

Sterowanie żurawiem

Dodano: 15.03.2012

15.03.2012

Mechaniczne kontra elektromechaniczne.

Czym różnią się od siebie te rodzaje sterowania żurawiem?



Większość żurawi ma osiem siłowników (lub zestawów siłowników): rotator, chwytak, wieżyczka, dwa ramiona, dwie podpory i teleskop (tego ostatniego może nie być).

Producenci rozdzielaczy hydraulicznych muszą znaleźć jakieś wyjście ? jak za pomocą jak najmniejszej liczby dźwigni sterować wszystkimi funkcjami żurawia?

Sporym ułatwieniem było już wynalezienie dźwigni krzyżakowych (tzw. ?XY?) ? mechanicznych, ale wychylających się w dwóch płaszczyznach, więc mogących kierować zarówno obrotem, jak i podnoszeniem ramienia.

Nadal pozostaje jednak kwestia otwierania chwytaka i wysuwu teleskopu. I tu z ratunkiem przychodzą przełączniki elektryczne. Montowane są one na szczycie dźwigni dwukierunkowych. Powstaje sterowanie mieszane ? elektromechaniczne.

Największą zaletą sterowania elektromechanicznego jest to, że kierować żurawiem można bez odrywania rąk od dwóch głównych dźwigni. Jedynie po to, by opuścić lub podnieść podpory, trzeba przenieść ręce na mniejsze dźwigienki pośrodku.

Sterowanie elektromechaniczne jest przy tym zwykle niewiele droższe od sterowania w pełni mechanicznego (typu 6/8 XY), w którym także wysuw teleskopu i otwieranie chwytaka wymagają oderwania rąk od dźwigni krzyżakowych.

Dla wprawnego operatora różnica jest uderzająca! Wydajność rośnie niewspółmiernie.

firmylesne.pl

Źródło: [Nowa Gazeta Leśna](#)

Komentarze (0)

Nie dodano jeszcze żadnego komentarza.