Vaje

Tilen Pintarič

15. december 2022

Contents

Zobniki z evolventnim ozobjem	2
Naloge pri preračunu zobniških parov glede na podane podatke	2
Primer za 2. tip naloge	2
Izračunaj natančno medosno razdaljo ubiranja zobnikov	2
Zaokrožite medosno razdaljo na naslednje večje celo število v mm	3
Razdelitev profilnih premikov v skladu z standardom	4
Naloga za seminarsko	4
Izračunam nominalni moment	5
Zasnova zobnikov (št. zob, modul)	5
Natančna določitev zobnikov (profilni premiki, medosna razdalja,	
geometrija zobnikov)	6
Določim natančne profilne premike za natančno ubiranje zob	6

Zobniki z evolventnim ozobjem

Naloge pri preračunu zobniških parov glede na podane podatke

- 1. Imamo en zobnik in medosno razdaljo -> določiti drug zobnik
- 2. Imamo oba zobnika -> izračunati medosno razdaljo
- 3. (Pri seminarski) Imamo podano prestavno razmerje in moč -> izračunaj/določi ostale parametre (modul, št. zob, profilni premiki, medosje...)

Primer za 2. tip naloge

Imamo zobnika:

 $z_1 = 16$

 $z_2 = 30$

m = 3

 $\alpha = 20 \deg$

 $\beta = 15 \deg$

 $x_1 = 0.2$

 $x_2 = 0.1$

Izračunaj natančno medosno razdaljo ubiranja zobnikov

Formula 2 ($\cos \alpha_{wt}$ je izračunan z formulo 3):

$$a = \frac{m_n * (z_1 + z_2)}{2 * \cos \beta} * \frac{\cos \alpha_t}{\cos \alpha_{wt}}$$

$$a = \frac{3 * (16 + 30)}{2 * \cos 15 \deg} * \frac{\cos 20, 65 \deg}{\cos 22, 4 \deg}$$

$$a = 72,3014mm$$

$$\alpha_{wt} \text{ je neznan}$$

$$\alpha_t = \arctan \frac{\tan \alpha_n}{\cos \beta}$$

$$\alpha_t = 20,65 \deg$$

Formula 3:

$$inv\alpha_{wt} = 2 * \frac{x_1 + x_2}{z_1 + z_2} * \tan \alpha_n + inv\alpha_t$$

 $inv\alpha_{wt} = 2 * \frac{0.2 + 0.1}{16 + 30} * \tan 20 \deg + 0,01646$
 $inv\alpha_{wt} = 0,02121$

 $\check{\alpha}_t$ je v radianih

$$inv\alpha_t = \tan \alpha_t - \check{\alpha}_t$$

 $inv\alpha_t = \tan 20,65 \deg - 20,65 \deg * \frac{\pi}{180 \deg}$
 $inv\alpha_t = 0,01646$

$$inv\alpha_{wt} = \tan \alpha_{wt} - \check{\alpha}_{wt}$$

 $inv\alpha_{wt} = 0,02121$

Potrebno je rešiti zgornjo diferencialno enačbo. Dobimo rezultat $\alpha_{wt}=0,391rad$ in spremenimo v stopinje $\alpha_{wt}=0,391*\frac{180\deg}{\pi}=22,403\deg$. Ali razberemo vrednost iz tabele 2.2 iz knjige za zobniška gonila, kjer dobimo $\alpha_{wt}=22,4\deg$ Vstavimo α_{wt} nazaj v prvo enačbo (formula 2)

Zaokrožite medosno razdaljo na naslednje večje celo število v mm

Zaokrožim a=73mm in preračunam nove zobnike

$$a = \frac{m_n(z_1 + z_2)}{2 * \cos \beta} * \frac{\cos \alpha_t}{\cos \alpha_{wt}} \quad \alpha_{wt} \text{ je neznan, izpostavimo}$$

$$\alpha_{wt} = \arccos \frac{m_n * (z_1 + z_2)}{2 * \cos \beta} * \frac{\cos \alpha_t}{a}$$

$$\alpha_{wt} = \arccos \frac{3 * (16 + 30)}{2 * \cos 15 \deg} * \frac{\cos 20,65}{73}$$

$$\alpha_{wt} = 23,698 \deg$$

Še uporabimo formulo 3:

$$\begin{split} inv\alpha_{wt} &= \frac{2*(x_1+x_2)}{z_1+z_2} * \tan \alpha_n + inv\alpha_t & x_1+x_2 \text{ izpostavimo} \\ x_1+x_2 &= (inv\alpha_{wt}-inv\alpha_t) * \frac{z_1+z_2}{2*\tan \alpha_n} \\ x_1+x_2 &= (0.0255-0.01646) * \frac{16+30}{2*\tan 20\deg} \\ x_1+x_2 &= 0.571255 \\ &inv\alpha_{wt} = \tan \alpha_{wt} - \check{\alpha}_{wt} \\ &inv\alpha_{wt} = \tan 23,698\deg - 23,698\deg * \frac{\pi}{180\deg} \\ &inv\alpha_{wt} = 0.0255 \end{split}$$

 $inv\alpha_t = 0.01646$ nisem prepričan od kod?

Za preverit, če je rezultat približno pravilen: $(0,571255-0.3)*m \approx 73-72,3014$

Razdelitev profilnih premikov v skladu z standardom

Graf v knjigi (str. 59)

Na x os:

$$x = \frac{z_{n1} + z_{n2}}{2}$$
$$x = \frac{17, 6 + 33, 01}{2}$$
$$x = 25, 305$$

Na y os:

$$x = \frac{x_1 + x_2}{2}$$
$$x = \frac{0,571255}{2}$$
$$x = 0,286$$

$$Z_{n1} = \frac{Z_1}{\cos^2 \beta_B * \cos \beta}$$

$$Z_{n1} = \frac{16}{\cos^2 14,076 \deg * \cos 15 \deg}$$

$$Z_{n1} = 17,6$$

$$Z_{n2} = \frac{30}{\cos^2 14,076 \deg * \cos 15 \deg}$$
$$Z_{n2} = 33,01$$

Iz grafa:

$$x_1 = 0.39$$

 $x_2 = 0.5713 - 0.39 = 0.1813$

Naloga za seminarsko

Imamo elektromotor z 11kW, ki se vrti z $1430min^{-1}$. Zasnujte in preračunajte zobniški par reduktorja, če je zahtevana prestava i=3, delovni stroj je s področja papirniške industrije, pričakovani so lahko sunki, ozobje naj bo uravnoteženo. Reduktor obratuje 24ur/dan. $\beta=15\deg$.

Določite vse parametre ozobja in obremenitev ležajev in gredi.

Izračunam nominalni moment

$$P_N = T_N * \omega$$
 T_N je neznan
$$T_N = \frac{P_N}{\omega}$$

$$T_N = \frac{11000W}{2 * \pi * \frac{1430}{60}}$$

$$T_N = 73,46Nm$$

Upoštevam faktor obratovanja -> graf iz predavanj:

Srednji zagonski moment elektromotrja, lahke sunke DS, zobniško gonilo, zlom zob, $24ur/dan -> K_A = 1,78$

$$T = 73,46 * K_A$$

 $T = 73,46 * 1,78$
 $T = 130,76Nm$

Zasnova zobnikov (št. zob, modul)

Zobnik z_1 izberemo po želji. Najbolje čim manjšega, da so dimenzije čim manjše. $z_1=15\,$

$$z_2 = i * z_1 = 3 * 15 = 45$$

Izračun modula:

$$m_n \ge \sqrt[3]{\frac{Y_{F_{a1}} * \cos^2 \beta * 2 * 10^3 * T}{z_1^2 * \frac{b_1}{d_1} * \frac{\sigma_{F_{lim1}}}{S_F}}}$$

 $Y_{F_{a1}}$ - koeficient oblike zob $f(x,z_n)$ -> iz grafa str. 175 = 2,85 $\sigma_{F_{lim1}}$ - trajna trdnost v korenu zob -> knjiga str. 175-176 S_F - koeficient varnosti proti zlomu $\frac{b}{d}$ - $\frac{\ddot{s}irinazob}{delilnipremer}$ = 0,5 (izberemo) α - m*z

$$\begin{split} &\sigma_{F_{lim}} = A_2 x + B_2 \\ &x \text{ - trdota po Brinellu/Vickersu} \\ &A_2 \text{ in } B_2 \text{ - konstante} \\ &\text{Vzamemo C45:} \\ &A_2 = 0 \\ &B_2 = 461 \text{ (Srednja kakovost)} \end{split}$$

Vstavimo podatke v enačbo za m_n

$$m_n = \sqrt[3]{\frac{2,85 * \cos^2 15 \deg * 2 * 10^3 * 130,76Nm}{15^2 * 0,5 * \frac{416 \frac{N}{mm^2}}{1,7}}}$$

$$m_n = 2,84mm$$

Natančna določitev zobnikov (profilni premiki, medosna razdalja, geometrija zobnikov)

Vsota profilnih premikov (za dobro ozobje)

$$x_1 + x_2 = 0, 2$$

Približna medosna razdalja:

$$a = \frac{m * (z_1 + z_2)}{2 * \cos \beta} + m_n * (x_1 + x_2)$$
$$a = \frac{3 * (15 + 45)}{2 * \cos 15 \deg} + 3 * (0, 2)$$
$$a = 93,775$$

Vzamem standardno medosno razdaljo a = 94mm

Določim natančne profilne premike za natančno ubiranje zob

$$a = \frac{mn*(z_1 + z_2)}{\cos\beta} * \frac{\cos\alpha_t}{\cos\alpha_{wt}} \qquad \alpha_{wt} \text{ ni znan, izpostavimo}$$

$$\alpha_{wt} = \arccos\left(\frac{m_n*(z_1 + z_2)}{2*\cos\beta} * \frac{\cos\alpha_t}{a}\right)$$

$$\alpha_{wt} = \arccos\left(\frac{3*(15 + 45)}{2*\cos20,65\deg} * \frac{\cos15\deg}{94}\right)$$

$$\alpha_{wt} = 21,94577\deg$$

$$\alpha_t = \arctan\left(\frac{\tan\alpha_n}{\cos\beta}\right)$$

$$\alpha_t = \arctan\left(\frac{\tan20\deg}{\cos15\deg}\right)$$

$$\alpha_t = 20,65\deg$$

$$inv\alpha_{wt} = \frac{2*(x_1 + x_2)}{z_1 + z_2} * \tan \alpha_n + inv\alpha_t$$

$$x_1 + x_2 = (inv\alpha_{wt} - inv\alpha_t) * \frac{z_1 + z_2}{2*\tan \alpha_n}$$
 ne vem kako dalje
$$inv\alpha_{wt} = \tan \alpha_{wt} - \breve{\alpha}_{wt}$$

$$= \tan 21,94577 - 21,94577 * \frac{\pi}{180 \deg}$$

$$= 0,0198997$$