Уважаемые дамы и господа

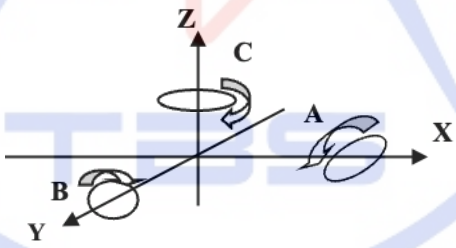
ООО «Технологическое Бюро Станкоремонта», предлагает вам заполнить опросный лист для определения объёма модернизации и (или) ремонта по каждому станку, перед использованием данной информации, просим также Вас ознакомится с ПРАВИЛАМИ, размещенными на странице 9, данного опросного листа.

Опросный лист по модернизации оборудования с ЧПУ

Таблица 1

Наименование организации:	
Контактное лицо (должность):	
Адрес (локация) нахождения объекта модернизации:	
Телефон/факс:	
Электронная почта:	
Завод изготовитель объекта модернизации:	
Модель объекта модернизации:	
Тип оборудования объекта модернизации:	
Заводской номер:	
Год выпуска:	

СИСТЕМА КООРДИНАТ
РИС. 1



ТЕХНОЛОГИЧЕСКОЕ БЮРО СТАНКОРЕМОНТА®

§1. Модернизируемый станок

Таблица 2

Наименование штатного УЧПУ (либо УЦИ), да/нет	
Необходимость замены УЧПУ (либо УЦИ), да/нет	
Класс защиты шкафов управления IP… (стандарт IP54)	
Количество шкафов управления, шт	
Отработанный ресурс, лет	
Состояние механической части станка по пяти бальной системе.	
Число станочных осей, шт.	
Интерполирующие оси, шт.	
Позиционирующие оси, шт.	
Наличие переносного пульта станка, да/нет	
Длина кабеля от электрического шкафа до пульта, метр	
Число шпинделей, шт.	
Количество инструментов в инструментальном магазине, шт.	
Примечание:	

§2. Контроллер электроавтоматики станка

Таблица 3

Количество (дискретных) цифровых входов на УЧПУ	
Количество (дискретных) цифровых выходов на исполнительные устройства	
Количество аналоговых входов на УЧПУ	
Количество аналоговых выходов на исполнительные устройства	
Примечание:	

ТЕХНОЛОГИЧЕСКОЕ БЮРО СТАНКОРЕМОНТА®

§3. Привода подач, двигателей, датчиков обратной связи, и необходимость их замены

Таблица 4

Параметры оборудования			Система координат					
			X	Y	Z	C	A	B
Необходимость замены штатного привода, да/нет								
Мощность штатного привода (кВт)								
Напряжение питания штатного привода (В)								
Выходной ток штатного привода (А)								
Тип электропривода станочной оси (постоянного тока, переменного тока, шаговый)								
Тип, модель, изготовитель штатного привода:								
Система координат	X							
	Y							
	Z							
	C							
	A							
	B							
Система координат			X	Y	Z	C	A	B
Скорость подачи на быстром ходу (по паспорту), (мм/мин)								
Максимальная длина перемещения станочной оси								
Измерительные системы станочной оси	Необходимость замены да/нет							
	Тип, модель, изготовитель штатного преобразователя измерительной системы:							
	Система координат	X						
		Y						
		Z						
		C						
		A						
		B						
	Система координат		X	Y	Z	C	A	B
	Дискретность измерительной системы, (имп./об., или имп/мм)							
	ДОС по принципу действия	Индуктивный						
		Фотоэлектрический						
	ДОС по принципу измерения	Круговой						
		Линейный						
	Длина рабочего хода оси (мм)							
	Число линейных индуктосинов на длине измерения							
	Измерительная система, встроенная в двигатель (да/нет)							
	Тип выходного сигнала датчика (TTL, HTL, sin/cos, резольвер и т.д.)							
	Напряжение питания (В)							
	Длина кабеля (метр) от двигателя до преобразователя							

ТЕХНОЛОГИЧЕСКОЕ БЮРО СТАНКОРЕМОНТА®

Таблица 4.1

Параметры оборудования				Система координат					
				X	Y	Z	C	A	B
Электродвигатель	Необходимость замены штатного двигателя, да/нет								
	Тип, модель, изготовитель штатного двигателя:								
	Система координат	X							
		Y							
		Z							
		C							
		A							
		B							
	Мощность электродвигателя при 50 Гц, (кВт)								
	Номинальный момент, (Mn, Нм)								
	Статический момент (Mo, Нм)								
	Номинальный ток In, (А)								
	Ток в статическом режиме удержания Io, (А)								
	Номинальная частота вращения Nn, (об/мин.)								
	Максимальная частота вращения N max, (об. /мин.)								
	Номинальное напряжение питания U, (В)								
	Соединение фаз обмотки электродвигателя, (Δ/Y)								
	Степень защиты электродвигателя, IP… (стандарт IP54)								
	Климатическое исполнение электродвигателя (стандарт У3)								
	Монтажное исполнение двигателя, (IM)		Фланец						
			Лапы						
			Комбинированный						
	Требования по уровню вибрации электродвигателя		Нормальный уровень вибрации (стандартный вариант);						
			Пониженный уровень вибрации.						
	Положение клеммной коробки:		Сверху						
			Справа						
			Слева						
			Другое						

ТЕХНОЛОГИЧЕСКОЕ БЮРО СТАНКОРЕМОНТА®

Таблица 4.2

Параметры оборудования			Система координат					
			X	Y	Z	C	A	B
	Уровень воздействия внешних механических факторов (вибрации и ударные нагрузки). Стандартный вариант – для группы М1 по ГОСТ 17516.1							
	Температурная защита обмотки статора: – 3 PTC-термистора (стандартный вариант); – иное (указать);							
	Диапазон температур окружающего воздуха: от… до… ^{0}C							
	Особые требования по габаритным и установочно-присоединительным размерам							
	Контроль температуры подшипников с помощью термопреобразователей	(по требованию): – НСХ Pt100;						
		иное (указать)						
	Установка электромагнитного тормоза, да/нет							
	Назначение электромагнитного тормоза (указать):	статический (стояночный);						
		динамический						
	Отношение момента тормоза к моменту двигателя Mт/Mдв (о.е.) или величина момента тормоза, (Нм)							
	Опции тормоза: возможность регулировки тормозного момента (до 0.5Mт), да/нет							

Таблица 4.3

Параметры оборудования			Система координат					
			X	Y	Z	C	A	B
Электродвигатель	Опции тормоза: антиконденсатный подогрев тормозного диска, да/нет							
	Опции тормоза: микропереключатель контроля срабатывания*** ***– укажите тип контакта: нормально-замкнутый или нормально- разомкнутый							
	Напряжение питания тормоза, (В)	~380 В 50 Гц (через выпрямитель);						
	Напряжение питания тормоза, (В)	~220 В 50 Гц (через выпрямитель);						
	Напряжение питания тормоза, (В)	=24 В постоянного тока (выпрямитель отсутствует);						
		иное (указать);						
	Опции тормоза: Ручное растормаживание, да/нет							
	Тип соединения электродвигателя с приводным механизмом (муфта, шкив и т.д.) при соединении, с помощью шкива – указать диаметр и ширину ведущего шкива, тип ремня.							
	Величины осевых и радиальных нагрузок, действующих на вал двигателя.							
	Механическая характеристика приводного механизма M=f(n)							
	Необходимость установки узла независимой вентиляции, напряжение питания (В)							
	Примечание:							

ТЕХНОЛОГИЧЕСКОЕ БЮРО СТАНКОРЕМОНТА®

Таблица 5

Силовой трансформатор	Наименование (марка) силового трансформатора	
	Мощность, (кВт)	
	Напряжение первичной цепи, (В)	
	Напряжение вторичной цепи, (В)	
	Номинальный ток первичной цепи, (В)	
	Номинальный ток первичной цепи, (В)	
	Номинальный ток вторичной цепи, (А)	
Примечание:		
Дополнительная информация:		

§ 4. Привод главного движения

Таблица 6

Необходимость замены штатного двигателя, да/нет			
Модель, Изготовитель штатного привода:			
Тип электропривода (необходимое отметить, +)	постоянного тока регулируемый		
	переменного тока регулируемый		
	переменного тока нерегулируемый с многоступенчатой коробкой переключения скоростей (указать число ступеней)		
Электродвигатель главного движения	Контроль температуры подшипников с помощью термопреобразователей	(по требованию): - НСХ Pt100;	
		иное (указать)	
	Установка электромагнитного тормоза, (да/нет)		
	Назначение электромагнитного тормоза (указать):	статический (стояночный);	
		динамический	
	Отношение момента тормоза к моменту двигателя Мт/Мдв (о.е.), или величина момента тормоза, (Нм)		
	Опции тормоза: возможность регулировки тормозного момента (до 0.5Мт), да/нет		
	Опции тормоза: антиконденсатный подогрев тормозного диска, да/нет		
	Опции тормоза: микропереключатель контроля срабатывания*** ***- укажите тип контакта: нормально-замкнутый или нормально- разомкнутый		
	Напряжение питания тормоза, (В)	~380 В 50 Гц (через выпрямитель);	
		~220 В 50 Гц (через выпрямитель);	
		=24 В постоянного тока (выпрямитель отсутствует);	
		иное (указать);	
	Опции тормоза: Ручное растормаживание, да/нет		
	Положение клеммной коробки:	Сверху	
		Справа	
		Слева	
		Другое	
	Тип соединения электродвигателя с приводным механизмом (муфта, шкив и т.д.) при соединении, с помощью шкива - указать диаметр и ширину ведущего шкива, тип ремня.		
	Величины осевых и радиальных нагрузок, действующих на вал двигателя.		
	Механическая характеристика приводного механизма M=f(n)		
	Необходимость установки узла независимой вентиляции, напряжение питания (В)		
	Мощность вентилятора, (кВт)		
	Напряжение питания вентилятора, (В)		

ТЕХНОЛОГИЧЕСКОЕ БЮРО СТАНКОРЕМОНТА®

Таблица 6.1

Электродвигатель главного движения	Номинальный ток вентилятора, (А)	
	Номинальный вращающий момент, (Нм)	
	Номинальная частота вращения, (об/мин.)	
	Номинальное напряжение якоря, (В)	
	Номинальный ток якоря, (А)	
	Номинальное напряжение возбуждения, (В)	
	Номинальный ток возбуждения, (А)	
	Наименование коммутационного реактора	
	Номинальный ток коммутационного реактора, (А)	
	Соединение фаз обмотки электродвигателя (Δ/Y)	

Таблица 6.2

Электродвигатель главного движения	Измерительная система	Измерительная система встроена в двигатель	Да	
			Нет	
		ДОС по принципу действия	Индуктивный	
			Фотоэлектрический	
		ДОС по принципу измерения	Круговой	
			Линейный	
		Наименование (марка) преобразователя измерительной системы		
		Дискретность измерительной системы (имп/оборот)		
		Передаточное отношение между шпинделем и датчиком измерительной системы		
		Длина кабеля измерительной системы, (метр)		
		Число кинематических ступеней шпинделя		
Редуктор привода		Частота вращения шпинделя, (об/мин.)		Минимально
				Максимально
		Частота вращения шпинделя, (об/мин.)		Минимально
				Максимально
		Способ переключения ступеней диапазонов	Ручной	
			Автоматический	
Дополнительная информация:				

ТЕХНОЛОГИЧЕСКОЕ БЮРО СТАНКОРЕМОНТА®

§ 5. Бланк заказа асинхронного электродвигателя для работы с преобразователем частоты

РИС. 2

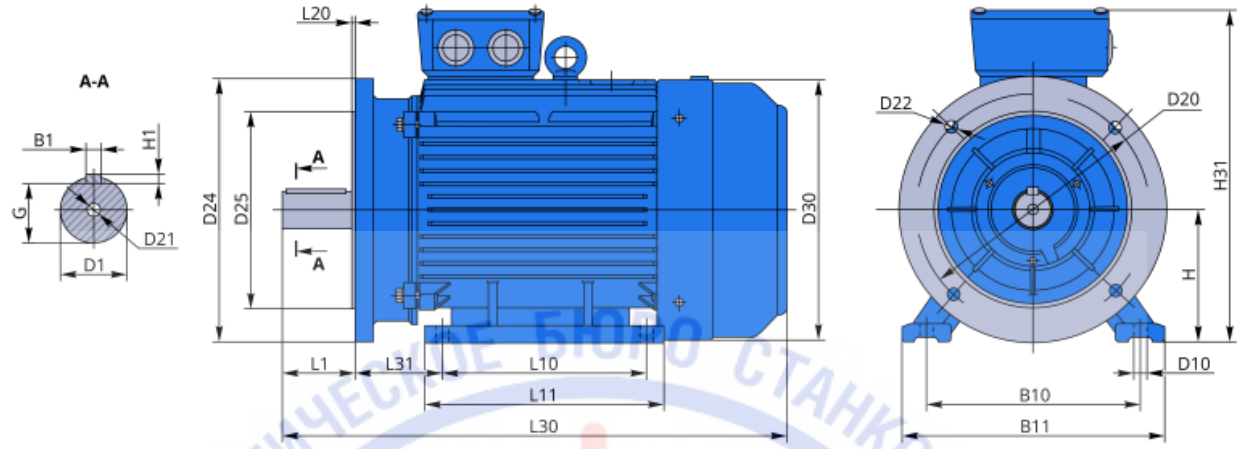


Таблица 7

Двигатели							
Обозначение (имя станочной оси)		X	Y	Z	C	A	B
Размеры (мм.)	L1						
	L10						
	L11						
	L20						
	L30						
Размеры (мм.)	L31						
	D1						
	H1						
	D21						
	G1						
	B1						
	D24						
	D25						
	D10						
	D20						
	D22						
	H						
	H31						
	B10						
	B11						
Монтажное исполнение (IM)							
Дополнительная информация:							

- Все материалы, размещенные на сайте http://3288890.ru/ и http://tbmr.ru/ , а также на других сайтах проекта, а также материалы, предоставляемые вам в ходе оказания платных услуг (контент) являются объектом авторского права, исключительные права, на использование которого принадлежат компании ООО “ТБС” (Общество с ограниченной ответственностью “Технологическое Бюро Станкоремонта”), независимо от факта регистрации и территории их действия.

- Пользуясь услугами компании ООО “ТБС”, вы получаете право использовать образовательный контент в личных некоммерческих целях. Стоимость коммерческого использования авторских материалов оценивается в сумме, эквивалентной 5 000,00 (Пять тысяч) долларов США за один календарный месяц использования.

- Копирование, переработка, модификация, полное или частичное использование, публичное воспроизведение и распространение материалов, размещенных на сайте, или предоставляемых вам в ходе обучения, равно как и использование контента в коммерческих целях, без письменного разрешения правообладателя, строго запрещено и преследуется по закону.

- Данная информация является объектом интеллектуальной собственности согласно ст. 1225 ГК РФ и не может передаваться третьей стороне, без предварительного письменного разрешения собственника данной информации.

- Мы имеем право по своему выбору требовать от нарушителя полного возмещения убытков, причиненных таким нарушением или же выплаты нарушителем компенсации в размере двойной платы за правомерное использование объектов интеллектуальной собственности, за каждый случай неправомерного использования.

- В случае отказа нарушителя от добровольной выплаты компенсации, мы будем вынуждены обратиться в правоохранительные органы, инициировать уголовное преследование нарушителя и взыскать денежную компенсацию в принудительном порядке.

С уважением, Генеральный директор ООО «ТБС» - А.И. Потатуев