

Serrande di regolazione rettangolari WM-10



Descrizione

- Telaio della serranda in alluminio estruso di larghezza 125 mm
- Flange telaio 30 mm
- Dimensioni minima e massima 200x211 e 2000x2011 mm
- Alette controrotanti in alluminio con profilo aerodinamico e interasse 100 mm
- Alette a sezione tamburata ed estremità a gola per migliorare la chiusura
- Trasmissione del moto a mezzo treni di ingranaggi in composito a base PBT
- Traverso di rinforzo per base B maggiore di 1.300 mm
- Fissaggio a mezzo viti su canale o sul pannello di una UTA
- Temperature operative da -10 a +130 °C

Materiale e finitura

Materiale: alluminio estruso
Alette: alluminio estruso

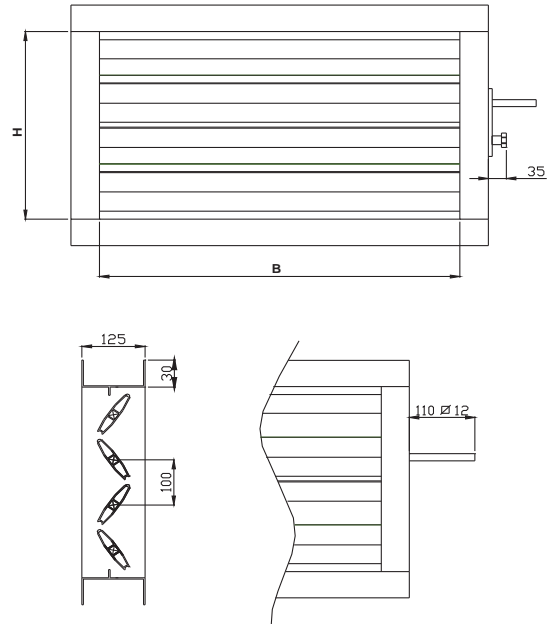
Esecuzioni

WM-10P: versione con predisposizione per servomotore elettrico
WM-10C: versione con comando manuale

Esempio di ordinazione

	WM-10C	300	211
Tipologia			
Base (B) in mm			
Altezza (H) in mm			

Dimensioni



B (mm)	H (mm)
200	211
300	311
400	411
500	511
600	611
700	711
800	811
900	911
1000	1011
1100	1211
1200	1411
1300	1611
1400	1811
1500	2011
1600	
1700	
1800	
1900	
2000	

Serrande di regolazione rettangolari

WM-10

Metodo di fissaggio

Con serranda installata interna (figura 2) o nella parte terminale o iniziale del condotto (figura 3 e 4) si fissa la flangia del telaio in alluminio a quella del canale. In (figura 5) la serranda è murata in un pavimento.

Figura 2

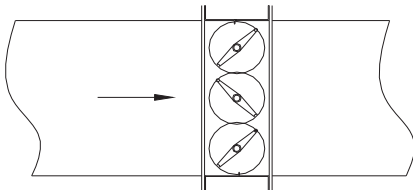


Figura 3

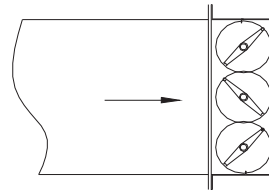


Figura 4

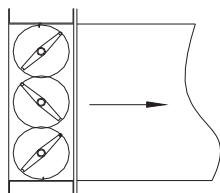
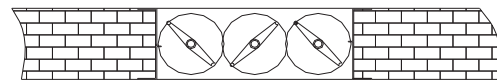
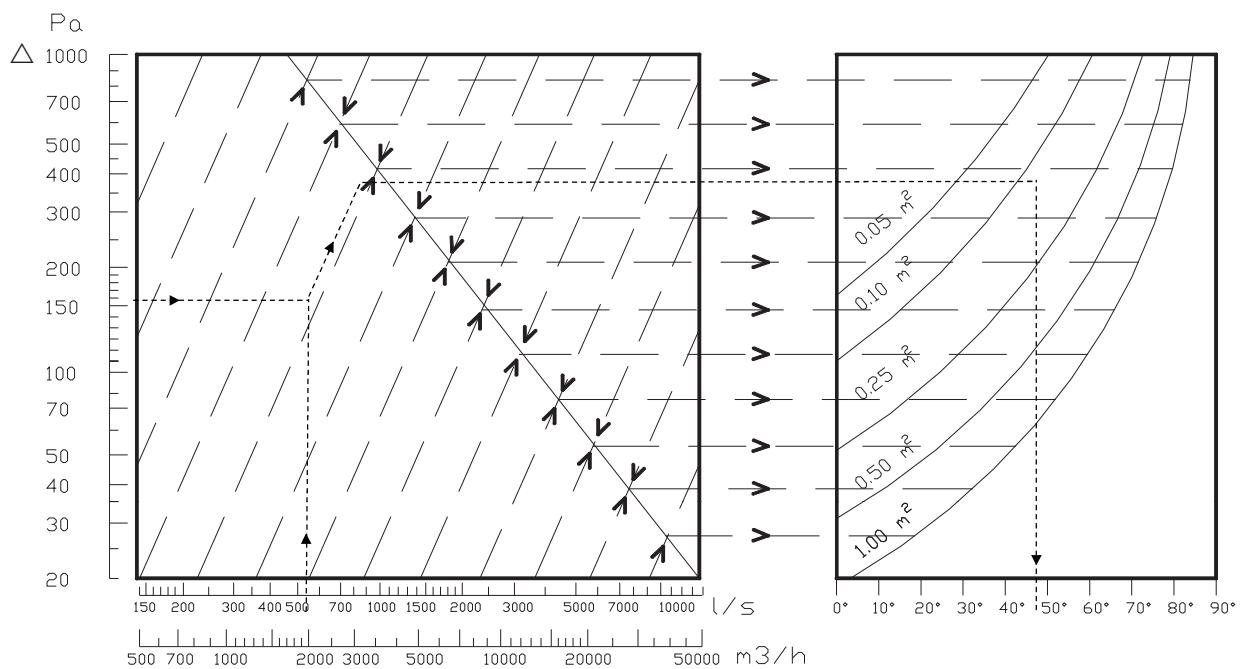


Figura 5



Portata d'aria/Perdite di carico - Angolazione di apertura - Sezione della serranda



COEFFICIENTE DI CORREZIONE "C" PER INSTALLAZIONI DIVERSE DALLA FIGURA 2 0° 10°								
Tipo di installazione	Angolazione di apertura della serranda ai rispettivi gradi							
	0°	10°	20°	30°	40°	50°	60°	70°
Figura 3	6,1	5,4	3,1	2,0	1,5	1,2	1,1	1,0
Figura 4	4,0	3,6	2,3	1,8	1,4	1,3	1,2	1,1
Figura 5	8,9	8,2	4,5	2,8	2,0	1,7	1,6	1,2

Serrande di regolazione rettangolari

WM-10

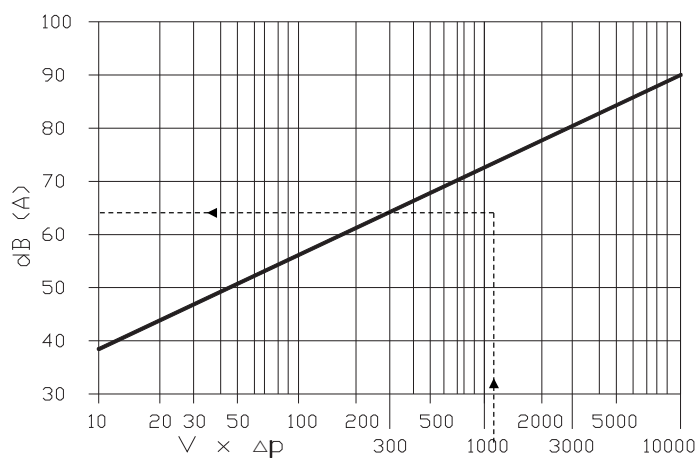
ESEMPIO DI SELEZIONE N° 1 :

- a) serranda posizionata come nella figura 2
- b) Portata dell'aria = 2000 m³/h
- c) Perdite di carico richiesta $\Delta p = 200$ Pa
- d) Angolo di deflessione di apertura delle alette $\alpha = 47^\circ$
- e) Sezione della serranda $m^2 = 0,10$
- f) Velocità dell'aria = $2000 \div 3600 \div 0,10 = 5,5$ m/s

ESEMPIO DI SELEZIONE N° 2 :

- a) serranda posizionata come nella figura 3
- b) Portata dell'aria = 2000 m³/h
- c) Angolo di deflessione delle alette $\alpha = 47^\circ$, sezione $m^2 = 0,10$
- d) Coefficiente di correzione $C = 1,2$
- e) Perdite di carico $\Delta p = 200 \times 1,2 = 240$ Pa

Potenza sonora



I valori del diagramma, in dB (A), sono stati ottenuti in funzione della grandezza risultante dal prodotto della velocità frontale dell'aria per le perdite di carico, e sono riferiti ad una sezione di passaggio dell'aria di 1 m². Per sezioni differenti vedere il coefficiente K di correzione espresso nella tabella sottostante.

ESEMPIO DI CALCOLO :

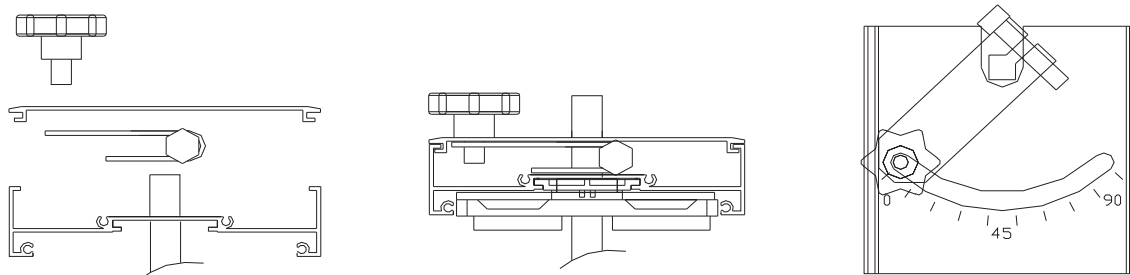
- a) valori come da esempio di selezione n° 1
- b) Calcolare il prodotto della velocità $V(m/s) \times$ le perdite di carico Δp (Pa); ovvero $5,5 \times 200 = 1100$ --> Andare sul grafico potenza sonora --> Risulta 73 dB(A) --> Andare su tabella coefficiente di correzione "K" potenza sonora --> Correzione per sezione = $(73-9) =$

COEFFICIENTE DI CORREZIONE "K" DELLA POTENZA SONORA														
Sezione in mm ²	0,10	0,13	0,25	0,30	0,40	0,50	0,60	0,80	1,00	1,25	1,55	2,00	3,00	4,00
K dB(A)	-9	-8	-6	-5	-4	-3	-2	-1	0	+1	+2	+3	+4	+5

- 1
- 2
- 3
- 4
- 5
- 6
- 7
- 8
- 9
- 10
- 11
- 12
- 13
- 14
- 15
- 16
- 17
- 18

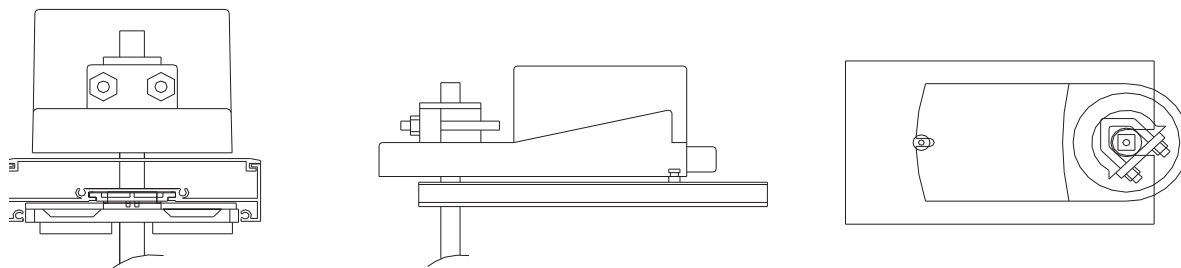
Serrande di regolazione rettangolari WM-10

Sistema di comando manuale



Meccanismo comando manuale: il kit base è composto dal pomello di impugnatura per la movimentazione e il fissaggio, dalla leva di trasmissione della forza all'asse di trasmissione, e da una piastra modulare registrabile inserita nelle corsie di alloggiamento presenti nel telaio.

Sistema di comando elettrico



Meccanismo, comando servoassistito: il kit completo garantisce la certezza dell'azionamento remoto mediante impulso elettrico. E' composto dall'asse di trasmissione della forza, e da una piastra modulare autoregistrante inserita nelle corsie di alloggiamento presenti nel telaio. La piastra è già provvista delle forature di fissaggio dei servocomandi.