

主动波浪补偿分析软件

1.5版本

绞车参数

操作要求

模拟结果

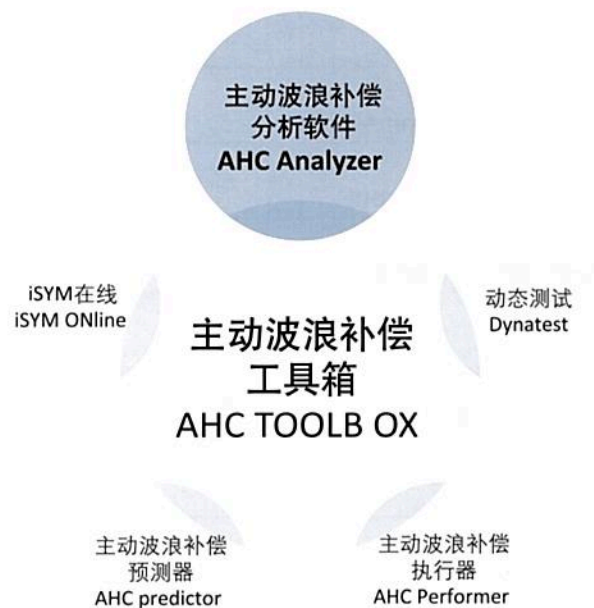
AHC Analyzer

Ver 1.5

Winch Parameters

Operating Requirements

Simulation Results



Scantrol主动波浪补偿分析软件 Scantrol AHC Analyzer			
客户 Client			
联系 Contact			
参考 Reference			
日期 Date		修订 Revision	

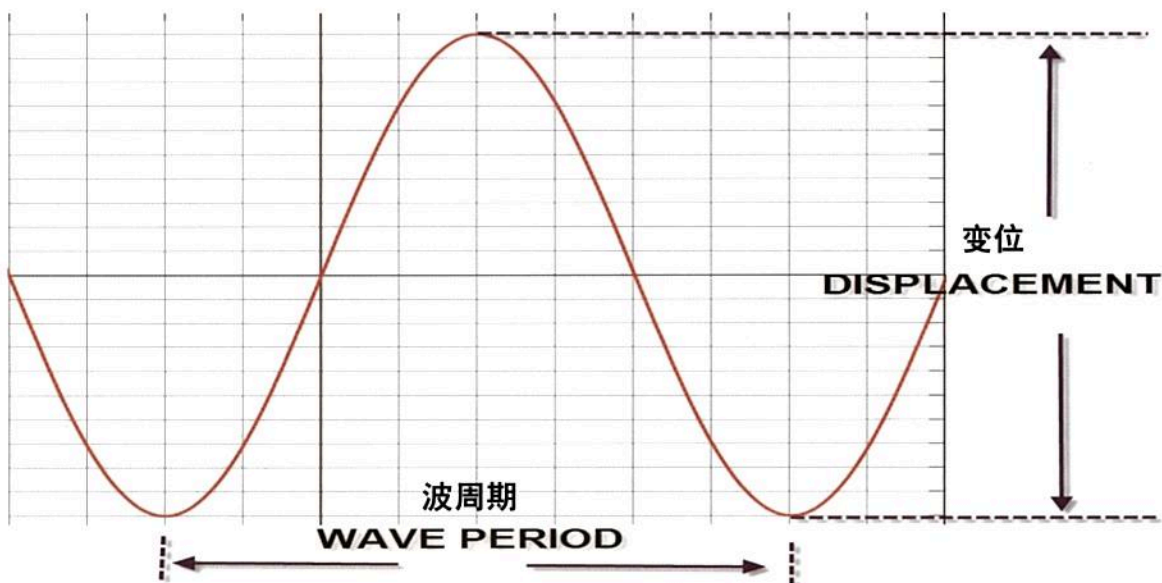
参数 Parameter	值 Value	单位 Unit	说明 Comments
扭矩/转速 Torque / speed			
惯性矩空卷筒 Moment of inertia Empty drum		Kgm2	绞车卷筒和减速器, 不包括马达 Winch drum and gear. Excluding motors
齿轮比 Gear ratio			马达/卷筒 Motor / drum
马达的数量 Number of motors			
额定转速 Nominal rpm			马达 Motor
最高转速 Max rpm			马达 Motor
惯性矩马达 Moment of inertia motor		Kgm2	每个马达 Each motor
马达扭矩@ 0转速 Motor torque @ 0 rpm		kNm	每个马达 Each motor
马达扭矩@额定转速 Motor torque @ nominal rpm		kNm	每个马达 Each motor
马达扭矩@最高转速 Motor torque @ max rpm		kNm	每个马达 Each motor
绞车卷筒 Winch drum			
钢丝绳直径 Wire diameter		mm	
钢丝绳总长 Total wire length		m	满卷筒 Full drum
钢丝绳重量 Wire weight		Kg/m	空气中的重量 Weight in air
卷筒芯直径 Drum core diameter		m	
卷筒宽度 Drum width		m	

操作要求 Operating requirements			
吊钩最大负载 Max hook load		tons	不包括钢丝绳重量 Excluding weight of wire.
吊钩负载的重量在水中 Weight of hook load in water		tons	吊钩负载上升 Uplift of hook load
最大变位 Max displacement		m	参考下图 Refer to figure below
波周期 Wave period		s	参考下图 Refer to figure below

附加要求 (选项) Additional requirements (optional)			
钢丝绳最高速度 Max wire speed		m/s	
最高加速度 Max acceleration		m/s ²	
其他 Other			

变位定义为钢丝绳离开船那一点的垂直运动，这可以是起重机的端滑轮，或者是安装在A-框架上的滑轮。

Displacement is defined as the vertical movement of the point where the wire leaves the ship. This can be the nose pulley of a crane, or a pulley mounted in an A-frame.



模拟结果 Simulation results

测试号 Test no: 1			
测试条件 Test conditions		测试结果 Test results	
变位 Displacement		补偿 Compensation	
周期 Period		马达最高转速 Max motor speed	
负载 Load		最快加速度 Max acceleration	
长度 (放出) Length (paid out)		马达最大扭矩 Max motor torque	
钢丝绳最高速度 Max wire speed		最快加速度 Max acceleration	

测试号 Test no: 2			
测试条件 Test conditions		测试结果 Test results	
变位 Displacement		补偿 Compensation	
周期 Period		马达最高转速 Max motor speed	
负载 Load		最快加速度 Max acceleration	
长度 (放出) Length (paid out)		马达最大扭矩 Max motor torque	
钢丝绳最高速度 Max wire speed		最快加速度 Max acceleration	

测试号 Test no: 3			
测试条件 Test conditions		测试结果 Test results	
变位 Displacement		补偿 Compensation	
周期 Period		马达最高转速 Max motor speed	
负载 Load		最快加速度 Max acceleration	
长度 (放出) Length (paid out)		马达最大扭矩 Max motor torque	
钢丝绳最高速度 Max wire speed		最快加速度 Max acceleration	

测试号 Test no: 4			
测试条件 Test conditions		测试结果 Test results	
变位 Displacement		补偿 Compensation	
周期 Period		马达最高转速 Max motor speed	
负载 Load		最快加速度 Max acceleration	
长度 (放出) Length (paid out)		马达最大扭矩 Max motor torque	
钢丝绳最高速度 Max wire speed		最快加速度 Max acceleration	

免责声明

这一文件和文件中描述的分析软件，是根据许可证提供的，并且只能按照该许可证的条款来使用或复制。该文件中仅以信息目的所提供的资料，不应当被解释作为Scantrol公司的许诺。一经改变，恕不通知。

Scantrol公司认为对该文件中的任何不正确的或不完备资料或者随即采取的任何信赖措施没有责任，对于任何损害，包括但是不限制于直接的、间接的、特殊的或者随即所产生、导致或者以任何方式与该项目的使用相关联的，是否是基于保证书、合同、侵权或其他的伤害，是否是由人或物或其他遭受的伤害，是否是由来自或源于该项目的结果或者任何由Scantrol公司提供的服务造成的损失，Scantrol公司都不会承担任何法律责任。

DISCLAIMER

This document as well as the analyzing software described in it, is furnished under license and may be used or copied only in accordance with the terms of such license. The information in this document furnished for information purposes only, is subject to change without notice, should not be construed as a commitment by Scantrol AS.

Scantrol AS assumes no liability for any inaccurate or incomplete information in this document or on any actions taken in reliance thereon. In no respect shall Scantrol AS incur any liability for any damages, including but not limited to direct, indirect, special or consequential damages arising out of, resulting from or in any way connected to the use of the item, whether or not based upon warranty, contract, tort or otherwise, whether or not injury was sustained by persons or property or otherwise, and whether or not loss was sustained from or arose out of the results of the item or any services that may be provided by Scantrol AS.