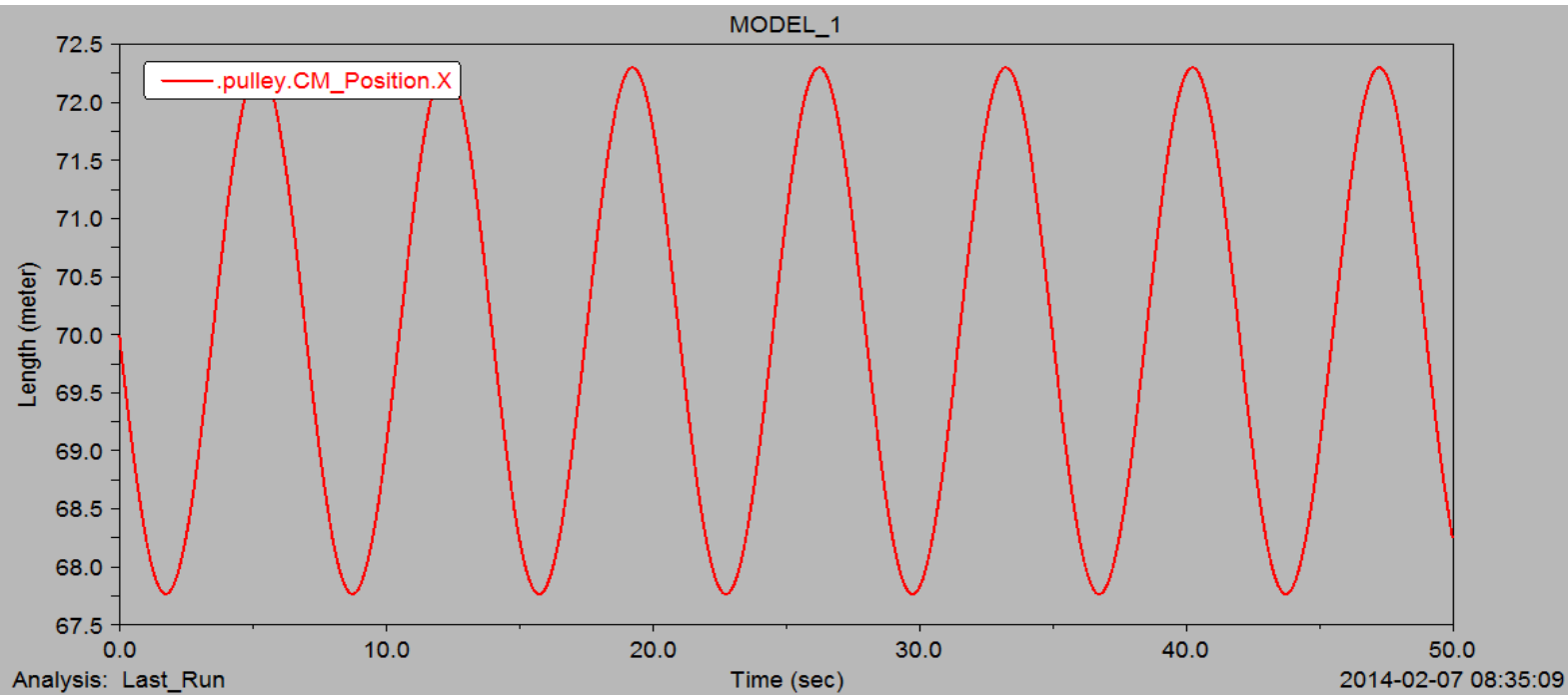
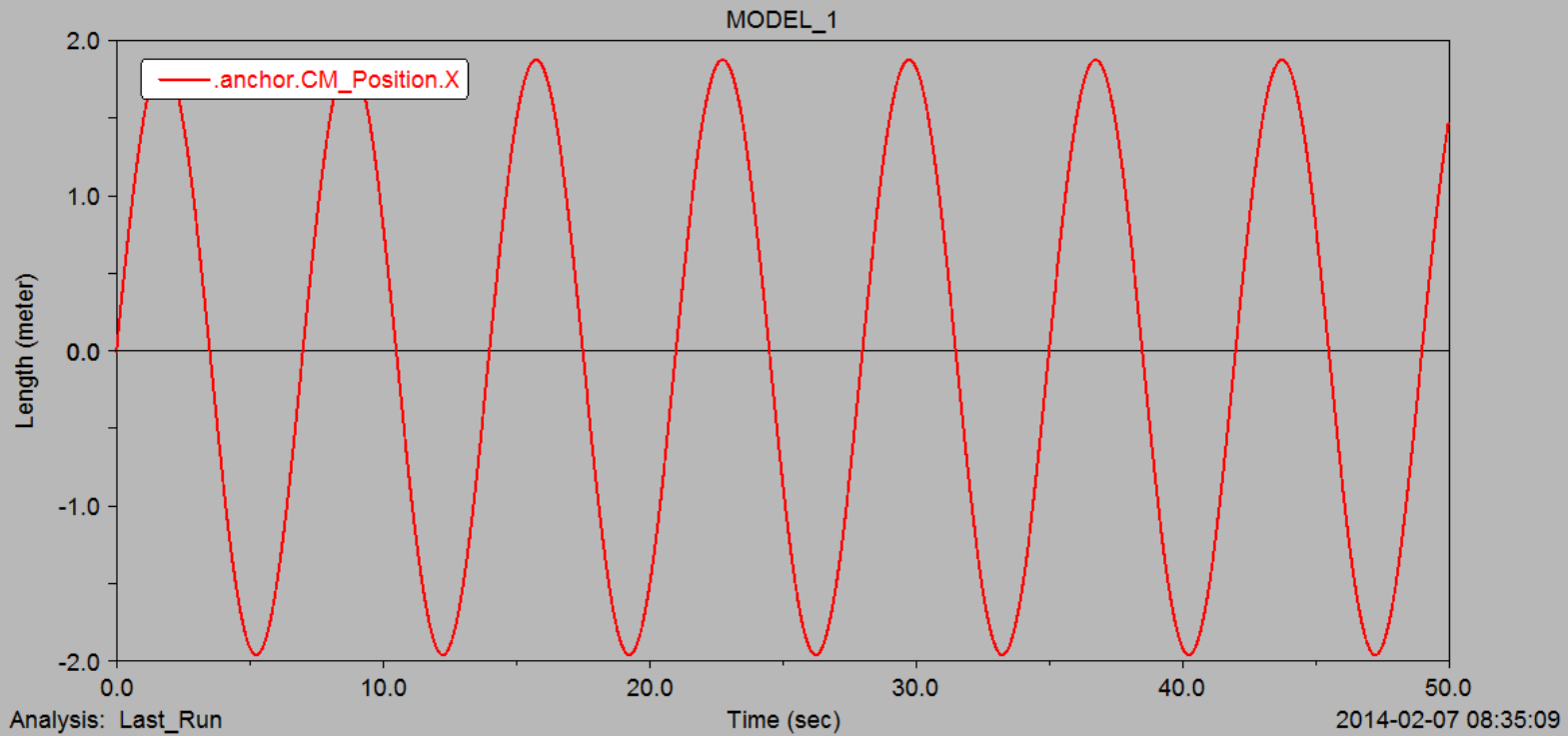


1 – судно снабжения; 2 – главный электродвигатель; 3 – маховик; 4 – насос подпитки; 5, 6 – насосы приводов; 7 – регулятор скорости; 3 – контроль сигналов; 9 – установщик натяжения; 10, 11 – управление наклоном шайбы; 12 – тахогенератор; 13, 14, 15 – гидродвигатели; 16, 17 – актюаторы; 18 – тахометр; 19 – лебедка измерительного каната; 20, 21 – барабаны лебедок; 22, 23 – датчики натяжения; 24 – счетчик оборотов; 25 – принимающий корабль; 26 – измерительный канат; 27 – петля каната; 28 – груз



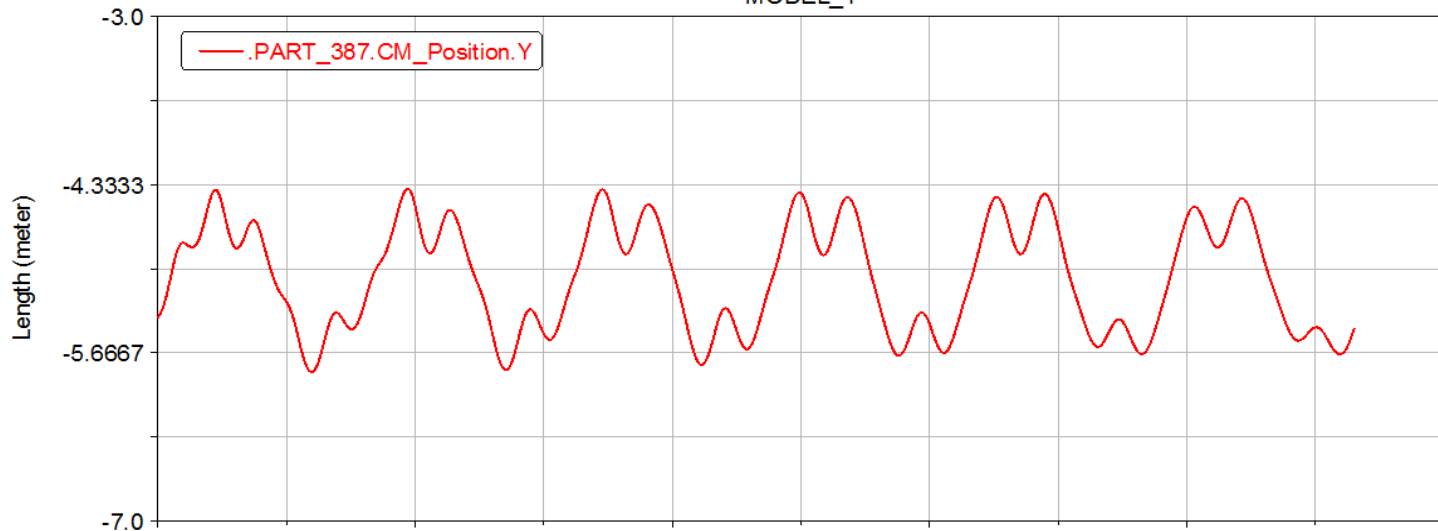
Last_Run Time= 0,0000 Frame=00001





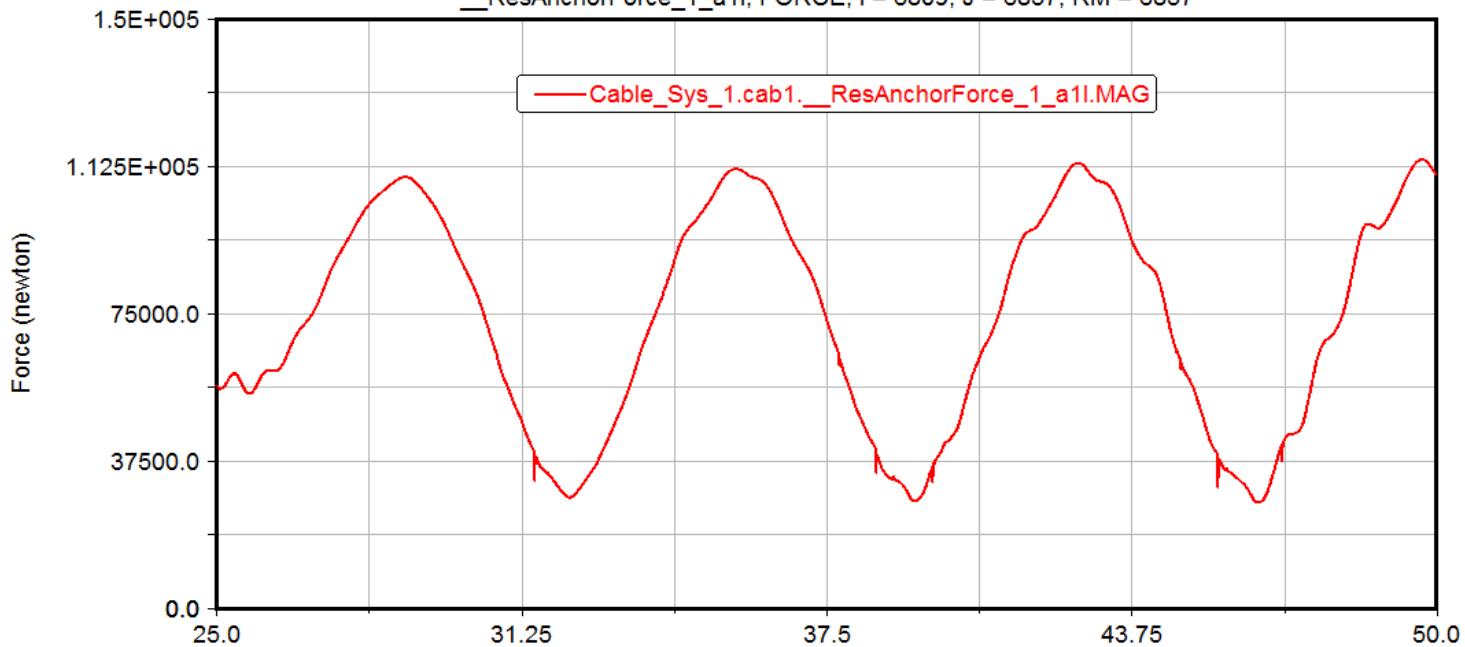
РЕЗУЛЬТАТЫ РАСЧЕТА ПРИ КИНЕМАТИЧЕСКОМ РЕГУЛИРОВАНИИ

MODEL_1

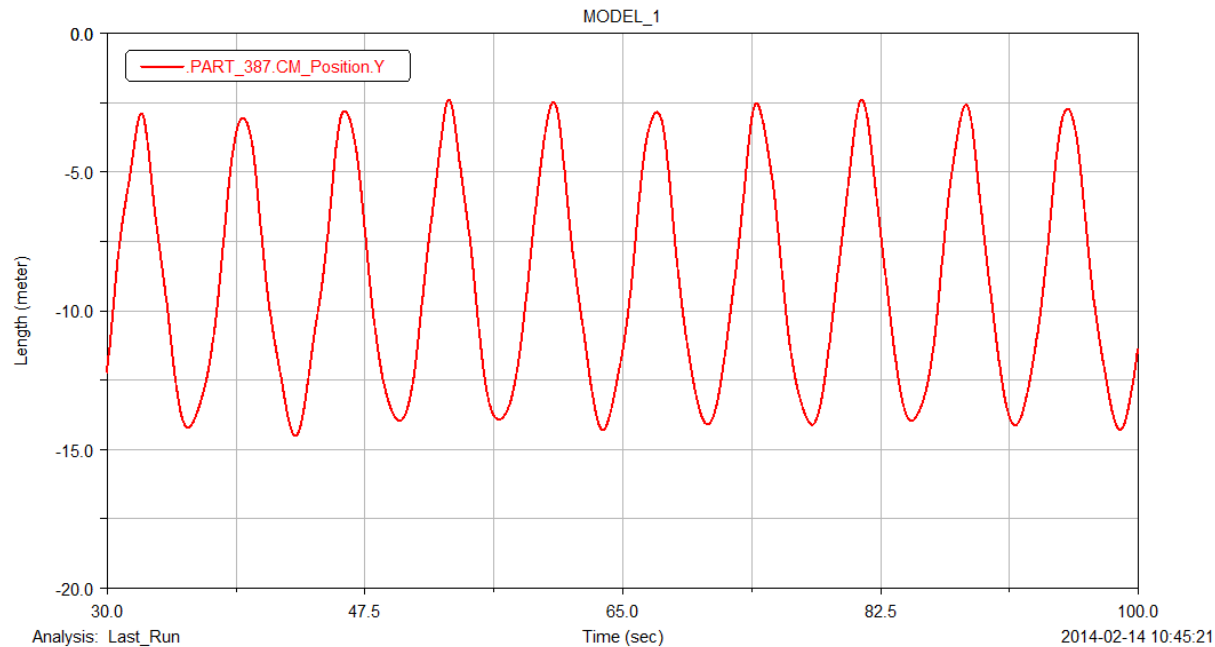
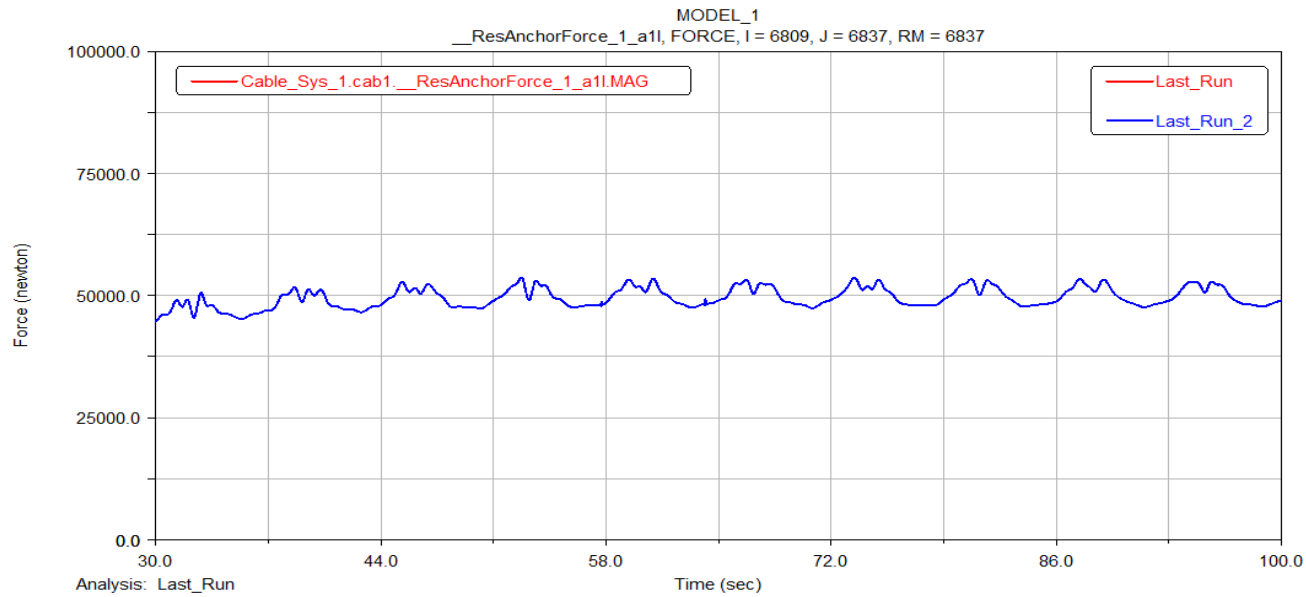


MODEL_1

__ResAnchorForce_1_a1l, FORCE, I = 6809, J = 6837, RM = 6837



СИЛОВОЕ РЕГУЛИРОВАНИЕ



Last_Run Time= 0,0000 Frame=00001

