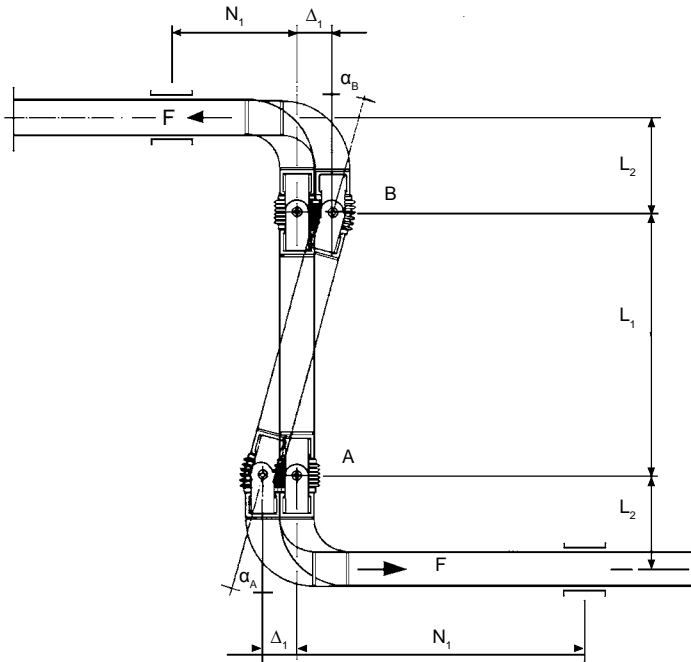


Příklady nejčastějšího použití kloubových kompenzátorů s jednou osou otáčení - rovinné kompenzační útvary Z, L, U

Kompenzace tvaru Z



Legenda:

M_o ohybová tuhost (Nm/deg)
 M_t třecí moment (Nm/bar)
 údaje z katalogu

$$\alpha = \alpha_A + \alpha_B$$

$$L_1 = \frac{\Delta_1 + \Delta_2}{\sin \alpha}$$

$$M = M_A = M_B$$

$$M = M_o + M_t$$

$$F = \frac{2M}{L_1}$$

$$\Delta_1 \geq \Delta_2$$

$$\sin \alpha_C = \frac{\Delta_2}{L_1}$$

$$\sin \alpha_A = \frac{\Delta_1 + \frac{\Delta_2 \times L_2}{L_1}}{L_3}$$

$$\sin \alpha_B = \sin \alpha_A + \sin \alpha_C$$

$$F_2 = F_4 = \frac{M_A + M_B}{L_3}$$

$$F_1 = F_3 = \frac{(M_C + M_B) \times L_3 + (M_A + M_B) \times L_2}{L_1 \times L_3}$$

$$M_1 = F_4 \times N_2 + M_A$$

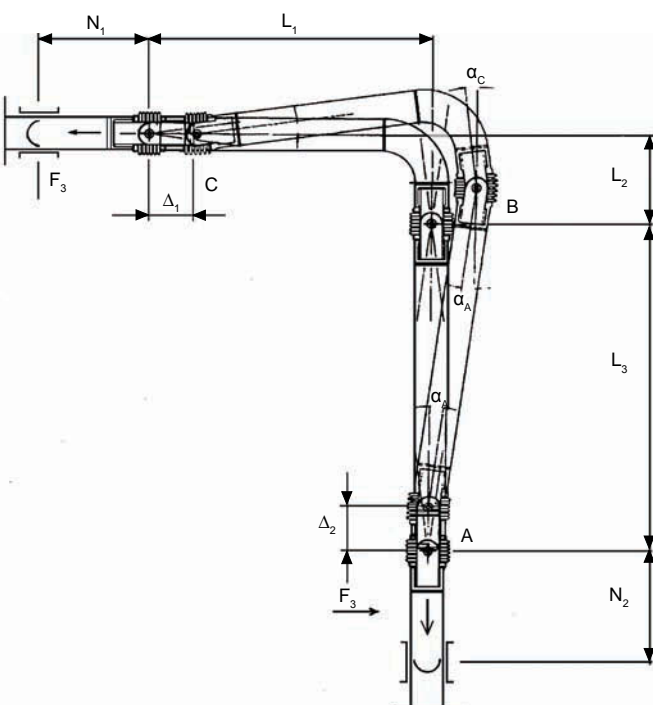
$$M_2 = F_1 \times N_1 + M_C$$

$$M_B = M_o \times \alpha_B + M_t \times p$$

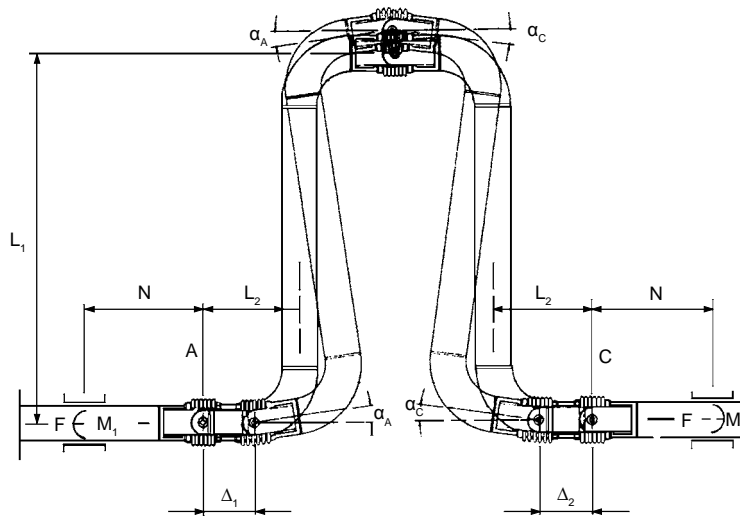
$$M_A = M_o \times \alpha_A + M_t \times p$$

$$M_C = M_o \times \alpha_C + M_t \times p$$

Kompenzace tvaru L



Kompensace tvaru U



$$L_1 = \frac{\Delta_1 + \Delta_2}{\sin \alpha_B}$$

$$\sin \alpha_B = \sin \alpha_A + \sin \alpha_C$$

$$F = \frac{M_A + M_B}{L_1}$$

$$M_A = M_0 \times \alpha_A + M_t \times p$$

$$M_B = M_0 \times \alpha_B + M_t \times p$$

$$M_C = M_A$$

Příklady použití kloubových kompenzátorů

