

RIEMENWECHSEL UHER REPORT

1. Funktionsbeschreibung

1.1 Laufwerk (siehe Abb. 1)

Der elektronisch geregelte Motor (A) treibt über den Riemen (B) die Schwungmasse (C) an. Die Schwungmasse ist entsprechend der Bandgeschwindigkeiten mit vier Stufen versehen und schwenkbar gelagert. Sie dreht sich bei allen Bandgeschwindigkeiten gleich schnell. Durch Friktion von Schwungmasse (C) und Antriebsrad (D) erfolgt der Antrieb der Tonwelle (E), die gleichzeitig die Achse des Antriebsrades (D) darstellt. Die Wahl der Bandgeschwindigkeiten erfolgt durch Änderung des Übersetzungsverhältnisses zwischen Schwungmasse (C) und Antriebsrad (D). Dabei wird gleichzeitig über ein Gestänge die der jeweiligen Bandgeschwindigkeit entsprechende Entzerrung eingeschaltet.

Über den Riemen (F) werden die Friktionsräder (G) und (H), die durch die Welle (I) miteinander verbunden sind, angetrieben. Die Friktionsräder sind mit einem kegelförmig geschliffenen Gummibelag versehen. Zum Verständnis des Antriebes der Kupplung (K) muß zunächst deren Aufbau erklärt werden. Sie besteht aus dem Antriebsrad (L), einer Kupplungsscheibe mit Filzbelag und dem Kupplungsoberteil (M). In Stellung „Start“ gibt ein Schieber das zum Kupplungsoberteil (M) gedrückte Antriebsrad (L) frei, 2 Federn drücken das Antriebsrad (L) gegen den kleinen Kegel des Friktionsrades (G) und die Kupplung (K) wird transportiert.

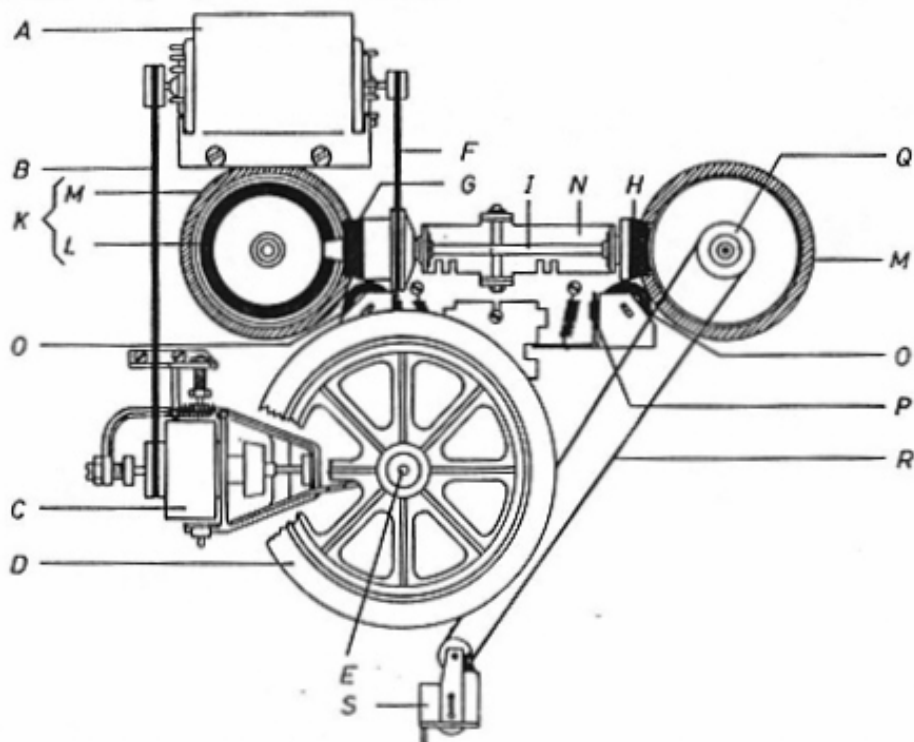


Abb. 1

Die Welle (I) mit den Friktionsrädern (G) und (H) ist in der Wippe (N) gelagert. Die Wippe wird über ein Gestänge betätigt und bringt die Friktionsräder mit den Kupplungsoberteilen in Friktion. Dadurch wird der schnelle Vor- und Rücklauf in Tätigkeit gesetzt. Die Kupplungen sind als gewichtsabhängige Reibkupplungen ausgebildet. Damit ist das Mitnahmemoment nahezu über die ganze Bandlänge konstant. Die Kupplungen arbeiten lageunabhängig und enthalten eine Arretierungsvorrichtung, mit der die Bandspuln gegen ein Herabfallen gesichert sind. Die Bremsung der Kupplungsoberteile erfolgt über die Klemmrollen (O), die in angedrücktem Zustand zwischen das Kupplungsoberteil und die Zunge (P) geklemmt werden. Das Antriebsrad (Q) treibt über den Riemen (R) das Zählwerk (S) an.

1.2 Das Prinzip des Motors

Der Motor besteht aus einem rotierenden Permanentmagneten, den feststehenden Ankerwicklungen und einem feststehenden zylindrischen Eisenkörper, der die ganze Einheit umkleidet. Die Ankerwicklungen werden über eine mehrstufige Transistorschaltung gespeist.

Ein Anlaufverteiler steuert die Transistorschaltung in Abhängigkeit von der Rotorstellung. Durch Fliehkraft-Einwirkung wird die Steuerung über den Anlaufverteiler lange vor Erreichen der Sollzahl unterbrochen.

1. Unteren Gehäusedeckel abschrauben
2. Die mit den Druckknöpfen befestigte Pappe entfernen
3. Befestigungsschrauben der Hauptplatine entfernen und die Platine Ausklappen
4. Riemen wechseln

