بسم الله الرحمن الرحيم



گزارش پروژه طراحی اجزا(۲)

طراحي گيربكس جرثقيل سقفي

استاد درس:

دكتر محمدحسين قاجار

طراحان:

محمدرضا جليلي 9626003

محمد خراساني 9626573

سينا تقى زاده_9625793

خرداد1399

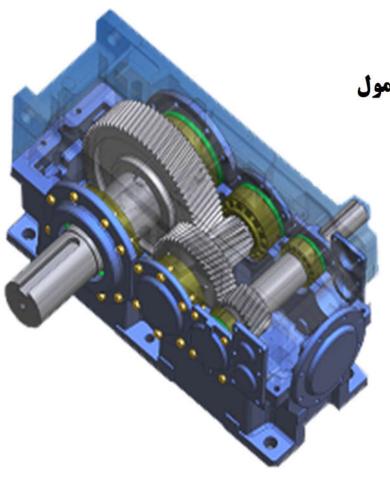
تشخيص نياز:

در صنعت بسیاری مواقع لازم است که در سالن هایی قطعاتی را مونتاژ کنند یا محصولاتی را جابجا کنند.

اگر این قطعات و محصولات که لازم است به حرکت واداشته شوند، از یک مقدار معینی سنگین تر باشند (برای مثال در شرکت های خودروسازی) که انسان نتواند آنها را جابجا کند، لازم است ابزاری وجود داشته باشد تا این کار را انجام دهد.

لذا با توجه به ضرورت وجود چنین ابزاری، جرثقیل های سقفی با انواع مختلفی و ابعاد متفاوتی طراحی و ساخته می شوند.





نمای کلی گیربکس های معمول در جرثقیل های سقفی

تعریف مسئله:

در این پروژه ما قصد داریم با بهره جویی از استاندارد های AGMA و CMAA74، گیربکس جرثقیل سقفیی را طراحی کنیم که دارای مشخصات زیر باشد:

: عداكثر ظرفيت جرثقيل : 1360 kg = 2999 (lb)

عمل بار = 20 m/min = 787.4 in/min

استراتژی کلی:

از انجایی که بسیاری از مطلوبات طراحی به ما داده نشده است؛ ما نیاز به یکسری حدس زدن ها و انتخاب های اولیه و ایجاد یک استراتژی درست و مناسب برای در گیر شدن با این مسئله ی خاص داشتیم.

پس از بررسی های فراوان و ازمون خطاهای بسیار به استراتژی معنی دار زیر برای این طراحی رسیدیم:

- 1. انتخاب الكتروموتور (براساس داده هاى مسئله)
 - 2. تخمین قطر شفت خروجی (حدس)
- 3. یافتن نسبت تبدیل و تعداد دندانه های چرخ دنده ها و بررسی عملکرد
 - الكتروموتور انتخابي در قسمت 1
 - 4. طراحی کامل چرخدنده ها
 - 5. ترسیم طرح کلی جعبه دنده
- 6. طراحی کامل شفت ها به طور کامل بر اساس استحکام و تغییر شکل و بررسی قطر شفت حدسی در قسمت 2
 - 7. طراحى و انتخاب كامل ياتاقان ها
 - 8. ایجاد نقشه های مهندسی برای ساخت

در ادامه بر اساس این استراتژی کلی به پیش میرویم.

شروع طراحي

مرحله 1(انتخاب الكتروموتور)

در اینجا میتوانیم توان مورد نیاز الکتروموتور را براساس باری که میخواهد جابجا کند و سرعت بار بدست آوریم.

البته این الکترو موتور در مراحل بعدی هم راستی آزمایی خواده شد.

H=f*v=1360*9.81*20/60=4.45kW=5.96hp

انتخاب الكتروموتور از شركت موتوژن تبريز:

الکتروموتورهای سه فاز صنعتی تک دوربا فریم آلومینیومی مطابق با استانداردهای IEC ، روتور قفس سنجابی ، درجه حفاظت IP54 (۱) ، مناسب برای کاردانم ، روش تهویه IC411 با پروانه خنک کننده و پره های روتور ، کلاس حرارتی F، فرکانس کار 50HZ و ولتاژنامی 380V (۲)

	نيپ	الذازه	فروجي	قدرت	ولذار نامي	-رەت	جویان ناص	Marie	واندعان	طريب	جويسسان	كشتاور	كشتباور	عفان البنرسي	وزن بدای
	19794	Repl	KW	HP		دربارنامی R P M	A	تامی N.M		قدرت COSØ	راه اندازی جریان ناهی	راه اندازی گشتاور نامی	شکست گشتاورنامی		توج پایده دار Kg
	56-2A	56	0.09	0.12	220A / 380Y	2840	0.73Δ / 0.42Y	0.3	58	0.56	3.1	3.5	3.9	0.000090	2.5
	56-2B	56	0.12	0.16	220A / 380Y	2835	0.86 A / 0.50Y	0.4	60	0.61	4.1	3.8	3.8	0.000105	3.4
	63-2A	63	0.18	0.25	220A / 380Y	2750	1.06A / 0.61Y	0.63	64	0.70	3.9	3.2	3.0	0.000149	4
	63-2B	63	0.25	0.33	220A / 380Y	2825	1.4\(\Delta/\) 0.8\(\Text{Y}\)	0.85	65	0.73	5	3.7	3.9	0.000143	4.6
	71-2A	71	0.37	0.50	220∆ / 380Y	2825	1.74A / 1Y	1.25	70	0.80	4.7	2.4	2.6	0.000383	6
Ш	71-2B	71	0.55	0.75	220A / 380Y	2830	2.71\(\Delta/\) 1.57Y	1.86	74	0.72	5.2	2.8	3.0	0.000463	6.9
Ŏ	80-2A	80	0.75	1.0	220A / 380Y	2795	3.6Δ/2.1Y	2.56	70	0.79	4.4	2.6	2.6	0.000718	8.8
N	80-2B	80	1.1	1.5	220A / 380Y	2825	4.6Δ/2.65Y	3.72	77	0.82	5.7	3.1	3.1	0.000889	10.4
ż	90L2A	90L	1.5	2.0	220A / 380Y	2830	5.7A / 3.3Y	5.06	80	0.87	5.9	2.3	2.6	0.001483	13.3
₽	90L2B	90L	2.2	3.0	220A / 380Y	2830	8.1A/4.7Y	7.42	81	0.88	6.3	2.5	2.7	0.001816	15.4
ō	100L2	100L	3	4.0	220A / 380Y	2860	10.8∆ / 6.2Y	10.01	84	0.87	6.8	2.9	2.9	0.002998	20.2
8	112M2	112M	4	5.5	380A / 660Y	2895	8.2A / 4.75Y	13.2	86	0.86	7.1	2.6	3.4	0.005326	27.0
0	132M2A	132M	5.5	7.5	380∆ / 660Y	2895	11.3A / 6.5Y	18.14	86	0.86	6.2	2.4	2.9	0.011716	39.7
	132M2B	132M	7.5	10	380A / 660Y	2905	15.2Δ / 8.8Y	24.65	88	0.85	7.2	2.8	3.2	0.014361	44.9
	160L2A	160L	11	15	380A / 660Y	2940	21.3A / 12.3Y	35.73	89	0.88	7.5	2.8	2.9	0.035588	71.5
	160L2B	160L	15	20	380A / 660Y	2925	27.8A / 16Y	48.97	91	0.91	8.1	2.2	3.1	0.045925	87.7
	160L2C	160L	18.5	25	380A / 660Y	2940	36.3A/21Y	60.1	91	0.85	8.4	3.5	2.5	0.053162	90
	56-4A	56	0.06	0.08	220A / 380Y	1360	0.47\(\Delta/\) 0.27\(\Text{Y}\)	0.42	53	0.63	2.3	2.7	2.8	0.000148	2.7
	56-4B	56	0.09	0.12	220A / 380Y	1335	0.65A / 0.38Y	0.64	54	0.67	2.8	2.5	2.4	0.000172	3.6
	63-4A	63	0.12	0.16	220A / 380Y	1350	0.72\(\Delta/\) 0.42\(\Text{Y}\)	0.85	57	0.77	2.8	1.9	2.1	0.000222	4.1
	63-4B	63	0.18	0.25	220A / 380Y	1350	1.2A / 0.67Y	1.27	58	0.70	3.0	2.2	2.2	0.000279	4.6
щ	71-4A	71	0.25	0.33	220A / 380Y	1400	1.4\(\Delta\) (0.83\(\Omega\)	1.71	65	0.70	3.7	2.3	2.4	0.000612	5.8
ಠ	71-4B	71	0.37	0.50	220A / 380Y	1390	2Δ / 1.15Y	2.54	69	0.71	4.1	2.1	2.2	0.000744	6.6
0	80-4A	80	0.55	0.75	220A / 380Y	1390	2.72\(\Delta/\) 1.6\(\Text{Y}\)	3.78	70	0.76	4.1	2.0	2.3	0.001134	8.8
Ā	80-4B	80	0.75	1.0	220A / 380Y	1385	3.7Δ/2.15Y	5.17	70	0.76	4.3	2.4	2.4	0.001424	10.0
á	90L4A	90L	1.1	1.5	220A / 380Y	1395	4.7Δ/2.7Y	7.53	77	0.80	4.6	1.9	2.2	0.002385	12.5
Œ	90L4B	90L	1.5	2.0	220A / 380Y	1405	6.4A/3.7Y	10.2	79	0.78	4.9	2.4	2.7	0.003001	14.9
ğ	100L4A	100L	2.2	3.0	220A / 380Y	1410	8.9A / 5.15Y	14.9	81	0.80	5.2	2.1	2.5	0.004613	19
P	100L4B	100L	3	4.0	220A / 380Y	1415	12A / 6.95Y	20.25	83	0.79	5.6	2.5	2.7	0.006274	22.9
	112M4	112M	4	5.5	380∆ / 660Y	1420	8.5A / 4.9Y	26.9	85	0.84	6.0	2.3	2.6	0.011467	30.9
	132M4A	132M	5.5	7.5	380A / 660Y	1430	11.7Δ / 6.75Y	36.73	86	0.83	5.4	2.1	2.3	0.024381	44.8
	132M4B	132M	7.5	10	380∆ / 660Y	1445	15.8A/9.1Y	49.56	88	0.82	6.7	2.5	2.7	0.031417	53.5
	160L4A	160L	11	15	380A / 660Y	1455	22.6A / 13Y	72.2	89	0.83	6.0	2.2	2.1	0.062502	81.7
	160L4B	160L	15	20	380A / 660Y	1455	29.8A / 17.2Y	98.45	90	0.85	6.7	2.0	2.3	0.080486	97

الكتروموتور سه فاز صنعتى با فرم آلومينيومي 4 قطعه 132M4A

7.5 hp = قدرت خروجي

1430 RPM=دور

0.86 = راندمان

→ H=7.5*.86=6.45hp

که نزدیک ترین الکتروموتور به مطلوب ما میباشد.

مرحله 2 (حدس قطر شفت خروجي)

 $D_3 = 2in = 50.8 \text{ mm}$

درواقع این حدس دومین حدس ما برای طراحی است و حدس اول ما 2.5اینج بود که پس از انجام طراحی متوجه شدیم بیش از اندازه آنرا بزرگ گرفته و طراحی

over design شده بود که مطلوب ما نبود. در انتها خواهیم دید که این حدس دوم ما دقیقا با قطر شفتی که از محاسبات بدست می اید دقیقا برابر خواهد بود!

در این پروژه حدس های اولیه ی نادرست که منجر به نتایج نامطلوب شده بودند را به دلیل صرفه جویی در فضا و زمان ذکر نکردیم و تنها حدس های نهایی و صحیح را آورده ایم.

مرحله 3 (یافتن نسبت تبدیل و تعداد دندانه ها و بررسی عملکرد الکتروموتور انتخابی در قسمت 1)

يافتن سرعت زاويه شفت خروجي:

$$\frac{D_3}{2} \omega_5 = V$$

$$\omega_5 = \frac{787.4 \times 2}{2} \times \frac{1}{2\pi} = 125.3 \ rpm$$

یافتن نسبت تبدیل گیربکس:

$$e = \frac{125.3}{1430} = \frac{1}{11.41}$$

چون در تصاویری که از گیربکس جرثقیل سقفی دیده ایم و در ابتدای گزارش نیز آورده ایم شفت های ورودی و خروجی در یک راستا نبودند و البته لزومی هم به اینکار نیست همچنین به دلیل قطور تر بودن شفت خروجی، چرخدنده ی آن نیز نسبت به باقی چرخدنده ها بزرگتر بوده اند ما نیز نسبت تبدیل بزرگتری را برای 2 چرخدنده ی انتهایی نسبت به 2چرخدنده ی ابتدایی در نظرمیگیریم تا به واقعیت نزدیک تر باشیم.

$$e = \frac{1}{11.41} = \frac{1}{4.5} \times \frac{1}{2.54}$$
 $\frac{N_2}{N_3} = \frac{1}{2.54}$ $\frac{N_4}{N_5} = \frac{1}{4.5}$ برای دو چرخدنده ی ابتدایی(2و 3) انتهایی(4و 5) انتهایی(4و 5)

یافتن Min تعداد دندانه ها ی پینیون ها (چرخدنده های 2و4)

بر اساس فرمول موجود برای کمترین تعداد دندانه ی پینیون:

Np=(2/((1+2*m)*0.11697777844051097))*(m+(m**2+(1+2*m)*0.1169)**.5)

$$N_2 = 15$$
 $N_3 = 38$ $P = \frac{15 \times 16}{38 \times 72} = \frac{1}{11.4}$

$$N_4 = 16$$
 $N_5 = 72$

$$\Phi$$
 = 20 فرض ها $^{\circ}$ (بدلیل مرسومیت) Full depth

$$\omega_3 = \omega_4 = \frac{15}{38} \times 1430 = 564.5$$
rpm

یافتن گشتاور های هر شفت:

$$T_{2} = \frac{H}{\omega} = \frac{7.5 \times 0.86}{1430} \times \frac{33000}{2\pi} = 23.7 \ lbf. ft$$

$$T_{3} = T_{4} = T_{3} \times \frac{\omega_{2}}{\omega_{3}} = 60 \ lbf. ft$$

$$T_{5} = T_{2} \frac{\omega_{2}}{\omega_{5}} = 270.4 lbf. ft$$

جعمبندی این بخش:

$$N_2 = 15$$
 $N_3 = 38$ $\omega_2 = 1430$ $T_2 = 23.7 \text{ lbf.ft}$ $N_4 = 16$ $N_5 = 72$ $\omega_3 = \omega_4 = 564.5$ $T_3 = T_4 = 60 \text{ lbf.ft}$ $\omega_5 = 125.3$ $T_5 = 270.4 \text{ lbf.ft}$

راستی آزمایی الکتروموتور انتخابی بر اساس گشتاور:

$$T_{\text{مورد نیاز برای بالا آوردن بار}} = 2999 \times \frac{2}{2} = 2999 \; lbf. \; in = 250 \; lbf. \; ft$$

که کمتر از T5محاسبه شده میباشد پس الکترو موتور توانایی بالابردن بار را به راحتی خواهد داشت.

مرحله 4 (طراحي كامل چرخدنده ها)

از چرخدنده 4 شروع میکنیم چون نیروی وارد به آن از چرخدنده ی 2 بیشتر بوده و نسبت به چرخدنده های 3و 5 کوچکتر است لذا چرخدنده ی بحرانی ما میباشد.

انتخاب گام قطری:چون محدودیتی روی اندازه ی کل گیربکس نداریم هر گام قطریی بخواهیم بخواهیم میتوانیم استفاده کنیم و اگرمناسب نبود عوض میکنیم. منتها چون نمیخواهیم ابعاد خیلی هم بزرگ شود از یک گام قطری معمولی و نه خیلی کوچک که منجر به بزرگ شدن بیش از اندازه گیربکس شود استفاده میکنیم.

$$\rho = 6 teeth/in$$

قطرهای چرخدنده ها:

$$d_{2}=15/6=2.5$$
 in $d_{3}=38/6=6.34$ in $d_{4}=16/6=2.67$ in $d_{5}=72/6=12$ in $3
ho < F < 5
ho$ همچنین چون $F=4rac{\pi}{
ho}=2.09$ موجود در بازار 2 in

طراحی چرخدنده 4:

در استاندارد CMAA74 درباره ی عمر چرخدنده ها چیزی نگفته بود ولی عمر بلبرینگ ها را5000h داده بود ولی چون چرخدنده عضو مهمترو گرانتری میباشد و

در صورت خراب شدن مجموعه را دچار مشکل بزرگتری میکند؛ ما عمر آن را طبق استاندارد کتاب شیگلی 12000ساعت در نظر میگیریم.

در رابطه با ضریب اطمینان استاندارد CMAA74 ضریب اطمینان را 1.35 در نظر گرفته بود که ما برای محکم کاری 1.4 در نظر گرفتیم.

دراین قسمت به علت زیاد بودن حجم محاسبات برای محاسبه ی تنش های خمشی و سایشی چرخدنده ها از برنامه نویسی بهره جسته ایم و نتایج را در اینجا اورده ایم:

V45 = 394.58796428169506

Wt45= 539.4234474117084

I= 0.1314792837818182

Qv طبق توصیه ی استاندارد CMAA74 باید از 5 به بالا گرفته میشد که ما آنرا 5 در نظر گرفتیم.

Kv = 1.3272385007570895

Ko=1.5

منبع توان یکنواخت و بار ضربه ای متوسط

Cpf= 0.06240636704119851

Cma= 0.158228

Km= 1.2206343670411985

Zc= 99381.687013657

تنش سایشی

Zn= 0.8654795552665133

Ch= 1

Sc = 160759.84807783837

فولاد درجه دو تماما سخت كارى شده تا 360HB 🕳 انتخاب جنس

Sc = 160000 psi

St = 53120 psi

با این فولاد انتخاب شده داریم.

nc = 1.39 (ضریب اطمینان برای سایش)

Kb=1

J = 0.27

Z = 14565.088724901601

Yn = 0.9199674461285343

S = 48868.67073834774

ns = 3.35 (ضریب اطمینان خمشی)

طراحی چرخدنده 5:

همان ماده ی انتخابی برای چرخدنده 4 را انتخاب میکنیم.

I = 0.1314792837818182

Kv = 1.3272385007570895

Cpf =0.06240636704119851

Cma = 0.158228

Km = 1.2206343670411985

Zc = 99381.687013657

Zn = 0.9173885264610313

Ch= 1

Sc = 160000

Zcall = 146782.164233765

 \rightarrow Nc = 1.48

Kb = 1

J = 0.415

Z = 9476.08182102032

Yn = 0.9550039758486829

Zall = 50729.81119708204

 \longrightarrow Ns = 5.35

طراحی چرخدنده 2:

برای چرخدنده های 2 و3 که کمتر در معرض خطر هستند F = 1.5 را انتخاب میکنیم. علاوه بر این برای این دو چرخدنده ی 2و3 بهتر است جنس ضعیف تری انتخاب کنیم چرا که کمتر در معرض خطر هستند.

جنس: فولاد درجه1تماما سخت كارى شده تا 360HB

Sc =145020 psi

St = 40628 psi

با این فولاد انتخاب شده داریم.

V23= 935.9328113819593

Wt23= 227.42017099038827

I = 0.1153022972022599

Kv = 1.5007643469128469

Cpf = 0.04125

Cma = 0.15049075

Km = 1.1917407500000001

Zc= 86397.36341298482

Zn = 0.8351594311673876

Ch= 1

Sc = 145020

Zcall =121114.82070789454

(ضریب اطمینان سایشی)Nc = 1.4

Kb= 1

J = 0.25

Z = 9761.903652250314

Yn = 0.8990305412971027

Zall = 36525.81283181869

Ns = 3.74(ضریب اطمینان خمشی)

طراحی چرخدنده 3:

همان ماده ی انتخابی برای چرخدنده 2 و 1.5 =F

I = 0.1153022972022599

Kv = 1.5007643469128469

Cpf = 0.04125

Cma= 0.15049075

Km = 1.1917407500000001

Zc = 86397.36341298482

Zn =0.918335808736232

Ch =1

Sc = 145020

Zcall =133177.05898292837

Nc = 1.54 (ضریب اطمینان سایشی)

Kb = 1

J = 0.365

Z =6686.23537825364

Yn = 0.8872363671150082

Zall =36046.639123148554

Ns = 5.4 (ضریب اطمینان خمشی)

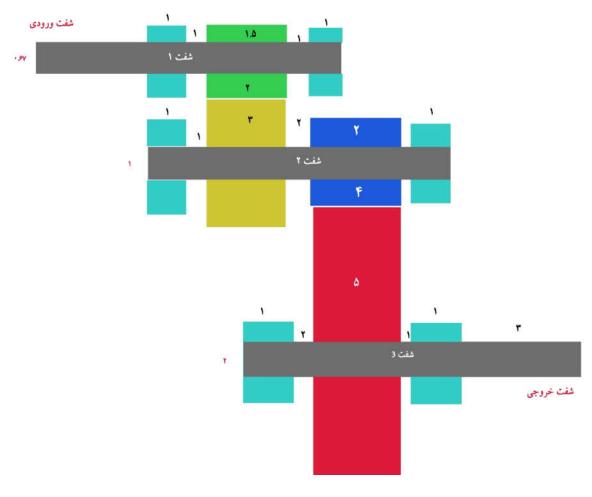
گام قطری انتخابی مناسب بوده و طراحی چرخدنده ها در این قسمت به پایان میرسد.

مرحله 5 (ترسيم طرح كلي جعبه دنده)

شفت ها را به دلیل سادگی و قابل انجام بودن تحلیل تغییر شکل آنها به روش تحلیلی و نه روش های عددی، جز در محل یاتاقان ها یکنواخت فرض کرده ایم که به دلیل ممان صفر در این محل ها تاثیری در تحلیل نخواهد داشت. که برای عملکرد بهینه بهتر است اینگونه نباشد.

استاندارد CMAA7 یک سری شروط برای فاصله ی یاتاقان ها با توجه به سرعت زاویه ای شفت های آن ارائه کرده بود که این طرح ما همه را ارضا میکند.





مرحله 6 (طراحي شافت ها بر اساس استحكام و تغيير شكل)

در ابتدا جنس شافت را براساس استاندارد CMAA7 از فولاد سرد کشیده انتخاب میکنیم در ابتدا فولاد ارزان قیمت 1020CD را انتخاب میکنیم در ادامه اگر مناسب نبود آنرا تغيير ميدهيم.

 $S_{ut} = 470Mpa = 68 kpsi$

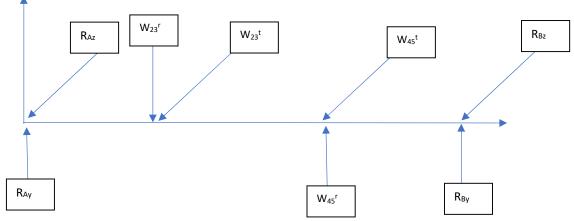
 $w_{45}^{t} = 539.4 \text{ lbf}$ $w_{23}^{t} = 227.4 \text{ lbf}$

 $S_y = 390Mpa = 57kpsi$

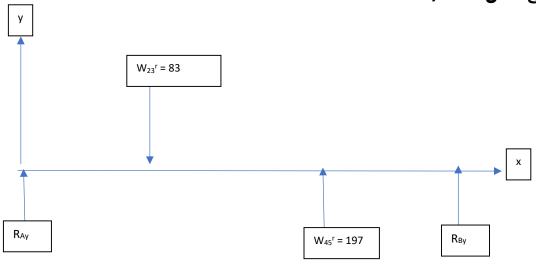
 $w_{45}^r = 197 \text{ lbf}$ $w_{23}^r = 83 \text{ lbf}$

بررسي استحكام شفت مياني(2):

دیاگرام سه بعدی شفت میانی:



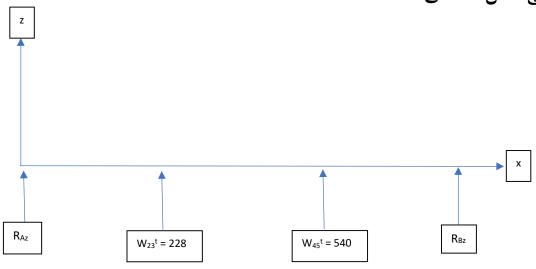
بررسي تعادل صفحه xy:



$$R_{Ay} + R_{By} = -114$$

 $83 \times 2.25 - 197 \times 6 = 8.5 \times R_{By}$
 $R_{Ay} = 3$ $R_{By} = -117$

بررسی تعادل صفحه ی xz:



$$R_{Az} + R_{Bz} = -768$$

$$228 \times 2.25 - 540 \times 6 = 8.5 \times -R_{Bz}$$
 $R_{Az} = -326$ $R_{Bz} = -442$

یافتن M_{max} در صفحه xy:

$$M = 3 < x - 0 > -83 < x - 2.25 > + 197 < x - 6 >$$

$$0 < x < 2.25$$
 M = 3x

$$2.25 < x < 6$$
 M = $3x - 83 < x - 2.25 >$

$$6 < x < 8.5$$
 M = $3x - 83 < x - 2.25 > + 197 < x - 6 >$

یافتن M_{max}در صفحه xz:

$$M = -326 < x - 0 > +228 < x - 2.25 > +540 < x-6 >$$

$$0 < x < 2.25$$
 M = $-326x$

$$2.25 < x < 6$$
 M = $-326x + 228 < x - 2.25 >$

$$6 < x < 8.5$$
 M = $-326x + 228 < x - 2.25 > + 540 < x - 6 >$

بنابراین بیشترین ممان در نقطه ی وسط چرخدنده 2 اعمال میشود و مقدار آن برابر است با:

$$M_{max} = \sqrt{{M_1}^2 + {M_2}^2} = \sqrt{294^2 + 1101^2} = 1140 \ lbf. in$$

همچنین گشتاور پیچشی اعمالی بین 2 چرخدنده عمل میکند و مقدار آنرا در ابتدا بدست آورده بودیم.

$$T_3 = T_4 = T_3 \times \frac{\omega_2}{\omega_3} = 60 \ lbf.ft = 720 \ lbf.in$$

چون شرایط بار ضربه ای است ضریب کاربری 1.5=kرا مطابق ضریبی که برای چرخدنده نیز در نظر گرفتیم در اینجا در نظر میگیریم.

Tm=1.5*720=1080 lbf.in

Ma=1.5*1140=1710 lbf.in

با داشتن Tmو Ma و با استغاده از معیار گودمن و ضریب اطمینان 1.4 (استاندارد CMAA74) قطر این شفت را پیدا میکنیم.

D2 = 1 in = 25.4 mm

بررسی تغییر شکل شفت میانی (2):

تغییر شکل در صفحه xy:

$$\frac{M}{EI} = \ddot{y} \qquad \qquad M = EI \ \ddot{y}$$

$$E I \dot{y} = +\frac{3}{2} < x - 0 >^{2} -\frac{83}{2} < x - 2.25 >^{2} + \frac{197}{2} < x - 6 >^{3} + C1$$

$$E I y = +\frac{3}{6} < x - 0 >^{3} -\frac{83}{6} < x - 2.25 >^{3} -\frac{197}{6} < x - 6 >^{3} + C1 * x$$

با شرایط مرزی: C1=422

$$E=30\times 10^6~psi$$
 و $I=\frac{\pi}{4}0.5^4$ E I = 1472621.5 psi. in 4 3 تغییر شکل در چرخدنده ی $y=\frac{1}{EI}\times[+.5\times 2.25^3+422\times 6]=0.0011$ 4 تغییر شکل در چرخدنده ی $y=\frac{1}{EI}\times[.5\times 6^3-13.84(3.75)^3+422\times 6]=0.0020$

تغییر شکل در صفحه ی xz

به شیوه ی مشابه:

$$EI_z = -\frac{326}{6} < x - 0 >^3 + \frac{228}{6} < x - 2.25 >^3 + \frac{540}{6} < x - 6 >^3 + C1 x$$

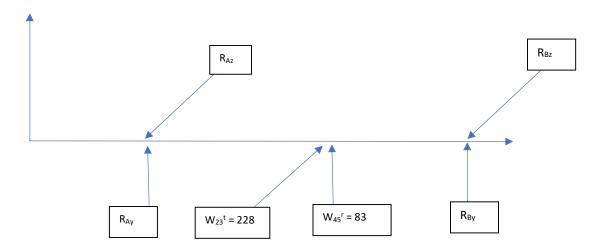
با شرايط مرزى: C1=2668

3 تغییر شکل کلی در چرخدنده ی
$$\sqrt{y^2 + z^2} = \sqrt{0.0011^2 + 0.0052^2} = 0.0053$$
 in

4 تغییر شکل کلی در چرخدنده ی
$$\sqrt{y^2 + z^2} = \sqrt{0.002^2 + 0.0058^2} = 0.0062$$
 in

تغییر شکل مجاز بر اساس استاندارد برای چرخدنده های ساده برابر 0.01 اینچ میباشد که هر 2 تغییر شکل کمتر از این عدد هست پس طراحی شافت میانی کاملا قابل قبول است.

طراحي شفت ورودي(1):



در شفت های ورودی و خروجی (1و3) فقط استحکام را بررسی میکنیم و از بررسی تغییر شکل آنها به دلیل کوچک بودن طول شافت نسبت به شفت میانی صرف نظر میکنیم.

بررسى تعادل(بدليل تقارن):

$$R_{Ay} = -42$$
 $R_{By} = -42$ $R_{BZ} = 114$ $R_{Az} = 114$

$$M_{\text{max}} = \sqrt{M_{xy}^2 + M_{xz}^2} = \sqrt{(42 \times 2.25)^2 + (114 \times 2.25)^2} = 274 lbf. in$$

$$T_m = T_2 = 23.7 lbf.ft = 285 lbf.in$$

با اعمال ضریب بار:

Tm=285*1.5=427 lbf.in

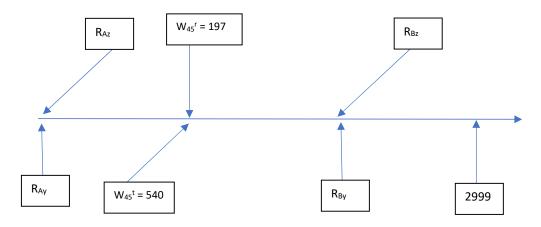
Ma=274*1.5=411 lbf.in

مثل شافت قبلی با معیار گودمن و ضریب اطمینان 1.4 داریم.

 $D_1 = 0.67 \text{ in} = 17 \text{mm}$

طراحي شافت خروجي (3):

بررسى تعادل:



$$R_{Ay} + R_{By} = 2999 + 197$$

$$R_{Ay} + R_{By} = 540$$

$$197 \times 3.5 - 2999 \times 9 = 6 \times R_{By}$$

$$540 \times 3.5 = 6 \times R_{Bz}$$

$$R_{Ay} = -1418$$
 $R_{By} = 4614$

$$R_{Az} = 225$$
 $R_{Bz} = 315$

درنقطه ی x = 6in ماکزیمم خمش رخ میدهد.

 $M_{xy} = 1418*6 + 197+2.5 = 9000 lbf.in$

 $M_{XZ} = 0$

 $M_{max} = M_{xy} = 9000$

 $T_5 = T_m = 270.4 \text{ lbf.ft} = 3245 \text{ lbf.in}$

با اعمال ضریب بار:

Tm=3245*1.5=4867 lbf.in

Ma=9000*1.5=13500 lbf.in

با معيار گودمن و ضريب اطمينان 1.4

 $D_3 = 2.001 in$

این قطر را ما در ابتدا حدس زده بودیم که مقدار حدس زده شده ی ما (2in) که دقیقا معادل این مقدار است! پس طراحی ما قابل قبول بوده و قطر شفت خروجی همان 2in خواهد بود.

 $D_3 = 2 \text{ in} = 50.8 \text{mm}$

مرحله 7 (طراحي ياتاقان ها)

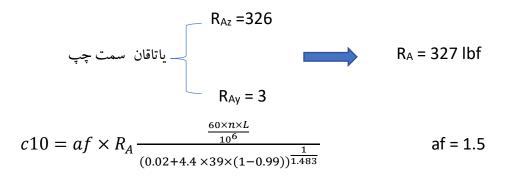
در رابطه با طراحی یاتاقان ها، استاندارد CMAA74 عمر آنها را با توجه به شرایط کاری جرثقیل سقفی مشخص کرده است که برای یاتاقان های جرثقیل ما، عمر 5000h را پیشنهاد داده است.و همچنین ما R = 99% مانند آنچه در چرخدنده ها در نظر میگیریم.

چون نیروی محوری نداریم میتوانیم از یاتاقان های غلتک استوانه ای استفاده کنیم. همچنین یاتاقان ها را از کاتالوگ شرکت معتبر و پیشگام SKF انتخاب میکنیم.

نوع یاتاقان ها: single row cylindrical roller bearing

یاتاقان های شفت میانی:

قطر محل قرار گیری یاتاقان ها: 25mm



راری
$$c10 = 3606 \; lbf = 16 \; kN$$
 $c10 = 3606 \; lbf = 16 \; kN$ $R_B = 458 \; lbf \longrightarrow c10 = 5051 \; lbf = 22.5 \; kN$

انتخاب از جدول:(برای هردو سمت شفت یک نوع یاتاقان پیدا میشود که C10آن 32.5KN میباشد)

Principal dimensions			Basic load ratings dynamic static		load	Refer- Limiting		Mass	Designations Bearing with standard cage	Alternative
d	D	В	C	Co	limit P _u	speed	speed			standard cage ¹⁾
nm			kN		kN	r/min		kg	-	
75 T	-	-3.3	100000		0.12		200000	8-202		2000
15	35	11	12,5	10,2	1,22	22 000	26 000	0,047	NU 202 ECP	PHA
	35	11	12,5	10,2	1,22	22 000	26 000	0,048	NJ 202 ECP	PHA
17	40	12	17.2	14.3	1.73	19 000	22 000	0.068	NU 203 ECP	PHA
	40	12	17.2	14.3	1.73	19 000	22 000	0.07	NJ 203 ECP	PHA
	40	12	17,2	14.3	1.73	19 000	22 000	0.072	NUP 203 ECP	PHA
	40	12	17,2	14.3	1,73	19 000	22 000	0,066	N 203 ECP	PH
	40	16	23.8	21.6	2.65	19 000	22 000	0.087	NU 2203 ECP	_
	40	16	23,8	21.6	2,65	19 000	22 000	0.093	NJ 2203 ECP	-
	40	16	23,8	21.6	2,65	19 000	22 000	0,097	NUP 2203 ECP	-
	40	10	23,0	21,0	2,05	19 000	22 000	0,097	NUP 2203 ECP	-
	47	14	28,5	20,4	2,55	15 000	20 000	0,12	* NU 303 ECP	-
	47	14	28,5	20,4	2,55	15 000	20 000	0.12	* NJ 303 ECP	_
	47	14	28,5	20,4	2,55	15 000	20 000	0,12	* N 303 ECP) =
20	47	14	28.5	22	2.75	16 000	19 000	0.11	* NU 204 ECP	ML.PHA
-0	47	14	28.5	22	2,75	16 000	19 000	0.11	* NJ 204 ECP	ML,PHA
	47	14	28.5	22	2,75	16 000	19 000	0.12	* NUP 204 ECP	ML,PHA
	47	14	28,5	22	2.75	16 000	19 000	0.11	* N 204 ECP	-
	47	18	34.5	27.5	3,45	16 000	19 000	0.14	* NU 2204 ECP	- 2
	47	18	34.5	27,5	3,45	16 000	19 000	0.14	* NJ 2204 ECP	-
			1000							
	52	15	35,5	26	3,25	15 000	18 000	0,15	* NU 304 ECP	-
	52	15	35,5	26	3,25	15 000	18000	0.15	* NJ 304 ECP	_
	52	15	35,5	26	3,25	15 000	18000	0,16	* NUP 304 ECP	_
	52	15	35,5	26	3,25	15 000	18000	0,15	* N 304 ECP	.
	52	21	47,5	38	4.8	15 000	18000	0.21	* NU 2304 ECP	V <u>-</u>
	52	21	47,5	38	4.8	15 000	18 000	0,22	* NJ 2304 ECP	_
	52	21	47,5	38	4,8	15 000	18 000	0,22	* NUP 2304 ECP	
25	47	40	1/2	422	11	10000	10,000	0.002	NII 100E	
25	47	12	14,2	13,2	1,4	18 000	18 000	0,083	NU 1005	*
	52	15	32,5	27	3,35	14 000	16 000	0,13	* NU 205 ECP	J, ML,PHA
	52	15	32,5	27	3,35	14 000	16 000	0.14	* NJ 205 ECP	J. ML.PHA

یاتاقان های شفت ورودی:

قطر محل قرارگیری یاتاقان ها: 15mm

به شیوه مشابه:

انتخاب از جدول:

Principal dimensions			ratings	Basic load ratings dynamic static		Speed ratings Refer- Limiting		Mass	Designations Bearing with standard cage	Alternative standard cage ¹⁾
d	D	В	C	C ₀	limit P _u	speed	speed			Standard Cage-
mm			kN		kN	r/min		kg	2 <u>2</u>	
15	35	11	12.5	10.2	1.22	22 000	26 000	0.047	NU 202 ECP	PHA
	35	11	12,5	10,2	1,22	22 000	26 000	0.048	NJ 202 ECP	PHA

یاتاقان های شفت خروجی:

قطر محل قرارگیری یاتاقان ها: 50mm

راست : پاتاقان سمت راست : پاتاقان سمت راست : پاتاقان سمت راست

انتخاب از جدول:

Principal dimensions			Basic load ratings dynamic static		Fatigue load limit	Speed ratings Refer- Limiting ence speed		Mass	Designations Bearing with standard cage	Alternative standard cage ¹⁾
d	D	В	C	Co	Pu	speed	speed			Stanuar u Cage-
mm			kN		kN	r/min		kg	-	
50	90	23	90	88	11,4	8 500	9 000	0,56	* NU 2210 ECP	J, M, ML,PH
cont.	90	23	90	88	11,4	8 500	9 000	0,57	* NJ 2210 ECP	J, M, ML,PH
	90	23	90	88	11,4	8 500	9 000	0,59	* NUP 2210 ECP	J, M, ML,PH
	110	27	127	112	15	6700	8 000	1,15	* NU 310 ECP	J, M, ML,PH
	110	27	127	112	15	6 700	8 000	1.15	* NJ 310 ECP	J, M, ML, PH
	110	27	127	112	15	6 700	8 000	1,15	* NUP 310 ECP	J, M, ML, PH
	110	27	127	112	15	6700	8000	1,15	* N 310 ECP	N=
	110	40	186	186	24,5	6700	8 0 0 0	1,75	* NU 2310 ECP	J, ML, PH
	110	40	186	186	24,5	6700	8 000	1,75	* NJ 2310 ECP	J, ML, PH
	110	40	186	186	24,5	6700	8 000	1.75	* NUP 2310 ECP	J, ML, PH

یاتاقان سمت چپ $R_A = 1436 \; lbf \longrightarrow c10 = 10085 \; lbf = 45 \; kN$

انتخاب از جدول:

Principal dimensions			Basic load ratings dynamic static				Limiting speed	Mass	Designations Bearing with standard cage	Alternative standard cage ¹⁾
d	D	В	C	Co	Pu	speed	Speed			Standard Cage
mm			kN		kN	r/min		kg	<u> 129</u>	
40	90	33	129	120	15.3	8 000	9 500	0.94	* NU 2308 ECP	J. M. ML.PH
cont.		33	129	120	15.3	8 000	9 500	0.95	* NJ 2308 ECP	J. M. ML.PH
cont.	90	33	129	120	15,3	8 000	9 500	0,98	* NUP 2308 ECP	J, M, ML,PH
	110	27	96,8	90	11,6	7 000	8 500	1,3	NU 408	MA
	110	27	96,8	90	11,6	7 000	8 500	1,3	NJ 408	MA
45	75	16	44.6	52	6.3	11 000	11 000	0.25	NU 1009 ECP	PH
15 MILES	75	16	44,6	52	6,3	11 000	11 000	0,26	NJ 1009 ECP	PH
	85	19	69,5	64	8,15	9 000	9 500	0,43	* NU 209 ECP	J, M, ML
	85	19	69.5	64	8,15	9 000	9 500	0.44	* NJ 209 ECP	J, M, ML
	85	19	69,5	64	8,15	9 000	9 500	0,45	* NUP 209 ECP	J, M, ML
	85	19	69,5	64	8,15	9000	9 500	0,43	* N 209 ECP	М
	85	23	85	81,5	10,6	9000	9 500	0,52	* NU 2209 ECP	J
	85	23	85	81,5	10.6	9 000	9 500	0.54	* NJ 2209 ECP	J
	85	23	85	81,5	10,6	9 000	9 500	0,55	* NUP 2209 ECP	J
	100	25	112	100	12,9	7 500	8 500	0,9	* NU 309 ECP	J, M, ML,PH
	100	25	112	100	12.9	7 500	8 500	0,89	* NJ 309 ECP	J, M, ML, PH
	100	25	112	100	12,9	7 500	8 500	0,93	* NUP 309 ECP	J, M, ML, PH
	100	25	112	100	12,9	7 500	8 500	0,88	* N 309 ECP	-
	100	36	160	153	20	7 500	8 500	1,3	* NU 2309 ECP	ML
	100	36	160	153	20	7 500	8 500	1,35	* NJ 2309 ECP	ML
	100	36	160	153	20	7 500	8 500	1,35	* NUP 2309 ECP	ML
	120	29	106	102	13,4	6700	7 500	1,65	NU 409	=-
	120	29	106	102	13,4	6 700	7 500	1,65	NJ 409	-
50	80	16	46.8	56	6.7	9 500	9 500	0,27	NU 1010 ECP	-

مرحله 8 (مدل سازی طرح در Solid Works)

