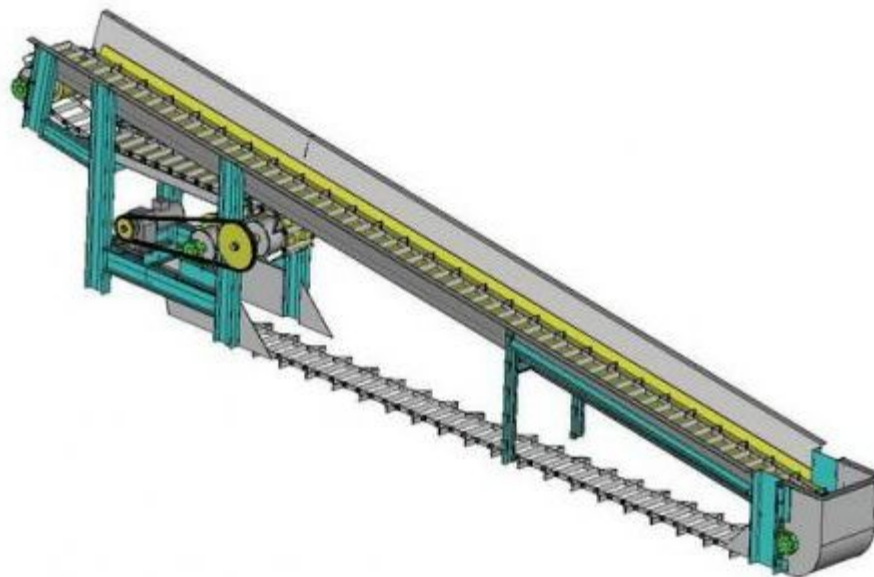
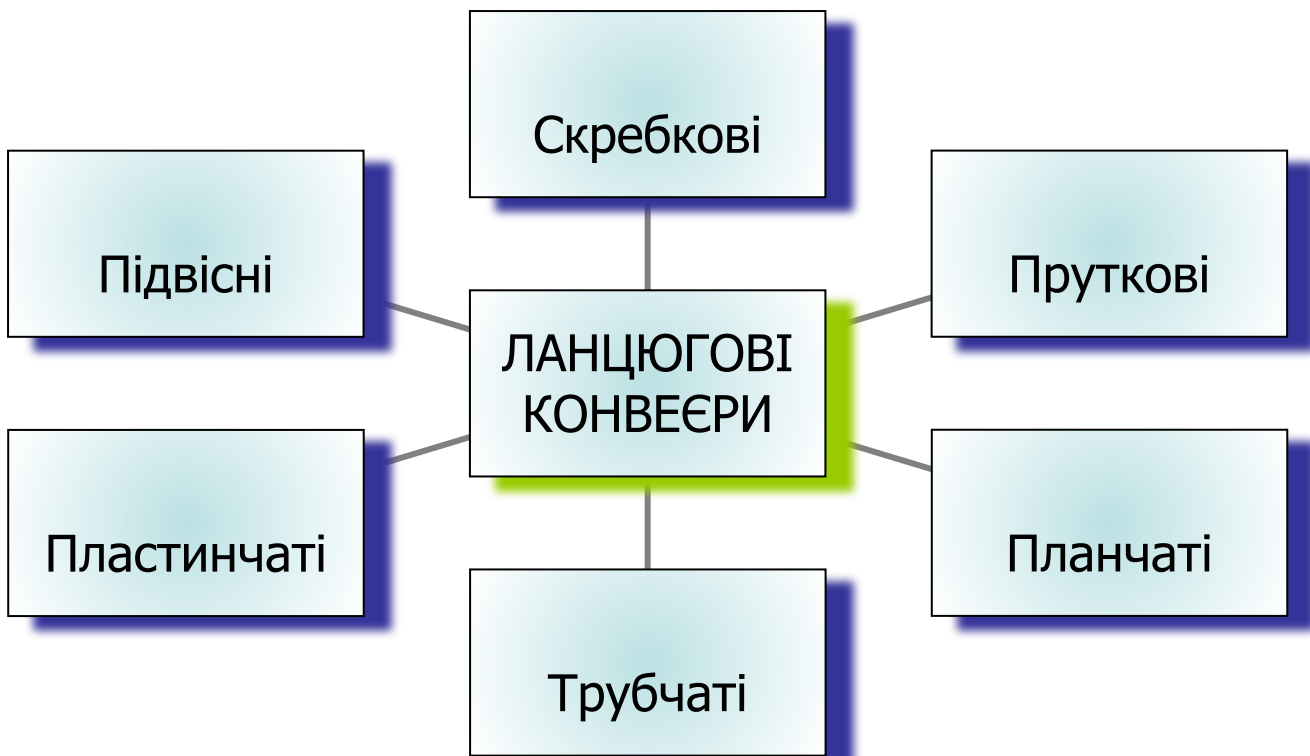
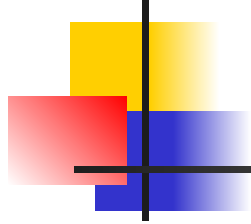
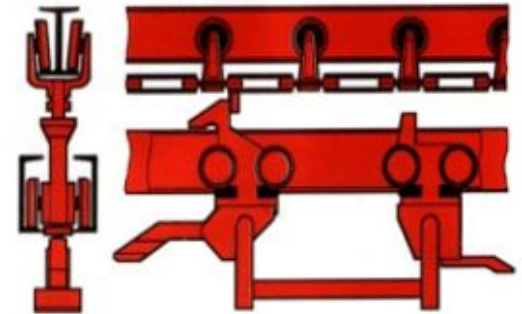


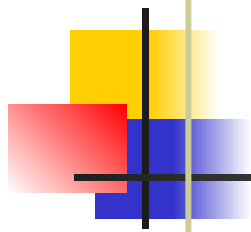
ЛАНЦЮГОВІ КОНВЕЄРИ











Ланцюги

Кругло
ланкові

Якірні

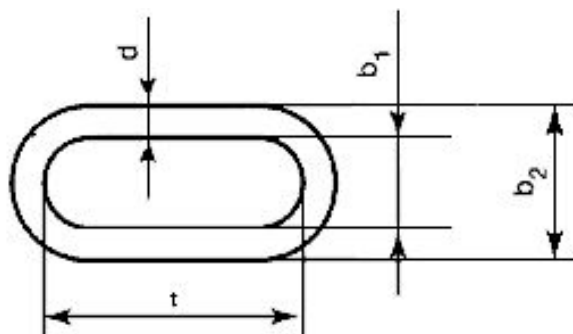
Плас
тинчаті

Розбірні

Вилчаті

Канатні

Круглоланкові тягові ланцюги



довголанкова

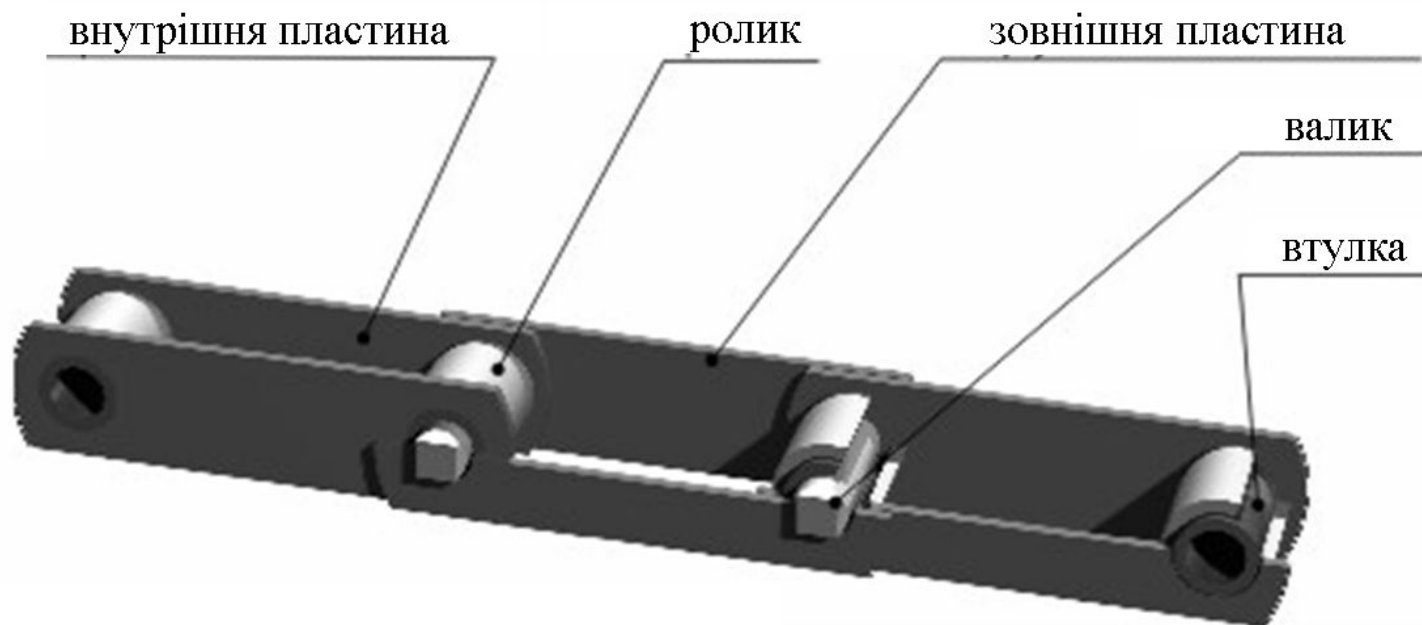


коротколанкові



якірні

Пластинчаті ланцюги





Типи тягових пластинчатих ланцюгів ГОСТ 588-81



Втулкові



Роликові

Втулково-каткові

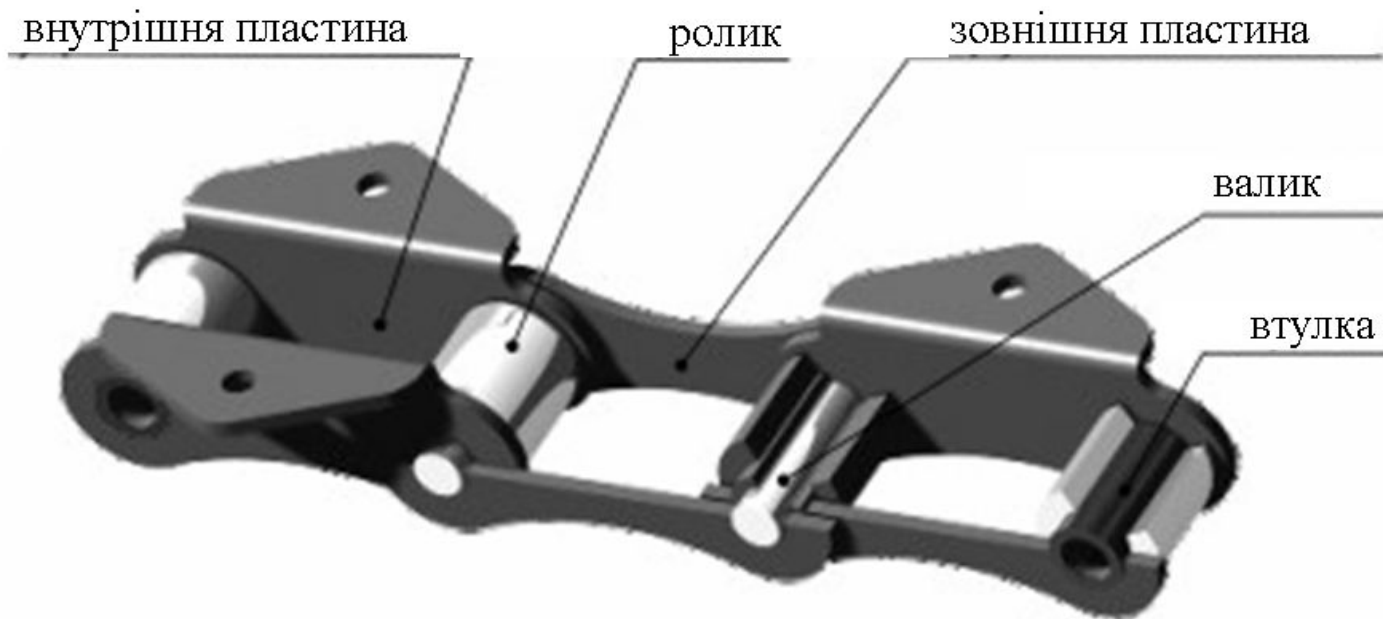


3 гладкими валиками



3 ребордами на котках

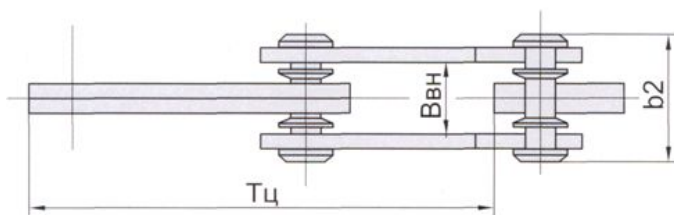
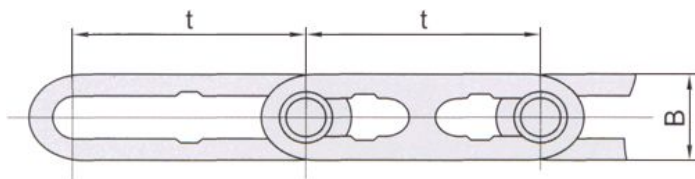
Роликові довголанкові ланцюги ГОСТ 4267-78



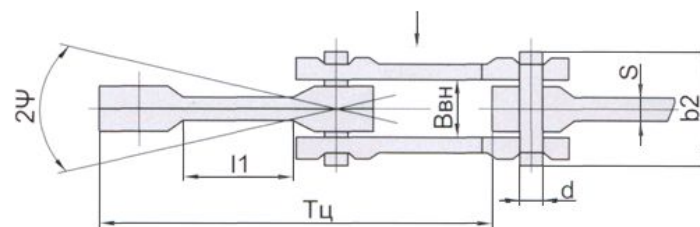
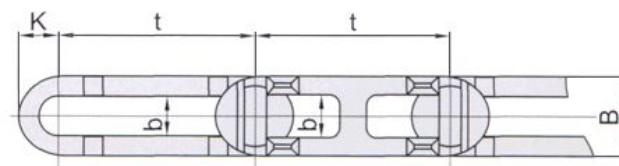
Розташування кріпильного елемента на внутрішніх і зовнішніх пластинах
та одночасно з двобічним розташуванням елемента кріплення



Тягові розбірні ланцюги ГОСТ 589-85



З обертовими валиками



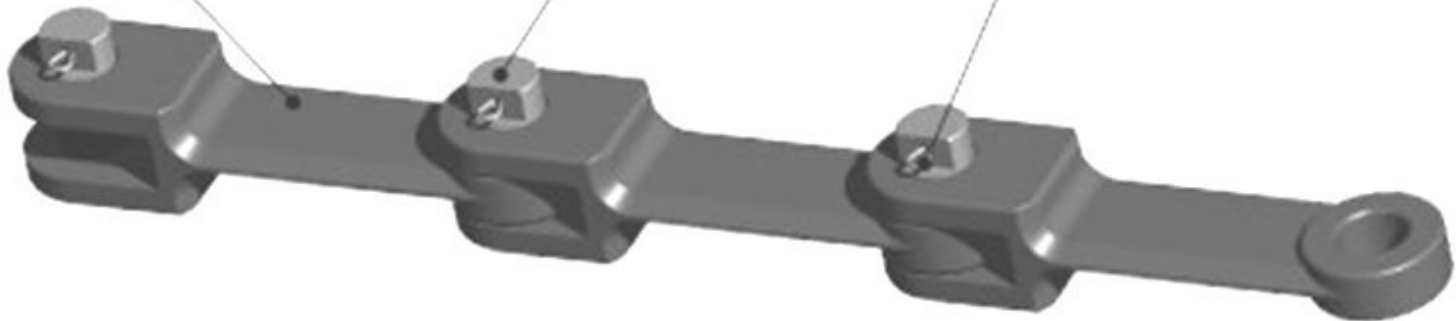
З фіксованими валиками

Ланцюги тягові вилчаті ГОСТ 12996-90 (Р)

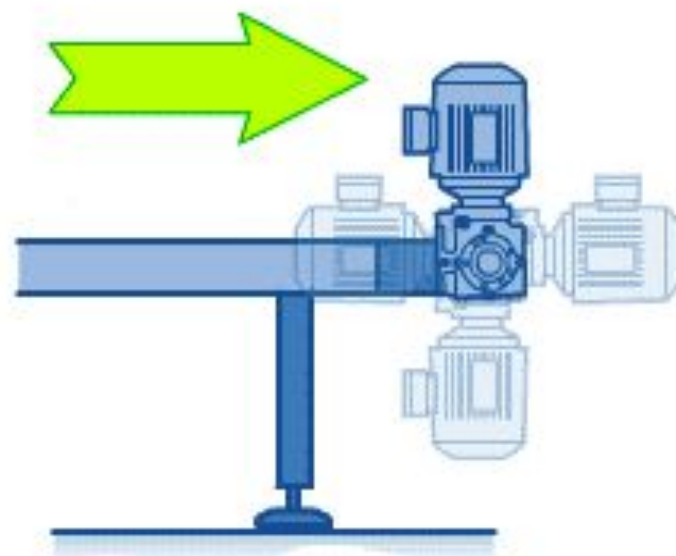
ланка ланцюга

палець

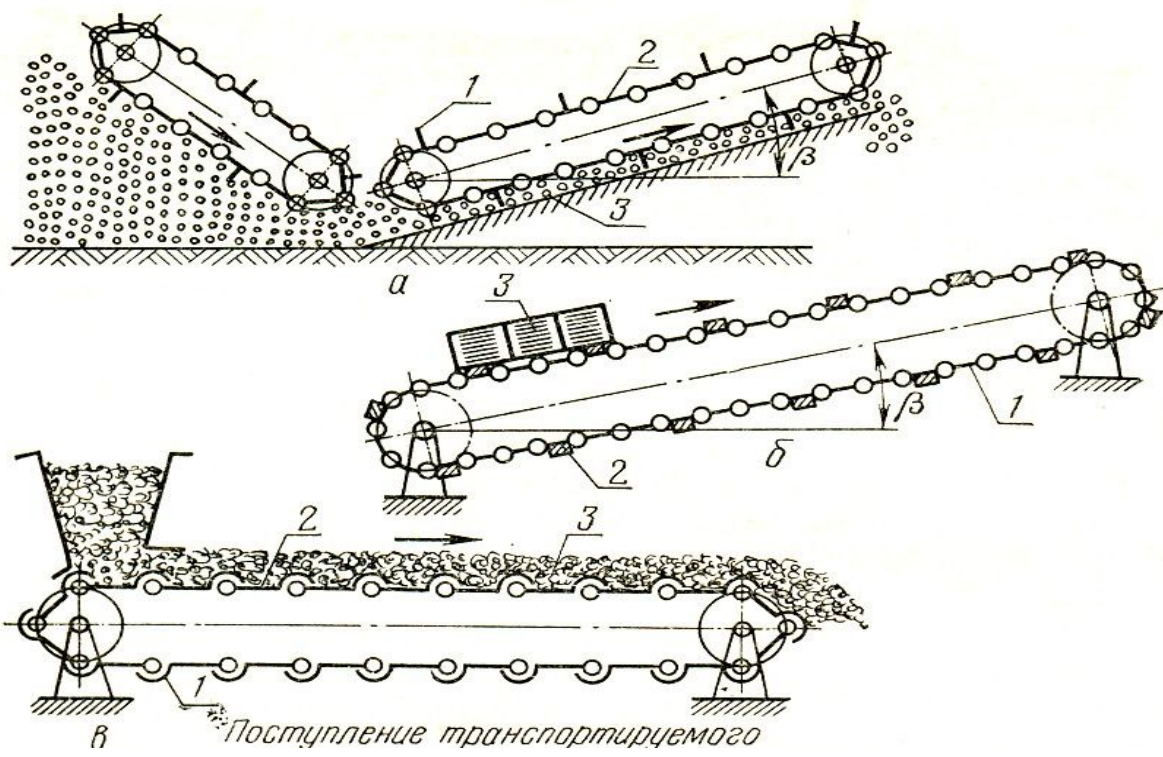
шплінт



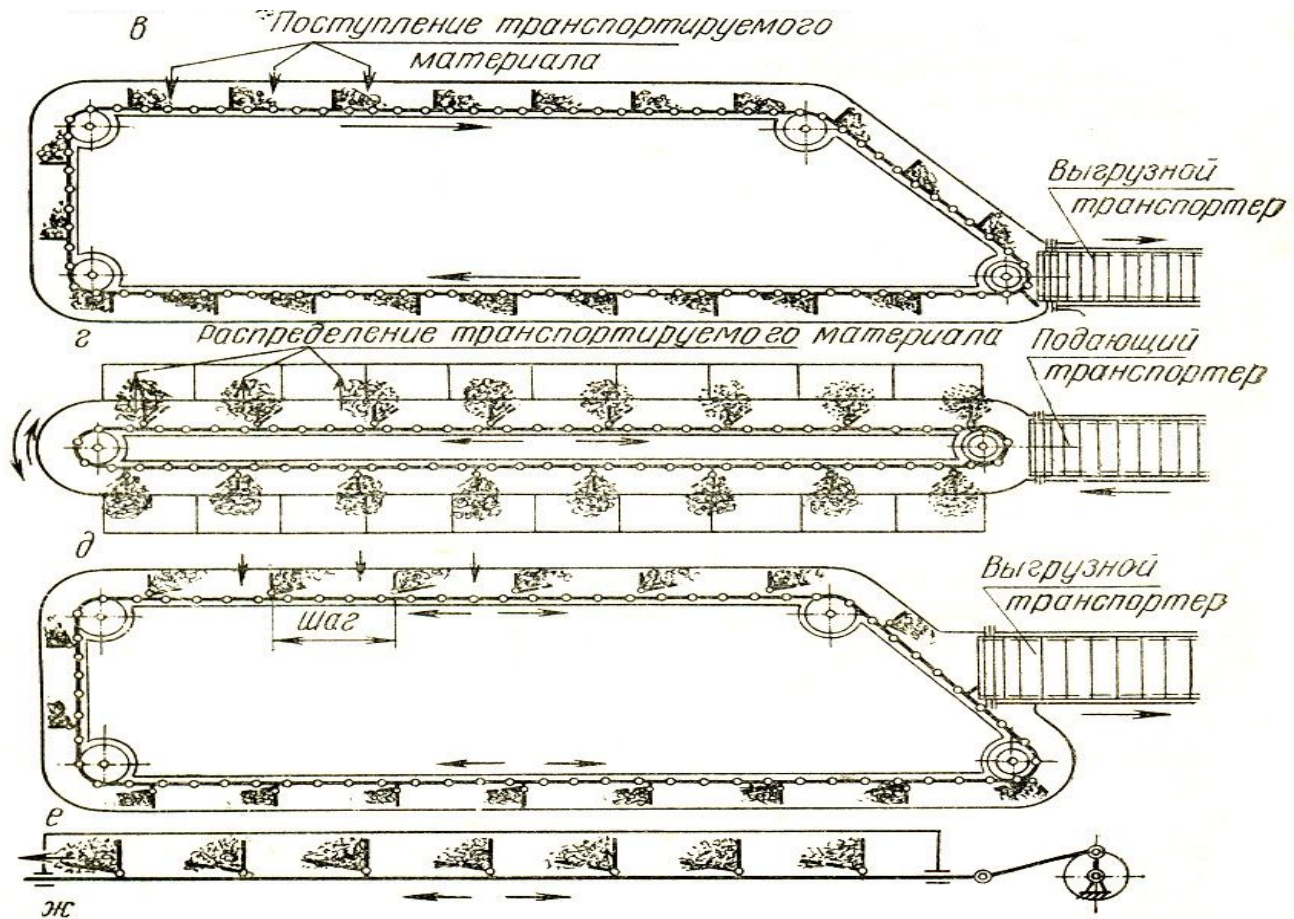
Привод конвеєра



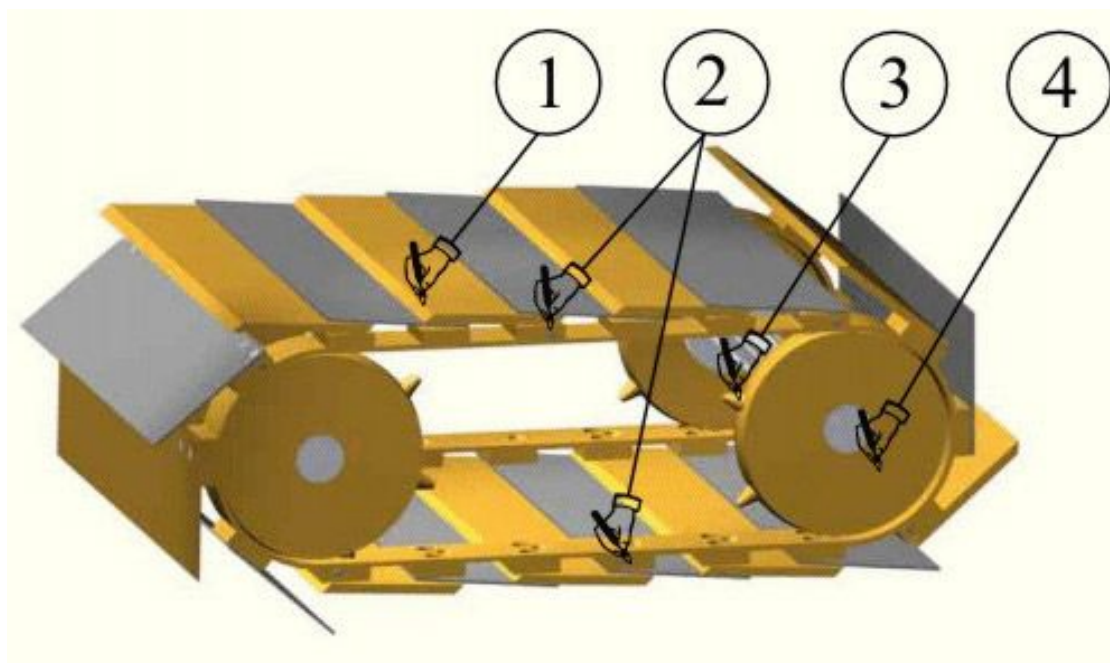
а – скребковый с живильником;
б – планчатый;
в – пластинчатый;



- г – збірний (ланцюгово-скребковий з одностороннім рухом);
- д – розподільний (ланцюгово-скребковий з циклічним рухом);
- е – ланцюгово-скребковий з циклічним рухом на один крок;
- ж – штанговий з шарнірними скребками

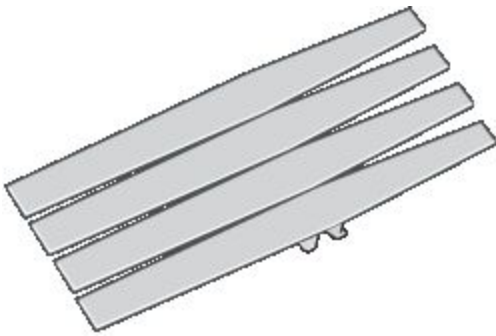


ПЛАСТИНЧАТІ КОНВЕЄРИ

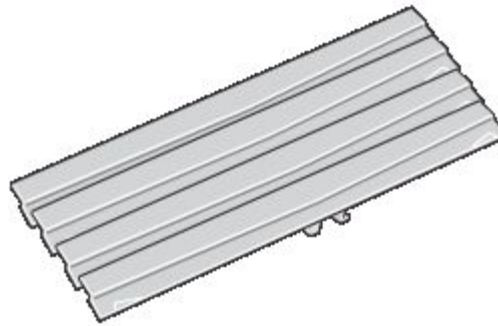




Класифікація пластин



а – відкриті;



б – закриті;

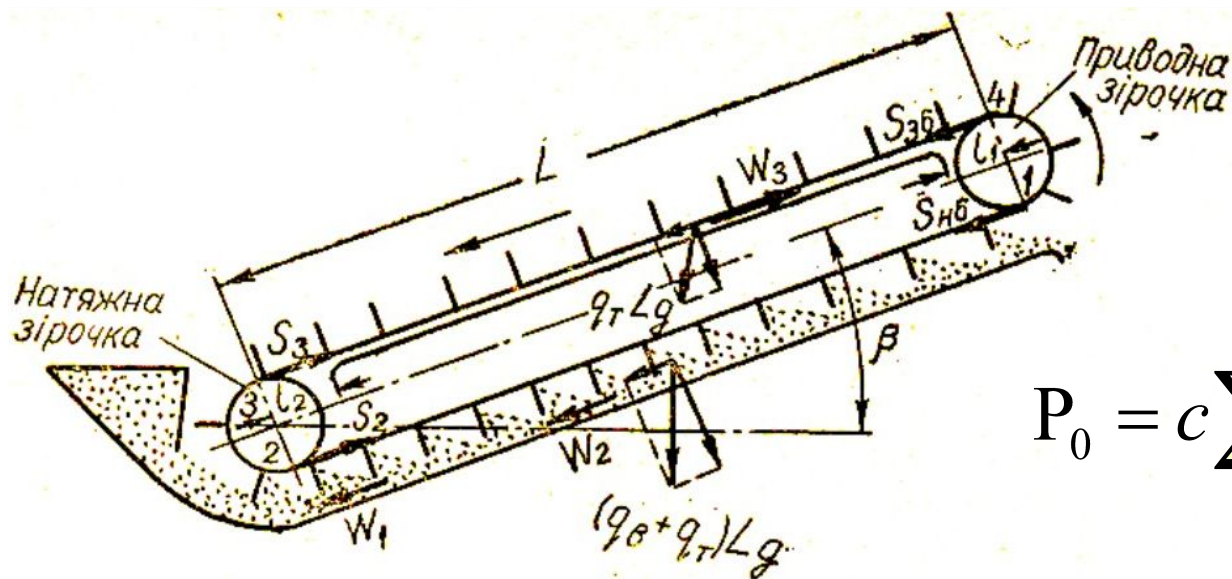


в – спеціальні

Пластинчаті конвеєри



Визначення сил опору руху тягового органу і вибір ланцюга



$$P_0 = c \sum W$$

$$W_1 = \frac{q_B(V^2 - V_0^2)}{0.2} = 5q_B(V^2 - V_0^2)$$

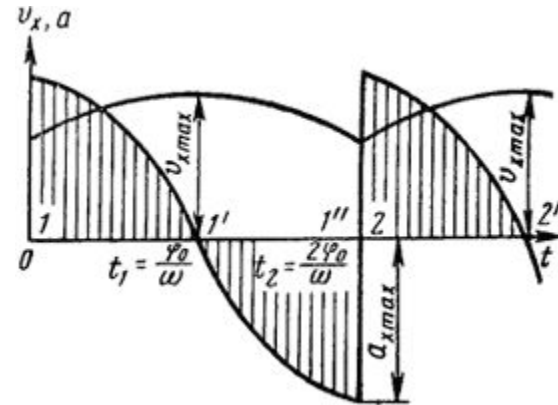
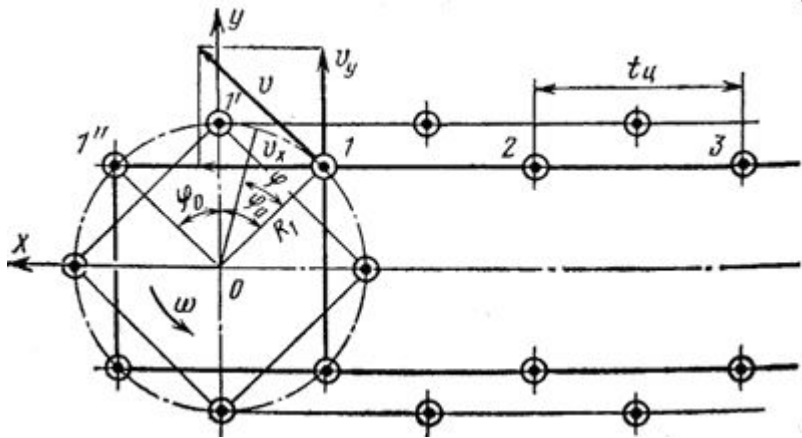
$$W_3 = q_T Lg(\omega_S \cos \beta - \sin \beta)$$

$$W_2 = (q_B + q_T)Lg(\omega_S \cos \beta + \sin \beta)$$

$$W_3 = -q_T Lg \sin \beta$$

Визначення динамічного навантаження в ланцюгу,
сил натягу в його характерних перерізах і рушійної сили

$$V_{\dot{E}} = V_0 \cos \varphi = \omega_0 R_0 \cos \varphi$$



$$P_{\ddot{A}} = 6m \left(\frac{\pi V}{Z} \right)^2 \frac{1}{t}$$

$$S_1 = S_{i\dot{a}} = S_{\delta i \zeta \delta} + P_{\ddot{A}}' + P_{\ddot{A}}'' \quad S_2 = S_1 - W_1 - W_2 - P_{\ddot{A}}'$$

$$P_{\ddot{A}} = 6m \left(\frac{\pi V}{Z} \right)^2 \frac{t_1}{(t_1 + t_2)^2}$$

$$S_4 = S_{\zeta \dot{a}} = S_3 - W_3 - P_{\ddot{A}}''$$

$$S_3 = \frac{S_2}{C_1}$$

$$P_0 = S_{i\dot{a}} - P_{\ddot{A}}' - P_{\ddot{A}}'' - S_{\zeta \dot{a}} \quad \hat{E}_{\dot{O}} = \frac{Q_{\delta i \zeta \delta}^{\delta \dot{a} \dot{a} \dot{e}}}{S_{i\dot{a}}} \geq [\text{K}]$$



