

## 1、JWM丝杆升降机概述

### 1.1 JWMM型 (梯形丝杆型)

**低速、低频率**

JWMM型 (梯形丝杆型) 适用于低速、低频率的场合，主要构成部件为：精密梯形丝杆副与高精度蜗轮蜗杆副。

1) 价格经济、结构紧凑、操作简单、保养方便。

2) 低速、低频率：

主要用于大负荷、低速与无需频繁工作的场所。

3) 保持载重：梯形丝杆具有自动锁定功能，即使没有制动装置也可保持载重。

\* 在受到较大振动，冲击载荷时，可能会使自锁功能失效，此时请外加制动装置。



### 1.2 JWMB型 (普通滚珠丝杆型)

**高速 高频率**

HMB型 (普通滚珠丝杆型)，适用于高速，高频率和高性能的装置中，主要构成部件为精密滚珠丝杆副与高精度蜗轮蜗杆副。

1) 高效率：只需很小的驱动源，就可以产生很大的推动力。

2) 高速化：与梯形丝杆相比，速度有很大的提高，能轻松而高速地运转。

3) 使用寿命长：采用高质量的滚珠丝杆，使其工作寿命提高3倍以上。

\* 本身无自锁功能，需外加制动装置或选择带有制动的驱动源。



## 1、JWM series screw jack overview:

### 1.1 JWMM (Trapezoid screw)

**LOW SPEED LOW FREQUENCY**

JWMM (trapezoidal screw) is suitable for low speed and low frequency.

Main components: Precision trapezoid screw pair and high precision worm-gears pair.

1) Economical:

Compact design,easy operation,convenient maintenance.

2) Low speed,low frequency:

Be suitable for heavy load,low speed,low service frequency.

3) Self-lock

Trapezoid screw has self-lock function,it can hold up load without braking device when screw stops traveling.

\* Braking device equipped for self-lock will be of malfunction accidentally when large jolt & impact load occur.

### 1.2 JWMB (General ball screw)

**HIGH SPEED HIGH FREQUENCY**

HMB (General ball screw) is suitable for high speed, high frequency and excellent performance.

Main components:Precision ball screw pair and high precision worm-gears pair.

1) High efficiency

Rolling friction improve efficiency greatly,only a little drive power can generate great thrust force.

2) High speed

Rolling friction speed up travel of screw easily.

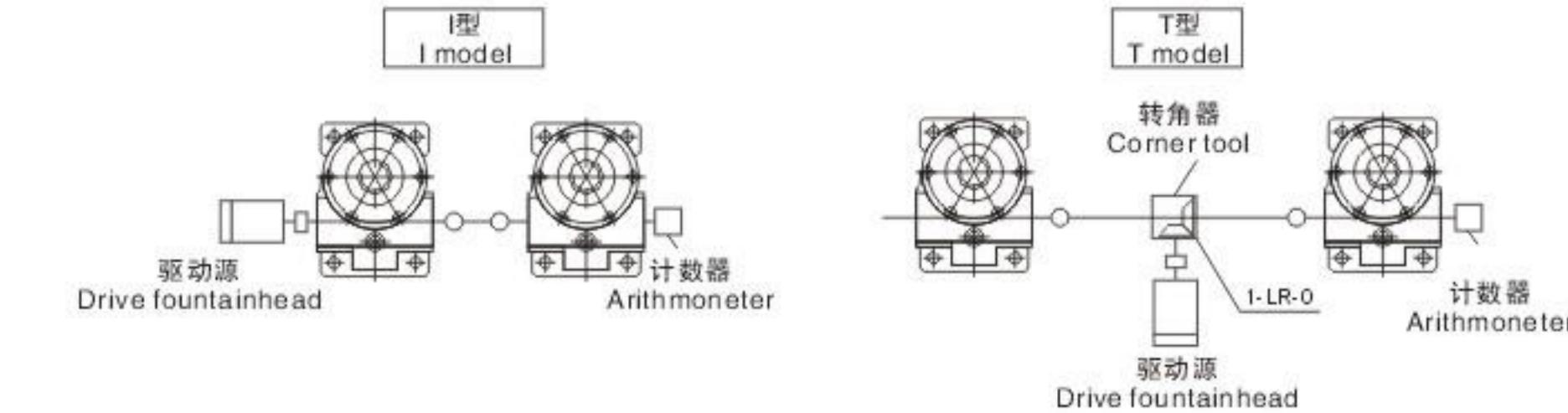
3) Lifetime longer

High precision ball screw can make HMB's lifetime longer by 3 times comparing with HMM.

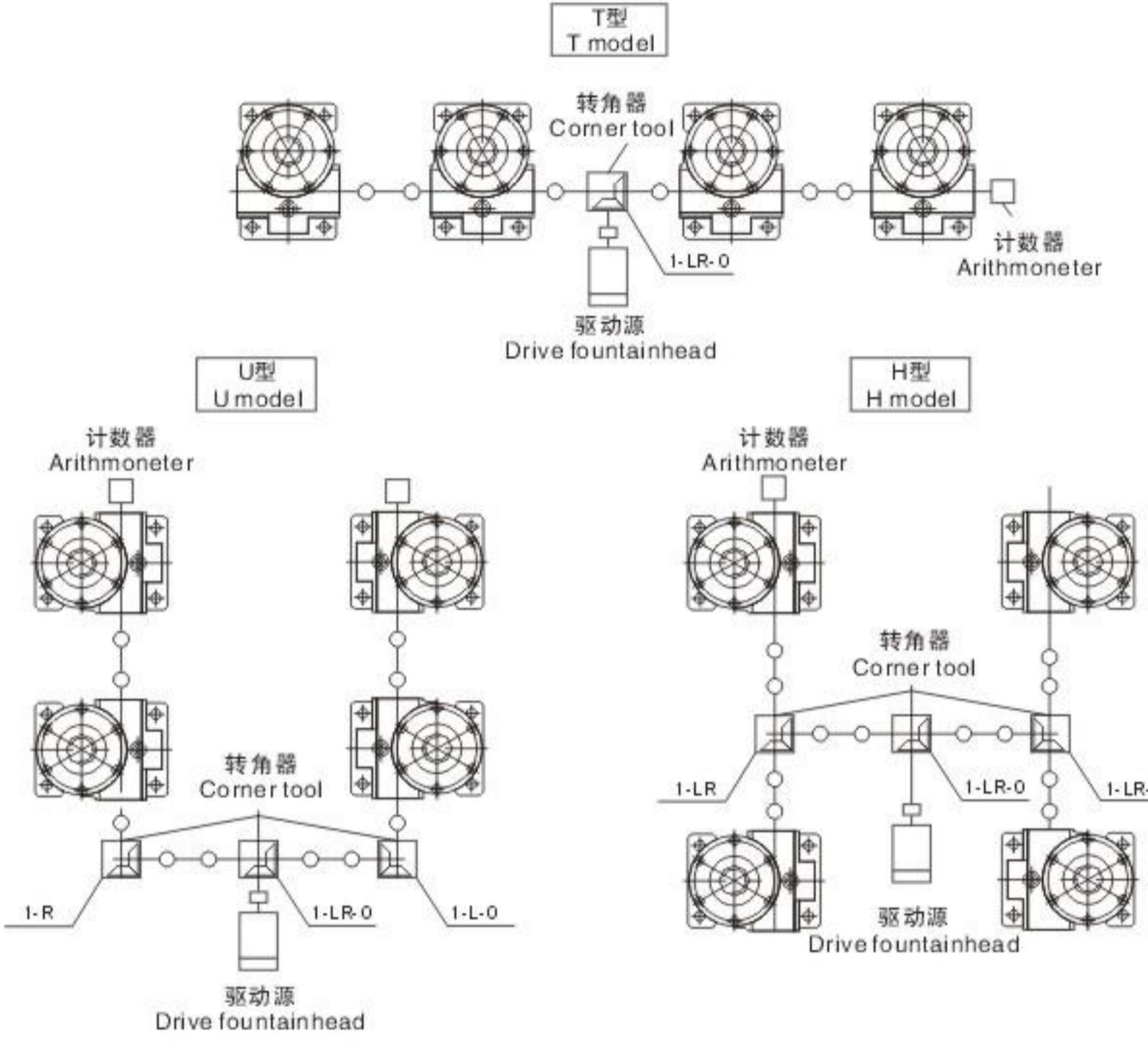
\* Braking deviees or motor with braking devices are necessary when choosing HMB

## 2、应用示例 Application Example

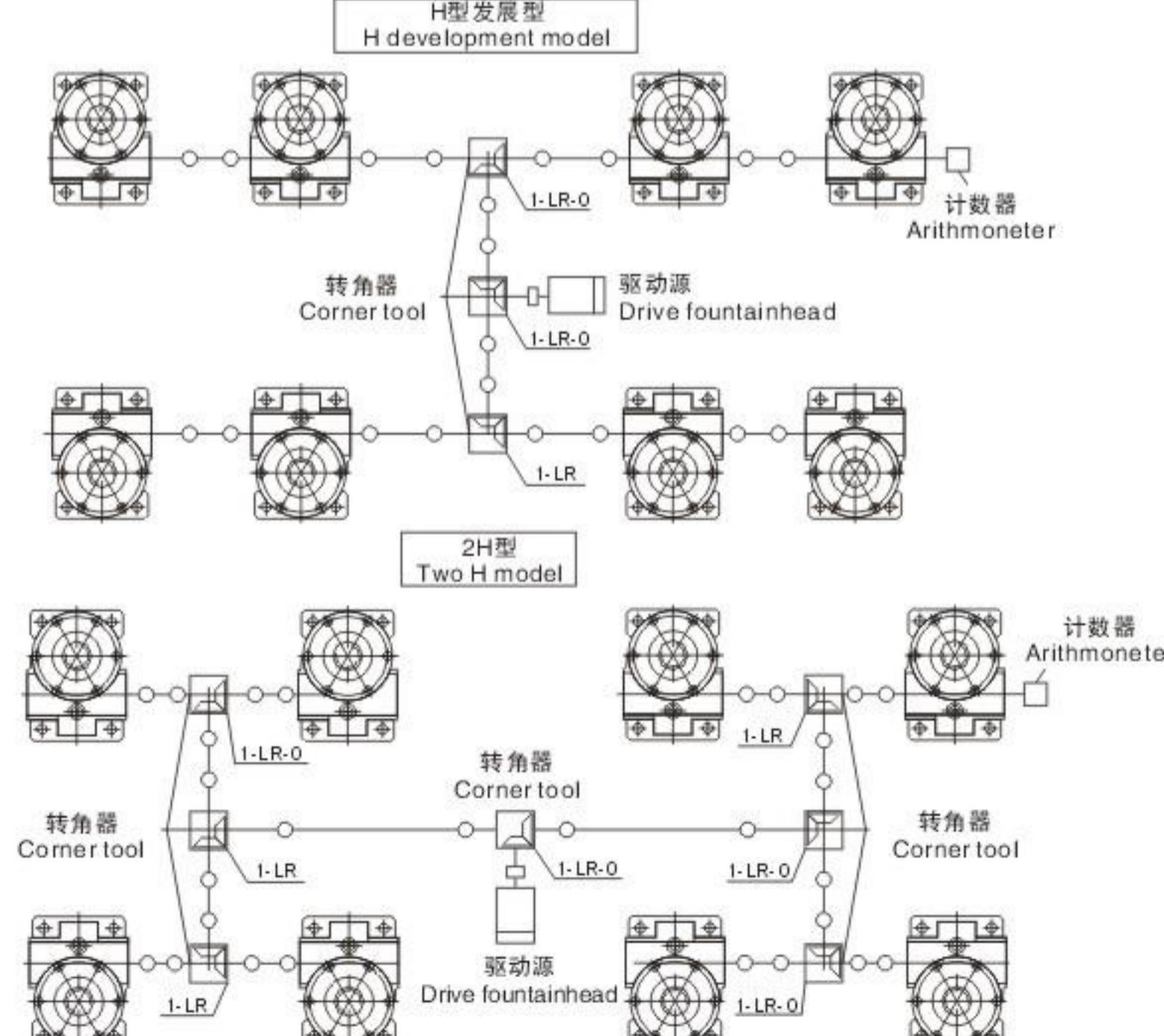
### 2.1 两台联动 Two sets linkage



### 2.2 四台联动 Four sets linkage



### 2.3 八台联动 Eight sets linkage



### 3、型号表示方法举例：

#### 3.1 基本形式和止旋构造升降机的型号表示方法：



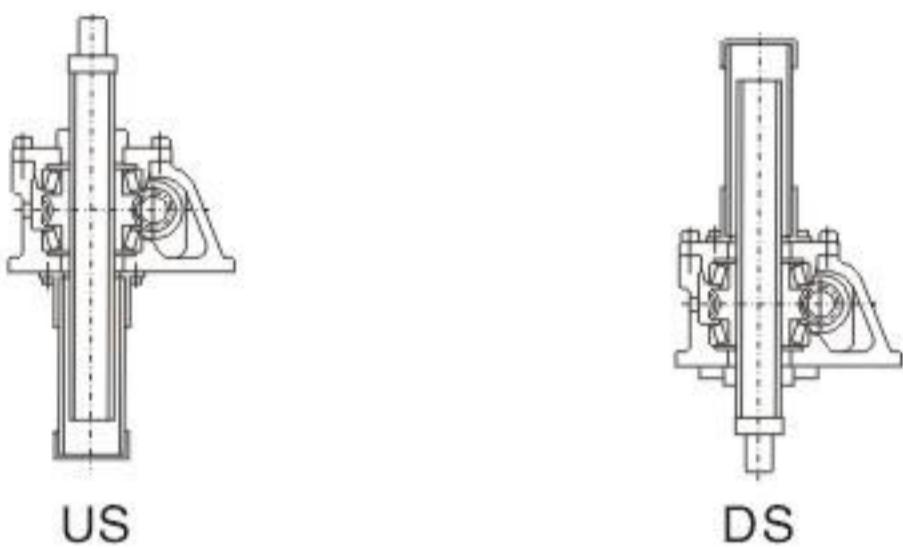
#### 3.1.1 基本形式 (US, DS)

螺母转动，丝杆上下移动并伴随附加的旋转运动，(如下图)

US: 押上 DS: 吊下

\* 请根据载荷方向、安装方向来选择合适的升降机 (US或DS)。

\* 丝杆轴在升降时，会产生旋转力，所以必须做好防止旋转措施。



#### 3.1.2 止旋构造 (UN, DM)

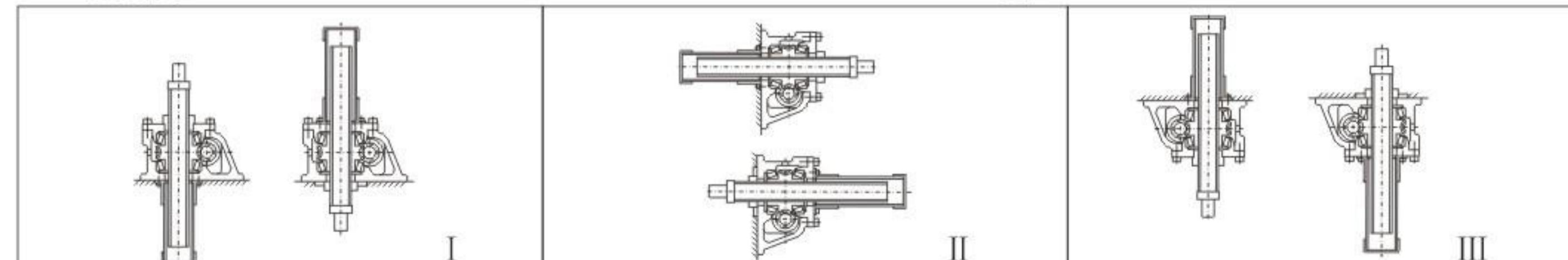
UM: 押上 DM: 吊下

\* 丝杆只能上下移动

\* 请根据载荷方向、安装方向来选择合适的升降机 (UM或DM)。



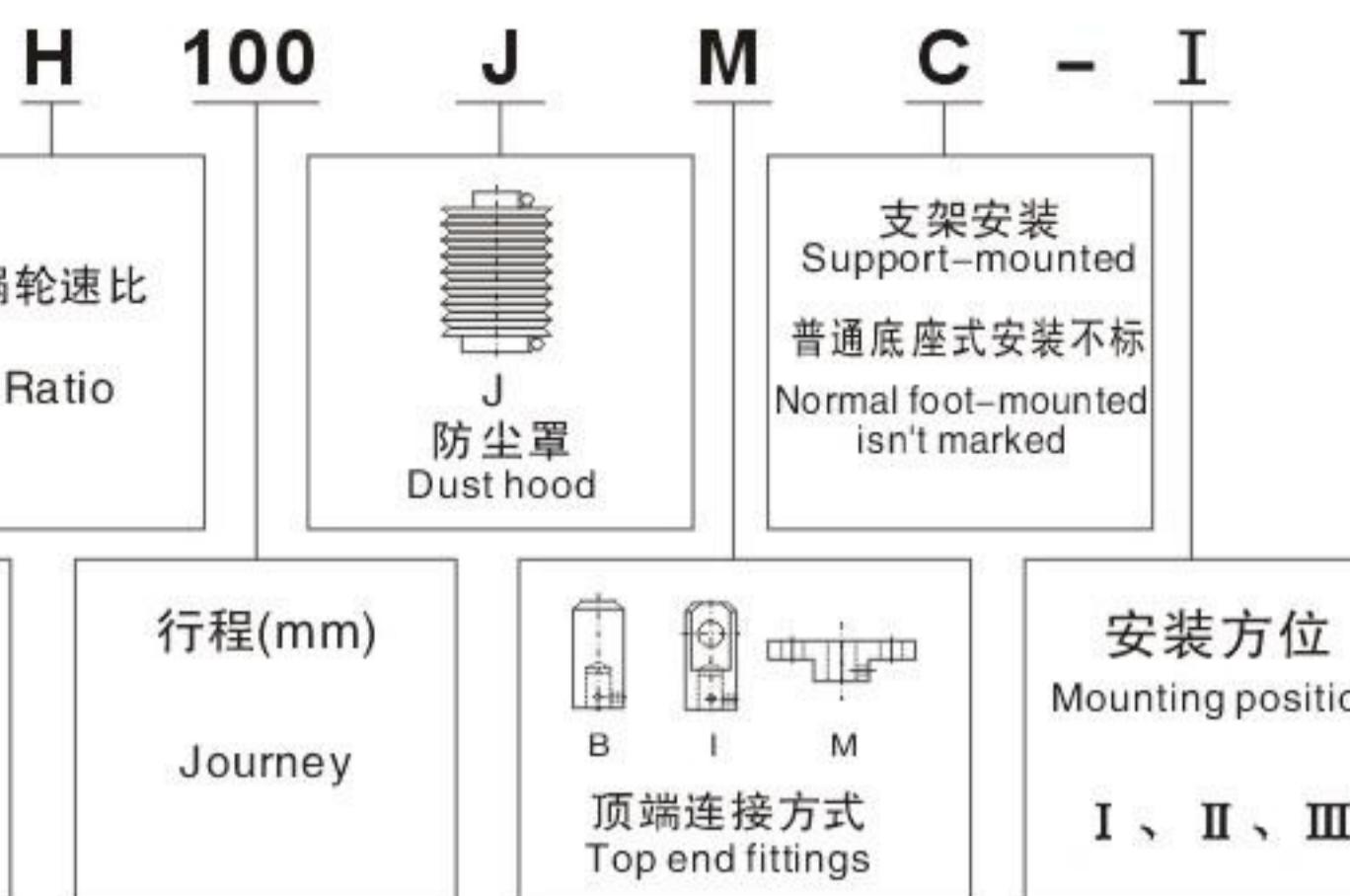
#### 3.1.3 安装方位



注：采用III型安装方位时，底脚安装螺栓的性能等级须为10.9级以上。

### 3、Illustration of types:

#### 3.1 Plain mode and Mode with anti-rotation device:



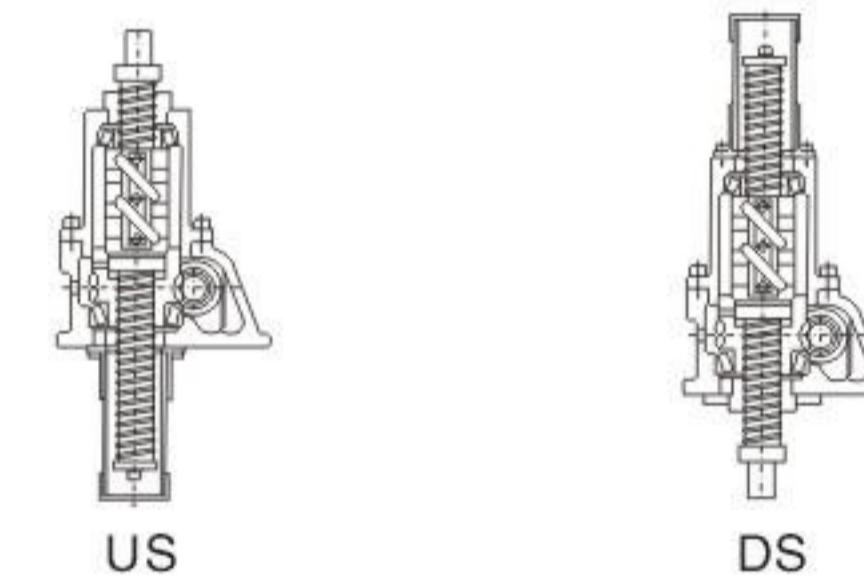
#### 3.1.1 Plain mode (US, DS)

螺母转动，丝杆上下移动并伴随附加的旋转运动，(如下图)

US: UPRISE DS: DROP

\* Select US or DS according to the load and mounting positions.

\* Anti-rotation measures must be taken because torque on screw will be caused when screw traveling up and down.

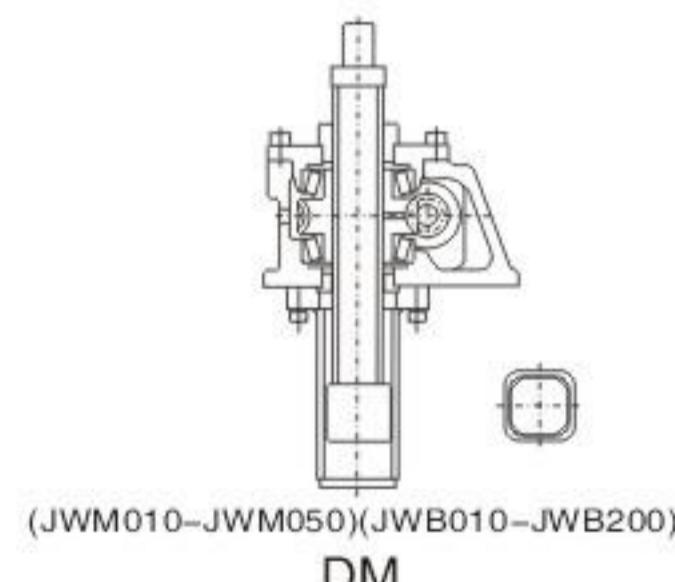


#### 3.1.2 With Anti-rotation device.

UM: UPRISE DM: DROP

\* No rotation of screw, which only travel up and down.

\* Select UM or DM according to the load and mounting positions.



#### 3.1.3 Mounting position

Note: Selecting mounting position III, the quality of bolt on housing feet reaches 10.9.

### 3.2 活动螺母构造升降机的型号表示方法：



#### 3.2.1 活动螺母构造 (UR, DR)

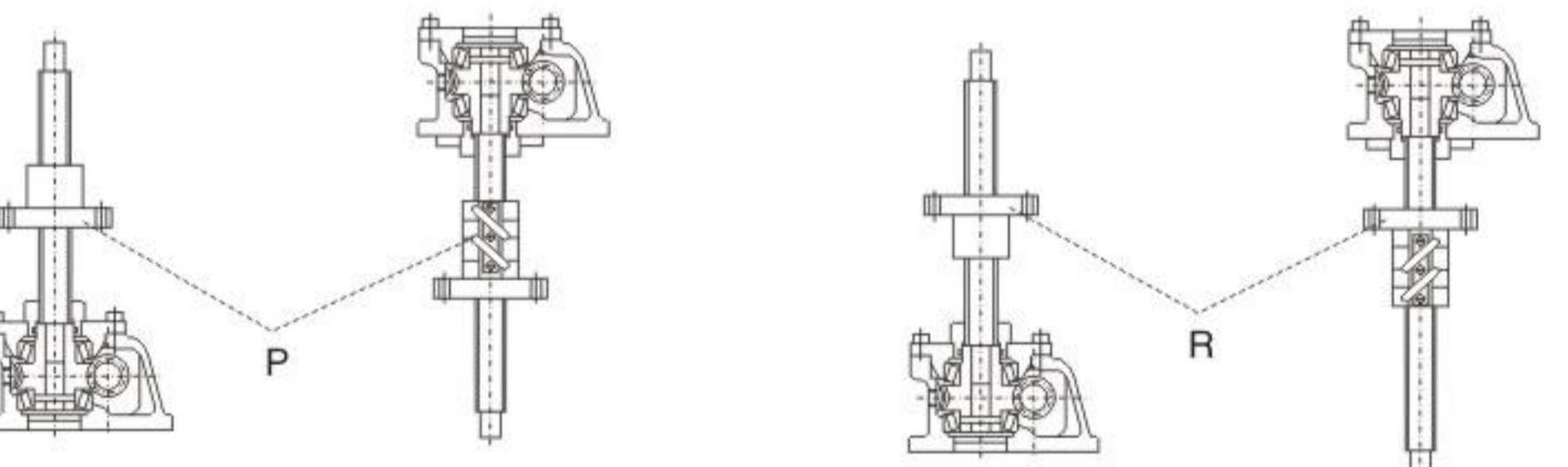
一般情况下，升降机必须具有因丝杆轴的升降而产生的行程和丝杆罩所需的空间，若想在有限的空间内增长行程时，使用此活动螺母构造非常适应（丝杆轴旋转，活动螺母移动）。丝杆轴顶端为圆柱形，所以在长行程时，在轴端采用支撑方式，可以得到很好的传动效果。

UR: 押上 DR: 吊下

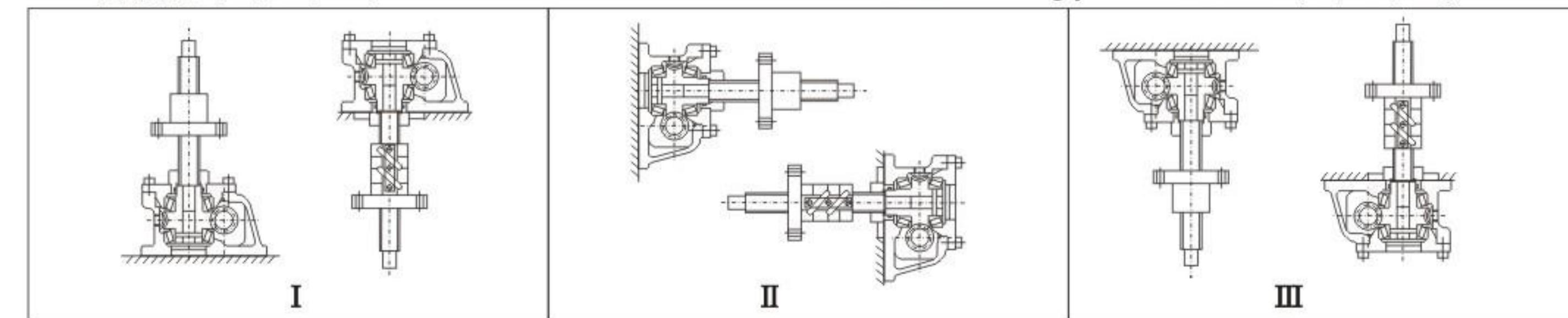
请根据载荷方向，安装方向来选择合适的升降机 (押上或吊下)

#### 3.2.2 活动螺母的安装方向 (P, R)

选型和型号表示方法中，还需注明螺母的放置方向 (如下图)。

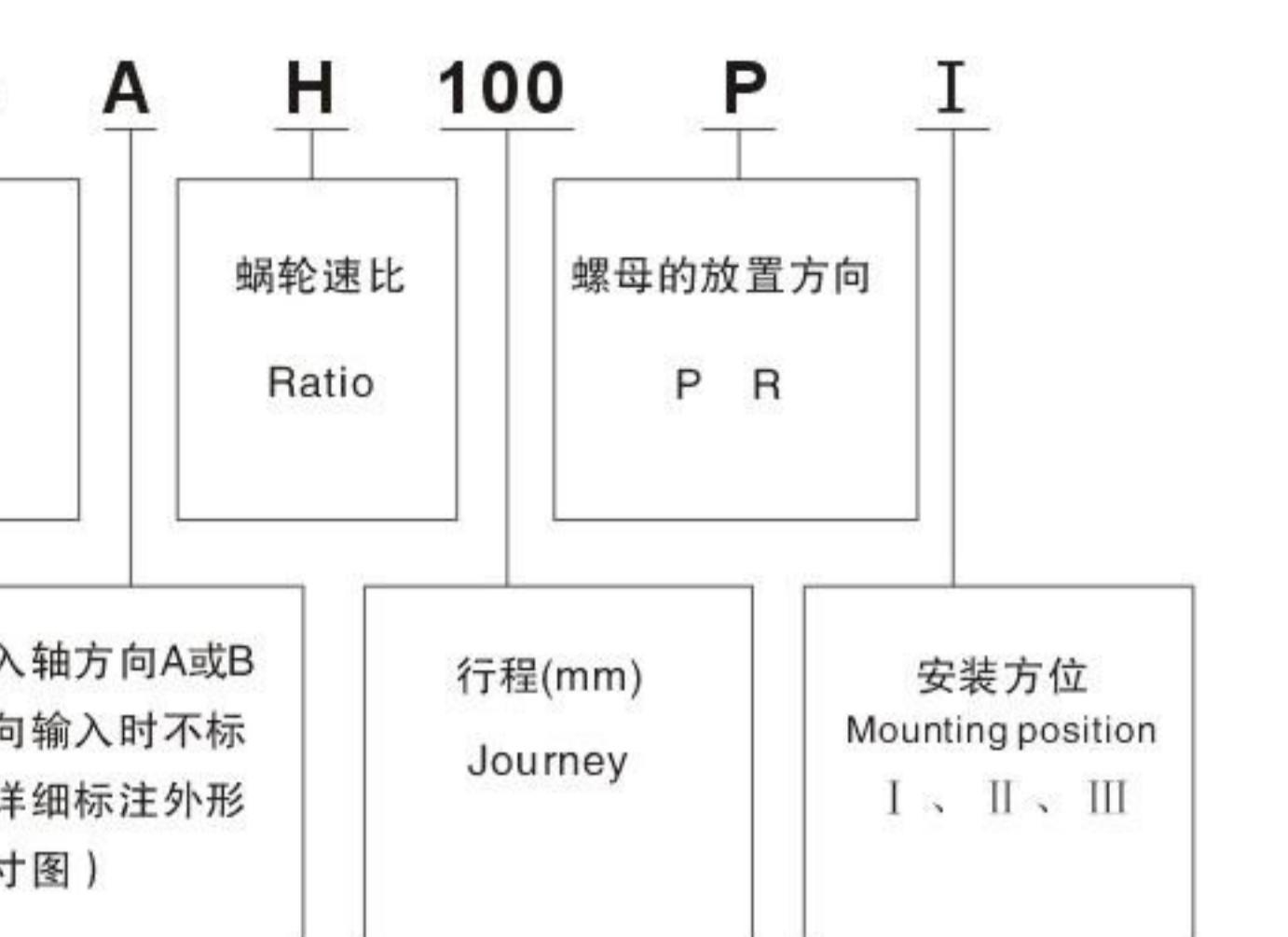


#### 3.2.3 安装方位 (I, II、III)



注：采用III型安装方位时，底脚安装螺栓的性能等级须为10.9级以上。

### 3.2 Illustration of type of type with traveling nut



#### 3.2.1 JW with Traveling nut

In general, Jack need enough space for screw's traveling journey and dust-hood. Using travling nut can help jack realize longer travling journey in limited space. The top end fittings are column, it can be a supporting point for a good transmission effect when a long traveling journey is selected.

UR: uprise DR: drop

Select UR or DR according to the load and mounting positions.

#### 3.2.2 Mounting direction of traveling nut (P, R)

The mounting direction of traveling nut should be signed on drawing when selecting types.

## 4、JWMM (梯形丝杆类型) 基本参数一览表 JWMM (Trapezoid screw) basic parameter table:

型号 Type		HMM010	HMM025	HMM050	HMM100	HMM150	HMM200	HMM300	HMM500	HMM750	HMM1000
最大负荷 Maximal load (kN)		9.80	24.5	49.0	98.0	147	196	294	490	735	980
丝杆外径 Outer diameter of screw (mm)		20	26	40	50	55	65	85	120	130	150
丝杆底径 Small diameter of screw d (mm)		14.8	19.7	30.5	38.4	43.4	49.3	67	102	112	127
丝杆螺距 Pitch of screw L <sub>1</sub> (mm)		4	5	8	10	10	12	16	16	16	20
减速比 Ratio i	H速度 Speed	5	6	6	8	8	8	10 <sup>2/3</sup>	10 <sup>2/3</sup>	10 <sup>2/3</sup>	12
	L速度 Speed	20	24	24	24	24	24	32	32	32	36
综合效率 % Integrated efficiency η	H速度 Speed	21	21	22	22	20	20	19	15	13	13
	L速度 Speed	12	12	14	15	14	13	11	10	8	8
容许输入最大功率 (kW) Permissible output maximal power	H速度 Speed	0.49	1.0	2.0	2.8	3.1	5.0	8.4	13.4	14.4	21.4
	L速度 Speed	0.36	0.40	0.63	1.4	2.2	3.2	4.6	5.7	7.2	9.4
空载扭矩 No-load torque T <sub>0</sub> (N·m)		0.29	0.62	1.4	2.0	2.6	3.9	9.8	19.6	29.4	39.2
容许输入轴扭矩 Permissible torque of input shaft (N·m)		19.6	49.0	153.9	292.0	292.0	292.0	735.5	1372.0	1764.0	2450.0
最大载荷时所需输入轴扭矩 ** Required torque of input shaft at maximal load (N·m)	H速度 Speed	6.2	16.1	48.7	90.7	149.0	238.1	400.0	856.0	1380.5	2040.9
	L速度 Speed	2.9	7.4	20.0	45.3	72.3	124.0	244.0	453.3	761.3	1278.3
输入轴每回转一圈丝杆 (活动螺母) 轴向位移量 Axial journey of screw, when input shaft rotate a circle. (mm)	H速度 Speed	0.80	0.83	1.33	1.25	1.25	1.50	1.50	1.50	1.50	1.67
	L速度 Speed	0.20	0.21	0.33	0.42	0.42	0.50	0.50	0.50	0.50	0.56
最大载荷时容许输入轴回转速度 Permissible rotational speed of screw shaft at maximal load (rpm)	H速度 Speed	750	600	400	300	200	200	200	150	100	100
	L速度 Speed	1200	600	300	300	290	250	180	120	90	70
最大载荷时丝杆回转扭矩 (N·m) Rotational torque of screw at maximal load		20.1	65.1	201.5	503.6	813.2	1287.7	2531.9	5551.3	8921.8	13878.3

\* 减速机输入轴的容许扭矩。(连动运转时请确认)

\*\* 包括无负荷空转扭矩的数值。

\* Permission torque of shaft of reducer.

\*\* Include torque under the condition of no-load operating.

## 5、JWMB (普通滚珠丝杆) 基本参数一览表 JWMB (General ball screw) basic parameter table:

型号 Type		HMB010	HMB025	HMB050	HMB100	HMB150	HMB200	HMB300	HMB500
最大载荷 Maximal load (kN)		9.80	24.5	49.0	98.0	147	196	294	490
丝杆外径 Outer diameter of screw (mm)		20	25	40	50	55	65	80	100
丝杆底径 Small diameter of screw d (mm)		17.5	21.4	31.3	39.1	43.1	55.7	74.8	87
丝杆螺距 Pitch of screw L <sub>1</sub> (mm)		5	8	10	12	12	12	16	20
减速比 Ratio i	H速度 Speed	5	6	6	8	8	8	10 <sup>2/3</sup>	10 <sup>2/3</sup>
	L速度 Speed	20	24	24	24	24	24	32	32
综合效率 % Integrated efficiency η	H速度 Speed	61	62	64	63	63	62	56	60
	L速度 Speed	34	35	39	43	43	41	34	38
容许输入最大功率 (kW) Permissible output maximal power	H速度 Speed	0.54	1.3	2.2	3.6	4.0	5.5	8.9	13.3
	L速度 Speed	0.27	0.63	1.0	1.9	2.1	2.8	4.1	6.5
空载扭矩 No-load torque T <sub>0</sub> (N·m)		0.29	0.62	1.37	1.96	2.65	3.92	9.81	19.6
保持扭矩 (N·m) Keepong torque	H速度 Speed	1.27	4.31	10.78	19.6	39.2	51.0	68.6	140.1
	L速度 Speed	0.26	0.91	2.4	5.8	11.8	15.0	19.5	41.2
容许输入轴扭矩 Permissible torque of input shaft (N·m)		19.6	49.0	153.9	292.0	292.0	292.0	735.0	1372.0
最大载荷时所需输入轴扭矩 ** (N·m) Required torque of input shaft at maximal load	H速度 Speed	2.8	9.0	21.5	39.1	77.0	104.5	169.6	317.5
	L速度 Speed	1.4	4.3	9.6	20.4	39.6	54.2	98.5	177.9
输入轴每回转一圈丝杆 (活动螺母) 轴向位移量 Axial displacement of screw, when input shaft rotate a circle. (mm)	H速度 Speed	1	1.33	1.67	1.5	1.5	1.5	1.5	1.88
	L速度 Speed	0.25	0.33	0.42	0.5	0.5	0.5	0.5	0.63
最大载荷时容许输入轴回转速度 Permissible rotational speed of screw shaft at maximal load (rpm)	H速度 Speed	1500	1400	1000	890	500	500	500	400
	L速度 Speed	1500	1400	1000	890	500	500	400	350
最大载荷时丝杆回转扭矩 (N·m) Rotational torque of screw at maximal load		8.7	34.7	86.7	208.2	416.3	555.1	1040.9	2081.7

\* 减速机输入轴的容许扭矩。(连动运转时请确认)

\*\* 包括无负荷空转扭矩的数值。

\* Permission torque of shaft of reducer.

\*\* Include torque under the condition of no-load operating.

## 6、注意事项 :

- 选择升降机时不論静载、动载、冲击载荷均不得超过其允许承受的最大载荷，根据安全系数、使用行程、校对丝杆的稳定性选择具有充分容量的升降机；
- 一定要注意丝杆轴转速与承受的载荷进行搭配，对于升降机的容许最大载荷、容许外加负载、容许丝杆轴的旋转速等项目进行校验，如果超过产品的数据将会造成升降机设备整体的重大损伤；
- 升降机在工作时其减速部表面温度应控制在-15℃ ~ 80℃ 的范围以内，确保活动螺母的表面温度也在上述范围以内；
- 输入轴容许转速为1500r/min，输入轴不得超过此转速；
- JWMM和JWB都不可连续运转：  
单台升降机的负重时间率 (%ED) 以30分为单位计算，JWMM (梯形丝杆类型) 的负重时间内不得超过20%ED，JWMB (普通滚珠丝杆) 的负重时间率不得超过30%ED，
- 负重时间率%ED=
$$\frac{\text{1动作周期的工作时间}}{\text{1动作周期的工作时间} + \text{1动作周期的停歇时间}} \times 100\%$$
- 对于在同一轴线上连接数台升降机时，请务必对输入轴强度进行校核，使每台升降机所承担的扭矩都应在容许输入轴扭矩以内；
- 驱动源的起动扭矩应确保在使用扭矩的200%以上；
- 在零摄氏度以下工作时因受润滑油粘性变化的影响使得整机效率下降，所以必须进行充足的驱动源；
- JWM型理论上具有自锁功能，但工作在振动冲击较大的场合会导致自锁功能失灵，因此须外加一制动装置或选择带有制动的驱动源，请确保制动扭矩大于保持扭矩；
- JWMB型升降机本身不具有自锁功能，为了防止由于轴向载荷和丝杆的自重而产生逆转，必须外加制动装置或选择带有制动的驱动源，请确保制动扭矩大于保持扭矩；
- 升降机使用的环境如下

使用场所 Working Location	室内无雨水侵入的场所 Indoor location without rainwater
周围空气 Ambient Air	灰尘为一般工厂状态 Normal
环境温度 Ambient Temperature	-15℃ ~ 40℃
相对湿度 Relative Humidity	85%以下 Less than 85%

- 当升降机工作在多灰尘的场所中时请务必选择防尘罩伸缩会附件来保护丝杆，在室外使用时请务必考虑使用罩壳等装置，使机器不直接受到风吹雨打；
- 在升降机工作时，不得进行人为的强行停机，否则将使升降机受到严重破损；
- 在有负载的情况下，请不要将JWMB型的输入轴驱动方式变为手动操作，负载有可能会造成输入轴旋转非常危险。

## 6、Note:

- Select a Jack with sufficient capacity according to safety factor, service journey and stability. And stationary load, dynamic load and shock load must be lower than permissible maximum load.
- Please note that rotation speed of screw must match load, permissible maximum load, permissible maximum outer load, and permissible rotation speed of screw must be verified. If these figures exceed that of products, jacks will be damaged greatly.
- The surface temperature will be limited in -15° ~ 80° when jack working to ensure the temperature of traveling nuts in -15° ~ 80° .
- Maximum input speed is 1500r/min.
- JWMM and JWB aren't suitable for continuous operation, Jack Duty(%ED) JWMM duty(%ED) cannot exceed 20%ED, JWMB duty(%ED) cannot exceed 30%ED.
- Duty %ED=
$$\frac{\text{Jack operating time(lift &lower cycle)}}{\text{Elapsed cycle time}} \times 100\%$$
- When several Jacks are connected on the same axial line, the loaded torque with each Jack must be verified and limited within permissible input torque.
- Starting torque must be 200% of service torque.
- At below 0° ambient temperature, changed adhesion of lubrication will lower Jack's efficiency so that sufficient drive is necessary.
- JWMM has self-lock function, but an Extra braking device or drive source with braking device is necessary to be equipped because self-lock will be of mal-function when Jack is loaded a heavy shock.
- JWMB has no self-lock function, to avoid backspin of screw under axial load and its weight, a braking device or drive source with braking device is necessary to be equipped and braking torque must be larger than operating torque of Jack.
- Jack's operating conditions

## 7、选型方法：

### 7.1 升降机型号的确定：

#### 7.1.1 计算总机的当量载荷Ws(N)

$$W_s = \text{最大载荷} W_{\max} \times \text{使用系数} f_1(N)$$

被驱动设备系数 (f1) 表:

载荷性质 Load character	使用举例 example	被驱动设备系数 (f1) Factor for driven machine
无冲击载荷, 负荷惯性小 shockless load & small inertia load	开关, 阀门传送带切换装置 Switch, valve transmission belt switching device	1.0 ~ 1.3
轻微冲击载荷, 负荷惯性中等 moderate shock & moderate inertia	各种移动装置: 升降用各种升降机 All kinds of moving devices, all kinds of elevators	1.3 ~ 1.5
大冲击振动载荷, 负荷惯性大 heavy shock & large inertia	用台车搬运东西; 保持压延滚轮的位置 Carrying something by trolley; to keep the position of idling gear	1.5 ~ 3.0

#### 7.1.2 计算单台升降机的当量载荷W,

$$W = \frac{W_s}{\text{连动台数} \times \text{连动系数} f_d}$$

连动系数 Linkage factor(fd):

连动台数 Number of linkage jack	1	2	3	4	5~8
连动系数 Linkage factor	1	0.95	0.9	0.85	0.8

#### 7.1.3 确定升降机型号 :

充分考虑载重, 速度, 行程, 效率, 驱动源后暂时选定型号

7.1.4 根据使用行程、环境条件、输出顶端的联接方式, 确定升降机的整体型号。

#### 7.2 输入功率校核 :

负载所需输入功率与许容最大输入功率相比较  
如果超过请提高型号或降低丝杆轴转速再计算。

负载所需输入功率计算 Calculation of required input power under load:

所需输入轴转速 Required rotation speed of input shaft	$n_1$ (r/min)	$n_1 = \frac{V}{L_1} \times i$
所需输入轴扭矩 Required torque of input shaft	$T_1$ (N·m)	$T_1 = \frac{W \times L_1}{2\pi \times i \times \eta}$
所需输入功率 Required input power	$P_1$ (kW)	$P_1 = \frac{T_1 \times n_1}{9550}$

V:升降机丝杆轴(活动螺母)升降速度 mm/min L1:丝杆螺距(mm)

i:减速比 W:单台升降机当量载荷(N) π:圆周率

η:升降机的综合效率 T0:空载扭矩(N·m)

(L1, i, η, T0 参照基本参数表)

#### 7.3 丝杆稳定性校核

当丝杆承受轴向原缩载荷时, 请对其进行稳定性校验, 如超过其临界载荷值请提高型号后再计算。

升降机丝杆临界稳定载荷通过以下公式计算:

$$PCR = f_m \times \left(\frac{d^2}{L_a}\right)^2$$

确保  
ensure

$$PCR > W \times SF \quad (SF=4)$$

PCR: 临界载荷 (N)  
d: 丝杆底径mm (参照基本参数表)

f<sub>m</sub>: 支撑系数

L<sub>a</sub>: 作用点间距离, mm

W: 单台升降机当量载荷 (N)

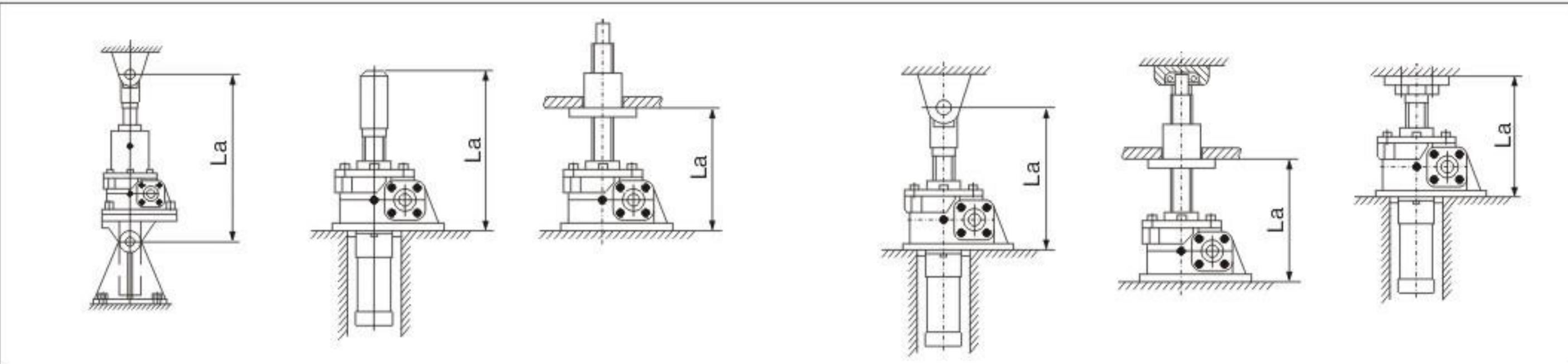
SF: 安全系数 (一般SF = 4)

Pcr :Critical load (N)  
d : small diameter of screw end (mm) (refer to basic parameter table)  
fm: support factor  
La : distance between load-supporting point and mounting point as drawing.  
W : equivalent load of single Jack (N)  
SF : safety factor (SF=4 as usual)

The formula to calculate the critical load as follows,

\* 丝杆轴稳定性校验时, La ( La值计算根据各型号尺寸 )

与fm ( 支撑系数 ) 选取如下:



两端支撑 fm=10 × 10<sup>4</sup>  
support at both ends fm=10 × 10<sup>4</sup>

底座固定轴端自由 fm=2.5 × 10<sup>4</sup>  
Foot-mounted & movable shaft end fm=2.5 × 10<sup>4</sup>

底座固定轴端支撑或固定 fm=20 × 10<sup>4</sup>  
Foot-mounted & shaft end supporting or fixed fm=20 × 10<sup>4</sup>

#### 7.4 临界转速校核

如为活动螺母选型时, 请务必丝杆轴转速控制在临界转数以下, 若超出临界转速, 请提高型号再计算。

$$n_c = \frac{96 \times f_n \times d \times 10^6}{L_b^2}$$

$$n_s = \frac{n_1}{i}$$

n<sub>c</sub>: 临界转速 r/min

d: 丝杆底径 mm (参照基本参数表)

f<sub>n</sub>: 长度系数

L<sub>b</sub>: 支撑间距离 mm

n<sub>s</sub>: 丝杆转速 r/min

n<sub>1</sub>: 输入速度 r/min

i: 减速比

n<sub>c</sub>: Permissible rotation speed of screw

n<sub>s</sub>: Rotational speed of screw

d: Small diameter of screw ( refer to basic parameter table )

n<sub>1</sub>: Rotaional speed of input shaft

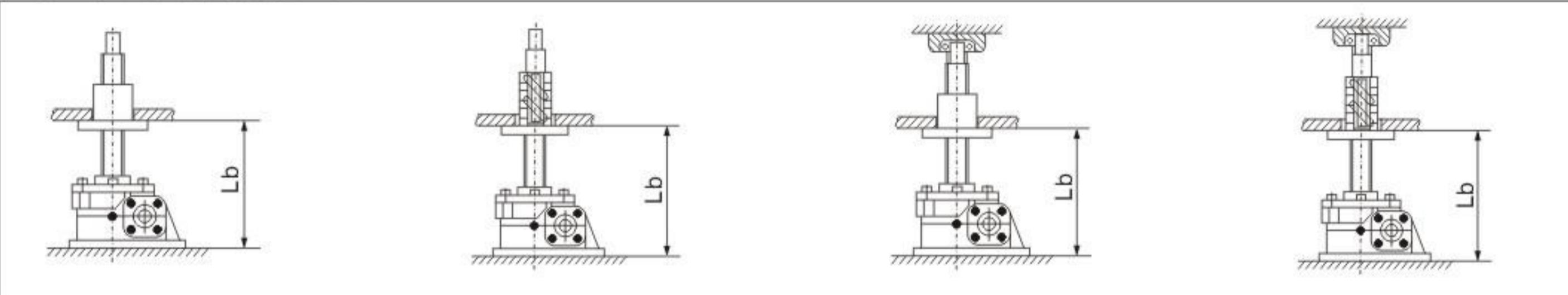
f<sub>n</sub>: Length factor

i: ratio

L<sub>b</sub>: Distance between both supporting face

\* 丝杆轴转速校验时; L<sub>b</sub> ( L<sub>b</sub>值计算根据各型号尺寸 )

与 f<sub>n</sub> ( 长度系数 ) 选取如下:



轴端自由 fn=0.36  
Movable shaft end fn=0.36

轴端支撑 fn=1.56  
Shaft end supporting fn=1.56

请确保: n<sub>c</sub> > n<sub>s</sub>

计算举例: HMM200UR-H1200PI 在输入转速为1200r/min,

轴端支撑下运转, 根据外形尺寸与传动能力表查得:

d=49.3 L<sub>b</sub>=1437

Ensure: n<sub>c</sub> > n<sub>s</sub>

Example for calculation:

Take HMM200UR-H1200PI as example, n<sub>1</sub>=1200r/min, connecting mode of top-end:I, we can know d=49.3, L<sub>b</sub>=1437 referring to dimension and transmission capaeity table.

$$n_s = \frac{n_1}{i} = \frac{1200}{8} = 150 \text{r/min}$$

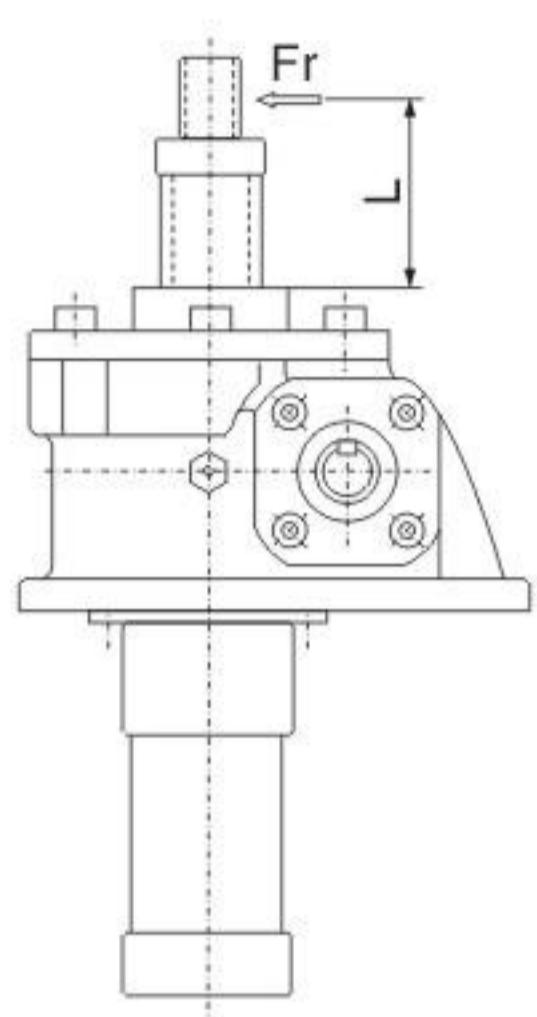
$$n_c = \frac{96 \times f_n \times d \times 10^6}{L_b^2} = \frac{96 \times 1.56 \times 49.3 \times 10^6}{(1437)^2} = 3575 \text{r/min}$$

n<sub>c</sub>=3575r/min > n<sub>s</sub>=150r/min.....ok.

## 7.5 当有横向载荷时,请外加导向器。

## 7.5 When there is radial load, please add guiding device.

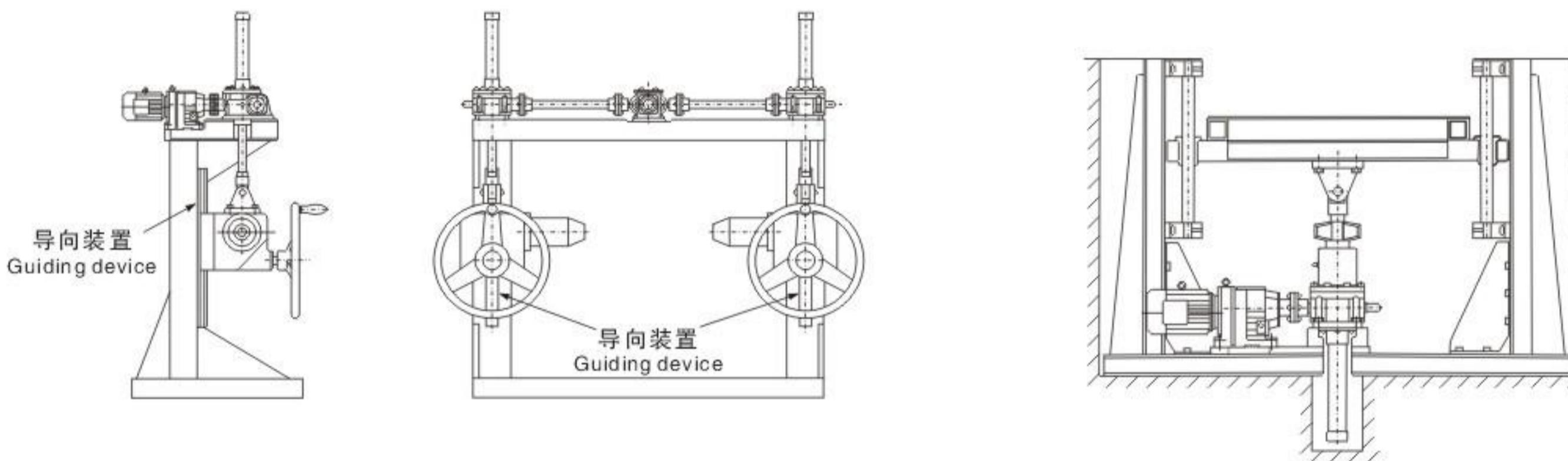
\* JWMM 许用横向载荷Permitted radial load Fr(N):



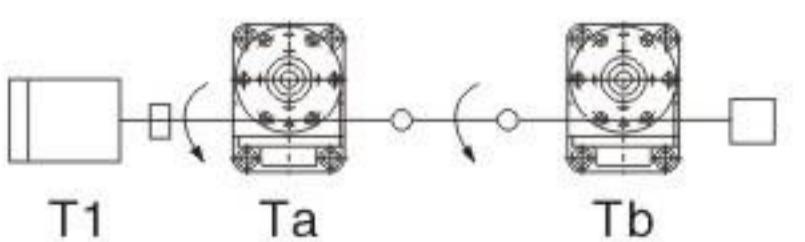
Fr (N) / Type L (mm)	010	025	050	100	150	200	300	500	750	1000
100	318	570	2500	4010	4610	8210	38200	85300	73500	186200
200	159	290	1250	2010	2300	4110	23000	50400	56800	145000
300	106	190	830	1340	1540	2740	15300	33600	46100	104700
400	79	140	620	1000	1150	2050	11400	25200	39300	78500
500	64	110	500	800	920	1640	9100	20200	33900	62800
600	53	100	420	670	770	1370	7600	16800	29900	52300
700	51	90	360	570	660	1170	6500	14400	26700	44800
800	48	90	310	500	580	1030	5700	12600	24100	39200
900	45	90	280	450	510	910	5000	11200	22000	34800
1000	42	90	250	400	460	820	4500	10100	20200	31300

\* JWMB或JWMM超过许用横向载荷时,请外加导向装置,举例如下:

When operating radial load exceeds critical radial load, please add guiding device, for example,



7.6 当升降机传动配置为串联时(即同一轴线配置了两个或以上数量的升降机)如图须对各升降机输入轴端进行强度校核;



Ta: 为升降机a的所需输入扭矩

Tb: 为升降机b的所需输入扭矩

电机必需的扭矩  $T_1=Ta+Tb < \text{升降机a的容许输入扭矩}$

7.6 Please verify input torque of each Jack when several Jack are connected on the same input axial line as the following,

Ta: Required torque of input shaft of jack a.

Tb: Required torque of input shaft of jack b.

Required torque of motor  $T_1=Ta+Tb <$

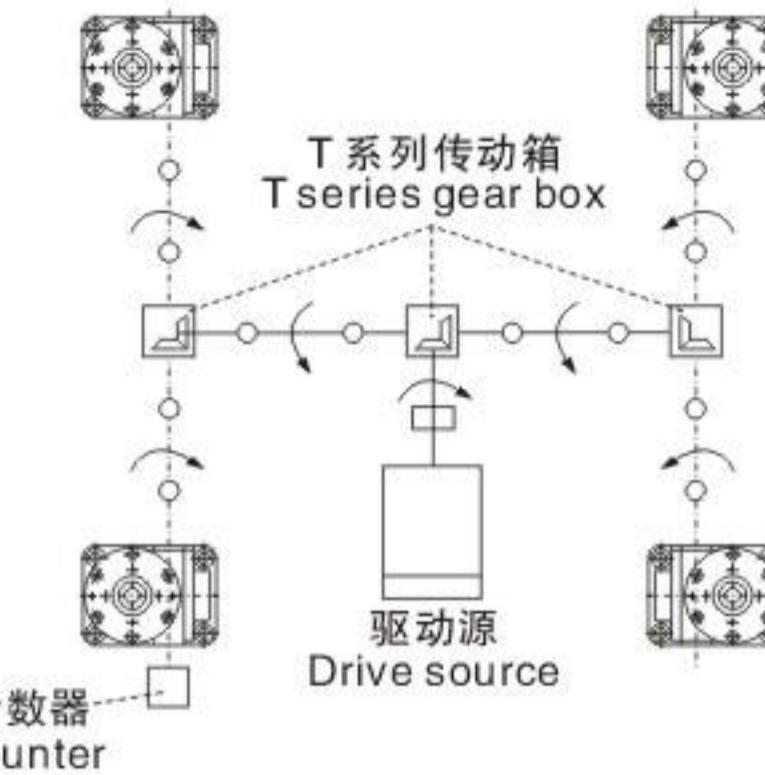
Promitted input torque of jack a.

## 8、升降机选择举例：

- 例题: 4台连动压上用, 结构如下图所示的4台连动模式, 工厂内保持常温, 有少许灰尘, 有横向负荷在升降机侧面设置了导向器, 安装状态采用底座固定, 轴端采用一固定一支撑, 电源为三相380V/50HZ, 使用频率为2次/小时×8小时
1. 最大轴向载荷: 88.2 KN/4台
  2. 升降速度: 10mm/s ( 600mm/min )
  3. 使用行程: 260mm

## 8、Jack selection example:

- Example: Four Jacks, linked as the following drawing, normal temperature, thin dust, radial load, with guiding devices on one side, foot-mounted, fixed the screw top-end, 380v/50Hz, service frequency: 2 times/hour, service time: 8 hours.
1. Maximum axial load: 88.2KN/4 Jacks
  2. Linear speed: 10mm/s (600mm/min)
  3. Service journey: 260mm



### 升降机型号确定 :

1>.计算总机当量载荷Ws ( 取被驱动设备系数为1.3 )

$$Ws = W_{max} \cdot f_1 = 88200 \times 1.3 = 114660N$$

2>.计算中台当量载荷W

### Determine Jack type,

1>Calculate total equivalent load Ws

(Factor for driven machine is 1.3)

$$Ws = W_{max} \cdot f_1 = 88200 \times 1.3 = 114660N$$

2>Calculate equivalent load of single jack:

$$W = \frac{114660}{4 \times 0.85} = 33724N$$

3>.暂定型号:

考虑速度、效率、驱动源、载重后暂定选择

HMB050USH ( 参照基本参数表 )

4>.行程校核:

使用行程为260mm, 充分考虑余量后选定行程为300mm ( 参照JWB050US尺寸表 )

5>.输入功率校核:

(1)所需输入功率计算:

$$\textcircled{1} n_1 = \frac{V}{L_1} \times i = \frac{0.60}{0.010} \times 6 = 360\text{r/min}$$

$$\textcircled{2} T_1 = \frac{W \times L_1}{2\pi \times i \times \eta} + T_0$$

$$= \frac{33724 \times 0.010}{2 \times 3.14 \times 6 \times 0.64} + 1.37 = 15.4\text{Nm}$$

$$\textcircled{3} P_1 = \frac{T_1 \times n_1}{9550}$$

$$= \frac{15.4 \times 360}{9550} = 0.58\text{kW}$$

(2)参照基本参数表,  $P_{max} = 2.2\text{kW} > P_1 \dots \text{OK}$

(2) Refer to basic parameter table,  $P_{max} = 2.2\text{kW} > P_1 \dots \text{OK}$

.....OK

6>.丝杆稳定性校核:

因为施加压缩载荷, 根据传动能力表及外形尺寸图得出:

$$D=31.3 \quad La=604+33=637 \quad fm=20 \times 10^4 \quad SF=4$$

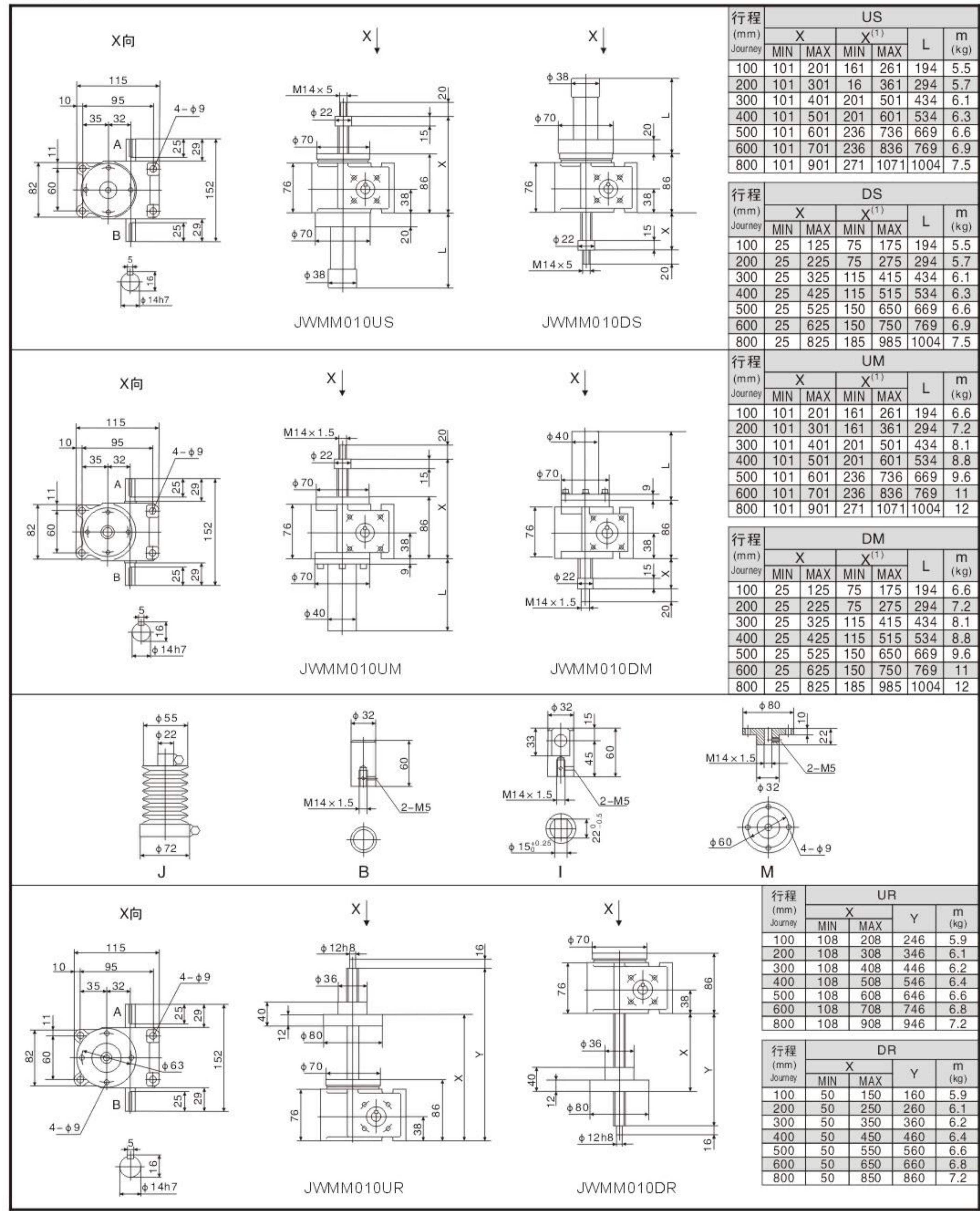
$$P_{CR} = fm \times \left( \frac{d^2}{La} \right)^2 = 20 \times 10^4 \times \left( \frac{31.3^2}{637} \right)^2 = 473073N$$

$$P_E = \frac{P_{CR}}{SF} = \frac{473073}{4} = 118268 > W=33724$$

.....OK

## 9、JWMM、JWMB系列外形尺寸图表：

JWMM010

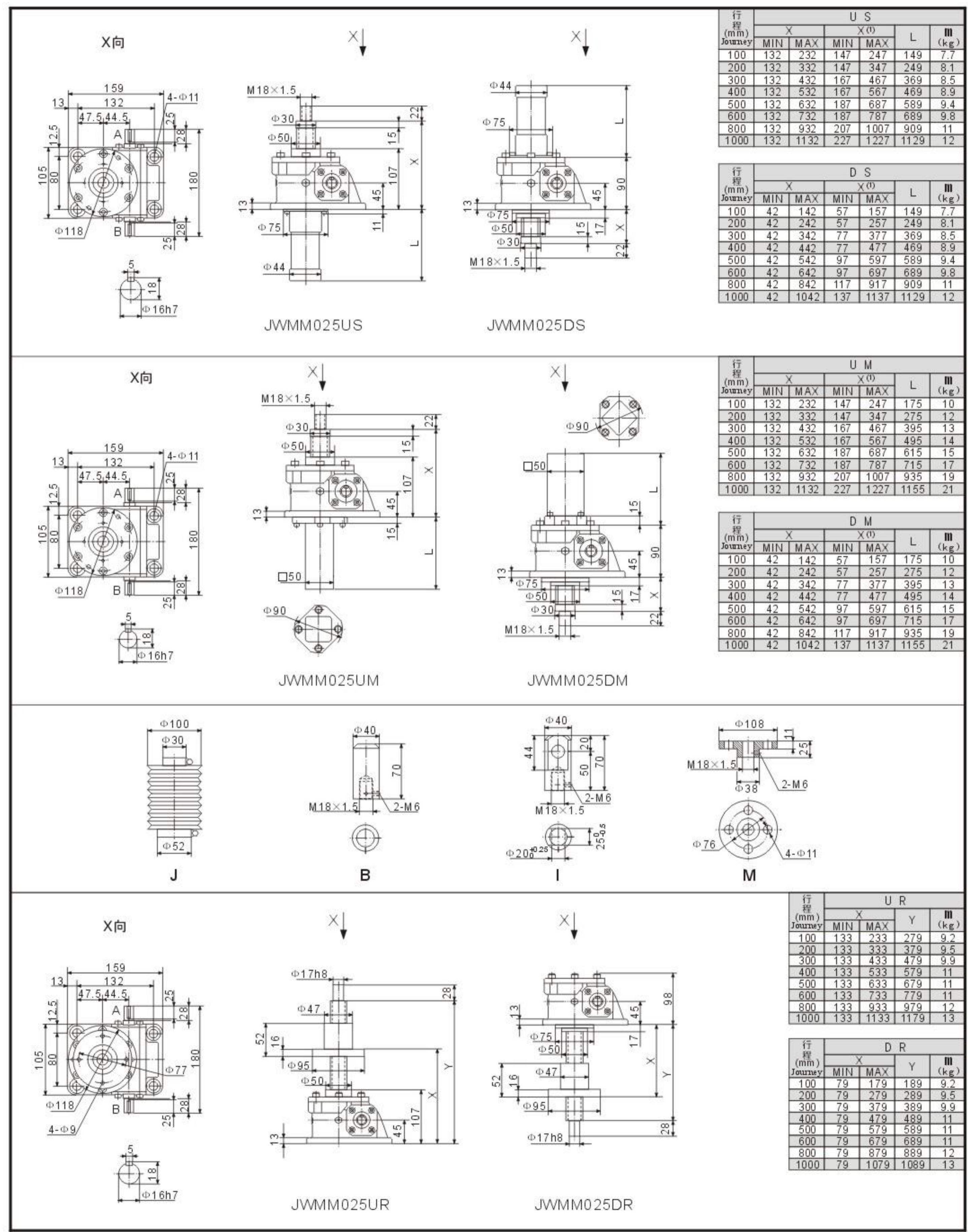


Note: "X<sup>(1)</sup>" is the dimension of jack with dust hood.

注: X<sup>(1)</sup>为加防尘罩时尺寸。

## 9 Outline dimension sheet of jack:

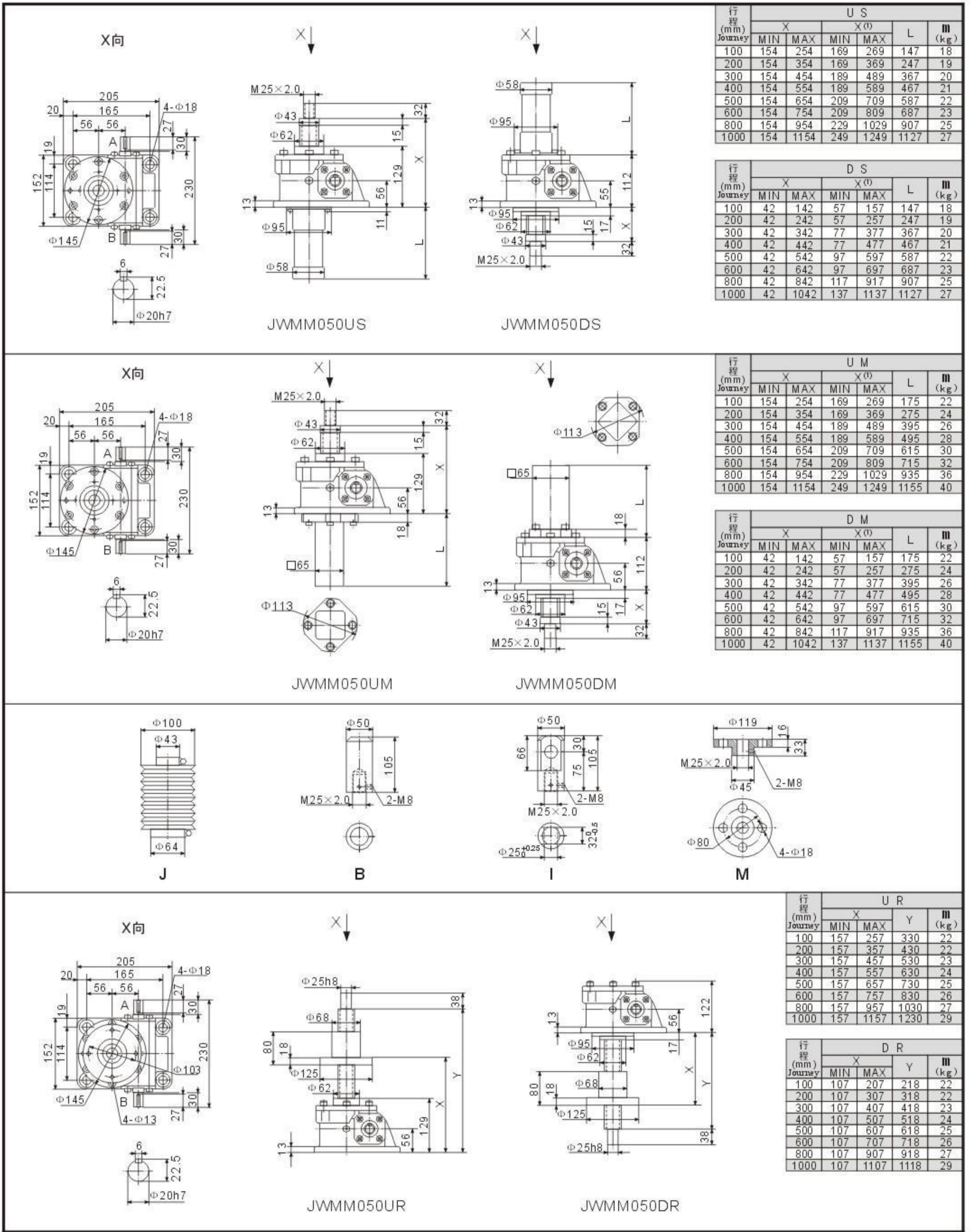
JWMM025



注: X<sup>(1)</sup>为加防尘罩时尺寸。

Note: "X<sup>(1)</sup>" is the dimension of jack with dust hood.

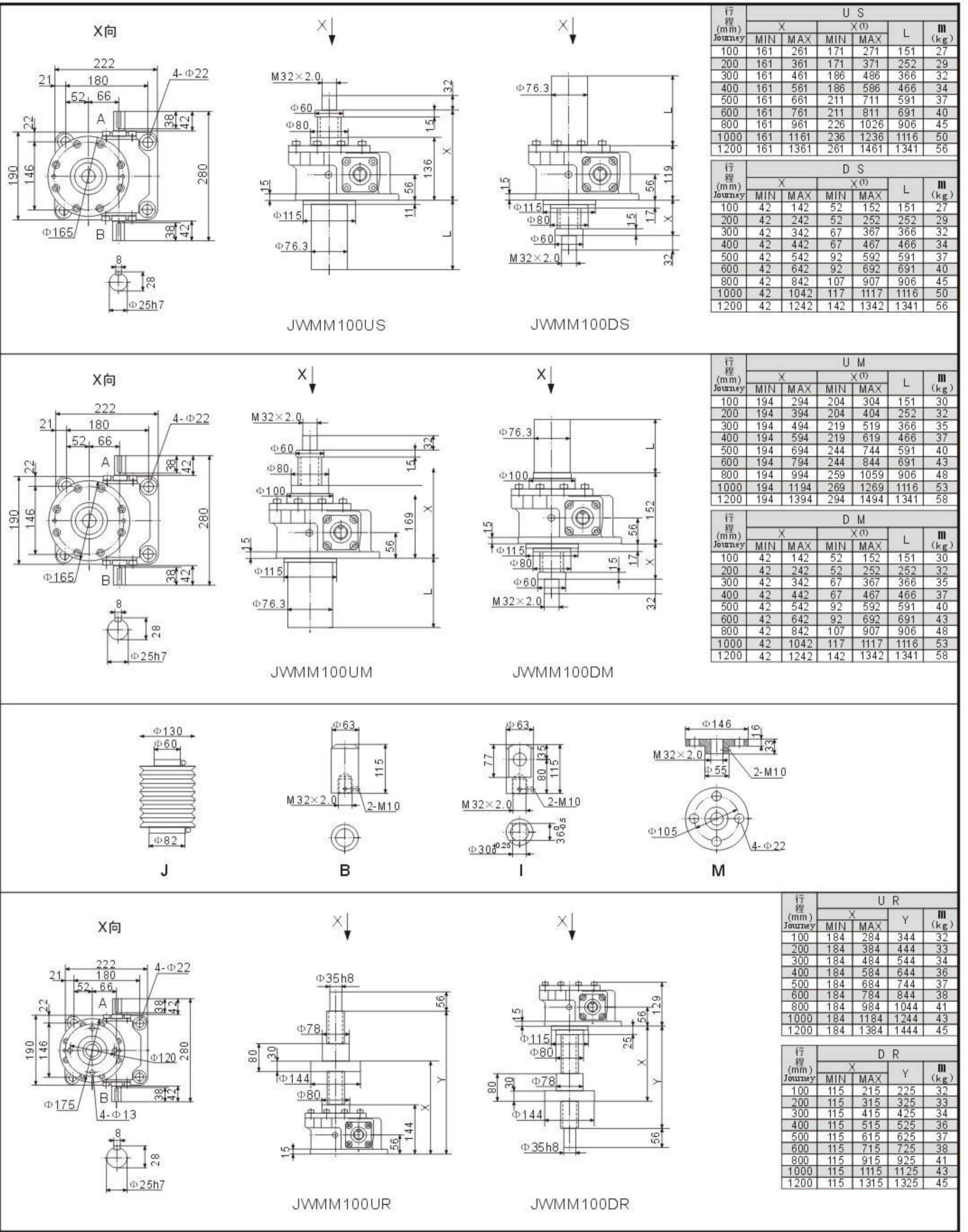
## JWM 050



注: X<sup>(1)</sup>为加防尘罩时尺寸。

Note: "X<sup>(1)</sup>" is the dimension of jack with dust hood.

## JWM 100

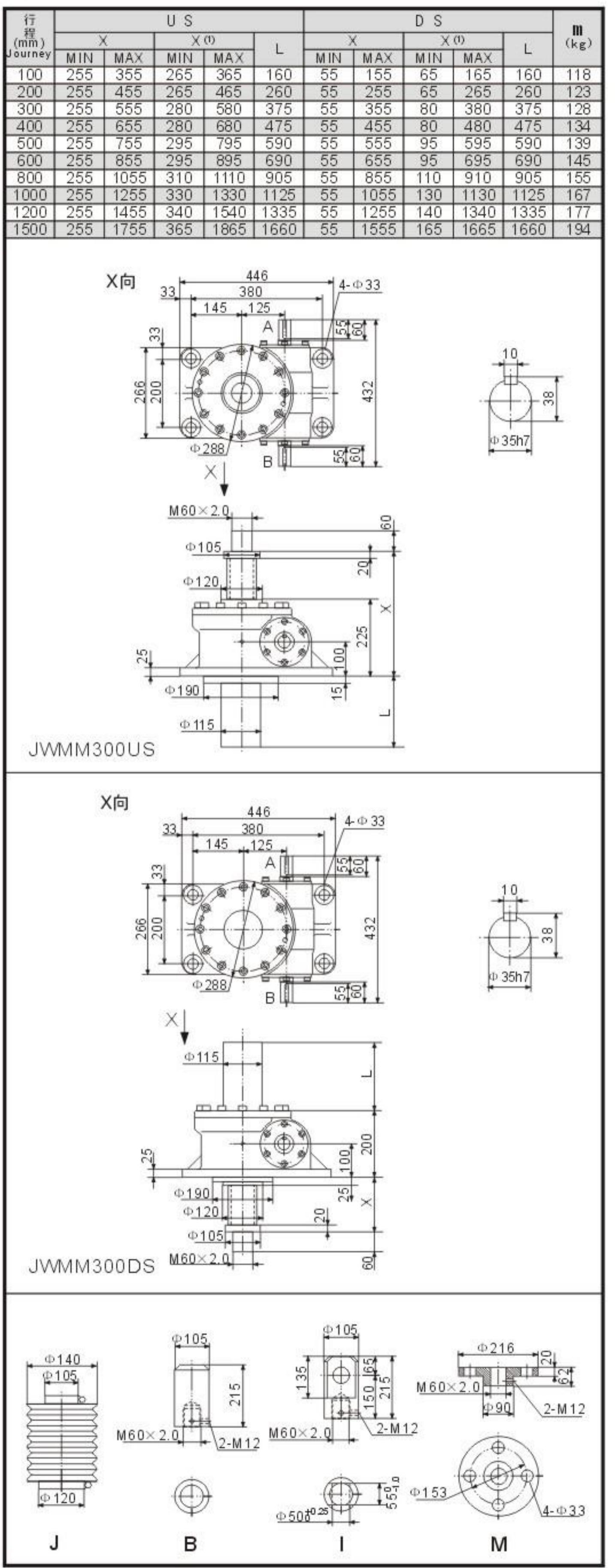


注: X<sup>(1)</sup>为加防尘罩时尺寸。

Note: "X<sup>(1)</sup>" is the dimension of jack with dust hood.



JWMM300



JWMM500

行程 (mm) Journey	U S				D S				III (kg)		
	X MIN	X MAX	X (°) MIN	X (°) MAX	L	X MIN	X MAX	X (°) MIN		X (°) MAX	L
100	315	415	320	420	165	55	155	60	160	165	248
200	315	515	320	520	265	55	255	60	260	265	384
300	315	615	340	640	385	55	355	80	380	385	787
400	315	715	340	740	485	55	455	80	480	485	141
500	315	815	350	850	395	55	555	90	590	395	279
600	315	915	350	950	695	55	655	90	690	695	308
800	315	1115	365	1165	910	55	855	105	905	910	332
1000	315	1315	380	1380	1125	55	1055	120	1120	1125	357
1200	315	1515	390	1590	1335	55	1255	130	1330	1335	380
1500	315	1815	410	1910	1665	55	1555	150	1650	1665	417
2000	315	2315	445	2445	2190	55	2055	185	2185	2190	477

JWMM500US

Note: “X<sup>(1)</sup>” is the dimension of jack with dust hood.

JWMM750

行程 (mm) Journey	U S				D S				III (kg)		
	X MIN	X MAX	X (°) MIN	X (°) MAX	L	X MIN	X MAX	X (°) MIN		X (°) MAX	L
100	370	470	380	480	165	70	170	80	180	165	370
200	370	570	380	580	265	70	270	80	280	265	384
300	370	670	395	695	385	70	370	95	395	385	401
400	370	770	395	795	485	70	470	95	495	485	415
500	370	870	410	910	395	70	570	110	610	395	431
600	370	970	410	1010	695	70	670	110	710	695	445
800	370	1170	425	1225	910	70	870	125	925	910	476
1000	370	1370	435	1435	1125	70	1070	135	1135	1125	506
1200	370	1570	450	1650	1335	70	1270	150	1350	1335	536
1500	370	1870	465	1965	1665	70	1570	165	1665	1665	581
2000	370	2370	500	2500	2190	70	2070	200	2200	2190	657

JWMM750US

Note: “X<sup>(1)</sup>” is the dimension of jack with dust hood.

JWMM1000

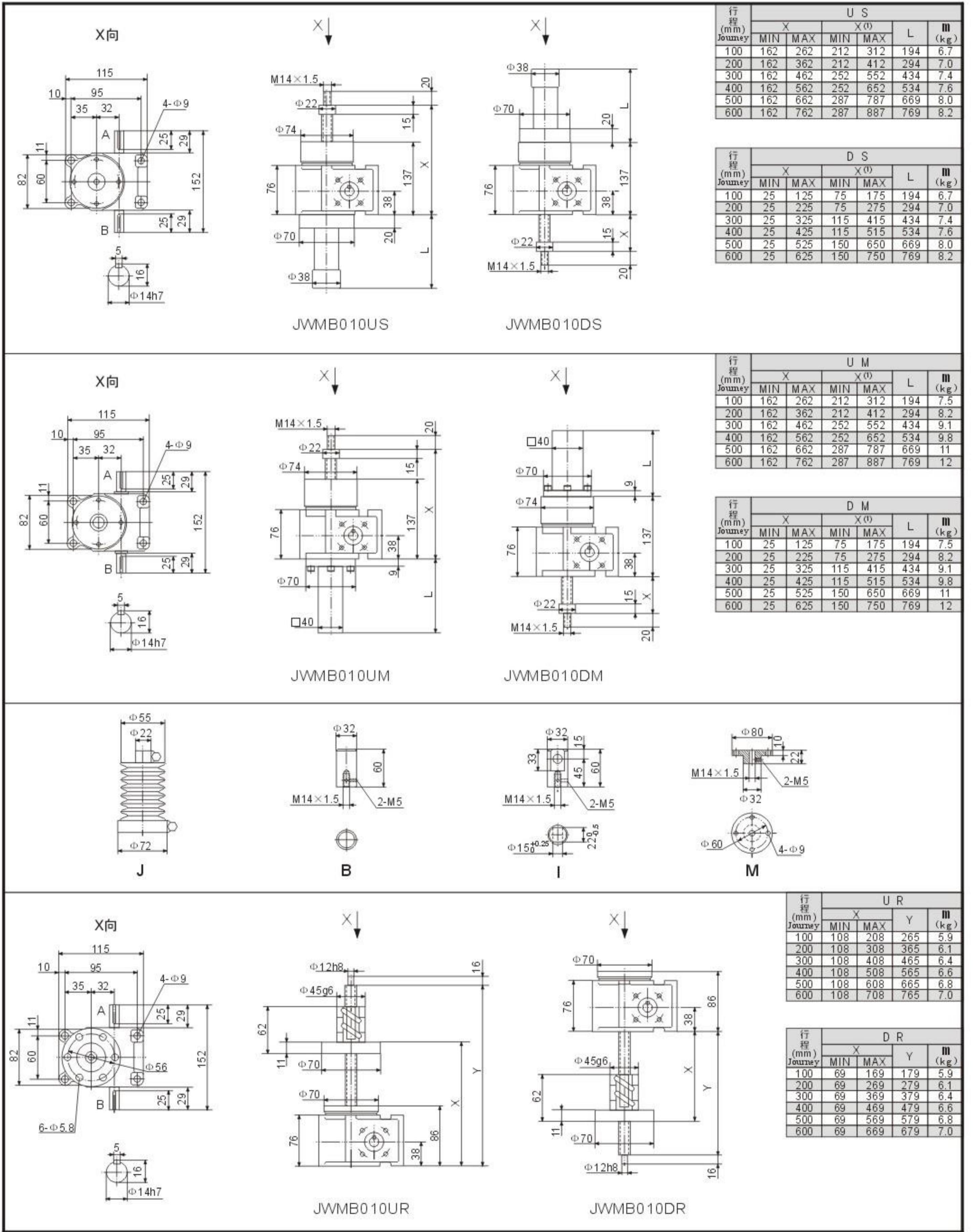
行程 (mm) Journey	U S				D S				III (kg)		
	X MIN	X MAX	X (°) MIN	X (°) MAX	L	X MIN	X MAX	X (°) MIN		X (°) MAX	L
100	450	550	460	560	165	70	170	80	180	165	748
200	450	650	460	660	265	70	270	80	280	265	766
300	450	750	475	775	385	70	370	95	395	385	787
400	450	850	475	875	485	70	470	95	495	485	805
500	450	950	485	985	595	70	570	105	605	595	824
600	450	1050	485	1085	695	70	670	105	705	695	842
800	450	1250	500	1300	910	70	870	120	920	910	881
1000	450	1450	510	1510	1125	70	1070	130	1130	1125	918
1200	450	1650	525	1725	1335	70	1270	145	1345	1335	957
1500	450	1950	545	2045	1665	70	1570	165	1665	1665	1014
2000	450	2450	575	2575	2190	70	2070	195	2195	2190	1109

JWMM1000US

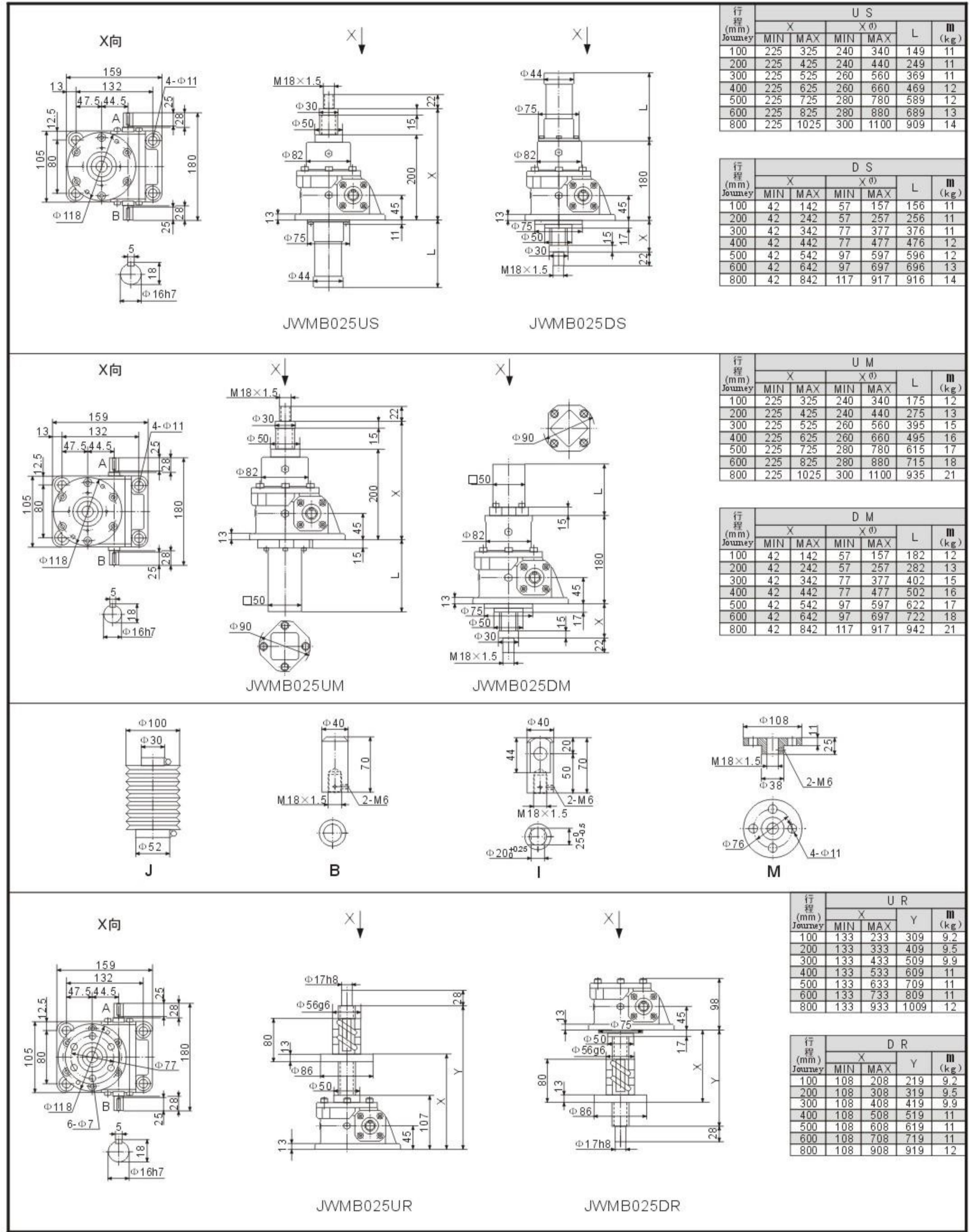
Note: “X<sup>(1)</sup>” is the dimension of jack with dust hood.

注: X<sup>(1)</sup>为加防尘罩时尺寸。

## JWMB010



## JWMB025



注: X<sup>(1)</sup>为加防尘罩时尺寸。

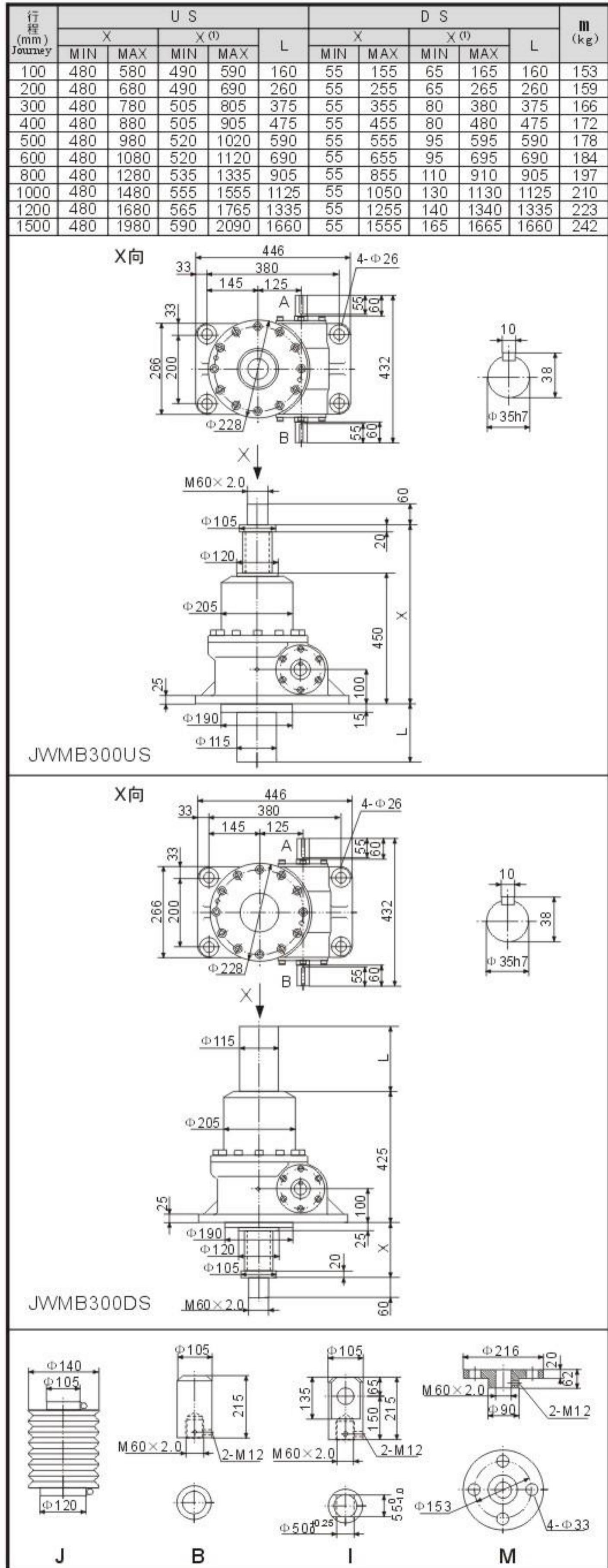
Note: "X<sup>(1)</sup>" is the dimension of jack with dust hood.

注: X<sup>(1)</sup>为加防尘罩时尺寸。

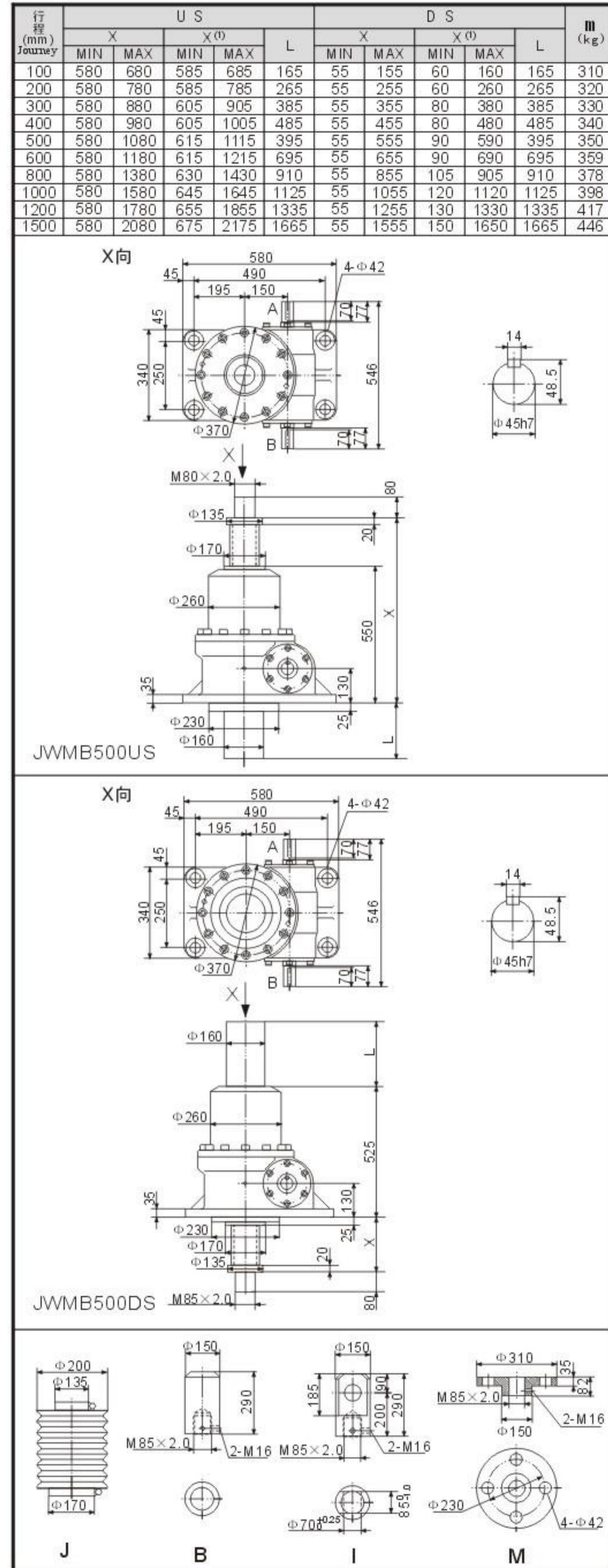
Note: "X<sup>(1)</sup>" is the dimension of jack with dust hood.







注: X<sup>(1)</sup>为加防尘罩时尺寸。

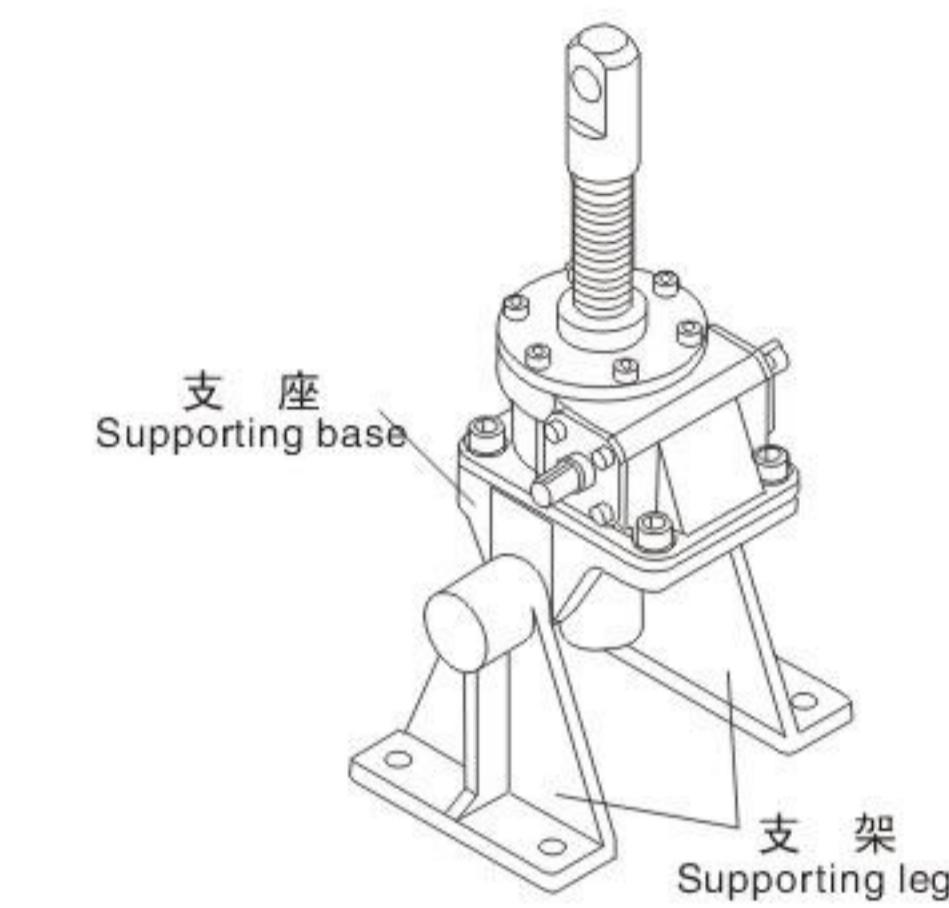
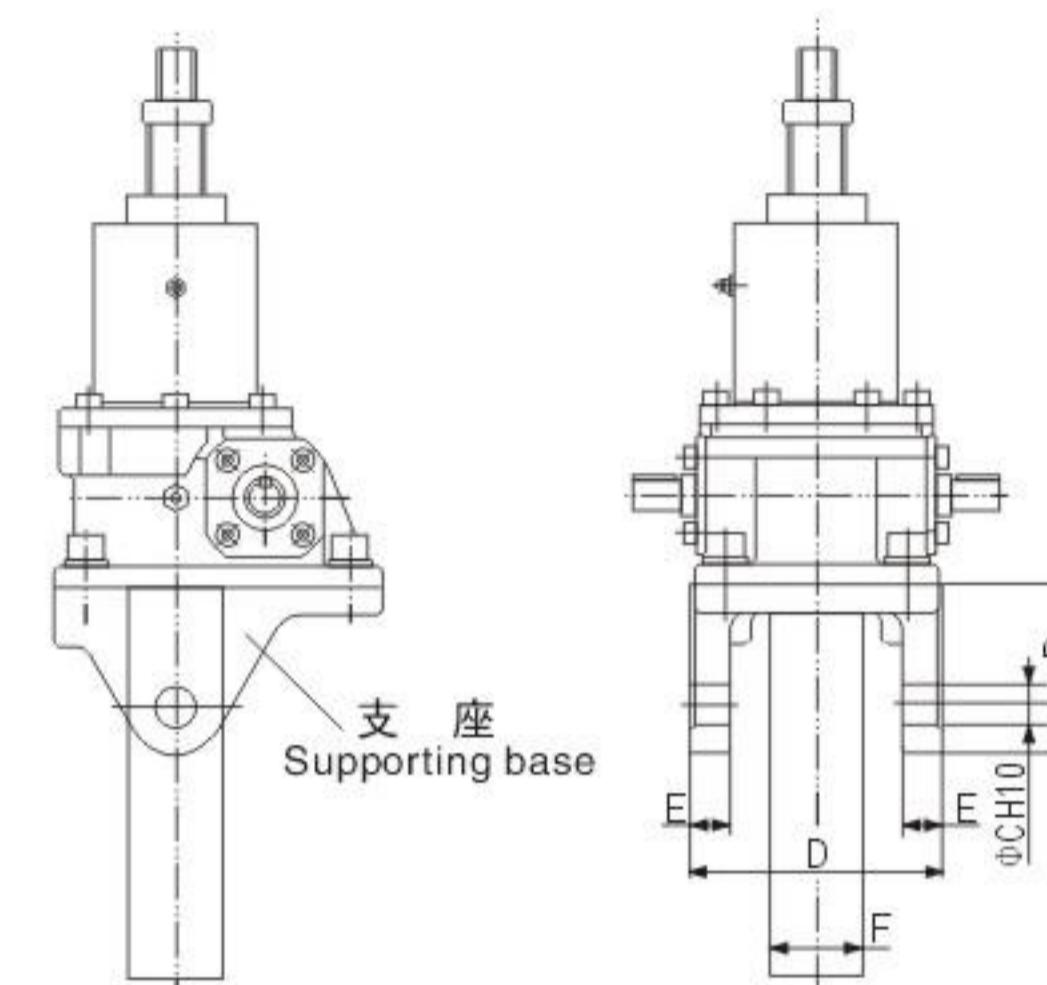


Note: "X<sup>(1)</sup>" is the dimension of jack with dust hood.

## 10、附件的确认:

### 10.1 C型安装 :

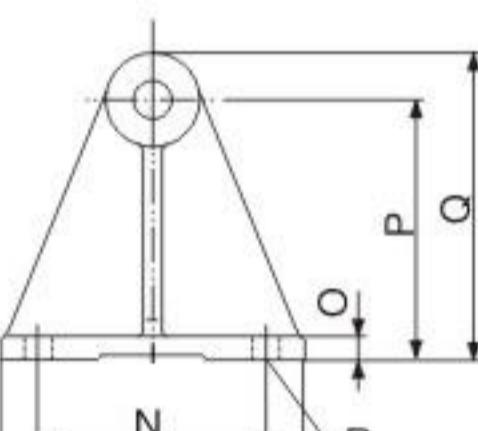
10.1.1 支座安装广泛应用于开关装置、倾斜装置。如图:



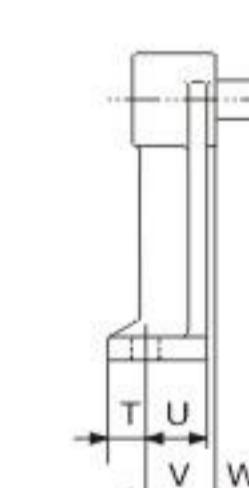
型号	A	B	C	D	E	F
010	75	60	15	86	15	35
025	100	75	20	115	20	45
050	105	75	25	158	25	58
100	145	100	40	201	30	76.3
150	155	105	50	224	44	76.3
200	173	110	63	244	50	89.1

### 10.1.2 支架

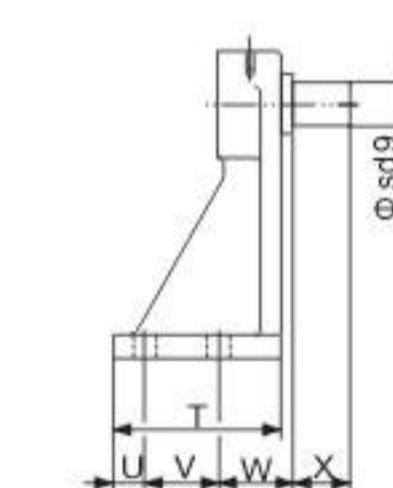
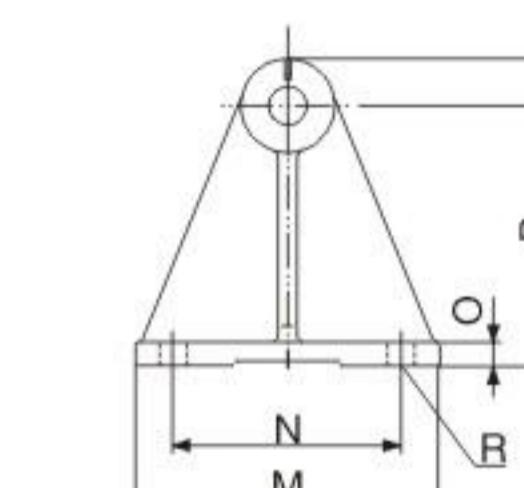
支座与支架配合，实现多方位升降。



JW010-JW050



JW100-JW200



型号	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X
010	180	130	15	150	178	2-Φ18	15	25	40	45	17	-
025	180	130	15	150	178	2-Φ18	20	25	40	45	30	-
050	200	150	15	170	200	2-Φ18	25	25	40	45	35	-
100	280	220	22	240	290	4-Φ22	40	159	30	70	70	55
150	360	280	27	300	360	4-Φ33	50	195	40	85	85	70
200	400	320	30	380	450	4-Φ33	63	210	40	90	90	75

### 10.1 Support (Mode C mounting):

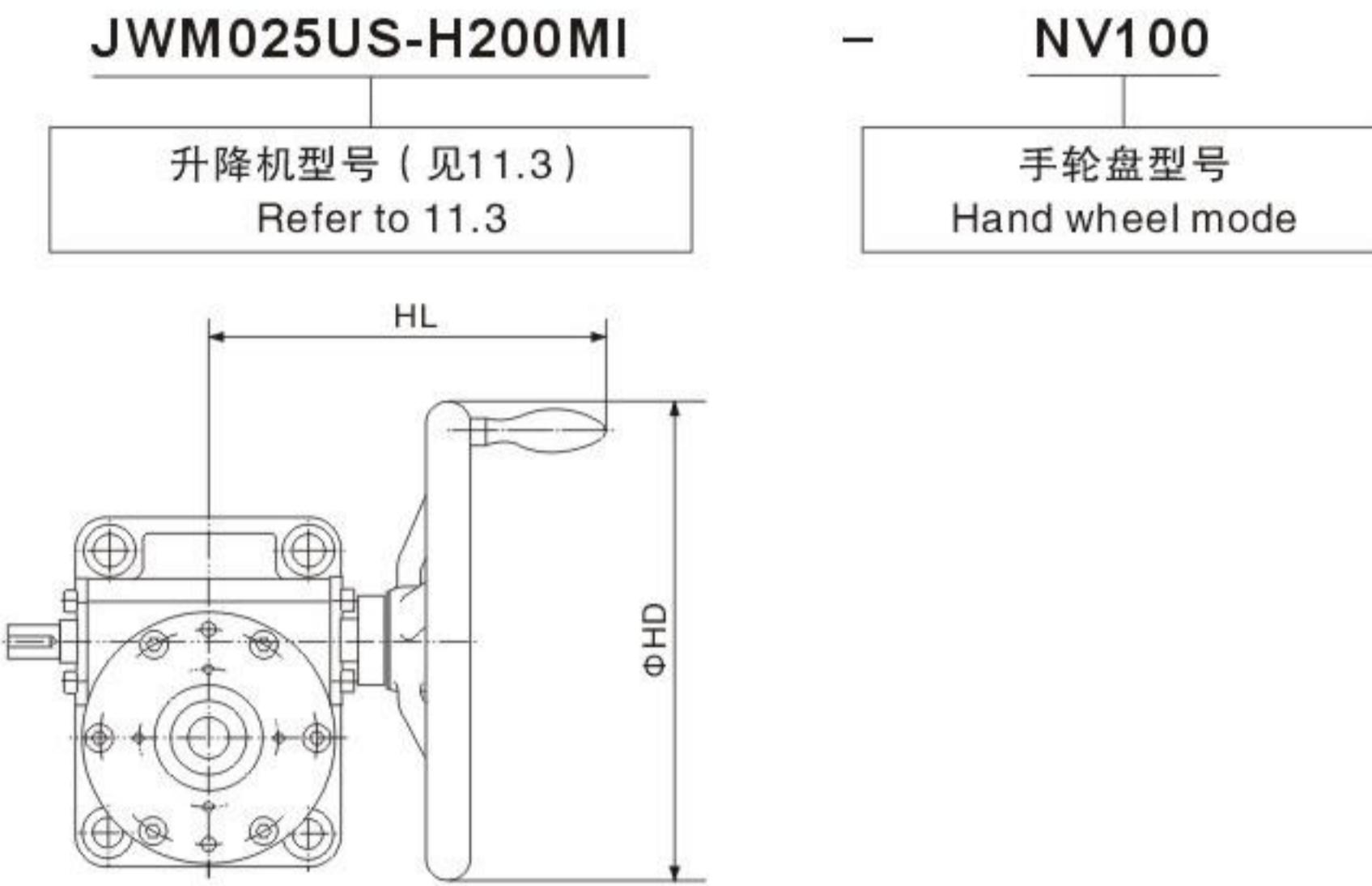
10.1.1 Support-mounted mode widely apply to tilting equipment.

## 10.2 手轮盘:

此件只适用于HMM型工作在冲击、振动不大的场合,请不要应用在HMB结构中。

手动操作扭矩=所需输入扭矩/手轮操作盘半径

型号表示:



尺寸表:

型号 Type	NV80		NV100		NV200		NV250		NV450	
	HD	HL	HD	HL	HD	HL	HD	HL	HD	HL
JWM010	80	122	100	125	—	—	—	—	—	—
JWM025	—	—	100	140	200	198	—	—	—	—
JWM050	—	—	—	—	200	221	250	229	—	—
JWM100	—	—	—	—	—	250	242	450	295	—
JWM150	—	—	—	—	—	250	247	450	300	—
JWM200	—	—	—	—	—	—	—	450	304	—

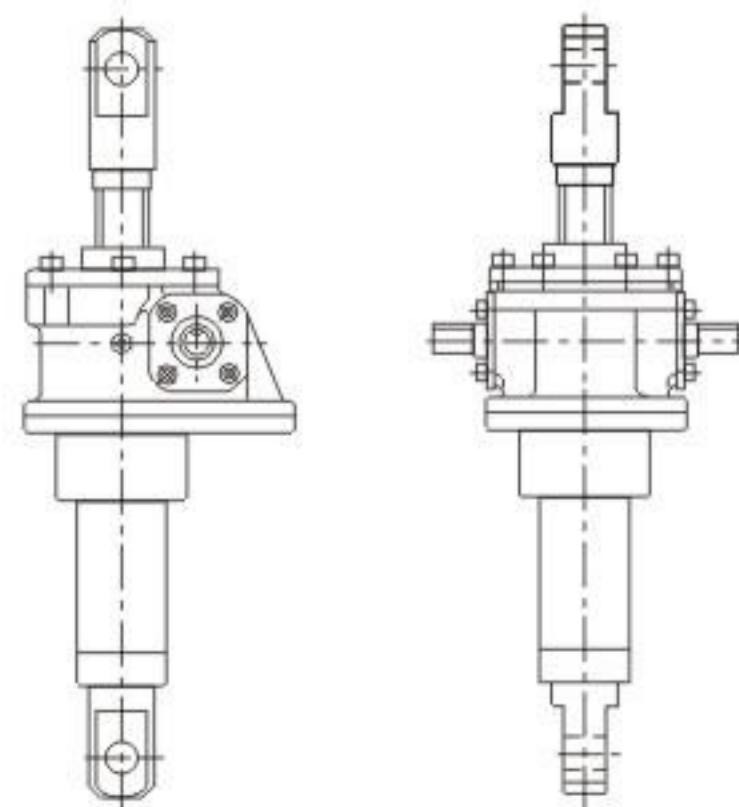
注: 手轮为外购件,以定货时实物尺寸为准。

Dimension sheet: (mm)

Note: The dimension of hand wheel is subject to product purchased from other factories.

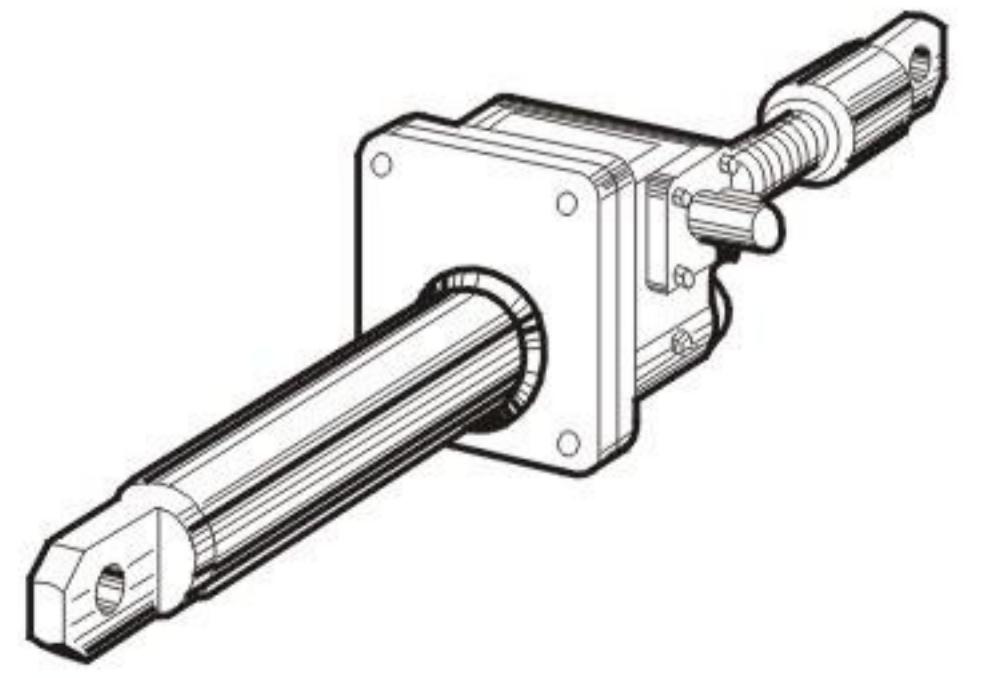
## 10.3 双头输出:

适用于开闭装置、反转装置。



## 10.3 Double end output:

Apply to open and close devices, reversing devices.



## 10.2 Hand wheel:

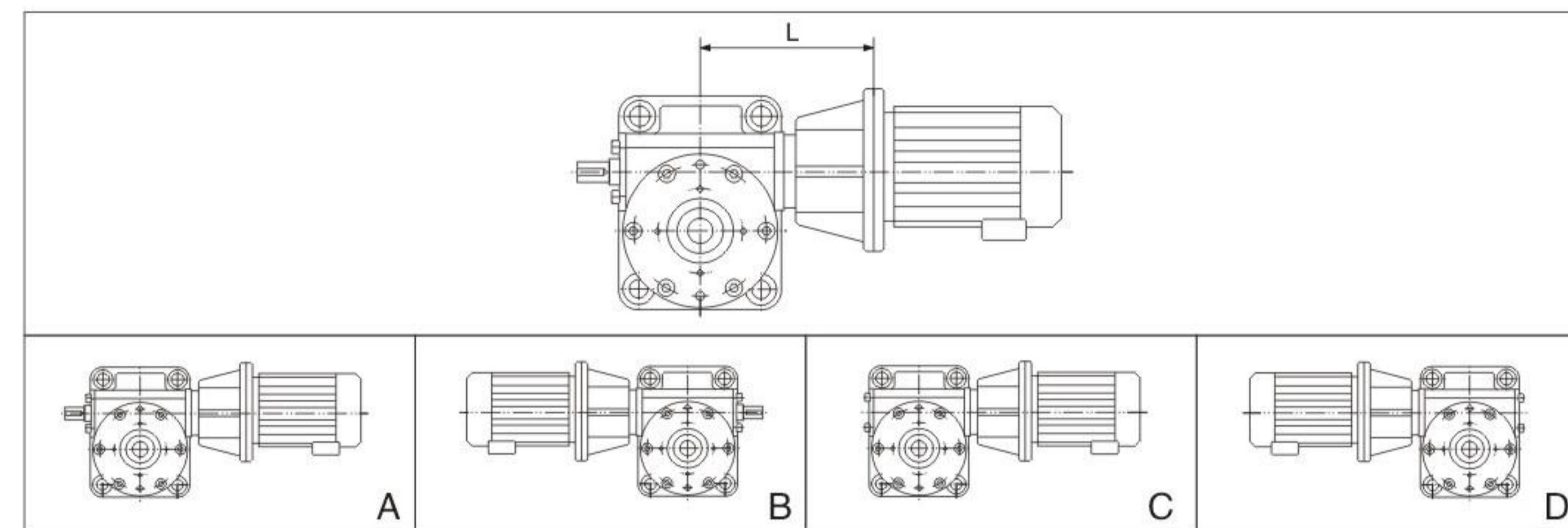
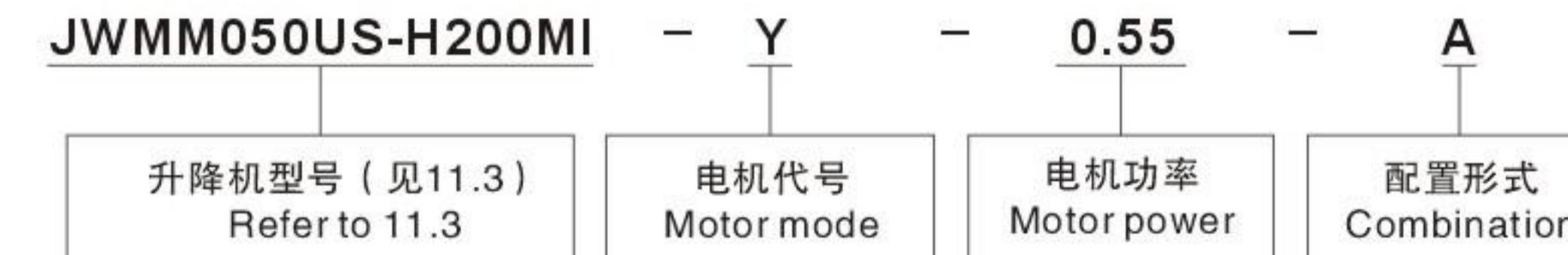
Hand wheel only apply to HMM under light shock or vibration condition but not for HMB.

Mhandwheel=Mrequired/rhandwheel

## 10.4 组合型式:

### 10.4.1 电机直联:

型号表示 Illustration of types:



型号	JWMM010				JWMM025						JWMM050					
电机功率(kW) Motor Power	0.12	0.18	0.25*	0.37*	0.12	0.18	0.25	0.37	0.55*	0.75*	0.25	0.37	0.55	0.75	1.1*	1.5*

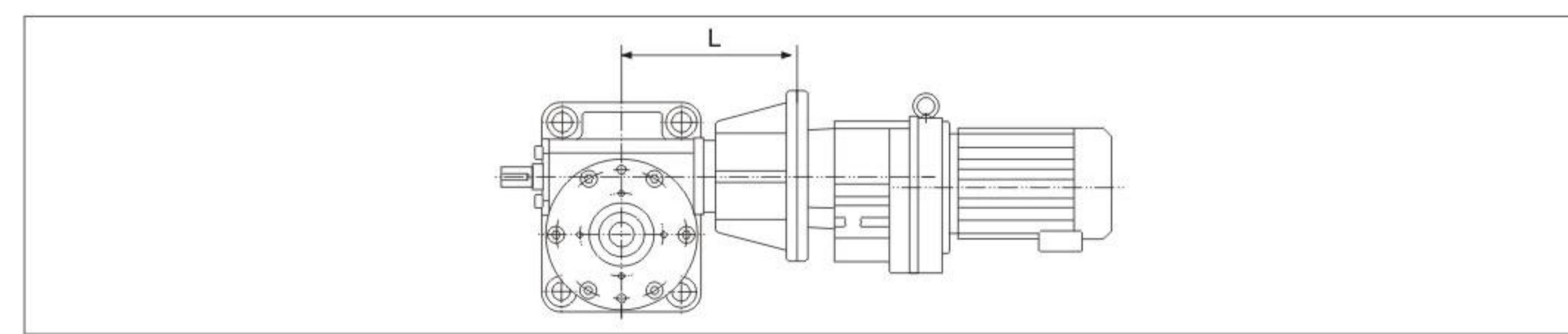
型号	JWMM100						JWMM150						JWMM200					
电机功率(kW) Motor Power	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2*	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2*	3*	0.75	1.1	1.5	2.2	3	4*

注: 1. 电机功率的选择应符合传动能力表;  
2. 表中所列功率为4极电机功率;  
3. 当与所联电机为6极或标有“\*”的电机为变频、制动时,  
因电机过重,应选择带有底脚安装的电机。

Note: 1. Motor power must accord with JM basic parameter table.  
2. 4-pole motor power are available in the table.  
3. 6-pole motors or “\*” frequency conversion and braking  
motors should be foot-mounted for their heavy weight.

### 10.4.2 与减速电机组合式

型号表示 Illustration of types:



注: 当直联的减速电机重量过重时,请咨询我司。

Note: If gear motor is over weight, consult us please.