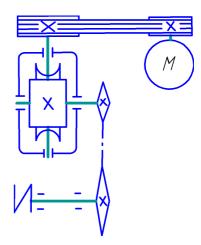
ИСХОДНЫЕ ДАННЫЕ

- 1. Угловая скорость выходного вала привода $2 c^{-1}$.
- 2. Мощность на выходном валу привода 2 кВт.
- 3. Возможны случайные перегрузки (отношение максимального момента к номинальному) **2,3**
- 4. Срок службы: **8** лет, **250** дней в году, **16** часов в сутки.
- 5. Режим работы постоянный.
- 6. Производство малосерийное.



Определение кинематических и нагрузочных параметров привода

1. Определение общего КПД:

$$\eta = \eta_{\text{pem}} \, \eta_{\text{черв}} \, \eta_{\text{цеп}} \, \eta_{\text{м}} = 0.93 \cdot 0.80 \cdot 0.90 \cdot 0.99 = 0.66$$

где $\eta_{\text{рем}}$ - КПД клиноременной передачи;

ηчерв - КПД червячной закрытой передачи;

 $\eta_{\text{цеп}}$ - КПД цепной передачи;

 $\eta_{\scriptscriptstyle M}$ - КПД муфты.

2. Определение потребной мощности электродвигателя:

$$P_{9} = \frac{P_{\text{вых}}}{\eta} = \frac{2}{0,66} = 3.01 \,\kappa Bm.$$

3. Выбор электродвигателя:

электродвигатель серии АИР, асинхронная частота вращения 2850 мин⁻¹

АИР 100S2 ТУ 16-525.564-84

$$P_9 = 4 \text{ кBт}; n_9 = 2850 \text{ мин}^{-1}.$$

4. Определение общего передаточного отношения привода и разбивка его по ступеням:

$$i = \frac{n_{_{9}}}{n_{_{\text{BMY}}}} = \frac{2850}{19,1} = 149,2$$
,

где

$$n_{\text{\tiny GLIX}} = \frac{30 \ \omega_{\text{\tiny GLIX}}}{\pi} = \frac{30 \cdot 2}{3.14} = 19.1 \ \text{MUH}^{-1},$$

$$i=i_{pe ext{\tiny pem}}\cdot i_{ ext{\tiny qepB}}\cdot i_{ ext{\tiny qepB}}\cdot i_{ ext{\tiny qepB}};$$
 принято $i_{pe ext{\tiny pem}}=2.0$, $i_{ ext{\tiny qepB}}=2.0$, $i_{ ext{\tiny qepB}}=\frac{i}{i_{ ext{\tiny nem}}\cdot i_{ ext{\tiny pem}}}=\frac{149.2}{2.0\cdot 2.0}=37.3.$

$$P_1 = 3.0 \, \kappa Bm$$
;

$$P_2 = P_1 \cdot \eta_{nem} = 3.0 \cdot 0.93 = 2.8 \, \kappa Bm$$
;

$$P_3 = P_2 \cdot \eta_{uene} = 2.8 \cdot 0.80 = 2.2 \, \kappa Bm$$
;

$$P_4 = P_3 \cdot \eta_{uen} \cdot \eta_{M} = 2,2 \cdot 0,90 \cdot 0,99 = 2,0 \ \kappa Bm$$
.

$$n_1 = n_9 = 2850 \text{ MuH}^{-1};$$

$$n_2 = \frac{n_1}{i_{\text{max}}} = \frac{2850}{2.0} = 1425 \text{ MuH}^{-1};$$

$$n_3 = \frac{n_2}{i_{ueng}} = \frac{1425}{37.3} = 38.2 \text{ MUH}^{-1};$$

$$n_4 = \frac{n_3}{i_{nen}} = \frac{38.2}{2.0} = 19.1 \text{ MUH}^{-1};$$

7. Определение угловых скоростей на каждом валу:

$$\omega_1 = \omega_9 = \frac{\pi \cdot n_1}{30} = \frac{3,14 \cdot 2850}{30} = 298,3 c^{-1};$$

$$\omega_2 = \frac{\pi \cdot n_2}{30} = \frac{3,14 \cdot 1425}{30} = 149,2 \, c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 38,2}{30} = 4,0 c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 19,1}{30} = 2,0 c^{-1}.$$

8. Определение вращающего момента на каждом валу:

$$T_1 = \frac{P_1}{\omega_1} = \frac{3.0 \cdot 10^3}{298.3} = 10 \ H \cdot M;$$

$$T_2 = T_1 i_{pem} \eta_{pem} = 10 \cdot 2,0 \cdot 0,93 = 19 \ H \cdot M;$$

$$T_3 = T_2 i_{ueps} \eta_{ueps} = 19 \cdot 37, 3 \cdot 0, 8 = 561 \ H \cdot M$$
;

$$T_{_4} = T_{_3} i_{_{\mathit{Uen}}} \eta_{_{\mathit{Uen}}} \eta_{_{_\mathit{M}}} = 561 \cdot 2,0 \cdot 0,90 \cdot 0,99 = 1010 \; H \cdot \mathsf{M} \; .$$

9. Проектировочный расчет валов

Вычисление диаметров выходных концов валов привода:

$$d = \sqrt[3]{\frac{T}{0.2 \ [\tau]}},$$

где Т- вращающий момент на проектируемом валу;

$$[\tau] = 12...20 \text{ M}\Pi a.$$

Принимаем [т]=20 МПа.

Вал 1 - вала эл. двигателя – справочный материал.

Вал 2:

$$d_2 = \sqrt[3]{\frac{19 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 16.3 \text{ мм},$$

назначаем $d_2 = 20$ мм.

Вал 3:

$$d_3 = \sqrt[3]{\frac{561 \cdot 10^3}{0,2 \cdot 20}} = 50,0 \text{ мм},$$

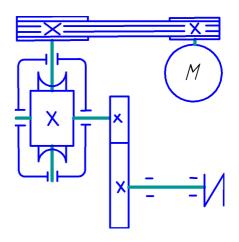
назначаем $d_3 = 50$ мм.

Вал 4:

$$d_4 = \sqrt[3]{\frac{1010 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 60.6 \text{ мм},$$

ИСХОДНЫЕ ДАННЫЕ

- 7. Угловая скорость выходного вала привода $3 c^{-1}$.
- 8. Мощность на выходном валу привода 3 кВт.
- 9. Возможны случайные перегрузки (отношение максимального момента к номинальному) **2,3**
- 10. Срок службы: 8 лет, 250 дней в году, 16 часов в сутки.
- 11. Режим работы тяжелый.
- 12. Производство малосерийное.



Определение кинематических и нагрузочных параметров привода

1. Определение общего КПД:

$$\eta = \eta_{\text{pem}} \, \eta_{\text{черв}} \, \eta_{\text{цил}} \, \eta_{\text{m}} = 0.93 \cdot 0.80 \cdot 0.94 \cdot 0.99 = 0.69 \; ,$$

где $\eta_{\text{рем}}$ - КПД клиноременной передачи;

 $\eta_{\text{черв}}$ - КПД червячной закрытой передачи;

η пил - КПД цилиндрической открытой передачи;

 $\eta_{\rm M}$ - КПД муфты.

2. Определение потребной мощности электродвигателя:

$$P_{9} = \frac{P_{\text{\tiny GBAX}}}{\eta} = \frac{3}{0.69} = 4.33 \text{ kBm}.$$

3. Выбор электродвигателя:

электродвигатель серии АИР, асинхронная частота вращения 2850 мин⁻¹

АИР 100L2 ТУ 16-525.564-84

$$P_2 = 5.5 \text{ кBT}; n_2 = 2850 \text{ мин}^{-1}.$$

4. Определение общего передаточного отношения привода и разбивка его по ступеням:

$$i = \frac{n_{_{9}}}{n_{_{GbLX}}} = \frac{2850}{28.66} = 99.4$$
,

гле

$$n_{\text{\tiny BMX}} = \frac{30 \ \omega_{\text{\tiny BMX}}}{\pi} = \frac{30 \cdot 3}{3.14} = 28.66 \ \text{MUH}^{-1},$$

$$i=i_{_{pem}}\cdot i_{_{\mathrm{черв}}}\cdot i_{_{\mathit{цил}}};$$
 принято $i_{_{pem}}=2.0$, $i_{_{\mathrm{цил}}}=3.0$, $i_{_{\mathrm{черв}}}=rac{i}{i_{_{\mathrm{цил}}}\cdot i_{_{pem}}}=rac{99.4}{3.0\cdot 2.0}=16.6.$

$$P_{1} = 4.3 \,\kappa Bm$$
;

$$P_2 = P_1 \cdot \eta_{pem} = 4.3 \cdot 0.93 = 4.0 \, \kappa Bm;$$

$$P_3 = P_2 \cdot \eta_{yepg} = 4.0 \cdot 0.80 = 3.2 \text{ } \kappa Bm;$$

$$P_4 = P_3 \cdot \eta_{uu} \cdot \eta_M = 3.2 \cdot 0.94 \cdot 0.99 = 3.0 \,\kappa Bm$$
.

$$n_1 = n_9 = 2850 \text{ MuH}^{-1};$$

$$n_2 = \frac{n_1}{i_{\text{post}}} = \frac{2850}{2,0} = 1425 \text{ MuH}^{-1};$$

$$n_3 = \frac{n_2}{i_{ueng}} = \frac{1425}{16.6} = 85.8 \text{ MUH}^{-1};$$

$$n_4 = \frac{n_3}{i_{min}} = \frac{85.8}{3.0} = 28.6 \text{ MUH}^{-1};$$

7. Определение угловых скоростей на каждом валу:

$$\omega_1 = \omega_9 = \frac{\pi \cdot n_1}{30} = \frac{3,14 \cdot 2850}{30} = 298,3 c^{-1};$$

$$\omega_2 = \frac{\pi \cdot n_2}{30} = \frac{3,14 \cdot 1425}{30} = 149,2 \, c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 85,8}{30} = 9,0 c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 28,6}{30} = 3,0 c^{-1}.$$

8. Определение вращающего момента на каждом валу:

$$T_1 = \frac{P_1}{\omega_1} = \frac{4.3 \cdot 10^3}{298.3} = 15 \ H \cdot M;$$

$$T_2 = T_1 i_{pem} \eta_{pem} = 15 \cdot 2,0 \cdot 0,93 = 27 \ H \cdot M;$$

$$T_3 = T_2 i_{\mathit{ueps}} \eta_{\mathit{ueps}} = 27 \cdot 16, 6 \cdot 0, 8 = 359 \; H \cdot \mathit{m} \; ;$$

$$T_{_4} = T_{_3} i_{_{\mathit{qua}}} \eta_{_{\mathit{qua}}} \eta_{_{_\mathit{M}}} = 359 \cdot 3, 0 \cdot 0, 94 \cdot 0, 99 = 1012 \; H \cdot {_\mathit{M}} \; .$$

9. Проектировочный расчет валов

Вычисление диаметров выходных концов валов привода:

$$d = \sqrt[3]{\frac{T}{0.2 \ [\tau]}},$$

где Т- вращающий момент на проектируемом валу;

$$[\tau] = 12...20 \text{ M}\Pi a.$$

Принимаем [т]=20 МПа.

Вал 1 - вала эл. двигателя – справочный материал.

Вал 2:

$$d_2 = \sqrt[3]{\frac{27 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 18,4 \text{ мм},$$

назначаем $d_2 = 20$ мм.

Вал 3:

$$d_3 = \sqrt[3]{\frac{359 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 43.1 \text{ mm},$$

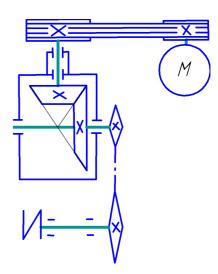
назначаем $d_3 = 45$ мм.

Вал 4:

$$d_4 = \sqrt[3]{\frac{1012 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 60,67 \text{ MM},$$

ИСХОДНЫЕ ДАННЫЕ

- 13. Угловая скорость выходного вала привода **14** c^{-1} .
- 14. Мощность на выходном валу привода 4 кВт.
- 15. Возможны случайные перегрузки (отношение максимального момента к номинальному) **2,3**
- 16. Срок службы: 8 лет, 250 дней в году, 16 часов в сутки.
- 17. Режим работы средневероятный.
- 18. Производство малосерийное.



Определение кинематических и нагрузочных параметров привода

1. Определение общего КПД:

$$\eta = \eta_{\text{nem}} \, \eta_{\text{koh}} \eta_{\text{iivii}} \, \eta_{\text{m}} = 0.93 \cdot 0.96 \cdot 0.90 \cdot 0.99 = 0.8$$

где $\eta_{\text{рем}}$ - КПД клиноременной передачи;

η кон - КПД конической закрытой передачи;

 $\eta_{\text{цеп}}$ - КПД цепной передачи;

 $\eta_{\scriptscriptstyle M}$ - КПД муфты.

2. Определение потребной мощности электродвигателя:

$$P_{_{9}} = \frac{P_{_{GbX}}}{\eta} = \frac{4}{0.80} = 5.03 \text{ } \kappa Bm.$$

3. Выбор электродвигателя:

электродвигатель серии АИР, асинхронная частота вращения 1432 мин⁻¹

АИР 112 М4 ТУ 16-525.564-84

 $P_2 = 5.5 \text{ кВт; } n_2 = 1432 \text{ мин}^{-1}.$

4. Определение общего передаточного отношения привода и разбивка его по ступеням:

$$i = \frac{n_9}{n_{\text{\tiny GbLX}}} = \frac{1432}{133,76} = 10,7$$
,

гле

$$n_{\text{\tiny GbLX}} = \frac{30 \,\omega_{\text{\tiny GbLX}}}{\pi} = \frac{30 \cdot 14}{3.14} = 133,76 \,\text{MUH}^{-1},$$

$$i=i_{pe ext{\tiny PEM}}\cdot i_{ ext{\tiny KOH}}\cdot i_{ ext{\tiny UEM}};$$
 принято $i_{pe ext{\tiny M}}=2.0$, $i_{ ext{\tiny LIEH}}=2.0$, $i_{ ext{\tiny KOH}}=rac{i}{i_{ ext{\tiny LIEH}}\cdot i_{ ext{\tiny peM}}}=rac{10.7}{2\cdot 2}=2.7.$

$$P_1 = 5.0 \, \kappa Bm$$
;

$$P_2 = P_1 \cdot \eta_{pem} = 5.0 \cdot 0.93 = 4.7 \text{ } \kappa Bm;$$

$$P_3 = P_2 \cdot \eta_{you} = 4.7 \cdot 0.96 = 4.5 \, \kappa Bm$$
;

$$P_4 = P_3 \cdot \eta_{uen} \cdot \eta_{M} = 4.5 \cdot 0.90 \cdot 0.99 = 4.0 \ \kappa Bm$$
.

$$n_1 = n_9 = 1432 \text{ Muh}^{-1};$$

$$n_2 = \frac{n_1}{i_{par}} = \frac{1432}{2} = 716 \text{ MUH}^{-1};$$

$$n_3 = \frac{n_2}{i_{\text{max}}} = \frac{716}{2,7} = 265,2 \text{ MUH}^{-1};$$

$$n_4 = \frac{n_3}{i_{uen}} = \frac{265,2}{2} = 132,6 \approx 133,7 \text{ мин}^{-1};$$

7. Определение угловых скоростей на каждом валу:

$$\omega_1 = \omega_9 = \frac{\pi \cdot n_1}{30} = \frac{3,14 \cdot 1432}{30} = 149,9 c^{-1};$$

$$\omega_2 = \frac{\pi \cdot n_2}{30} = \frac{3,14 \cdot 716}{30} = 74,9 c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 265,2}{30} = 27,8 \,c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 132,59}{30} \approx 14,0 \, c^{-1}.$$

8. Определение вращающего момента на каждом валу:

$$T_1 = \frac{P_1}{\omega_1} = \frac{5.0 \cdot 10^3}{149.9} = 34 \ H \cdot M;$$

$$T_2 = T_1 i_{pem} \eta_{pem} = 34 \cdot 2 \cdot 0.93 = 62 \ H \cdot M;$$

$$T_3 = T_2 i_{\kappa \rho \mu} \eta_{\kappa \rho \mu} = 62 \cdot 2.7 \cdot 0.96 = 162 \ H \cdot M$$
;

$$T_{_4} = T_{_3} i_{_{\mathit{U\!en}}} \eta_{_{\mathit{U\!en}}} \eta_{_{_\mathit{M}}} = 162 \cdot 2 \cdot 0,90 \cdot 0,99 = 291 \ H \cdot {_\mathit{M}} \ .$$

9. Проектировочный расчет валов

Вычисление диаметров выходных концов валов привода:

$$d = \sqrt[3]{\frac{T}{0.2 \, [\tau]}},$$

где Т- вращающий момент на проектируемом валу;

 $[\tau] = 12...20 \text{ M}\Pi a.$

Принимаем [т]=20 МПа.

Вал 1 - вала эл. двигателя – справочный материал.

Вал 2:

$$d_2 = \sqrt[3]{\frac{62 \cdot 10^3}{0, 2 \cdot 20}} = 24,2 \text{ mm},$$

назначаем $d_2 = 25$ мм.

Вал 3:

$$d_3 = \sqrt[3]{\frac{162 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 33.1 \text{ MM},$$

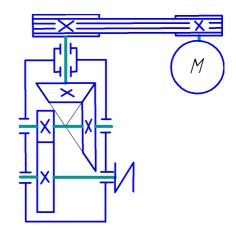
назначаем $d_3 = 35$ мм.

Вал 4:

$$d_4 = \sqrt[3]{\frac{291 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 40.2 \text{ мм},$$

ИСХОДНЫЕ ДАННЫЕ

- 19. Угловая скорость выходного вала привода $5 c^{-1}$.
- 20. Мощность на выходном валу привода 5 кВт.
- 21. Возможны случайные перегрузки (отношение максимального момента к номинальному) **2,3**
- 22. Срок службы: 8 лет, 250 дней в году, 16 часов в сутки.
- 23. Режим работы средненормальный.
- 24. Производство малосерийное.



Определение кинематических и нагрузочных параметров привода

1. Определение общего КПД:

$$\eta = \eta_{\text{Dem}} \eta_{\text{KOH}} \eta_{\text{HUII}} \eta_{\text{M}} = 0.93 \cdot 0.96 \cdot 0.94 \cdot 0.99 = 0.83$$

где $\eta_{\text{рем}}$ - КПД клиноременной передачи;

ηкон - КПД конической закрытой передачи;

ηцил - КПД цилиндрической закрытой передачи;

 $\eta_{\scriptscriptstyle M}$ - КПД муфты.

2. Определение потребной мощности электродвигателя:

$$P_{9} = \frac{P_{\text{Bbix}}}{\eta} = \frac{5}{0.83} = 6,02 \text{ kBm}.$$

3. Выбор электродвигателя:

электродвигатель серии АИР, асинхронная частота вращения 1440 мин⁻¹

АИР 132 S4 ТУ 16-525.564-84

$$P_2 = 7.5 \text{ кBT; } n_2 = 1440 \text{ мин}^{-1}.$$

4. Определение общего передаточного отношения привода и разбивка его по ступеням:

$$i = \frac{n_9}{n_{\text{\tiny Rhix}}} = \frac{1440}{47,77} = 30,14$$
,

гле

$$n_{\text{\tiny GbLX}} = \frac{30 \,\omega_{\text{\tiny GbLX}}}{\pi} = \frac{30 \cdot 5}{3.14} = 47,77 \,\,\text{MUH}^{-1},$$

$$i=i_{pem}\cdot i_{\text{кон}}\cdot i_{\text{цил}};$$
 принято $i_{pem}=2.5, i_{\text{кон}}=3.2,$ $i_{\text{цил}}=\frac{i}{i_{\text{кон}}\cdot i_{\text{pem}}}=\frac{30.14}{3.2\cdot 2.5}=3.8.$

$$P_1 = 6.0 \, \kappa Bm$$
;

$$P_2 = P_1 \cdot \eta_{pem} = 6.0 \cdot 0.93 = 5.6 \,\kappa Bm;$$

$$P_3 = P_2 \cdot \eta_{you} = 5.6 \cdot 0.96 = 5.4 \text{ kBm};$$

$$P_4 = P_3 \cdot \eta_{\mu\mu\pi} \cdot \eta_M = 5.4 \cdot 0.94 \cdot 0.99 = 5.0 \, \kappa Bm$$
.

$$n_1 = n_9 = 1440 \text{ MuH}^{-1};$$

$$n_2 = \frac{n_1}{i_{part}} = \frac{1440}{2,5} = 576,0 \text{ мин}^{-1};$$

$$n_3 = \frac{n_2}{i_{max}} = \frac{576,0}{3,2} = 180,0 \text{ мин}^{-1};$$

$$n_4 = \frac{n_3}{i_{min}} = \frac{180,0}{3,8} = 47,4 \approx 47,77 \text{ MUH}^{-1};$$

7. Определение угловых скоростей на каждом валу:

$$\omega_1 = \omega_9 = \frac{\pi \cdot n_1}{30} = \frac{3,14 \cdot 1440}{30} = 150,7 c^{-1};$$

$$\omega_2 = \frac{\pi \cdot n_2}{30} = \frac{3,14 \cdot 576}{30} = 60,3 \, c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 180}{30} = 18,8 c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 47,4}{30} \approx 5,0 \, c^{-1}.$$

8. Определение вращающего момента на каждом валу:

$$T_1 = \frac{P_1}{\omega_1} = \frac{6.0 \cdot 10^3}{150.7} = 40 \ H \cdot M;$$

$$T_2 = T_1 i_{pem} \eta_{pem} = 40 \cdot 2.5 \cdot 0.93 = 93 \ H \cdot M$$
;

$$T_3 = T_2 i_{\kappa_{OH}} \eta_{\kappa_{OH}} = 93 \cdot 3.2 \cdot 0.96 = 285 \ H \cdot M$$
;

$$T_4 = T_3 i_{uu\tau} \eta_{uu\tau} \eta_{_M} = 285 \cdot 3,8 \cdot 0,94 \cdot 0,99 = 1019 \ H \cdot M$$
 .

9. Проектировочный расчет валов

Вычисление диаметров выходных концов валов привода:

$$d = \sqrt[3]{\frac{T}{0.2 \, [\tau]}},$$

где Т- вращающий момент на проектируемом валу;

 $[\tau] = 12...20 \text{ M}\Pi a.$

Принимаем [т]=20 МПа.

Вал 1 - вала эл. двигателя – справочный материал.

Вал 2:

$$d_2 = \sqrt[3]{\frac{93 \cdot 10^3}{0, 2 \cdot 20}} = 27,6 \text{ мм},$$

назначаем $d_2 = 30$ мм.

Вал 3:

$$d_3 = \sqrt[3]{\frac{285 \cdot 10^3}{0,2 \cdot 20}} = 39.9 \text{ MM},$$

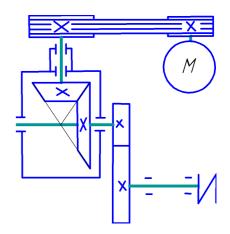
назначаем $d_3 = 40$ мм.

Вал 4:

$$d_4 = \sqrt[3]{\frac{1019 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 60.81 \text{ мм},$$

ИСХОДНЫЕ ДАННЫЕ

- 25. Угловая скорость выходного вала привода $6 c^{-1}$.
- 26. Мощность на выходном валу привода 6 кВт.
- 27. Возможны случайные перегрузки (отношение максимального момента к номинальному) 2,3
- 28. Срок службы: **8** лет, **250** дней в году, **16** часов в сутки.
- 29. Режим работы легкий.
- 30. Производство малосерийное.



Определение кинематических и нагрузочных параметров привода

1. Определение общего КПД:

$$\eta = \eta_{\text{Dem}} \eta_{\text{KOH}} \eta_{\text{HUII}} \eta_{\text{M}} = 0.93 \cdot 0.96 \cdot 0.94 \cdot 0.99 = 0.83$$

где $\eta_{\text{рем}}$ - КПД клиноременной передачи;

ηкон - КПД конической закрытой передачи;

ηцил - КПД цилиндрической открытой передачи;

 $\eta_{\scriptscriptstyle M}$ - КПД муфты.

2. Определение потребной мощности электродвигателя:

$$P_{_{9}} = \frac{P_{_{6blX}}}{\eta} = \frac{6}{0.83} = 7.2 \text{ }\kappa\text{Bm}.$$

3. Выбор электродвигателя:

электродвигатель серии АИР, асинхронная частота вращения 1440 мин⁻¹

АИР 132 S4 ТУ 16-525.564-84

 $P_2 = 7.5 \text{ кBT; } n_2 = 1440 \text{ мин}^{-1}.$

4. Определение общего передаточного отношения привода и разбивка его по ступеням:

$$i = \frac{n_{_{9}}}{n_{_{6bix}}} = \frac{1440}{57,32} = 25,1$$
,

гле

$$n_{\text{вых}} = \frac{30 \ \omega_{\text{вых}}}{\pi} = \frac{30 \cdot 6}{3.14} = 57,32 \ \text{мин}^{-1},$$

$$i=i_{pem}\cdot i_{ ext{кон}}\cdot i_{ ext{иил}};$$
 принято $i_{pem}=2,0,i_{ ext{кон}}=3,0,$ $i_{ ext{цил}}=rac{i}{i_{ ext{кон}}\cdot i_{ ext{pem}}}=rac{25,12}{3,0\cdot 2}=4,2.$

$$P_1 = 7.2 \, \kappa Bm$$
;

$$P_2 = P_1 \cdot \eta_{pem} = 7.2 \cdot 0.93 = 6.7 \, \kappa Bm;$$

$$P_3 = P_2 \cdot \eta_{\kappa o \mu} = 6.7 \cdot 0.96 = 6.4 \, \kappa Bm$$
;

$$P_4 = P_3 \cdot \eta_{uux} \cdot \eta_{M} = 6.4 \cdot 0.94 \cdot 0.99 = 6.0 \, \kappa Bm$$
.

$$n_1 = n_9 = 1440 \text{ MuH}^{-1};$$

$$n_2 = \frac{n_1}{i_{\text{pay}}} = \frac{1440}{2} = 720 \text{ MUH}^{-1};$$

$$n_3 = \frac{n_2}{i_{max}} = \frac{720}{3} = 240 \text{ MUH}^{-1};$$

$$n_4 = \frac{n_3}{i_{min}} = \frac{240}{4,2} = 57,1 \approx 57,32 \text{ мин}^{-1};$$

7. Определение угловых скоростей на каждом валу:

$$\omega_1 = \omega_9 = \frac{\pi \cdot n_1}{30} = \frac{3,14 \cdot 1440}{30} = 150,7 c^{-1};$$

$$\omega_2 = \frac{\pi \cdot n_2}{30} = \frac{3,14 \cdot 720}{30} = 75,4 c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 240}{30} = 25,1 \, c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 57,1}{30} \approx 6,0 \, c^{-1}.$$

8. Определение вращающего момента на каждом валу:

$$T_1 = \frac{P_1}{\omega_1} = \frac{7.2 \cdot 10^3}{150,7} = 48 \ H \cdot M;$$

$$T_2 = T_1 i_{pem} \eta_{pem} = 48 \cdot 2 \cdot 0.93 = 89 \ H \cdot M;$$

$$T_3 = T_2 i_{\kappa OH} \eta_{\kappa OH} = 89 \cdot 3 \cdot 0.96 = 257 \ H \cdot M$$
;

$$T_4 = T_3 i_{uu\tau} \eta_{uu\tau} \eta_{_{M}} = 257 \cdot 4, 2 \cdot 0, 94 \cdot 0, 99 = 1013 \ H \cdot M$$
 .

9. Проектировочный расчет валов

Вычисление диаметров выходных концов валов привода:

$$d = \sqrt[3]{\frac{T}{0.2 \, [\tau]}},$$

где Т- вращающий момент на проектируемом валу;

 $[\tau] = 12...20 \text{ M}\Pi a.$

Принимаем [т]=20 МПа.

Вал 1 - вала эл. двигателя – справочный материал.

Вал 2:

$$d_2 = \sqrt[3]{\frac{89 \cdot 10^3}{0, 2 \cdot 20}} = 27,2 \text{ мм},$$

назначаем $d_2 = 30$ мм.

Вал 3:

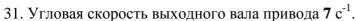
$$d_3 = \sqrt[3]{\frac{257 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 38.6 \text{ мм},$$

назначаем $d_3 = 40$ мм.

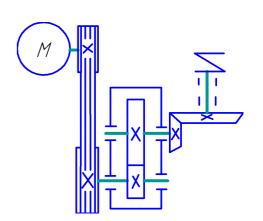
Вал 4:

$$d_4 = \sqrt[3]{\frac{1013 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 60,7 \text{ мм,}$$

ИСХОДНЫЕ ДАННЫЕ



- 32. Мощность на выходном валу привода 7 кВт.
- 33. Возможны случайные перегрузки (отношение максимального момента к номинальному) 2,3
- 34. Срок службы: 8 лет, 250 дней в году, 16 часов в сутки.
- 35. Режим работы постоянный.
- 36. Производство малосерийное.



Определение кинематических и нагрузочных параметров привода

1. Определение общего КПД:

$$\eta = \eta_{\text{рем}} \, \eta_{\text{цил}} \, \eta_{\text{кон}} \, \eta_{\text{м}} = 0.93 \cdot 0.97 \cdot 0.93 \cdot 0.99 = 0.83$$
,

где $\eta_{\text{рем}}$ - КПД клиноременной передачи;

ηцил - КПД цилиндрической закрытой передачи;

 $\eta_{\text{кон}}$ - КПД конической открытой передачи;

 $\eta_{\scriptscriptstyle M}$ - КПД муфты.

2. Определение потребной мощности электродвигателя:

$$P_{_{9}} = \frac{P_{_{GblX}}}{\eta} = \frac{7}{0.83} = 8.43 \text{ }\kappa Bm.$$

3. Выбор электродвигателя:

электродвигатель серии АИР, асинхронная частота вращения 1447 мин⁻¹

АИР 132 М4 ТУ 16-525.564-84

 $P_2 = 11 \text{ кBT; } n_2 = 1447 \text{ мин}^{-1}.$

4. Определение общего передаточного отношения привода и разбивка его по ступеням:

$$i = \frac{n_{_{9}}}{n_{_{6blX}}} = \frac{1447}{66.88} = 21.6$$
,

гле

$$n_{\text{\tiny GbLX}} = \frac{30 \ \omega_{\text{\tiny GbLX}}}{\pi} = \frac{30 \cdot 7}{3.14} = 66.88 \ \text{MUH}^{-1},$$

$$i=i_{pem}\cdot i_{\text{цил}}\cdot i_{\kappa_{OH}};$$
 принято $i_{pem}=2,0$, $i_{\kappa_{OH}}=3,0$, $i_{\text{цил}}=\frac{i}{i_{\kappa_{OH}}\cdot i_{\text{pem}}}=\frac{21,6}{3,0\cdot 2}=3,6.$

$$P_1 = 8.4 \, \kappa Bm$$
;

$$P_2 = P_1 \cdot \eta_{pem} = 8.4 \cdot 0.93 = 7.8 \,\kappa Bm;$$

$$P_3 = P_2 \cdot \eta_{min} = 7.8 \cdot 0.97 = 7.6 \, \kappa Bm$$
;

$$P_4 = P_3 \cdot \eta_{\kappa OH} \cdot \eta_M = 7.6 \cdot 0.93 \cdot 0.99 = 7.0 \, \kappa Bm$$
.

$$n_1 = n_2 = 1447 \text{ MuH}^{-1};$$

$$n_2 = \frac{n_1}{i} = \frac{1447}{2} = 723,5 \text{ MUH}^{-1};$$

$$n_3 = \frac{n_2}{i_{uux}} = \frac{723.5}{3.6} = 201 \text{ MUH}^{-1};$$

$$n_4 = \frac{n_3}{i_{you}} = \frac{201}{3} = 67 \approx 66,88 \text{ MuH}^{-1};$$

7. Определение угловых скоростей на каждом валу:

$$\omega_1 = \omega_9 = \frac{\pi \cdot n_1}{30} = \frac{3,14 \cdot 1447}{30} = 151,5 c^{-1};$$

$$\omega_2 = \frac{\pi \cdot n_2}{30} = \frac{3,14 \cdot 723,5}{30} = 75,7 c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 201}{30} = 21 \, c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 66,88}{30} = 7,0 c^{-1}.$$

8. Определение вращающего момента на каждом валу:

$$T_1 = \frac{P_1}{\omega_1} = \frac{8.4 \cdot 10^3}{151.5} = 56 \ H \cdot M ;$$

$$T_2 = T_1 i_{pem} \eta_{pem} = 56 \cdot 2 \cdot 0,93 = 104 \ H \cdot M;$$

$$T_3 = T_2 i_{\eta \mu \tau} \eta_{\eta \mu \tau} = 104 \cdot 3,6 \cdot 0,97 = 361 \ H \cdot M ;$$

$$T_4 = T_3 i_{\kappa_{OH}} \eta_{\kappa_{OH}} \eta_{M} = 361 \cdot 3,0 \cdot 0,93 \cdot 0,99 = 1008 \ H \cdot M$$
 .

9. Проектировочный расчет валов

Вычисление диаметров выходных концов валов привода:

$$d = \sqrt[3]{\frac{T}{0.2 \ [\tau]}},$$

где Т- вращающий момент на проектируемом валу;

 $[\tau] = 12...20 \text{ M}\Pi a.$

Принимаем $[\tau]=20 \text{ M}\Pi a$.

Вал 1 - вала эл. двигателя – справочный материал.

Вал 2:

$$d_2 = \sqrt[3]{\frac{104 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 28,6 \text{ мм},$$

назначаем $d_2 = 30$ мм.

Вал 3:

$$d_3 = \sqrt[3]{\frac{361 \cdot 10^3}{0,2 \cdot 20}} = 43,2 \text{ MM},$$

назначаем $d_3 = 45$ мм.

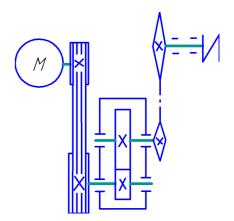
Вал 4:

$$d_4 = \sqrt[3]{\frac{1008 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 60.6 \text{ мм},$$

ИСХОДНЫЕ ДАННЫЕ



- 38. Мощность на выходном валу привода 8 кВт.
- 39. Возможны случайные перегрузки (отношение максимального момента к номинальному) **2,3**
- 40. Срок службы: 8 лет, 250 дней в году, 16 часов в сутки.
- 41. Режим работы тяжелый.
- 42. Производство малосерийное.



Определение кинематических и нагрузочных параметров привода

1. Определение общего КПД:

$$\eta = \eta_{\text{рем}} \, \eta_{\text{цил}} \, \eta_{\text{цеп}} \, \eta_{\text{м}} = 0.93 \cdot 0.97 \cdot 0.99 \cdot 0.99 = 0.80$$
,

где $\eta_{\text{рем}}$ - КПД клиноременной передачи;

ηцил - КПД цилиндрической закрытой передачи;

ηцеп - КПД цепной передачи;

 $\eta_{\scriptscriptstyle M}$ - КПД муфты.

2. Определение потребной мощности электродвигателя:

$$P_9 = \frac{P_{\text{вых}}}{\eta} = \frac{8}{0.80} = 9.95 \text{ кBm}.$$

3. Выбор электродвигателя:

электродвигатель серии АИР, асинхронная частота вращения 1447 мин⁻¹

АИР 132 М4 ТУ 16-525.564-84

$$P_2 = 11 \text{ кВт; } n_2 = 1447 \text{ мин}^{-1}.$$

4. Определение общего передаточного отношения привода и разбивка его по ступеням:

$$i = \frac{n_{_{9}}}{n_{_{6blX}}} = \frac{1447}{76.43} = 18.9$$
,

гле

$$n_{\text{\tiny GMX}} = \frac{30~\omega_{\text{\tiny GMX}}}{\pi} = \frac{30 \cdot 8}{3,14} = 76.43~\text{MuH}^{-1},$$

$$i=i_{pe\scriptscriptstyle M}\cdot i_{\scriptscriptstyle ext{цил}}\cdot i_{\scriptscriptstyle ext{цеn}};\;$$
 принято $i_{pe\scriptscriptstyle M}=2,0$, $i_{\scriptscriptstyle ext{цил}}=3,4$, $i_{\scriptscriptstyle ext{цеп}}=rac{i}{i_{\scriptscriptstyle ext{цил}}\cdot i_{\scriptscriptstyle ext{peM}}}=rac{18.9}{3,4\cdot 2}=2,8.$

$$P_1 = 9.95 \,\kappa Bm$$
;

$$P_2 = P_1 \cdot \eta_{pem} = 9,95 \cdot 0,93 = 9,3 \ \kappa Bm;$$

$$P_3 = P_2 \cdot \eta_{max} = 9.3 \cdot 0.97 = 9.0 \, \kappa Bm$$
;

$$P_4 = P_3 \cdot \eta_{uen} \cdot \eta_{M} = 9.0 \cdot 0.9 \cdot 0.99 = 8.0 \, \kappa Bm$$
.

$$n_1 = n_9 = 1447 \text{ Muh}^{-1};$$

$$n_2 = \frac{n_1}{i_{\text{new}}} = \frac{1447}{2} = 723,5 \text{ мин}^{-1};$$

$$n_3 = \frac{n_2}{i_{\text{max}}} = \frac{723.5}{3.4} = 212.8 \text{ MuH}^{-1};$$

$$n_4 = \frac{n_3}{i_{uen}} = \frac{212.8}{2.8} \approx 76.4 \text{ MUH}^{-1};$$

7. Определение угловых скоростей на каждом валу:

$$\omega_1 = \omega_9 = \frac{\pi \cdot n_1}{30} = \frac{3,14 \cdot 1447}{30} = 151,5 c^{-1};$$

$$\omega_2 = \frac{\pi \cdot n_2}{30} = \frac{3,14 \cdot 723,5}{30} = 75,7 c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 212,8}{30} = 22,3 c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 76,4}{30} = 8,0 c^{-1}.$$

8. Определение вращающего момента на каждом валу:

$$T_1 = \frac{P_1}{\omega_1} = \frac{9.95 \cdot 10^3}{151.5} = 66 \ H \cdot M;$$

$$T_2 = T_1 i_{pem} \eta_{pem} = 66 \cdot 2 \cdot 0.93 = 122 \ H \cdot M;$$

$$T_3 = T_2 i_{\mu\nu} \eta_{\mu\nu} = 122 \cdot 3,4 \cdot 0,97 = 403 \ H \cdot M ;$$

$$T_{_4} = T_{_3} i_{_{\mathit{Hen}}} \eta_{_{\mathit{Hen}}} \eta_{_{_{\mathit{M}}}} = 403 \cdot 2, 8 \cdot 0, 90 \cdot 0, 99 = 1016 \; H \cdot \mathsf{M} \; .$$

9. Проектировочный расчет валов

Вычисление диаметров выходных концов валов привода:

$$d = \sqrt[3]{\frac{T}{0.2 \ [\tau]}},$$

где Т- вращающий момент на проектируемом валу;

 $[\tau] = 12...20 \text{ M}\Pi a.$

Принимаем $[\tau]=20 \text{ M}\Pi a$.

Вал 1 - вала эл. двигателя – справочный материал.

Вал 2:

$$d_2 = \sqrt[3]{\frac{122 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 30.2 \text{ мм},$$

назначаем $d_2 = 30$ мм.

Вал 3:

$$d_3 = \sqrt[3]{\frac{403 \cdot 10^3}{0,2 \cdot 20}} = 44,8 \text{ MM},$$

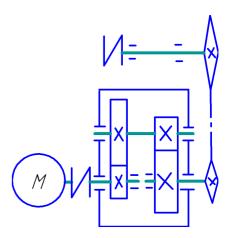
назначаем $d_3 = 45$ мм.

Вал 4:

$$d_4 = \sqrt[3]{\frac{1016 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 60,7$$
 мм,

ИСХОДНЫЕ ДАННЫЕ

- 43. Угловая скорость выходного вала привода $8 c^{-1}$.
- 44. Мощность на выходном валу привода 8 кВт.
- 45. Возможны случайные перегрузки (отношение максимального момента к номинальному) 2,3
- 46. Срок службы: **8** лет, **250** дней в году, **16** часов в сутки.
- 47. Режим работы средневероятный.
- 48. Производство малосерийное.



Определение кинематических и нагрузочных параметров привода

1. Определение общего КПД:

$$\eta = \eta_M \eta_{II \, \bar{0}} \eta_{II \, T} \eta_{II e II} \eta_M = 0.99 \cdot 0.93 \cdot 0.97 \cdot 0.97 \cdot 0.99 = 0.86$$

где $\eta_{\text{u.б}}$ - КПД цилиндрической закрытой быстроходной передачи;

 $\eta_{\text{и.т}}$ - КПД цилиндрической закрытой тихоходной передачи;

ηцеп - КПД цепной передачи;

 $\eta_{\scriptscriptstyle M}$ - КПД муфты.

2. Определение потребной мощности электродвигателя:

$$P_{_{9}} = \frac{P_{_{6blX}}}{\eta} = \frac{8}{0.86} = 9.328 \,\kappa Bm.$$

3. Выбор электродвигателя:

электродвигатель серии АИР, асинхронная частота вращения 1447 мин⁻¹

АИР 132 М4 ТУ 16-525.564-84

 $P_9 = 11 \text{ кBт}; n_9 = 1447 \text{ мин}^{-1}.$

4. Определение общего передаточного отношения привода и разбивка его по ступеням:

$$i = \frac{n_{_{9}}}{n_{_{6blX}}} = \frac{1447}{76.43} = 18.9 ,$$

где

$$n_{\text{\tiny BLX}} = \frac{30 \,\omega_{\text{\tiny BLX}}}{\pi} = \frac{30 \cdot 8}{3.14} = 76.43 \,\text{MuH}^{-1},$$

$$i=i_{u.\delta}\cdot i_{u. au}\cdot i_{uen}$$
; принято $i_{uen}=2,0$, $i_{u.\delta}=3,3$, $i_{u. au}=rac{i}{i_{u.\delta}\cdot i_{uen}}=rac{18.9}{3.3\cdot 2}=2,9$.

$$P_{1} = 9.3 \,\kappa Bm$$
;

$$P_2 = P_1 \cdot \eta_{u.\delta} \cdot \eta_{w} = 9.3 \cdot 0.93 \cdot 0.99 = 8.7 \text{ } \kappa Bm;$$

$$P_3 = P_2 \cdot \eta_{um} = 8.7 \cdot 0.97 = 8.4 \,\kappa Bm$$
;

$$P_4 = P_3 \cdot \eta_{uen} \cdot \eta_u = 8.4 \cdot 0.97 \cdot 0.99 = 8.0 \, \kappa Bm$$
.

$$n_1 = n_9 = 1447 \text{ Muh}^{-1};$$

$$n_2 = \frac{n_1}{i_{H,0}} = \frac{1447}{3,3} = 438,5 \text{ MUH}^{-1};$$

$$n_3 = \frac{n_2}{i_{u,m}} = \frac{438.5}{2.9} = 151.2 \text{ MUH}^{-1};$$

$$n_4 = \frac{n_3}{i_{uen}} = \frac{151.2}{2.0} \approx 76.4 \text{ MUH}^{-1};$$

7. Определение угловых скоростей на каждом валу:

$$\omega_1 = \omega_9 = \frac{\pi \cdot n_1}{30} = \frac{3,14 \cdot 1447}{30} = 151,5 c^{-1};$$

$$\omega_2 = \frac{\pi \cdot n_2}{30} = \frac{3,14 \cdot 438,5}{30} = 45,9 c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 151,2}{30} = 15,8 c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 76,4}{30} = 8,0 c^{-1}.$$

8. Определение вращающего момента на каждом валу:

$$T_1 = \frac{P_1}{\omega_1} = \frac{9.3 \cdot 10^3}{151.5} = 62 \ H \cdot M;$$

$$T_2 = T_1 i_{u.\delta} \eta_{u.\delta} \eta_{M} = 62 \cdot 3.3 \cdot 0.93 \cdot 0.99 = 189 \ H \cdot M;$$

$$T_3 = T_2 i_{u,m} \eta_{u,m} = 189 \cdot 2,9 \cdot 0,97 = 532 \ H \cdot M$$
;

$$T_4 = T_3 i_{yen} \eta_{yen} \eta_{M} = 532 \cdot 2,0 \cdot 0,97 \cdot 0,99 = 1032 \ H \cdot M$$
 .

9. Проектировочный расчет валов

Вычисление диаметров выходных концов валов привода:

$$d = \sqrt[3]{\frac{T}{0.2 \ [\tau]}},$$

где Т- вращающий момент на проектируемом валу;

 $[\tau] = 12...20 \text{ M}\Pi a.$

Принимаем $[\tau]=20 \text{ M}\Pi a$.

Вал 1 - вала эл. двигателя – справочный материал.

Вал 2:

$$d_2 = \sqrt[3]{\frac{189 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 34.9 \text{ мм,}$$

назначаем $d_2 = 35$ мм.

Вал 3:

$$d_3 = \sqrt[3]{\frac{532 \cdot 10^3}{0,2 \cdot 20}} = 49,1 \text{ мм},$$

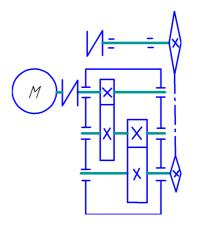
назначаем $d_3 = 50$ мм.

Вал 4:

$$d_4 = \sqrt[3]{\frac{1032 \cdot 10^3}{0,2 \cdot 20}} = 61,06 \text{ мм},$$

ИСХОДНЫЕ ДАННЫЕ

- 49. Угловая скорость выходного вала привода $9 c^{-1}$.
- 50. Мощность на выходном валу привода 9 кВт.
- 51. Возможны случайные перегрузки (отношение максимального момента к номинальному) **2,3**
- 52. Срок службы: **8** лет, **250** дней в году, **16** часов в сутки.
- 53. Режим работы средненормальный.
- 54. Производство малосерийное.



Определение кинематических и нагрузочных параметров привода

1. Определение общего КПД:

$$\eta = \eta_{\scriptscriptstyle M} \, \eta_{\scriptscriptstyle \text{\tiny $\text{\tiny $\textbf{I}}$}, 6} \, \eta_{\scriptscriptstyle \text{\tiny \textbf{I}}, 1} \, \eta_{\scriptscriptstyle \text{\tiny \textbf{I}} e \pi} \, \eta_{\scriptscriptstyle M} = 0.93 \cdot 0.97 \cdot 0.97 \cdot 0.99^2 = 0.86$$
 ,

где $\eta_{\text{u.б}}$ - КПД цилиндрической закрытой быстроходной передачи;

 $\eta_{\text{ц.т}}$ - КПД цилиндрической закрытой тихоходной передачи;

ηцеп - КПД цепной передачи;

 $\eta_{\scriptscriptstyle M}$ - КПД муфты.

2. Определение потребной мощности электродвигателя:

$$P_{_{9}} = \frac{P_{_{6bbX}}}{\eta} = \frac{9}{0.86} = 10.49 \text{ } \kappa Bm.$$

3. Выбор электродвигателя:

электродвигатель серии АИР, асинхронная частота вращения 1447 мин⁻¹

АИР 132 М4 ТУ 16-525.564-84

 $P_2 = 11 \text{ кBT; } n_2 = 1447 \text{ мин}^{-1}.$

4. Определение общего передаточного отношения привода и разбивка его по ступеням:

$$i = \frac{n_{_{9}}}{n_{_{6biX}}} = \frac{1447}{85.98} = 16.8$$
,

гле

$$n_{\text{\tiny GbLX}} = \frac{30 \,\omega_{\text{\tiny GbLX}}}{\pi} = \frac{30 \cdot 9}{3.14} = 85.98 \,\text{MUH}^{-1},$$

$$i=i_{u.\delta}\cdot i_{\mathrm{u.t}}\cdot i_{\mathrm{uen}};$$
 принято $i_{\mathrm{uen}}=2.0$, $i_{\mathrm{u.\delta}}=3.1$, $i_{\mathrm{u.t}}=\frac{i}{i_{\mathrm{u.\delta}}\cdot i_{\mathrm{uen}}}=\frac{16.8}{3.1\cdot 2}=2.7$.

$$P_1 = 10.5 \,\kappa Bm$$
;

$$P_2 = P_1 \cdot \eta_{u,\delta} = 10.5 \cdot 0.99 \cdot 0.93 = 9.8 \,\kappa Bm;$$

$$P_3 = P_2 \cdot \eta_{um} = 9.8 \cdot 0.97 = 9.5 \,\kappa Bm$$
;

$$P_4 = P_3 \cdot \eta_{uen} \cdot \eta_{M} = 9.5 \cdot 0.97 \cdot 0.99 = 9.0 \, \kappa Bm$$
.

$$n_1 = n_9 = 1447 \text{ Muh}^{-1};$$

$$n_2 = \frac{n_1}{i_{y,6}} = \frac{1447}{3,1} = 466,8 \text{ мин}^{-1};$$

$$n_3 = \frac{n_2}{i_{u,m}} = \frac{466.8}{2.7} = 172.9 \text{ MUH}^{-1};$$

$$n_4 = \frac{n_3}{i_{uen}} = \frac{172.9}{2.0} \approx 85.9 \text{ MUH}^{-1};$$

7. Определение угловых скоростей на каждом валу:

$$\omega_1 = \omega_9 = \frac{\pi \cdot n_1}{30} = \frac{3,14 \cdot 1447}{30} = 151,5 c^{-1};$$

$$\omega_2 = \frac{\pi \cdot n_2}{30} = \frac{3,14 \cdot 466,8}{30} = 48,9 c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 172,9}{30} = 18,1 \, c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 85,9}{30} = 9,0 c^{-1}.$$

8. Определение вращающего момента на каждом валу:

$$T_1 = \frac{P_1}{\omega_1} = \frac{10.5 \cdot 10^3}{151.5} = 69 \ H \cdot M;$$

$$T_2 = T_1 i_{u.6} \eta_{u.6} \eta_{w.6} = 69 \cdot 3.1 \cdot 0.93 \cdot 0.99 = 196.93 \ H \cdot M;$$

$$T_{_{3}} = T_{_{2}}i_{_{q,m}}\eta_{_{q,m}} = 196,93\cdot2,7\cdot0,97 = 515,78\;H\cdot \textit{m}\;;$$

$$T_4 = T_3 i_{\mathit{qen}} \eta_{\mathit{qen}} \eta_{\mathit{m}} = 515,78 \cdot 2,0 \cdot 0,97 \cdot 0,99 = 990,6 \ H \cdot \mathit{m} \ .$$

9. Проектировочный расчет валов

Вычисление диаметров выходных концов валов привода:

$$d = \sqrt[3]{\frac{T}{0.2 \ [\tau]}},$$

где Т- вращающий момент на проектируемом валу;

$$[\tau] = 12...20 \text{ M}\Pi a.$$

Принимаем $[\tau]=20 \text{ M}\Pi a$.

Вал 1 - вала эл. двигателя – справочный материал.

Вал 2:

$$d_2 = \sqrt[3]{\frac{196,93 \cdot 10^3}{0,2 \cdot 20}} = 35,5 \text{ мм,}$$

назначаем $d_2 = 35$ мм.

Вал 3:

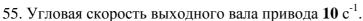
$$d_3 = \sqrt[3]{\frac{515,78 \cdot 10^3}{0,2 \cdot 20}} = 48,8 \text{ MM},$$

назначаем $d_3 = 50$ мм.

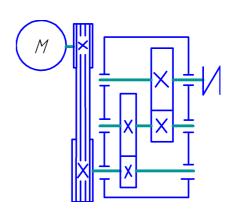
Вал 4:

$$d_4 = \sqrt[3]{\frac{990.6 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 60.74 \text{ MM},$$

ИСХОДНЫЕ ДАННЫЕ



- 56. Мощность на выходном валу привода 10 кВт.
- 57. Возможны случайные перегрузки (отношение максимального момента к номинальному) **2,3**
- 58. Срок службы: **8** лет, **250** дней в году, **16** часов в сутки.
- 59. Режим работы легкий.
- 60. Производство малосерийное.



Определение кинематических и нагрузочных параметров привода

1. Определение общего КПД:

$$\eta = \eta_{\text{pem}} \, \eta_{\text{II.5}} \, \eta_{\text{II.T}} \, \eta_{\text{M}} = 0.93 \cdot 0.97 \cdot 0.97 \cdot 0.99 = 0.87 \; ,$$

где $\eta_{\text{peм}}$ - КПД ременной передачи;

 $\eta_{\text{и.б}}$ - КПД цилиндрической закрытой быстроходной передачи;

 $\eta_{\text{и.т}}$ - КПД цилиндрической закрытой тихоходной передачи;

 $\eta_{\scriptscriptstyle M}$ - КПД муфты.

2. Определение потребной мощности электродвигателя:

$$P_{_{9}} = \frac{P_{_{GbLX}}}{\eta} = \frac{10}{0.87} = 11,54 \text{ } \kappa Bm.$$

3. Выбор электродвигателя:

электродвигатель серии АИР, асинхронная частота вращения 1455 мин⁻¹

АИР 160 S4 ТУ 16-525.564-84

$$P_9 = 15 \text{ кBT}; n_9 = 1455 \text{ мин}^{-1}.$$

4. Определение общего передаточного отношения привода и разбивка его по ступеням:

$$i = \frac{n_{_9}}{n_{_{6blX}}} = \frac{1455}{95,54} = 15,2$$
,

гле

$$n_{\text{\tiny GMX}} = \frac{30 \ \omega_{\text{\tiny GMX}}}{\pi} = \frac{30 \cdot 10}{3.14} = 95,54 \ \text{MUH}^{-1},$$

$$i=i_{pe ext{\tiny PM}}\cdot i_{ ext{\tiny $U.5$}}\cdot i_{ ext{\tiny $U.T$}};$$
 принято $i_{pe ext{\tiny PM}}=2.0$, $i_{ ext{\tiny $U.5$}}=2.9$, $i_{ ext{\tiny $U.5$}}=rac{i}{i_{ ext{\tiny $U.5$}}\cdot i_{ ext{\tiny DEM}}}=rac{9.4}{2\cdot 2.9}=2.6.$

$$P_1 = 11,5 \, \kappa Bm$$
;

$$P_2 = P_1 \cdot \eta_{pem} = 11,5 \cdot 0,93 = 10,7 \ \kappa Bm;$$

$$P_3 = P_2 \cdot \eta_{u,\delta} = 10.7 \cdot 0.97 = 10.4 \,\kappa Bm$$
;

$$P_4 = P_3 \cdot \eta_{u.m} \cdot \eta_{M} = 10,7 \cdot 0,97 \cdot 0,99 = 10,0 \ \kappa Bm$$
.

$$n_1 = n_9 = 1455 \text{ Muh}^{-1};$$

$$n_2 = \frac{n_1}{i_{\text{new}}} = \frac{1455}{2,0} = 727,5 \text{ мин}^{-1};$$

$$n_3 = \frac{n_2}{i_{y,0}} = \frac{727.5}{2.9} = 250.9 \text{ MuH}^{-1};$$

$$n_4 = \frac{n_3}{i_{u,m}} = \frac{250.9}{2.6} = 95.5 \text{ MUH}^{-1};$$

7. Определение угловых скоростей на каждом валу:

$$\omega_1 = \omega_9 = \frac{\pi \cdot n_1}{30} = \frac{3,14 \cdot 1455}{30} = 152,3 c^{-1};$$

$$\omega_2 = \frac{\pi \cdot n_2}{30} = \frac{3,14 \cdot 727,5}{30} = 76,1 \, c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 250,86}{30} = 26,3 \, c^{-1};$$

$$\omega_3 = \frac{\pi \cdot n_3}{30} = \frac{3,14 \cdot 95,54}{30} = 10,0 c^{-1}.$$

8. Определение вращающего момента на каждом валу:

$$T_1 = \frac{P_1}{\omega_1} = \frac{11.5 \cdot 10^3}{152.3} = 76 \ H \cdot M;$$

$$T_2 = T_1 i_{pem} \eta_{pem} = 74 \cdot 2,0 \cdot 0,93 = 141 H \cdot M;$$

$$T_3 = T_2 i_{u.\delta} \eta_{u.\delta} = 141 \cdot 2.9 \cdot 0.97 = 397 \ H \cdot M$$
;

$$T_4 = T_3 i_{u,m} \eta_{u,m} = 397 \cdot 2,6 \cdot 0,97 = 1000 \; H \cdot M \; .$$

9. Проектировочный расчет валов

Вычисление диаметров выходных концов валов привода:

$$d = \sqrt[3]{\frac{T}{0.2 \ [\tau]}},$$

где Т- вращающий момент на проектируемом валу;

$$[\tau] = 12...20 \text{ M}\Pi a.$$

Принимаем [т]=20 МПа.

Вал 1 - вала эл. двигателя – справочный материал.

Вал 2:

$$d_2 = \sqrt[3]{\frac{141 \cdot 10^3}{0, 2 \cdot 20}} = 31,7 \text{ мм},$$

назначаем $d_2 = 30$ мм.

Вал 3:

$$d_3 = \sqrt[3]{\frac{397 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 44.5 \text{ MM},$$

назначаем $d_3 = 45$ мм.

Вал 4:

$$d_4 = \sqrt[3]{\frac{1000 \cdot 10^3}{0.2 \cdot 20}} = 60,44 \text{ мм},$$