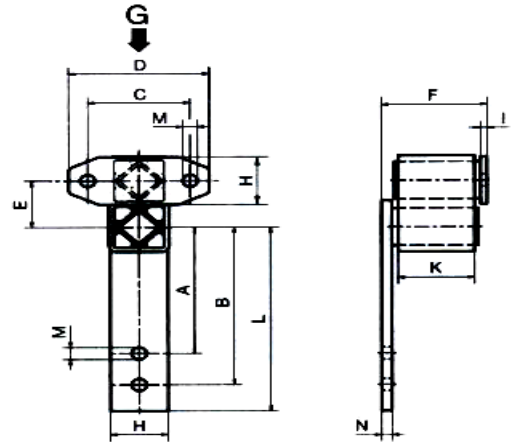


## Oscillating Mounting

## Type AU-DO



### Technical Data (for free oscillating systems, only)

Art. No.	Type	$n_{err} = 740 \text{ min}^{-1}$			$n_{err} = 980 \text{ min}^{-1}$			$n_{err} = 1460 \text{ min}^{-1}$		
		sw	$c_d$	G	sw	$c_d$	G	sw	$c_d$	G
07 301 001	AU-DO 18	*	*	*	4	140	145	3	125	105
07 301 002	AU-DO 27	*	*	*	5	160	240	4	155	150
07 301 003	AU-DO 38	8	190	520	7	200	395	*	*	*
07 301 004	AU-DO 45	10	240	930	8	260	690	*	*	*
07 301 005	AU-DO 50	11	350	1420	9	370	1040	*	*	*

\* = not recommendable

sw = max. amplitude in mm (peak to peak)

$c_d$  = dynamic stiffness in N/mm, by ment. rpm. and amplitude

G = max. static load in kg per rocker, by ment. rpm. and amplitude

### Material Structure

Housing은 light alloy profiles 단지 AU-DO 50은 nodular cast로 되어있다.

Rocker arm, inner square 그리고 flange는 steel 이며 모든 steel 부분은 아연도금이 되어있다.

### Dimensions

Art. No.	Type	A	B	C	D	E	F	H	I	K	L	M	N	Weight in kg
07 301 001	AU-DO 18	110	130	60	85	31	73	35	5	50	150	9.5	8	1.10
07 301 002	AU-DO 27	120	150	80	110	44	83	45	5	60	175	11.5	8	1.85
07 301 003	AU-DO 38	135	170	100	140	60	108	60	6	80	200	14	10	2.80
07 301 004	AU-DO 45	160	205	130	180	73	136	70	8	100	240	18	12	6.05
07 301 005	AU-DO 50	185	235	140	190	78	165	80	10	120	275	18	15	9.75

AU-DO rocker arm은 excited-chassis two mass oscillating system 용도로 개발되었다. 진동 모터는 Chassis  $m^1$ 에 진동을 발생 시켜 spring accumulator인 AU-DO를 통하여 진폭이 크게 증폭되어 스크린 혹은 트라프  $m^2$ 에 있는 물체를 이송하게 한다. 이처럼  $m^1$ 에서 진동은 AU-DO를 거치면서 트라프  $m^2$ 를 구동할 수 있는 충분한 진동으로 확대되므로 ‘energetic amplification system’이라고 하기도 한다.

AU-DO는 동적 스프링 수치가 어떤 oscillating mounting 보다 높아 구동 소음이 거의 없으며 전력 소모가 적고, 효율이 뛰어난 oscillating system을 만들 수

있으며, 또한 구동 진동이 프레임 및 설치 바닥에 아주 미미하게 전달된다. 이러한 특성으로 AU-DO로 제작된 Shaker system은 바닥이 얇거나 혹은 철로 접은 구조물 위에 설치하여도 위험하지 않다.

AU-DO는 oscillator의 trough guide와 spring accumulator의 역할을 동시에 얻을 수 있기 때문에 진동 모터로 구동 되는 free oscillating single mass system과 crank-driven oscillating system 심지어는 여러 가지 다른 형태의 resonance shaking system 등 다양한 형태의 oscillating system을 제작할 수 있다.