

(19) 대한민국특허청(KR)  
(12) 공개특허공보(A)

(51) Int. Cl.<sup>3</sup>  
B21B 31/00

(11) 공개번호 특1984-0002265  
(43) 공개일자 1984년06월25일

(21) 출원번호	특1982-0004941
(22) 출원일자	1982년11월02일
(30) 우선권주장	317,098 1981년11월02일 미국(US)
(71) 출원인	웨스팅하우스 일렉트릭 코오포레슨 티.스터언
(72) 발명자	미합중국 펜실베이니아주 15222, 피츠버어그시, 게이트웨이센터, 웨스팅하우스빌딩 존 제임스 코너스
(74) 대리인	미합중국 뉴욕주 클레어런스시 엘름크로프트 5060 이윤모

심사청구 : 없음

(54) 폴림 리일 속도 보상 시스템

요약

내용 없음.

대표도

도1

명세서

[발명의 명칭]

폴림 리일 속도 보상 시스템

[도면의 간단한 설명]

도면은 본 발명에 따른 리일 폴림 속도 보상 시스템의블록 다이어그램이다.

본 내용은 요부공개 건이므로 전문 내용을 수록하지 않았음

(57) 청구의 범위

청구항 1

폴림 리일 전동기 구동과 로울-힘 변화장치를 가진 제1로울 스탠드를 가지고 있는 폴림 리일로부터 거리 L에 위치해 있는 압연기와 상호 작용하는 폴림전동기에 대한 속도보상 시스템에 있어서, 제1신호를 가져 오기 위하여 제1스탠드에 인가된 로울힘의 변화에 응답하는 제1장치와 ; 폴림리일과 제1스탠드 사이의 스트립장력 변화와 스트립장력을 유지하도록 폴림리일의 속도에서 요구된 변화사이의 관계를 나타내는 함수를 발생시키기 위한 제2장치와 ; 제1신호를 계획된 폴림리일 속도변화를 나타내는 제2신호로 변환시키기 위하여 제1장치 및 제2장치와 함께 동작하는 장치와 ; 대응 폴림리일속도 변화를 일어나도록 제2신호에 의해 제어되는 전동기 구동시스템으로 구성되는 특징이 있는 폴림리일 속도 보상 시스템.

청구항 2

제1항에 있어서, 폴림리일 속도변화에 대한 장력의 변화의 관계가  $\frac{\Delta S}{\Delta V_r} = \frac{AE'}{V_r} \times \frac{1}{1+PT_t}$  (여기서  $\Delta S$  : 장력의 예상변화 ;  $\Delta V_r$  : 폴림리일속도의 요구된 변화 ;  $V_r$  : 폴림리일의 주변속도 ; A : 폴림리일에서 장거 있지 않은 스트립의 단면적 ;  $T_t$  : 폴림리일에서 제1스탠드까지 스트립의 전이시간 ;  $E'$  : 겹보기

탄성계수 ; P ; 헤비사이드 연산자이고 상기 전이시간  $T_t = \frac{LE}{V_r E'}$  ; L : 폴림리일과 제1스탠드의 거리 ; E : 탄성계수)인 특징이 있는 폴림리일 속도 보상 시스템.

※ 참고사항 : 최초출원된 내용에 의하여 공개하는 것임.

도면

도면1

