Такой грузоподъемный механизм позволяет создавать пуско-тормозные режимы и различные скорости перемещения и подъема/спуска грузов. Машинист крана, находящийся внизу, нажатием соответствующей кнопки на передатчике приводит в движение нужный механизм и контролирует перемещение груза. Кнопки передатчика являются двухпозиционными, нажатие кнопки в первое положение включает пониженную скорость, а дальнейшее нажатие на эту же кнопку включает полную скорость. Приемник, получая команды от передатчика, включает соответствующие внутренние реле, а те, в свою очередь, контакторы направления вращения электродвигателей и установки скорости.

Перевод козлового крана КК-10 на «радиоуправление краном»

Проект по переводу козлового крана КК-10 на радиоуправление.

Радио управление краном — выполненный проект.

ImageSlideShow requires Javascript







1/2

