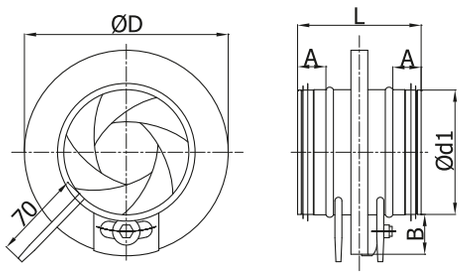
IRISBLENDE IBL / *CLAPET DIAPHRAGME IRIS IBL*





Die linsenförmige Drosselklappe IBL dient zur stufenlosen Regelung des Luftvolumenstromes in Lüftungsleitungen. Eine spezielle Konstruktion in Form eines Hebels ermöglicht eine fliessende Regulierung des Durchmessers. Darüber hinaus verursacht das Drosseln keine Luftwirbel und keinen Lärm in Leitungen, was dem linsenförmigen Verschluss zu verdanken ist. Die Drosselklappe kann sowohl in Zuluft- als auch in Abluftleitungen eingesetzt werden. Die Drosselklappe verfügt über zwei Anschlüsse die den Anschluss einer Messeinrichtung für die Messung der Luftströmung ermöglichen. Die Drosselklappe verfügt zudem über die Möglichkeit einer vollständigen Öffnung, die die Reinigung der Leitungen einfacher macht. Die Drosselklappe bleibt immer zu 25% des Nenndurchmessers offen.

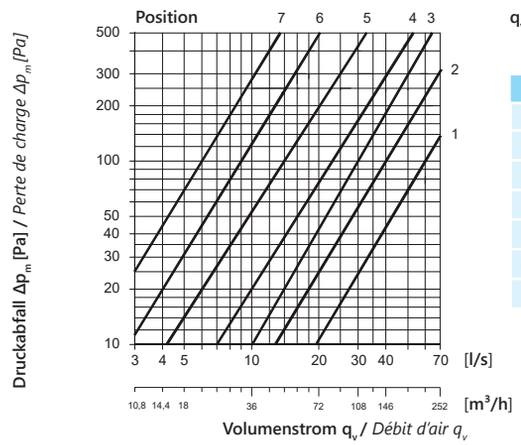
Le clapet diaphragme iris IBL permet un réglage fluide du débit d'air dans les gaines de ventilation. Une construction spéciale dotée d'une manette permet un réglage précis du diamètre de passage de l'air. De plus, l'étranglement ne provoque aucune turbulence et n'occasionne aucun bruit dans les conduites, grâce à la fermeture par diaphragme.
Le clapet diaphragme iris IBL peut être posé aussi bien dans un conduit d'air pulsé que dans un conduit d'air repris. Ce clapet est doté de deux connexions permettant le raccordement d'un dispositif de mesures pour le réglage de l'intensité du débit d'air. Le clapet diaphragme iris IBL peut être entièrement ouvert, ce qui permet un nettoyage parfait des gaines. Il n'est pas possible de fermer complètement le clapet diaphragme iris (le clapet reste toujours ouvert à 25% du diamètre nominal).

IRISBLENDE IBL / *CLAPET DIAPHRAGME IRIS IBL*



Abmessungen / *Mesures*					
Ød1 Nom [mm]	ØD [mm]	L [mm]	A [mm]	B [mm]	Gewicht / *Poids* [kg]
80	125	120	35	22	0,5
100	165	110	30	32	0,5
125	188	110	30	32	0,7
150	230	110	30	40	1,3
160	230	110	30	35	0,9
200	285	110	30	42	1,4
250	335	135	40	42	2,1
315	410	135	40	47	3,5
400	525	150	50	62	6,4
500	655	150	50	77	9,6
630	815	170	50	92	15,6

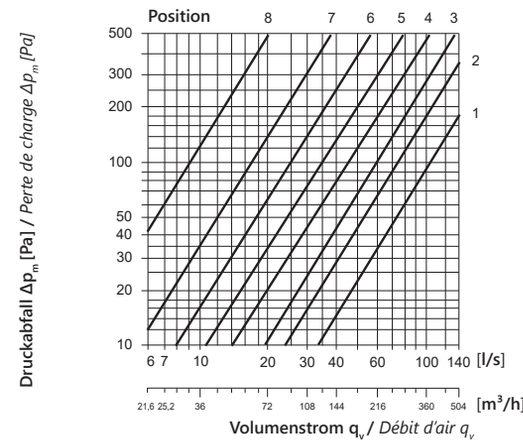
IBL 80



$q_v = k\sqrt{\Delta p_m}$ [l/s]

Position	k
1	6,1
2	4,1
3	3,2
4	2,3
5	1,4
6	0,9
7	0,6

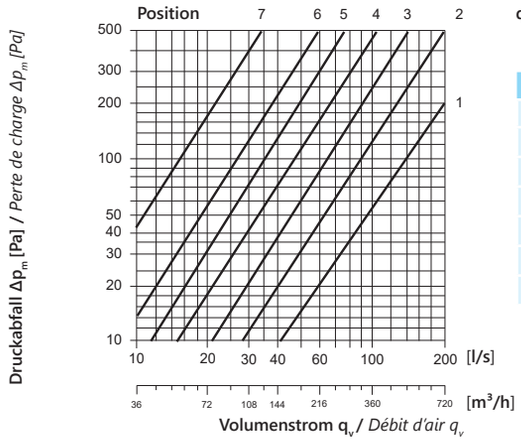
IBL 100



$q_v = k\sqrt{\Delta p_m}$ [l/s]

Position	k
1	10,4
2	7,5
3	6,0
4	4,5
5	3,4
6	2,5
7	1,7
8	0,9

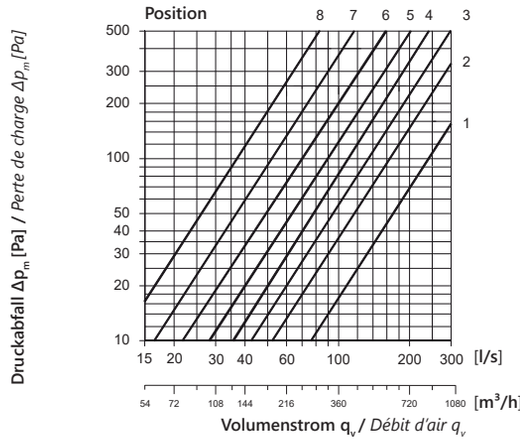
IBL 125



$q_v = k\sqrt{\Delta p_m}$ [l/s]

Position	k
1	13,8
2	8,8
3	6,5
4	4,7
5	3,5
6	2,7
7	1,5

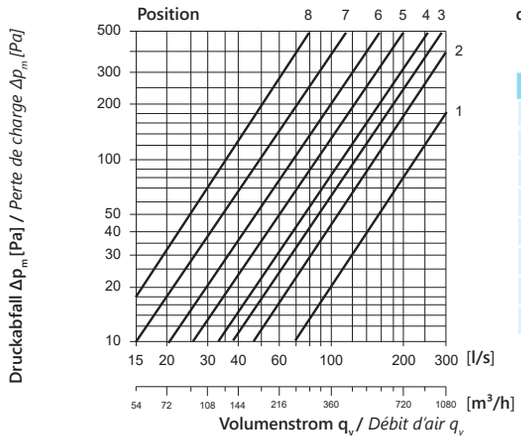
IBL 150



$q_v = k\sqrt{\Delta p_m}$ [l/s]

Position	k
1	24,1
2	16,5
3	13,4
4	11,0
5	8,9
6	6,9
7	5,2
8	3,7

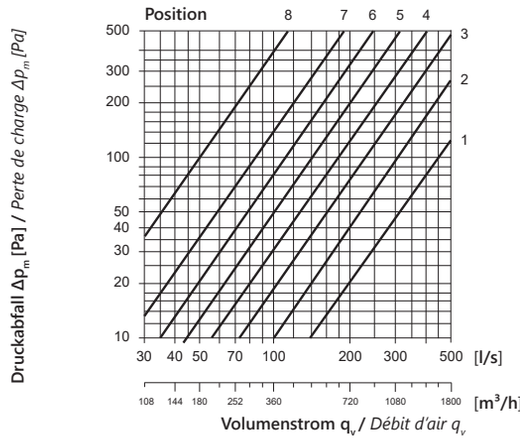
IBL 160



$q_v = k\sqrt{\Delta p_m}$ [l/s]

Position	k
1	22,1
2	14,8
3	12,5
4	10,7
5	8,5
6	6,8
7	4,9
8	3,5

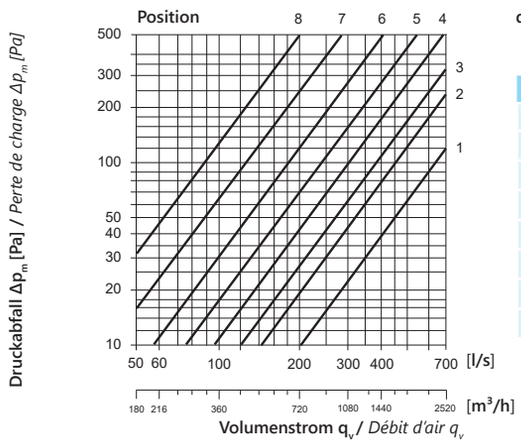
IBL 200



$q_v = k\sqrt{\Delta p_m}$ [l/s]

Position	k
1	44,2
2	30,9
3	23,2
4	18,2
5	14,0
6	11,0
7	8,4
8	5,0

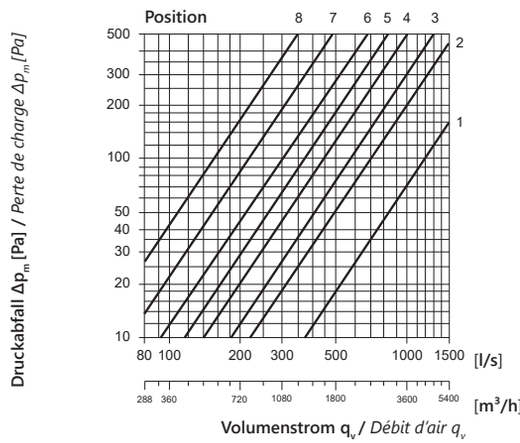
IBL 250



$q_v = k\sqrt{\Delta p_m}$ [l/s]

Position	k
1	64,4
2	45,6
3	38,7
4	30,7
5	24,1
6	18,4
7	12,8
8	8,9

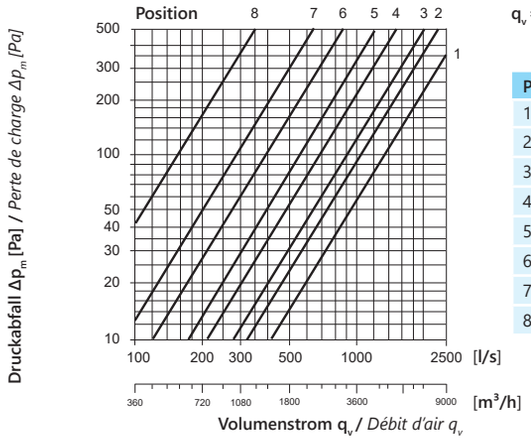
IBL 315



$q_v = k\sqrt{\Delta p_m}$ [l/s]

Position	k
1	118,0
2	70,0
3	58,7
4	45,1
5	37,0
6	30,0
7	21,8
8	15,8

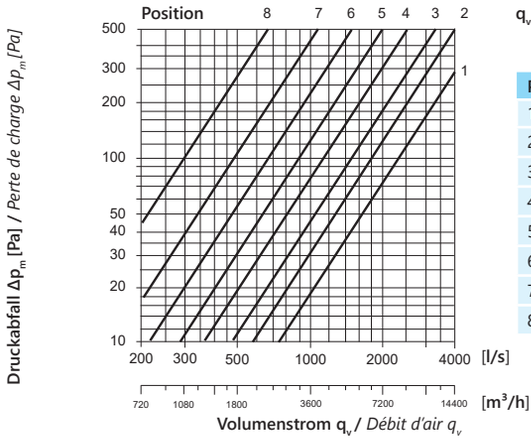
IBL 400



$q_v = k\sqrt{\Delta p_m}$ [l/s]

Position	k
1	131,0
2	102,0
3	88,3
4	67,3
5	52,7
6	38,5
7	28,4
8	15,5

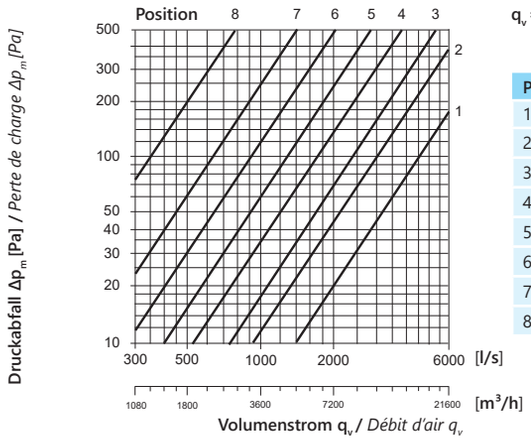
IBL 500



$q_v = k\sqrt{\Delta p_m}$ [l/s]

Position	k
1	230,0
2	177,0
3	146,0
4	112,0
5	88,5
6	66,6
7	48,0
8	30,0

IBL 630



$q_v = k\sqrt{\Delta p_m}$ [l/s]

Position	k
1	451,0
2	297,0
3	238,0
4	169,0
5	127,0
6	91,6
7	62,8
8	35,1