



## TYPOWANE WĘZŁY JEDNOSTKA PINOŁOWA PJR–A H

Jednostka pinolowa PJR – A H może wykonywać operacje wiercenia, wytaczania, ewentualnie wycinania gwintów.

### Opis wykonania podstawowego jednostki

Wysuwana hydraulicznie jednostka pinolowa znajduje się w formie przesuwanej na korpusie walca. Tłoczony olej jest doprowadzany do tylnego kołnierza korpusu. Z przedniej strony skok pinoli jest ograniczony dwoma nastawnymi śrubami oporowymi.

Wrzeciono według normy DIN 69002 znajduje się w przedniej części pinoli w łożyskach kulkowych ze skośnym stykiem. Stożkowa wnóżka wrzeciona typu HSK-C dwudług DIN 69063-1 jest wyposażona w czteropunktową ręcznie sterowaną tuleję mocującą uchwytów narzędzi. W tylnej części pinoli znajduje się wał napędowy, który jest połączony z wrzecionem za pomocą sprężystego bezluzowego sprzęgła. Wrzeciono jest uszczelnione uzdatnionym sprężonym powietrzem.

Skrzynka przekładniowa z pasową przekładnią i silnikiem elektrycznym napędu wrzeciona jest przykręcona śrubami na tylnym końcu pinoli. W korpusie skrzyni znajdują się walcowe tuleje, przez które przechodzą dwa kołki prowadzące, wetknięte w tylny kołnierz korpusu pinoli. Na tylnej osłonie szafy jest zamocowany wyłącznik służący do kontroli przerwania pasa (w razie przerwania pasa powstanie odchylenie pomiędzy zaprogramowanymi rzeczywistymi obrotami wrzeciona).

### Środkowe doprowadzenie cieczy obróbkowej do skrawania

W razie potrzeby do tylnego końca wału zostaje przymocowane rotujące doprowadzenie cieczy obróbkowej do skrawania.

### Pozycja robocza jednostki

Jednostka może pracować w dowolnej pozycji.

### Parametry techniczne jednostki

Oznaczenie typu jednostki	PJR 80/125 A hydrauliczna	PJR 100/125 A hydrauliczna
<b>Maksymalne wysunięcie pinoli [mm]</b>	125	125
<b>Średnica wrzeciona w łożyskach [ mm ]</b>	45	45
<b>Zakończenie wrzeciona</b>	HSK-C 40 (alt. 50)	HSK-C 50
<b>Maksymalne obroty wrzeciona [min<sup>-1</sup>]</b>	8000	4500 (alt. 7000)
<b>Nominalny/maksymalny/moment graniczny na wrzecionie [Nm] <sup>1)</sup></b>	25/43/86	40/60/120
<b>Silnik elektryczny</b>	silnik elektryczny asynchroniczny lub siłownik (dobiera się według wymaganych parametrów)	
<b>Siła poosiowa przy nacisku 6,3 MPa [kN]</b>	10	16
<b>Posuw minimalny [mm.min<sup>-1</sup>]</b>	20	12,5
<b>Zużycie oleju na posuw 100 mm.min<sup>-1</sup> [dm<sup>3</sup>.min<sup>-1</sup>]</b>	0,206	0,346
<b>Ciężar jednostki [kg] <sup>2)</sup></b>	73	117

Uwagi:

1) moment nominalny.....przy trwałym obciążeniu (zob. DIN 69002)  
maksymalny moment....przy przerywanym obciążeniu (moment nominalny sprzęgła)

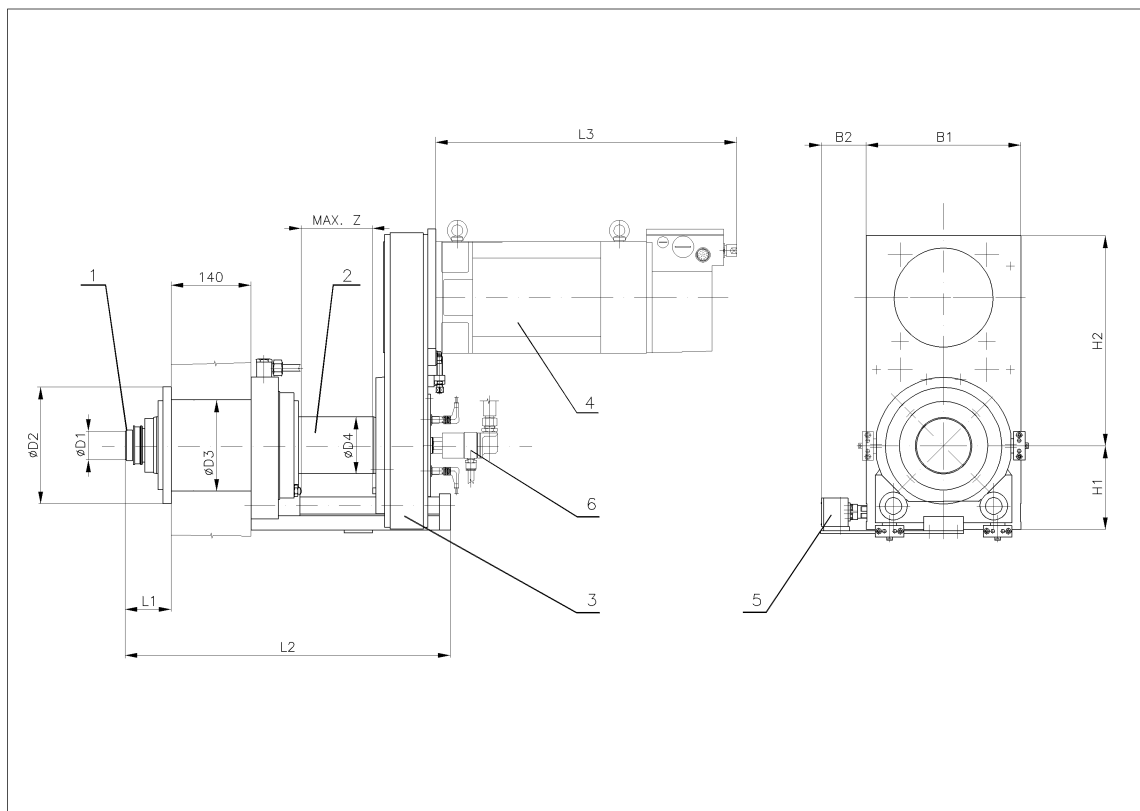
- Ze względu na nieustanny rozwój dane przedstawione w szczegółach nie są zobowiązujące, podstawowy typ można dostosować do wymagań klienta.

moment graniczny.....obciążenie graniczne (maksymalny moment sprzęgła)  
 2) obliczone wartości – zostaną wyszczególnione po zważeniu dla konkretnego silnika

## Wymiary podstawowe i przyłączeniowe

wymiary w mm

Oznaczenie typu jednostki	B1	B2	D1	D2	D3 h6	D4	H1	H2	L1	L2	L3	Z
PJR 80/125 A	210	79	40 (50)	165	125	80	103	350	70	552	wg silnika	125
PJR 100/125 A	272	79	50	205	160	100	147	373	81	572		125



- |                  |   |
|------------------|---|
| 1...wrzeciono    | 4...silnik elektryczny                                    |
| 2...pinola       | 5...wyłącznik końcowy                                     |
| 3...szafa napędu | 6...rotujące doprowadzenie cieczy obróbkowej do skrawania |

- Inne typy: PJR – A NC

- Ze względu na nieustanny rozwój dane przedstawione w szczegółach nie są zobowiązujące, podstawowy typ można dostosować do wymagań klienta.