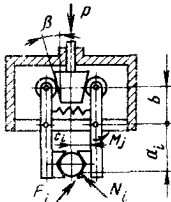
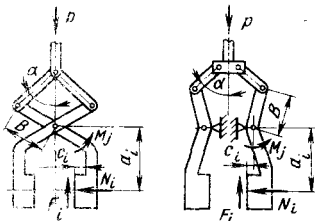
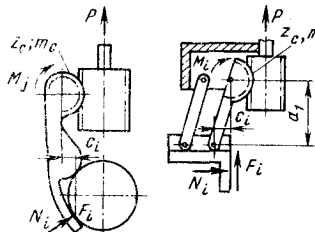


Схема	Формула для определения сил P(H)
	$P \geq \frac{\sum_{j=1}^m M_j \operatorname{tg}(\beta + \rho)}{b \eta_\rho};$ <p>Общий случай</p> <p>для симметричных губок</p> $P \geq \frac{2M_j \operatorname{tg}(\beta + \rho)}{b \eta_\rho};$ <p>$m = 2$; $\eta_\rho = 0,9$; $\beta = 4 \div 8^\circ$; $\rho = 1^\circ 10'$ - при осях на подшипниках скольжения; $\rho = 3^\circ$ - при осях на подшипниках качения</p>
	$P \geq \frac{\sum_{j=1}^m M_j \cos \alpha}{b \eta_\rho};$ <p>Общий случай</p> $P \geq \frac{2M_j \cos \alpha}{b \eta_\rho};$ <p>для симметричных губок</p> <p>$\eta_\rho = 0,9 \div 0,95$</p>
	$P \geq \frac{2 \sum_{j=1}^m M_j}{m_c z_c \eta_\rho};$ <p>Общий случай</p> $P \geq \frac{4M_j}{m_c z_c \eta_\rho};$ <p>для симметричных губок</p> <p>$\eta_\rho = 0,94$</p>

Обозначения. m — число губок захвата; M_j — удерживающий момент (Нм) для j -й губки,

$$M_i = \sum_{i=1}^k N_i \cos \varphi_i [a_i \operatorname{tg} \varphi_i \pm c_i - \mu(a_i \pm c_i \operatorname{tg} \varphi_i)];$$

N_i - сила контакта, определяемая формулами табл. 11, Н; k — число точек контакта; a_i, c_i — расстояния от точки поворота губки до i -й точки контакта, м;

φ_i — угол контакта, $^\circ$; μ — коэффициент трения между губкой и заготовкой;

ρ — приведенный угол трения, учитывающий сопротивление осей рычагов, $^\circ$;

β — угол клина, °; η_p — коэффициент полезного действия механизма; b — размер рычага, м; α — угол рычага, °; m_c — модуль сектора, м; z_c — полное число зубьев сектора.