

## Аксиально-поршневые регулируемые гидромоторы с наклонным блоком цилиндров серии H2V

Предназначены для работы в объёмных гидropередачах с разомкнутым и с замкнутым потоком, особенно если необходимо в процессе работы изменять частоту вращения исполнительных механизмов. Коэффициент регулирования рабочего объёма гидромотора составляет 3,46.

Конструктивное исполнение гидромоторов серии **H2V** разработано с учетом требований их применения с механическими редукторами привода гусеничного хода мобильных машин, для встраивания вместе с редуктором в барабаны лебёдок и гидромотор-колес пневмоколёсных машин. Имеется исполнение с прифланцованными клапанами для применения в гидроприводах с разомкнутым и замкнутым потоком РЖ. Основные параметры регулируемых гидромоторов с наклонным блоком серии **H2V** в табл.5.

Таблица 5.

Типоразмеры гидромоторов		55	75	108	160	226
Рабочий объём, см <sup>3</sup>	V <sub>макс</sub>	54,8	75,3	107,5	160,8	225,1
	V <sub>мин</sub>	15,8	21,7	31,0	46,4	64,9
Давление, МПа	P <sub>ном</sub>	35				
	P <sub>макс</sub>	45				
Расход потока, л/мин макс. при V <sub>макс</sub>	Q <sub>макс</sub>	214	263,8	344	450	563
Частота вращения, об/мин макс при V <sub>макс</sub> и V < V <sub>макс</sub>	n <sub>макс</sub>	3900	3500	3200	2800	2500
	n <sub>предел</sub>	5100	4600	4200	3600	3200
Мощность, кВт, при V <sub>макс</sub> и P <sub>ном</sub>	N <sub>макс</sub>	125	154	201	263	328
Крутящий момент, Н.м, при V <sub>макс</sub>	M <sub>ном</sub>	305	420	599	896	1254
	M <sub>макс</sub>	392	540	770	1152	1613
Момент инерции, кг.м <sup>2</sup>	J	0,004	0,008	0,013	0,025	0,040
Утечки РЖ в дренаже, л/мин	g	1,5	2,0	2,8	3,6	4,9
Вес, кг	m	29	41	54	76	106

Общий вид регулируемого гидромотора с наклонным блоком приведен на рис.7.



Рис.7

Гидромоторы имеют следующие устройства управления рабочим объёмом за счёт изменения угла наклона блока цилиндров:

PE-регулятор давления при изменении нагрузки;

PI, 2PI -гидравлическое управление при изменении подводимого давления в камере поршня регулятора;

EM,2EM- электромагнитное управление при изменении напряжения подаваемого на электромагнит;

LC -ручное (механическое) управление рабочим объёмом с помощью прямого воздействия на качающий узел.