

시공도 스쿼치

본드가 단박시 전기 신호 발생.

9. 유압 리프트

유압 리프트 → 다른 사람에게 설장을 쉽게. 화기위해
이러한 팔 하도록, 간단하게 풀림.

유압압 원리 기준 | KS 규격, ISO에 따름
(2019년 개정) ISO 1219-1

플러그 잠속점 = 유압 리프트 풀을 할 때
메카라이

고압 블록 = 호기 가스.

이득목메이틀 = 미네랄 지광.

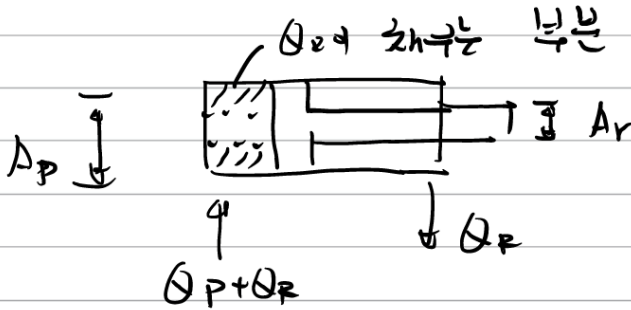
리프트 밸브는 → 리프트 구조가 상류측이 연결되어
있으므로 압력이 하면 밸브 동작.

감압 밸브 = 피어 밸브가 하류측이 있음.

1차항 제기 밸브 = 가라 넘어 사봉 part, W시. 각
같은 것

유압 회로시 고려 사항 ① 기능 ② 안전 ③ 효율

재생 회로 = 부동 슬리퍼에서 전진 속도를 증가



$$Q_{total} = Q_P + Q_R \quad \theta_P \text{ B 정압유량}$$

θ_P 는 A_R 의 변위를 채움

$$PQ = \text{출력} = F \cdot v = T\omega = VI$$

속도를 구하려면 $PQ/F = v$

$$N/m^2 \cdot Q/N = Q/m^2 = v$$

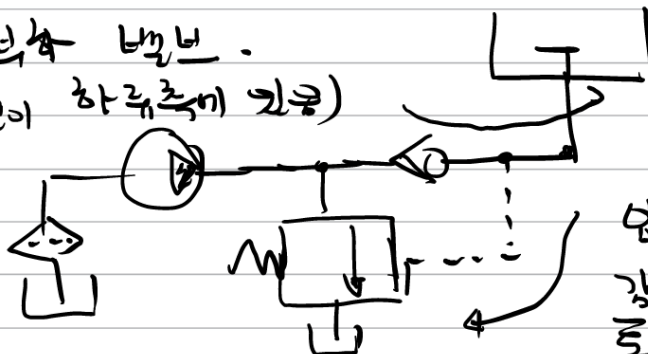
$$\theta_P / A_R = v_{at} \quad \text{재생 회로가 아닐 경우}$$

$$Q_P / A_P \quad \text{속도 느낌}$$

재생 회로는 drilling machine의 사용

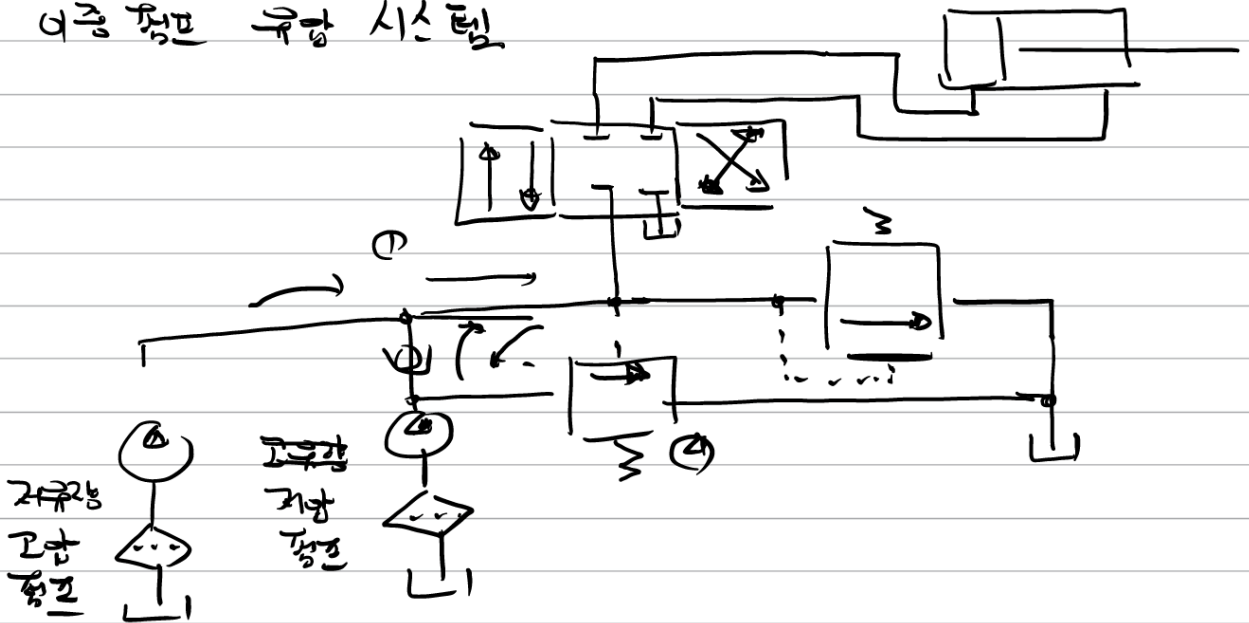
정압 부속의 배분

(p.의 배분이 하류측에 있음)



압력이 되면 하류측을 강하게 펌프 -> 탱크로 유출

다중 정전 유압 시스템



- ① ~~과압~~ 정전 2개가 실린더에 유체 공급
- ② 6전압을 가하면 양쪽이 흡
- ③ Check 밸브를 유체가 바뀌기 않고, 고압 압정전 계속 양쪽을 build
- ④ 부부하 밸브 동작 → 과압정전은 부부하로 동작.

가운데 밸브는 밸브

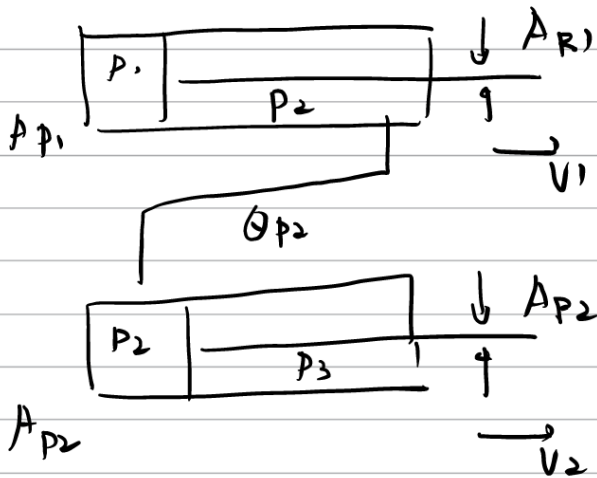
흡착 방향이 강하게 바뀌는 경우, 양쪽이 제어를 하지 않으면 사고 발생 가능성 높은 경우 적당 양쪽이 차야 동작하도록 구성.

수시정전

실린더 동기 회로

한 방향으로 회전 실린더 = 2개 실린더를 똑같이
 움직일 수 없음

동기화 하려면 각각의 회전을 해야 함



$$V_{D2} = \frac{\theta_{P2}}{A_{P2}} = \frac{(A_{P1} - A_{R1}) V_1}{A_{P2}}$$

$$V_2 = V_1 \text{ 가 되려면}$$

$$A_{P2} = A_{P1} - A_{R1}$$

② ~~AS를 선택~~

Maximum Marking 크기는 5
점까지 IC = 2.

9-3 유압 히로 설계 해석, fail safe

1) fail safe

시스템이 fail 된다고 안공성을 확보
Overload protection.

two handed safety system.

또

2) 유압식 모터 속도 제어 히로.

속도 : 유량 / 단면적

전진에서 유량 조절 motor in flow control

후진에서 부유량 조절 motor out

motor out은 부하가 심할 때 방향과 같은 운동은

한편 축방향과 높으로 설치

→ 심한 전진시 과도한 압력 발생 → (일) 발생 → (이) 터기 발생
발생.

기유압 모터 속도 제어.

변기 피스를 유량을 제어 → 속도 제어

4) 유압 모터 제동 시스템

(원리) 관성의 큰 물체를 돌리다 갑자기 멈추면 - 물체는

계속 돌아가게 함 \Rightarrow flywheel effect

모터는 이 때 pump를 작동

모터 키러는 양력 펌프를 흡수속 양력 상승

~~FCU의 flywheel을 조절해~~

\rightarrow check valve, relief valve로 양력 상승 방지

5) 정유압 변속 펌프 hydrostatic transmission

모터는 고정 방향대로 시동

펌프를 가변 용량, 방향의 변질수 있는 펌프

사용하여 펌프로 모터를 제어.

6) 공기 - 오일 회로.

작은 공기를 사용 하는데 유압이 감시 필요한 구간.

7) 기계 유압 시동 시스템

power starting