

Керований пристрій для віброабразивної обробки деталей, що містить пружно встановлений на рамі контейнер і розміщений у центральній частині по всій довжині контейнера активатор, причому контейнер і розміщений у центральній частині по всій довжині контейнера активатор з'єднані еластичними стінками, який **відрізняється** тим, що додатково містить два керовані дебалансні віброзбуджувачі, причому з боку контейнера встановлено перший керований дебалансний віброзбуджувач з можливістю дистанційної зміни ексцентриситету центра мас рухомого і нерухомого дебалансів, що розташовані на валу, який із однієї сторони встановлено на двох конічних підшипниках у циліндричний корпус першого керованого дебалансного віброзбуджувача зі сторони двох конічних підшипників в сторону центра вала, на валу закріплено нерухомий дебаланс, а із протилежної сторони до двох конічних підшипників на валу виконано діаметрально протилежні дві зустрічно напрямлені канавки, що мають довжину, рівну половині кроку гвинта, і в нормальному перерізі - форму півкола, у канавках розміщено шарики шпонки, на яких встановлено рухомий дебаланс, рухомий дебаланс кінематично з'єднаний із механізмом регулювання положення рухомого дебалансу вздовж осі вала першого керованого дебалансного віброзбуджувача, механізм регулювання положення рухомого дебалансу вздовж осі вала першого керованого дебалансного віброзбуджувача складається із перетворювача руху, що виконаний у вигляді передачі гвинт-гайка, яка перетворює обертовий рух вала першого крокового двигуна, котрий прикріплено до механізму регулювання положення рухомого дебалансу вздовж осі вала першого керованого дебалансного віброзбуджувача, у поступальний рух рухомого дебалансу вздовж осі вала першого керованого дебалансного віброзбуджувача, вал керованого дебалансного віброзбуджувача зі сторони двох конічних підшипників через еластичну муфту з'єднано із електродвигуном, котрий прикріплено до рами, і другий керований дебалансний віброзбуджувач з можливістю дистанційної зміни ексцентриситету центра мас рухомого і нерухомого дебалансів, що розташовані на валу активатора, який з однієї сторони встановлено на двох конічних підшипниках у циліндричний корпус розміщеного у центральній частині по всій довжині контейнера активатора, зі сторони двох конічних підшипників в сторону центра вала активатора на валу активатора закріплено нерухомий дебаланс, а із протилежної сторони до двох конічних підшипників на валу активатора виконано діаметрально протилежно дві зустрічно напрямлені канавки, що мають довжину, рівну половині кроку гвинта, і в нормальному перерізі - форму півкола, у канавках розміщено кулькові шпонки, на яких встановлено рухомий дебаланс; рухомий дебаланс кінематично з'єднаний із механізмом регулювання положення рухомого дебалансу вздовж осі вала активатора, розміщеного у активаторі, механізм регулювання положення рухомого дебалансу вздовж осі вала активатора складається із перетворювача руху, що виконаний у вигляді передачі гвинт-гайка, яка перетворює обертовий рух вала другого крокового двигуна, котрий прикріплено до механізму регулювання положення рухомого дебалансу вздовж осі вала активатора у поступальний рух рухомого дебалансу вздовж осі вала активатора, розміщеного у активаторі, вал активатора, що встановлений на двох конічних підшипниках у циліндричний корпус, розміщений у активаторі зі сторони двох конічних підшипників через еластичну муфту, з'єднано зі ще одним електродвигуном, котрий прикріплено до рами.