

(19) 대한민국특허청(KR)
(12) 공개특허공보(A)

(51) Int. Cl. ³ B21B 31/00	(11) 공개번호 특 1984-0002265 (43) 공개일자 1984년06월25일
(21) 출원번호 특 1982-0004941	
(22) 출원일자 1982년 11월 02일	
(30) 우선권주장 317,098 1981년 11월 02일 미국(US)	
(71) 출원인 웨스팅하우스 일렉트릭 코오포레슨 티.스터언 미합중국 펜실베이니아주 15222, 피츠버어그시, 게이트웨이센터, 웨스팅하우스빌딩	
(72) 발명자 존 제임스 코너스 미합중국 뉴욕주 클레어런스시 엘름크로프트 5060	
(74) 대리인 이윤모	

심사청구 : 없음**(54) 풀림 리일 속도 보상 시스템****요약**

내용 없음.

대표도**도1****명세서**

[발명의 명칭]

풀림 리일 속도 보상 시스템

[도면의 간단한 설명]

도면은 본 발명에 따른 리일 풀림 속도 보상 시스템의 블록 다이아그램이다.

본 내용은 요부공개 건이므로 전문 내용을 수록하지 않았음

(57) 청구의 범위**청구항 1**

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

청구항 2

제1항에 있어서, 풀림리일 속도변화에 대한 장력의 변화의 관계가 $\frac{\Delta S}{\Delta V_r} = \frac{AE'}{V_r} \times \frac{1}{1+PTt}$ (여기서 ΔS : 장력의 예상변화 ; ΔV_r : 풀림리일속도의 요구된 변화 ; V_r : 풀림리일의 주변속도 ; A : 풀림리일에서 잠겨 있지 않은 스트립의 단면적 ; Tt : 풀림리일에서 제1스탠드까지 스트립의 전이시간 ; E' : 겉보기 탄성계수 ; P : 헤비사이드 연산자이고 상기 전이시간 $Tt = \frac{LE}{V_r E'}$; L : 풀림리일과 제1스탠드의 거리 ; E : 탄성계수)인 특징이 있는 풀림리일 속도 보상 시스템.

※ 참고사항 : 최초출원된 내용에 의하여 공개하는 것임.

도면

도면1

