

# ITP证书美标H型钢,W16\*10.25\*89钢的牌号

产品名称	ITP证书美标H型钢,W16*10.25*89钢的牌号
公司名称	上海绪杰贸易有限公司
价格	4850.00/吨
规格参数	规格:W系列 厂家:莱钢/马钢/日照 执行标准:ASTM A6
公司地址	浦东新区新场镇沪南公路7508弄2-24(双)号3层 (注册地址)
联系电话	19946279018 19526212133

## 产品详情

一、美标H型钢另外，在各类化工、石化、石油天然气装置中，管道材料费用约占项目总投资的15%~20%，而阀门又占管道材料费用的4%~5%。因此无论从使用角度看还是从经济角度看，阀门的选用采购，必然会受到投资或承包方的高度重视。阀门的质量问题和供求形势如上所述，阀门质量对化工装置的重要性是不言而喻的。关于质量问题，下面简单介绍一组数据：据(1996年)劳动部对2起压力管道事故的原因分析显示：管道问题32.6%管道元件的直接质量问题27.3%安装问题18%设计11%腐蚀1.6%这仅仅是对于2起管道事故的分析实际上有一部分质量问题在安装前的检肇中已被纠正了。

美标H型钢执行标准：ASTM标准，ASME标准 美标H型钢材质有：A36/A572GR50/A992等

二、美标H型钢钢的牌号 三、美标H型钢W16\*10.25\*89正火主要用于钢铁工件。一般钢铁正火与退火相似，但冷却速度稍大，组织较细。有些临界冷却速度很小的钢，在空气中冷却就可以使奥氏体转变为马氏体，这种处理不属于正火性质，而称为空冷淬火。主要用作楼承板，也可被选为其他用途。其优点是施工方便、快捷、节约钢筋，可做钢模板，具有造价低、强度高等优点。 四、美标H型钢的规格型号表

W4*W4*13	W21*6.5*44	W14*5*22	W30*15*391
W5*W5*16	W21*6.5*50	W14*5*26	W33*11.5*118
W5*W5*19	W21*6.5*57	W14*6.75*30	W33*11.5*130
W6*W4*8.5	W21*8.25*48	W14*6.75*34	W33*11.5*141
W6*W4*9	W21*8.25*55	W14*6.75*38	W33*11.5*152
W6*W4*12	W21*8.25*62	W14*8*43	W33*11.5*169
W6*W4*16	W21*8.25*68	W14*8*48	W33*15.5*201
W6*W6*15	W21*8.25*73	W14*8*53	W33*15.5*221

W6*W6*20	W21*8.25*83	W14*10*61	W33*15.5*241
W6*W6*25	W21*8.25*93	W14*10*68	W33*15.5*263
W8*W4*10	W21*12*101	W14*10*74	W33*15.5*291
W8*W4*13	W21*12*111	W14*10*82	W33*15.5*318
W8*W4*15	W21*12*122	W14*14.5*90	W33*15.5*354
W8*W5.25*14	W21*12*132	W14*14.5*99	W33*15.5*387
W8*W5.25*18	W21*12*147	W14*14.5*109	W36*12*135
W8*W5.25*21	W21*12*166	W14*14.5*120	W36*12*150
W8*W6.5*24	W21*12*182	W14*14.5*132	W36*12*160
W8*W6.5*28	W21*12*201	W14*16*145	W36*12*170
W8*W8*31	W24*7*55	W14*16*159	W36*12*182
W8*W8*35	W24*7*62	W14*16*176	W36*12*194
W8*W8*40	W24*9*68	W14*16*193	W36*12*210
W8*W8*48	W24*9*76	W14*16*211	W36*12*232
W8*W8*58	W24*9*84	W14*16*233	W36*12*256
W8*W8*67	W24*9*94	W14*16*257	W36*12*286
W10*4*12	W24*9*103	W14*16*283	W36*12*318
W10*4*15	W24*12.75*104	W14*16*311	W36*12*350
W10*4*17	W24*12.75*117	W14*16*342	W36*12*387
W10*4*19	W24*12.75*131	W14*16*370	W36*16.5*231
W10*5.75*22	W24*12.75*146	W14*16*398	W36*16.5*247
W10*5.75*26	W24*12.75*162	W14*16*426	W36*16.5*262
W10*5.75*30	W24*12.75*176	W14*16*455	W36*16.5*282
W10*8*33	W24*12.75*192	W14*16*500	W36*16.5*302
W10*8*39	W24*12.75*207	W14*16*550	W36*16.5*330
W10*8*45	W24*12.75*229	W14*16*605	W36*16.5*361
W10*10*49	W24*12.75*250	W14*16*665	W36*16.5*395

W10*10*54	W24*12.75*279	W14*16*730	W36*16.5*441
W10*10*60	W24*12.75*306	W14*16*808	W36*16.5*487
W10*10*68	W24*12.75*335	W14*16*873	W36*16.5*529
W10*10*77	W24*12.75*370	W16*5.5*26	W36*16.5*652
W10*10*88	W27*10*84	W16*5.5*31	W36*16.5*723
W10*10*100	W27*10*94	W16*7*36	W36*16.5*802
W10*10*112	W27*10*102	W16*7*40	W36*16.5*853
W12*4*14	W27*10*114	W16*7*45	W36*16.5*925
W12*4*16	W27*10*129	W16*7*50	W40*12*149
W12*4*19	W27*14*146	W16*7*57	W40*12*167
W12*4*22	W27*14*161	W16*10.25*67	W40*12*183
W12*6.5*26	W27*14*178	W16*10.25*77	W40*12*211
W12*6.5*30	W27*14*194	W16*10.25*89	W40*12*235
W12*6.5*35	W27*14*217	W16*10.25*100	W40*12*264
W12*8*40	W27*14*235	W18*6*35	W40*12*278
W12*8*45	W27*14*258	W18*6*40	W40*12*294
W12*8*50	W27*14*281	W18*6*46	W40*12*327
W12*10*53	W27*14*307	W18*7.5*50	W40*12*331
W12*10*58	W27*14*336	W18*7.5*55	W40*12*392
W12*12*65	W27*14*368	W18*7.5*60	W40*16*199
W12*12*72	W27*14*539	W18*7.5*65	W40*16*215
W12*12*79	W30*10.5*90	W18*7.5*71	W40*16*249
W12*12*87	W30*10.5*99	W18*11*76	W40*16*277
W12*12*96	W30*10.5*108	W18*11*86	W40*16*297
W12*12*106	W30*10.5*116	W18*11*97	W40*16*324
W12*12*120	W30*10.5*124	W18*11*106	W40*16*362
W12*12*136	W30*10.5*132	W18*11*119	W40*16*372
W12*12*152	W30*10.5*148	W18*11*130	W40*16*397

W12*12*170	W30*15*173	W18*11*143	W40*16*431
W12*12*190	W30*15*191	W18*11*158	W40*16*503
W12*12*210	W30*15*211	W18*11*175	W40*16*593
W12*12*230	W30*15*235	W18*11*192	W40*16*655
W12*12*252	W30*15*261	W18*11*211	W44*16*230
W12*12*279	W30*15*292	W18*11*234	W44*16*262
W12*12*305	W30*15*326	W18*11*258	W44*16*290
W12*12*336	W30*15*357	W18*11*283	W44*16*335
		W18*11*311	W44*16*368
			W44*16*408

冶金矿产：这三个阶段对应阀流量从大到小，刚开始时以较大的组合流量以得到快速响应，随着偏差减少，阀流量逐步降低，到位置后保持输出流量为零。单独使用一种控制算法难以实现系统高速、高精度的控制要求，因此采用了三种控制方法相结合，分别对应系统响应的三个阶段实施控制。最后设计的控制器控制算法如下：位移误差 $|e| \geq 1$ 时，Bang—Bang控制；位移误差 $1 > |e| \geq 2$ 时，PID控制；位移误差 $|e| < 2$ 时，模糊控制。