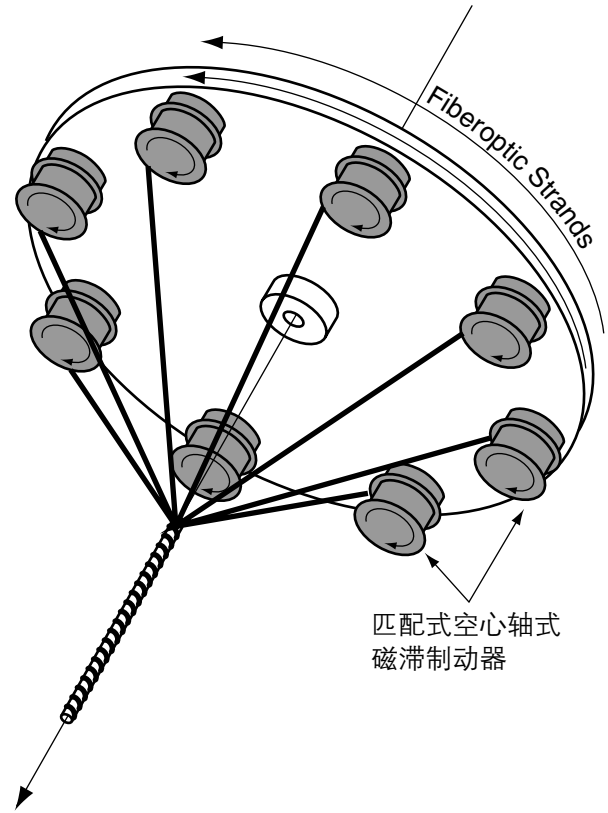
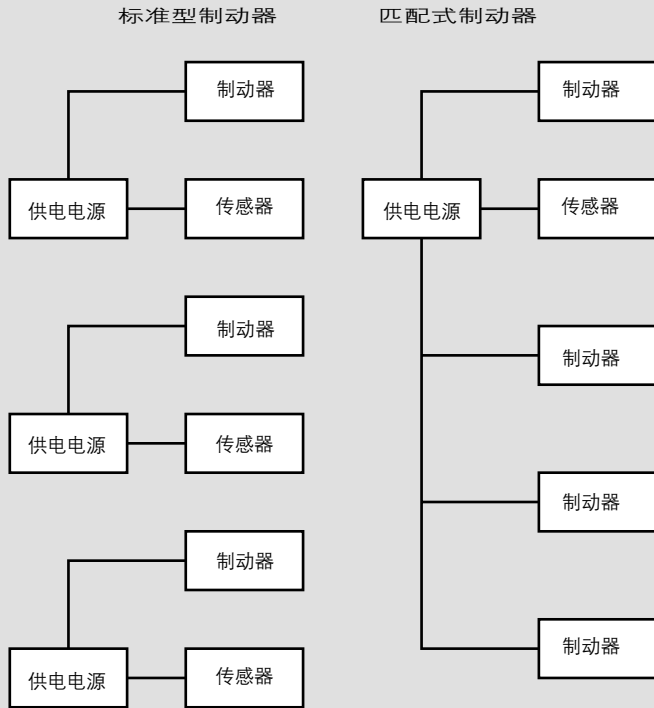
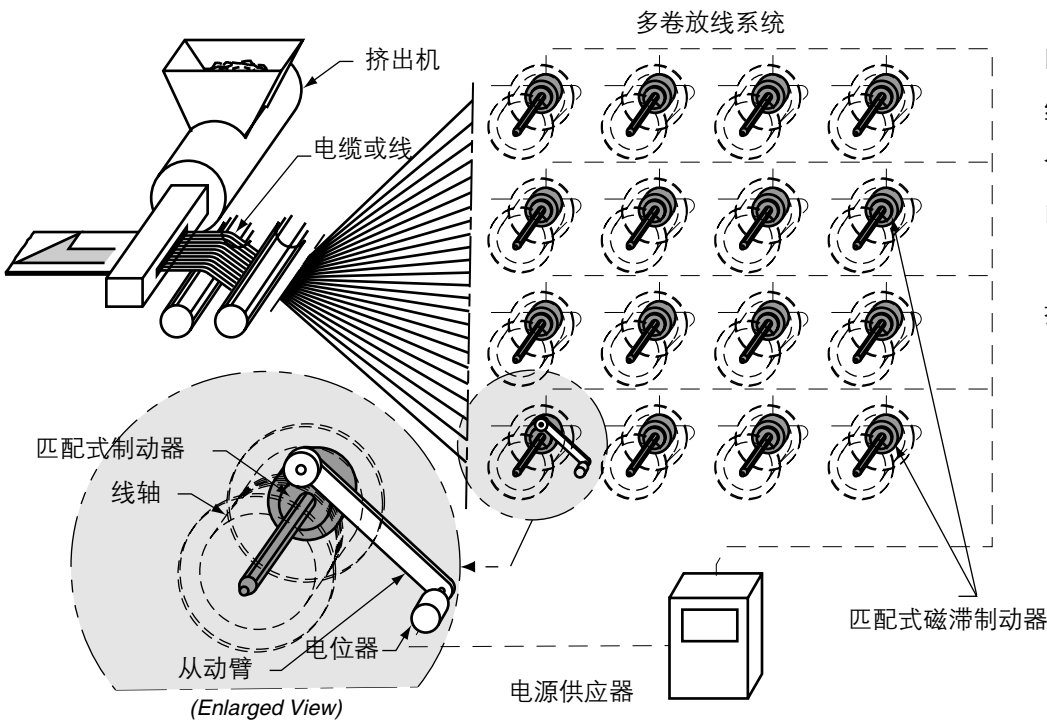


标准型与匹配式制动器的控制方式



磁滞制动器安装于光纤设备包覆层扎纱放线过程的张力控制应用中。



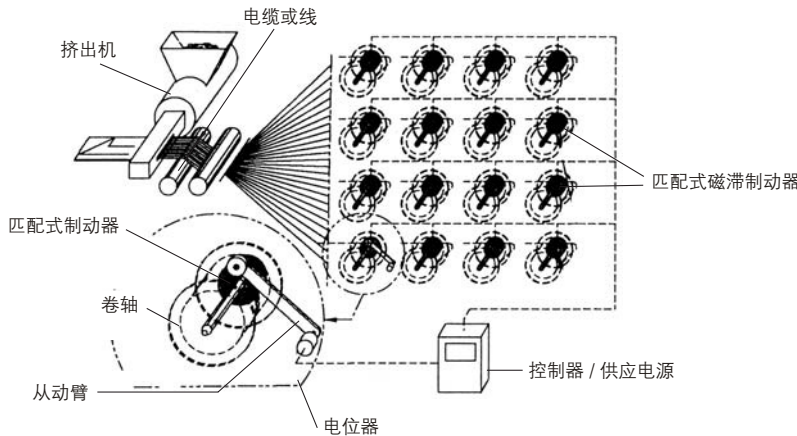
匹配式磁滞制动器在多轴放线系统应用中，通常在系统中使用一个传感器来控制张力。由于特殊校准的“匹配”制动器，使它可将放线张力的一致性保持在匹配点的±以内。



尺寸请参见HB和LB系列磁滞制动器

在多卷轴的张力控制应用中，如何使每一卷轴的张力都能保持一致是非常重要的。最普遍的做法是通过一个闭环伺服控制系统，搭配收卷芯、放卷芯及张力传感器来控制流经制动装置的电流大小。但这种方法最大的问题就在于每一卷轴都需要一组独立的控制装置，不仅增加了制造成本，而且控制也变得非常复杂。

匹配式磁滞制动器可在预先指定的扭力-电流特定点都是互相匹配的。每个匹配式磁滞制动器对应于此一预设点的误差均在±1%以内。而沿着扭力-电流曲线上的任一点（从0扭力至预设扭力匹配点），各制动器之间的扭力最大偏差不会超过其预设匹配点扭力值的±4%。由于具有此种匹配能力，一套需要同时控制多组张力的系统如果采用匹配式制动器并将其应用在匹配点，当供给相同电流时，其张力的一致性可控制在±1.5%以内。预设匹配点可以在额定扭力50%到100%之间的任何一点，这也使得匹配式磁滞制动器可以在特殊的应用中发挥最大的效益。



匹配式磁滞制动器在多轴放线系统应用中，通常在系统中使用一个传感器来控制张力。

由于特殊校准的“匹配”制动器，使它可将放线张力的一致性保持在匹配点的±1.5%以内。

型号	额定扭矩 (N.m)	工作电流 (mA)	电阻 在25°C ± 10% (ohm)	电压 (V DC)	最大转速 (min ⁻¹)	滑动功率 (Watt)		空载扭矩 没有电流时 (N.m)	转子惯量 (kgcm ²)	重量 (kg)
						在短时间模式下	在连续模式下			
MHB- 3M-2	0.024	155	171	25	20,000	20	5	3.53 × 10 ⁻⁴	0.0043	0.101
MHB- 10M-2	0.095	143	180	24	20,000	35	8	7.06 × 10 ⁻⁴	0.0435	0.234
MHB- 20M-2	0.15	232	120	24	20,000	50	12	7.77 × 10 ⁻⁴	0.0458	0.320
MHB- 50M-2	0.38	270	95	24	15,000	90	23	1.55 × 10 ⁻³	0.1670	0.755
MHB- 140M-2	1.2	270	95	24	12,000	300	75	5.42 × 10 ⁻³	1.00	1.840
MHB- 250M-2	2.1	289	96	24	10,000	450	110	7.77 × 10 ⁻³	3.45	3.490
MHB- 450M-2	3.6	473	50	24	8,000	670	160	1.51 × 10 ⁻²	7.50	5.440
MHB- 750M-2	5.8	410	60	23	6,000	1000	200	5.00 × 10 ⁻²	14.50	12.100
MHB-1750M-2	14.5	535	52	26	6,000	2400	350	9.18 × 10 ⁻²	62.50	24.400
MLB- 250M-2	2.1	289	96	24	3,000	450	110	7.77 × 10 ⁻³	3.45	3.00
MLB- 450M-2	3.6	473	80	24	2,500	670	160	1.51 × 10 ⁻²	7.50	5.30
MLB- 750M-2	5.8	410	60	23	2,000	1000	200	5.00 × 10 ⁻²	14.50	10.00
MLB-1750M-2	14.5	535	48	28	1,800	2400	350	9.18 × 10 ⁻²	62.00	21.00