|  |  |
| --- | --- |
|  | **HS – Ротор** |
| в палитре |  |
|  |  |
| на схеме |  |

Блок реализует модель ротора, как есть динамику вращающейся массы (например, ротора турбины, вала насоса и т. д.). В модели происходит решение уравнения моментов, с учетом инерции, трения и текущих значений всех моментов, поступающих на входные порты с помощью механических связей. Результатом решения являются вычисленные абсолютная и относительная частота вращения, которые передаются обратно к присоединенным к ротору блокам, где вновь вычисляются значения, действующих на ротор, моментов.

Если для ротора и присоединенного к нему оборудования установлены разные значения номинальных частот, то подразумевается, что между ротором и оборудованием установлен идеальный редуктор. В этом случае передача моментов между блоками происходит с учетом коэффициента передачи редуктора.

**Свойства блока «HS – Ротор»**

|  |  |
| --- | --- |
| * Количество механических портов | NMech |
| * Момент инерции ротора, кг\* м² | J |
| * Номинальная частота вращения. Гц | nnom |
| * Начальная частота вращения, Гц | n0 |
| * Момент трения, Н\*м | Mtr |
| * Момент страгивания, Н\*м | Mstr |
| * Порог частоты страгивания, отн | Wstr |
| * Внешний расчет частоты | IsRemote |

**Параметры блока «HS – Ротор»**

|  |  |
| --- | --- |
| * Суммарный момент, Н\*м | \_moment |
| * Момент трения, Н\*м | \_mtr |
| * Частота вращения абсолютная, Гц | \_w\_abs |
| * Частота вращения (относительная) | \_w\_otn |
| * Суммарная мощность, Вт | \_power |
| * Мощность на трение, Вт | \_ntr |

Блок может быть соединен посредством механических связей со следующими блоками:

* «HS – Электродвигатель»;
* «HS – Асинхронный электродвигатель»;
* «HS – Ступень турбины»;
* «HS – Ступень компрессора»;
* Насосы.