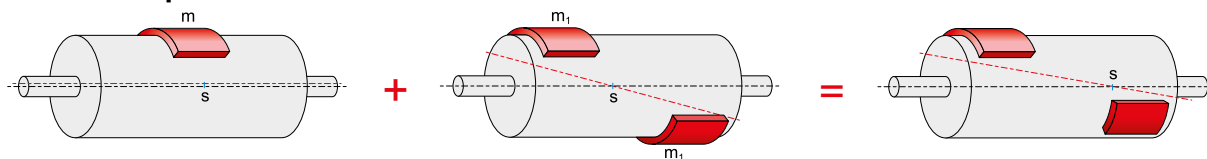


Виды балансировки



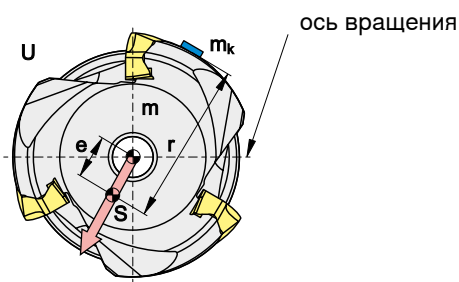
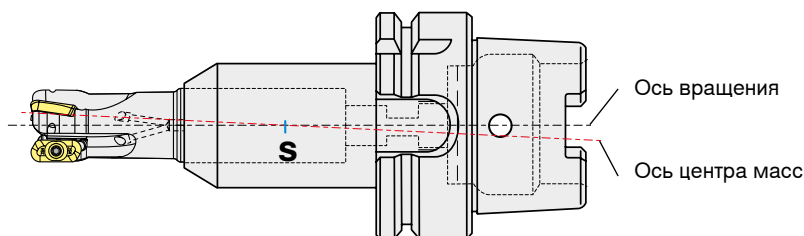
Статический дисбаланс

Моментный дисбаланс

Динамический дисбаланс сумма статического и динамического

Дисбаланс состояние ротора при котором ось центра масс не совпадает с осью вращения

$$U = m \cdot e \text{ [gmm]}$$



Дисбаланс появляется под действием центробежной силы при вращении ротора.

$$F = u \cdot \omega^2 = m \cdot e \cdot \omega^2 = \frac{m \cdot e \cdot (2 \cdot \pi \cdot n)^2}{60^2} \text{ [N]}$$

$$m_k = \frac{m \cdot e}{r} \text{ [g]}$$

- m = масса [g]
- e = радиус центра масс [мм]
- S = ось центра масс
- m_k = противовес
- U = дисбаланс
- ω = угловая скорость [s^{-1}]

Причины несимметричного распределения масс относительно оси вращения

- Точность изготовления (фрезы и адаптера)
- Направляющие канавки на фланцах SK /BT
- Необработанные канавки
- Направляющие канавки на HSK A, B, C, D
- Расположение зажимного винта (Weldon, Whistle Notch)
- Цанговый патрон (радиальное расположение пазов)
- Оправка и гайка
- Хвостовик типа Weldon и Whistle
- Различный шаг вставок на фрезе