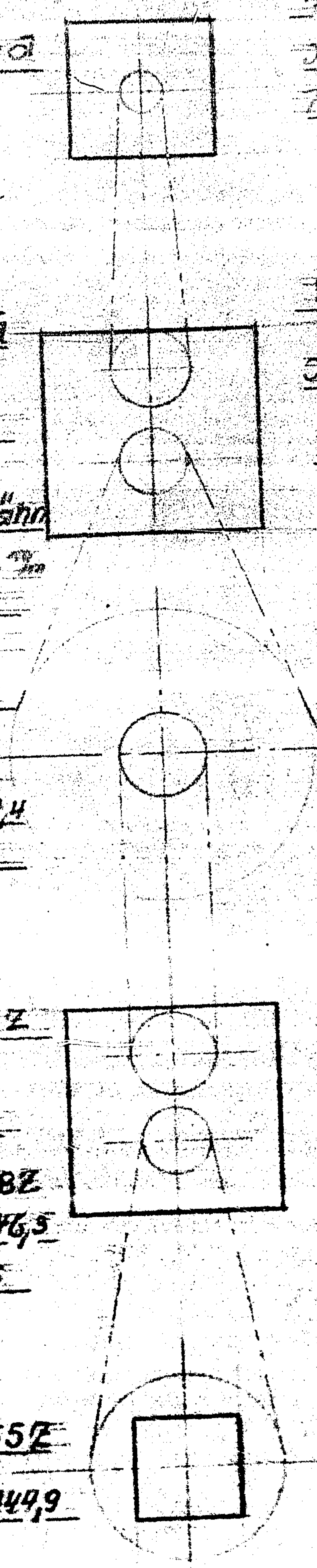
Motor Typ ...

4,5 KW 500 Volt 1450 Um/min

Md = 1895 cmkg Md₂ = 313 cmkg

Riemenzug = Riemenzug =

Keilriemenrad



$i = 3{,}22$

$\eta = 0{,}975$

Keilriemenrad

$i_1 = 2{,}38$

$i_2 = 0{,}387$

$\eta = 0{,}85$

Kettenrad 16 Zähn

t = 25 mm Dt = 130,2 mm

$\eta = 0{,}975$

$i = 3{,}43$

Kettenrad = 55 Z

Dt = 444,9

~~Kettenrad = 36 Z~~

t = 25,4 mm Dt = 291,4

$\eta = 0{,}975$

Variator A,541, i=6 ; n = 450 Um/min

Md_1 = 202,5 cmKg Md_2 = 616 cmKg

n_1 = 193,5 Um/min n_2 = 1165 Um/min

Vorgelege

n_1 = 56,3 Um/min n_2 = 340 Um/min

Md = 2 · 336 = 672 cmKg

Kettenrad = 36 Z

$\eta = 0{,}5$

Kettenrad = 18 Z

t = 25 mm Dt = 146,5

$\eta = 0{,}975$

$i = 3{,}05$

Kettenrad = 55 Z

t = 25 mm Dt = 444,9

Pekrunschneckengetriebe HG 5

$i = 30$

Md = 336 cmKg

n_1 = 1,78 Um/min n_2 = 10,7 Um/min

md = 5030 cmkg

Schleuse

n_1 = 0,613 Um/min n_2 = 3,69 Um/min

Md = 15000 cm Kg

η_{ges} = 0,382 i_{ges} : 2350 bezw. 339

Teilung geänd. am 19.12.44 [signature] Re. 29.11.44

Ammoniakwerk Merseburg G.m.b.H.	Schema des oberen Schleusenantriebe	M 09a −16

Kartiert

19.12.44
30.11.44
Gr. 951