FRENLER

Frenler çalışmaları itibariyle kavramalara benzerler. Kavramalar bir hareketin veya momentin diğer tarafa iletilmesini sağlarlar ve kısa bir süre içinde iki taraftaki hızlar birbirine eşit olur. Frenler ise bir taraftaki hareketi durdurma ya da yavaşlatma görevini yaparlar.

Her iki amaç içinde sürtünme sıvı-gaz enerjisini ve elektromanyetik alan gibi fiziksel prensipler uygulanır.

FRENLER

FRENLER

Frenler durdurma sırasında dönmekte olan bütün elemanların kinetik enerjisini yuttuğundan sıcaklık problemi kavramalarınkinden daha büyük önem taşımaktadır.

prensipleri aynı olduğundan bir Fiziksel kavrama fren, frende kavrama olarak kullanılabilir. Bununla birlikte, pabuçlu, bantlı veya diskli gibi bazı özel konstrüksiyonlar fren için daha çok tercih edilen sistemlerdir.

FRENLER



FRENLER

Frenleri: Yükün inişini İndirme hızlı engelleyen frenlerdir. Yükün kinetik potansiyel enerjisini harcayarak çalışırlar.

Yürütme Frenleri: Hareket halindeki bir sistemin, örneğin; bir taşıtın hızını yavaşlatan frenlerdir. Kinetik enerji harcayarak görev yaparlar.

Tutma Frenleri: Herhangi bir yükün yerçekimi etkisiyle inişini engelleven frenlerdir. Potansiyel enerji harcayarak görev yaparlar.

FRENIER

FRENLER

Enerji denklemi:

$$W_k = \frac{1}{2} \times m \times v^2$$

Dönme hareketi yapan bir sistemin kinetik

enerjisi:
$$W_{kw} = \frac{1}{2} \times I_m \times w^2 \qquad I_m = \text{kütlesel atalet} \\ \text{momenti}$$

FRENLER

Durdurma sırasında meydana gelen potansiyel enerji:

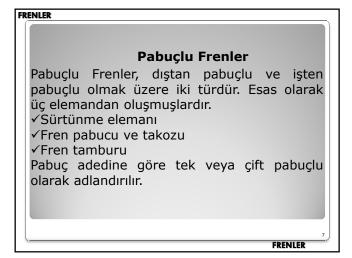
$$W_p = m \times g \times V_0 \times t$$
 $V_0 = \frac{V_1 + V_2}{2}$ $V_1 = \text{Başlangiç}$

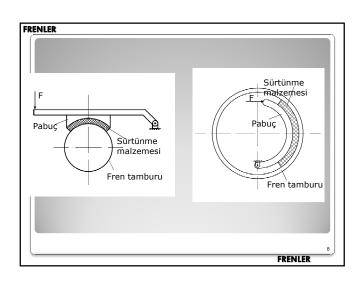
$$\begin{aligned} W_p &= m \times g \times V_0 \times t & V_0 &= \frac{V_1 + V_2}{2} & \text{V}_1 &= \text{Başlangı} \varsigma \\ & & \text{hizi} & \text{V}_2 &= \text{Son hiz} &= 0 \\ W_p &= \frac{1}{2} \times m \times g \times V \times t & h &= V \times t & \text{t= frenleme} \\ & & \text{süresi} & \end{aligned}$$

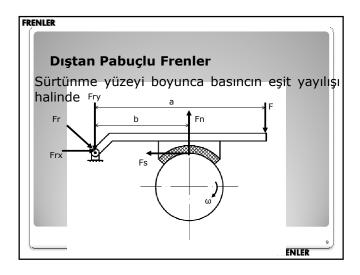
Böylece durma fonksiyonu yapan bir frenin yutması gereken enerji;

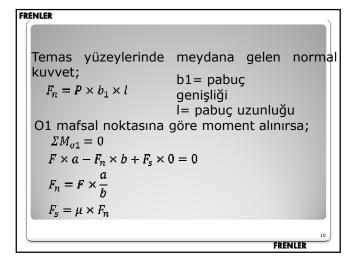
$$W_{top} = W_k + W_{kw} + W_p$$

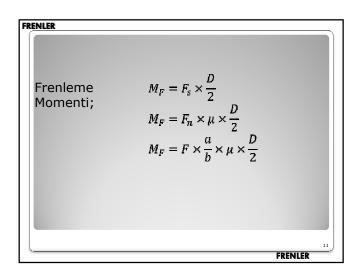
Frenleme sırasında bu enerji ısıya dönüşür.

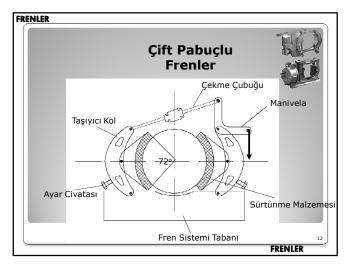


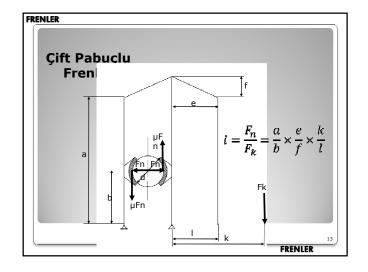


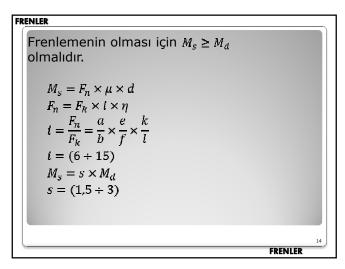




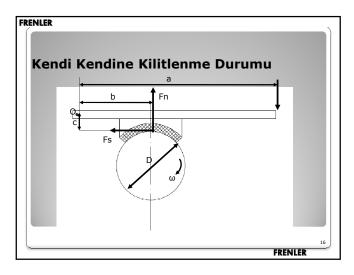


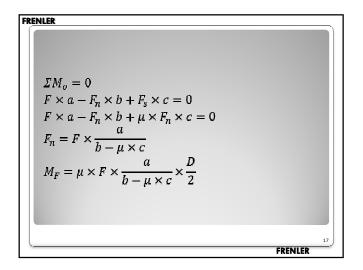


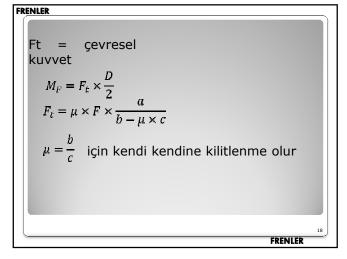












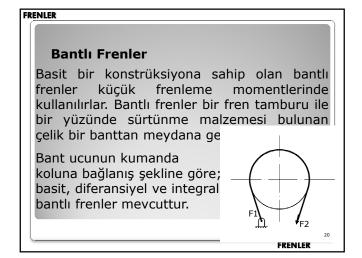
Tamburun dönüş yönü ters olursa sürtünme kuvveti yön değiştirerek

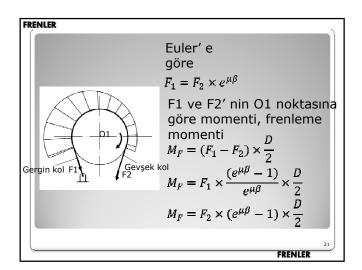
$$F_n = F \times \frac{a}{b + \mu \times c}$$

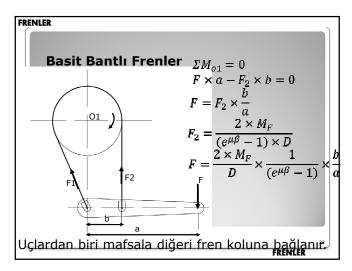
$$M_F = \mu \times F \times \frac{a}{b + \mu \times c} \times \frac{D}{2} \quad \text{olur.}$$

1. halde Fs kuvveti kendiliğinden bir frenleme momenti oluşturur. (kendi kendine kilitlenme)

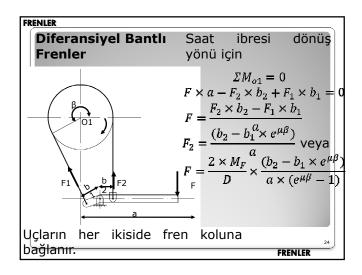
FRENLER







Dönme ters yönde olur ise F1 ve F2 kuvvetleri yer değiştirir. $F = F_1 \times \frac{b}{a}$ $F = \frac{2 \times M_F}{D} \times \frac{e^{\mu\beta}}{(e^{\mu\beta}-1)} \times \frac{b}{a}$ Frenler



 $b_2 \le b_1 \times e^{\mu\beta}$ olur

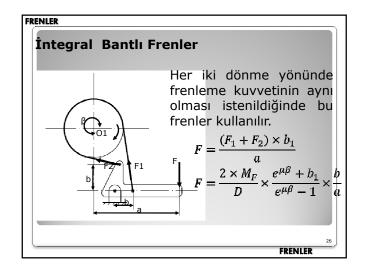
 $F \le 0$ olur ise

Bu ise bir kuvvet olmadığı halde frenin kendiliğinden tutması yani kilitlenmesi demektir.

Fren tertibatının dönmesi halinde gergin kol ve gevşek kol yer değiştirir.

$$\begin{split} F \times \alpha - F_1 \times b_2 + F_2 \times b_1 &= 0 \\ F &= \frac{2 \times M_F}{D} \times \frac{(b_2 \times e^{\mu\beta} - b_1)}{\alpha \times (e^{\mu\beta} - 1)} \end{split}$$

Bu durumda aynı frenleme momenti için daha büyük bir F kuvveti gerekir.



FRENLER Şekildeki diferansiyel bantlı **Problem** frenin koluna 220 N luk frenleme kuvveti uygulanmaktadır. μ =0,4 tür F=220 N c=200 FRENLER

a) Tambura saat ibresi yönünde 450 N.m lik döndürme momenti uygulandığında banttaki maksimum ve minimum kuvvetleri hesaplayınız. b) Saat ibresinin tersine dönüş için gerekli fren momenti ne olur?

FRENLER

a) Saat ibresi yönünde fren kilitlenmiş durumda ise;

$$F_1 \times a = F_2 \times b$$

$$\frac{F_1}{F_2} = \frac{b}{a} \le e^{\mu\beta} \text{ olmasi}$$
 gerekir

$$\mu = 0.4 \ ve \ \beta = 180^{\circ}$$
 is

$$e^{\mu\beta} = 3.5$$

 $\frac{b}{a} = \frac{100}{50}$ Bu durumda fren kritik kilitlenmiş durumdadır.

FRENLER

FRENLER

FRENLER

 $F_1 = e^{\mu \beta}$ den yararlanarak bulamayız. $\Sigma M_o = 0$ $F_1 \times 0.075 - F_2 \times 0.075 - 450 = 0$ $F_1 - F_2 = {450 \over 0.075} = 6000$ kuvvetleri

$$\Sigma M_0 = 0$$

$$F_1 \times 0.075 - F_2 \times 0.075 - 450 = 0$$

$$F_1 - F_2 = \frac{450}{0.075} = 6000$$

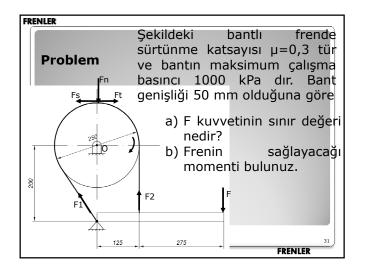
$$\Sigma M_A = 0$$

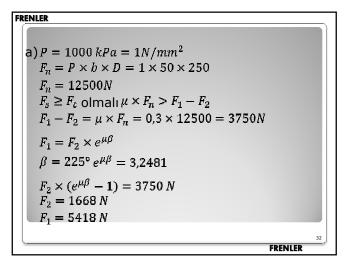
$$50 \times F_1 - 100 \times F_2 + 220 - 200 = 0$$

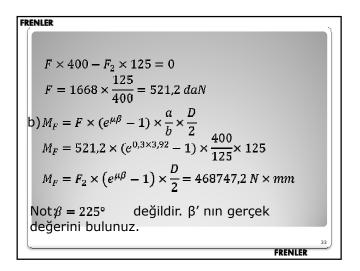
$$F_1 - 2 \times F_2 = -880 \, N$$

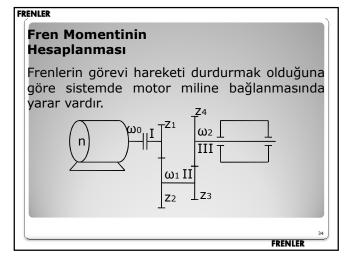
$$F_2 = 6880 \, N \, F_1 = 12880 N$$

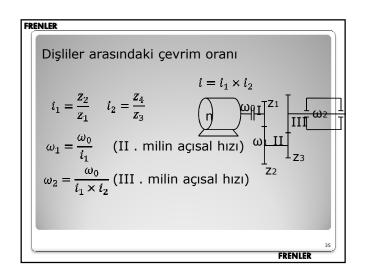
FRENLER

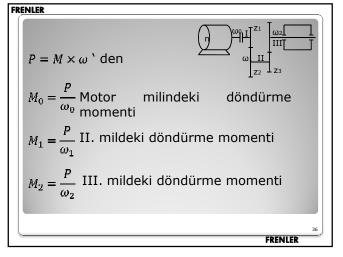












Bu sonuclardan motor milindeki döndürme momentinin en düşük olduğu görülmektedir. Frenin mili durdurması için döndürme momentini yenmesi gereklidir. Bu nedenle frenin döndürme momentinin en küçük olduğu mile takılmasında yarar vardır.

Fren momenti : $M_{FR} = M^* \times \eta \times S$

M*: frenin takıldığı mile indirgenmiş tahrik momenti

Fren motor miline takılı ise M*=M_{mot}

FRENLER

FRENLER

 η : sistem verimi ($\eta = \eta_1 \times \eta_2 \times \eta_3 ...$) fren mili ile kaldırma mekanizması arasında ne kadar dişli v.b. mekanizma varsa bunların sürtünme kayıplarının fren momentini azaltıcı yönde faydaları vardır.

S: fren emniyet katsayısı

S: 1,3...1,5 (elle çalışan makinelerde)

S: 2...3 (motorlu kaldırma makinelerinde) S: 3...4 (kepçeli ve büyük kald kaldırma makinelerinde)

Kaldırma (Tutma) Frenlerinin Hesabi

$$M_{FR} = M_Y + M_{\ddot{0}} + M_D$$

M_v: Yük momenti

M_o: Öteleme hareketini durdurma momenti

M_D: Dönen kütleleri durdurma momenti

$$M_Y = F_{HT} \times \frac{D}{2 \times i}$$

F_{HT}: Tambura etki eden toplam halat kuvveti

D: Tambur capi

i : frenin takıldığı mil ile tambur mili

arasındaki çevrim oranı

FRENLER

$$M_{0} = m \times a_{f} \times \frac{D}{2 \times i}$$

$$M_{0} = \frac{F_{HT}}{g} \times \frac{v}{t_{f}} \times \frac{D}{2 \times i}$$

m: halat yükü

v : Frenleme başlangıcı ve bitimi arasındaki halat hızı

a_f: Frenleme ivmesi

t_f: Frenleme ivmesi (2...5 sn)

$$t_{\rm f}$$
: Frenleme ivmesi (2...5 sn)
$$a_f = \frac{V}{t_f} \qquad V = V_{\ddot{0}} - V_f$$
 $V_{\ddot{0}}$: Öteleme Hızı

FRENLER

$$M_D = \Sigma I^* \times \varphi$$

I*: Dönen kütlelerin fren miline indirgenmemiş kütlesel atalet momentleri

arphi : Frenleme başlangıcı ve bitimi arasındaki halat hızı

$$\varphi = \frac{2 \times n \times n_f}{t_f}$$

$$I^* = \frac{I}{I}$$

FRENLER

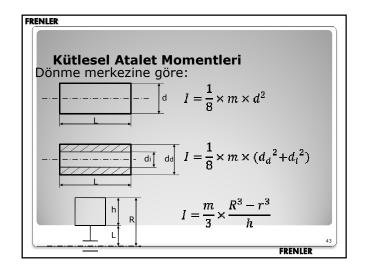
FRENLER

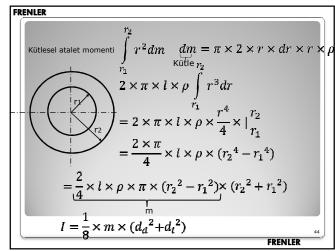
Dönen kütlelerin kütlesel atalet momentleri savurma momenti cinsinden alınabilir.

$$I = \frac{GD^2}{4 \times g}$$
 GD²: savurma momenti
$$GD^2 = \frac{\pi}{8} \times \gamma \times b \times D^4 N \times m^2$$

$$M_D = \frac{GD^2}{4 \times g \times i} \times \frac{2 \times \pi \times n_f}{t_f}$$

n_f: fren milinin frenleme başlangıcı ve bitimi arasındaki devir farkı





 Öteleme Hareketi İçin Fren Momenti

 $M_{FT} = M_{\ddot{0}} + M_D + M_R - M_W$
 $M_{\ddot{0}}$: Öteleme hareketini durdurma momenti

 M_D : Dönen kütleleri durdurma momenti

 M_R : Statik rüzgar momenti

 M_W : Direnç momenti

 $M_{\ddot{0}} = \frac{G_{top}}{g} \times \frac{\Delta v}{t_f} \times \frac{D}{2 \times i}$ $a_f = \frac{\Delta v}{t_f} : \text{frenleme ivmesi}$ $a_f = 1,3 \, m/s^2 \text{ (tüm tekerleri tahrikli)}$ $a_f = 0,7 \, m/s^2 \text{ (iki teker tahrikli)}$ $G_{top} : \text{Araba} + \text{(veya) k\"{o}pr\"{u} tarafından}$ $taşınan toplam y\"{u}k$ D: Teker çapı i: Teker ile fren mili arasındaki dişli mekanizmanın çevrim oranı $\Delta v = V_0 - V_f \quad V_{\ddot{0}} : \text{\"{O}} \text{teleme hızı}$ $V_f : \text{Frenleme sonundaki hız}$

FRENLER $M_D = \frac{GD^2}{4 \times y \times i} \times \frac{2 \times \pi \times n_f}{t_f}$ $M_R : \text{Kapalı yerde sıfır}$ $M_R = F_R \times \frac{D_T}{2 \times i} \quad F_R = A \times P_R$ A : Rüzgara dik kesit $P_R : \text{Rüzgar basıncı}$ $M_W = F_N \times \frac{D}{2 \times i} \quad F_N : \text{Toplam direnç kuvveti}$ FRENLER