

Автоматические трансмиссии

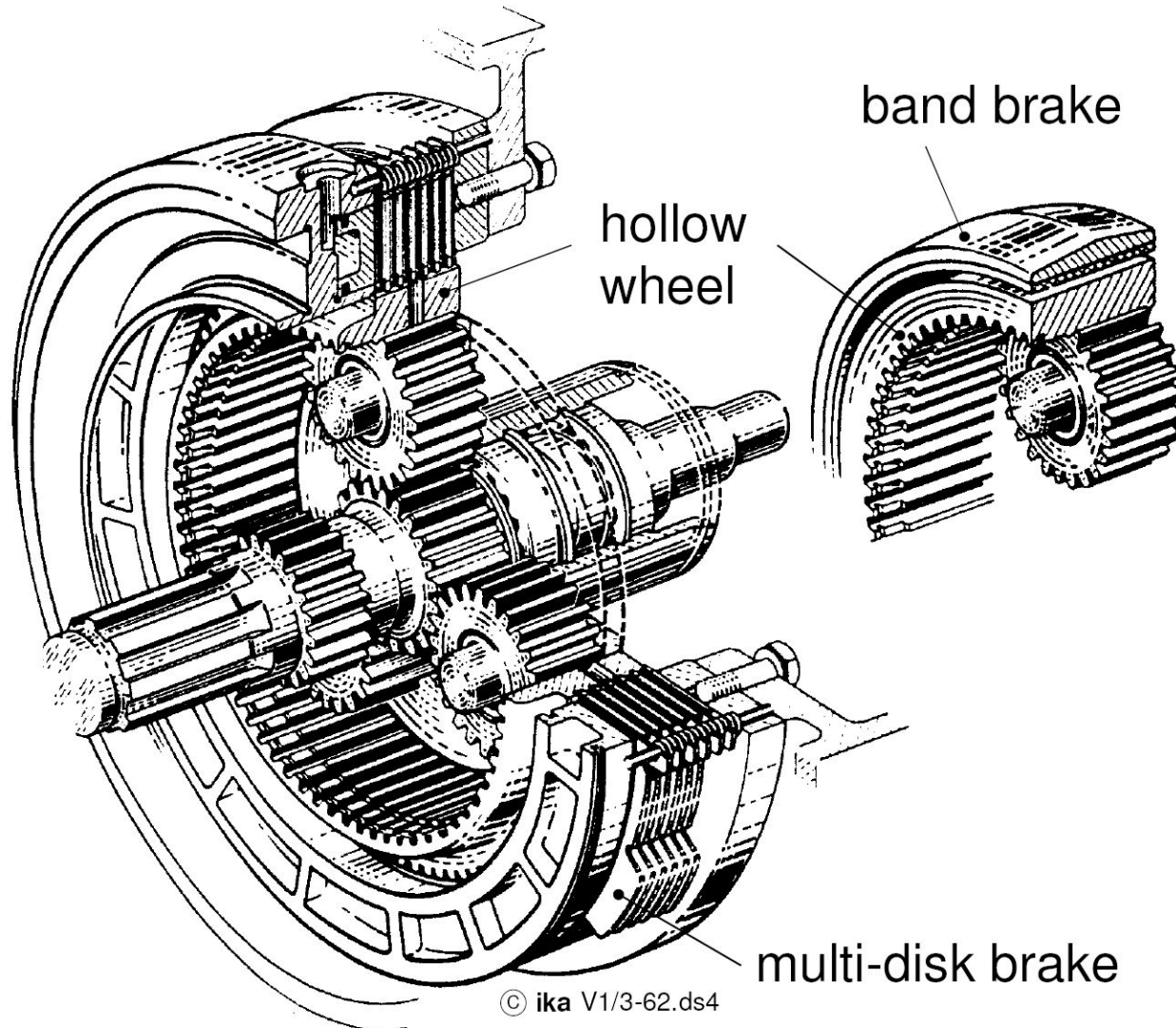
Автоматические трансмиссии

Adherent

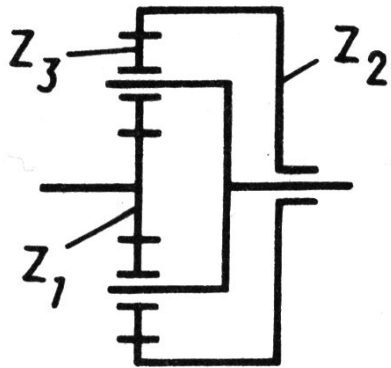




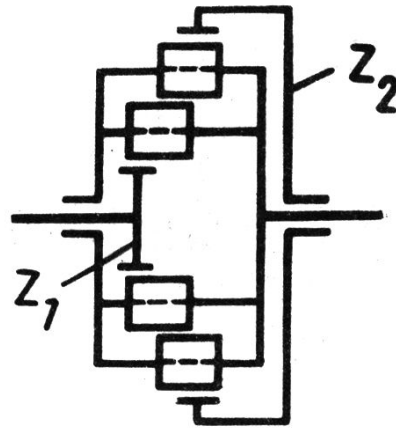
Планетарный механизм



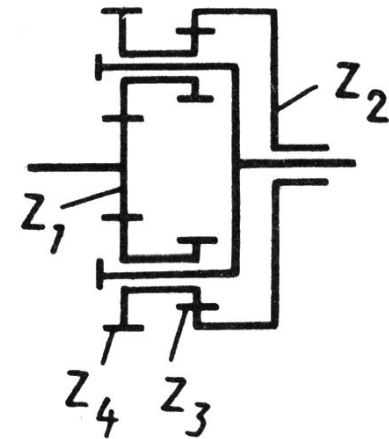
Основные типы планетарных механизмов



Простой сателлит

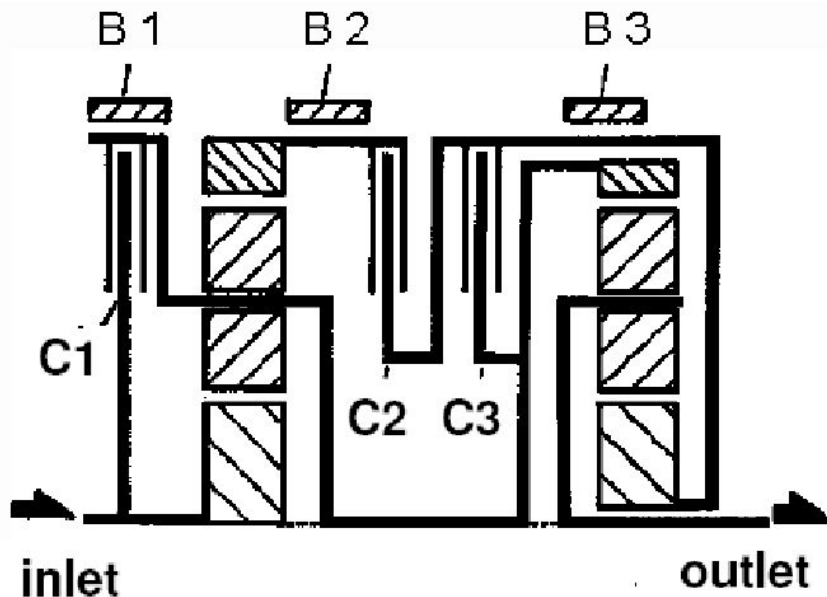


Пара сателлитов



Ступенчатый сателлит

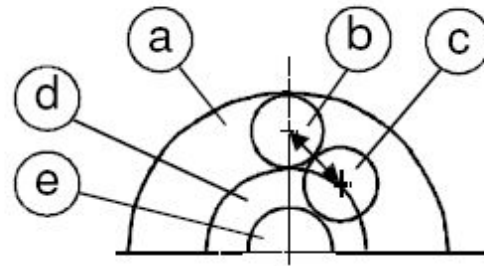
Редуктор Simpson



C = clutch
B = brake

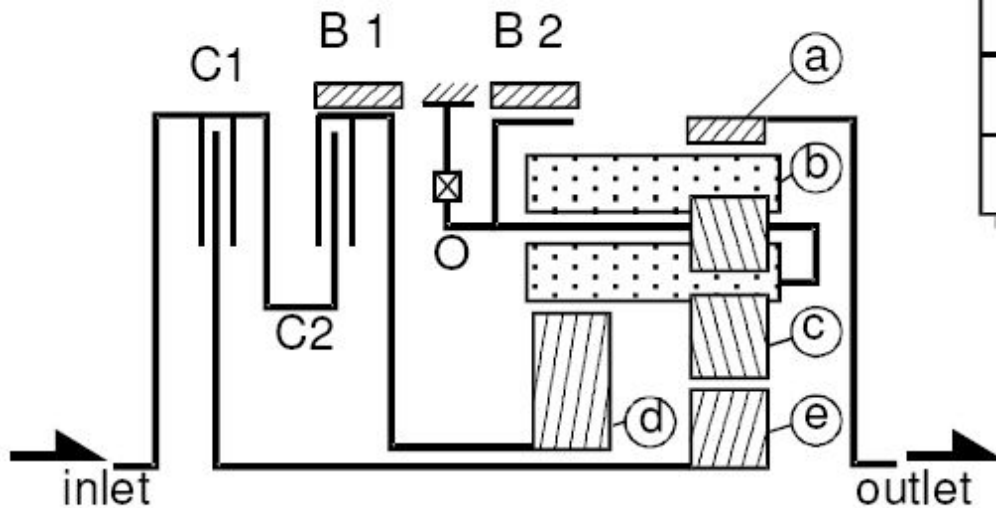
gear	C1	C2	C3	B1	B2	B3	multi- plication
1 st					○	○	3.98
2 nd			○		○		2.52
3 rd	○					○	1.58
4 th	○		○				1.00
R		○		○			-4.15

Редуктор Ravigneaux



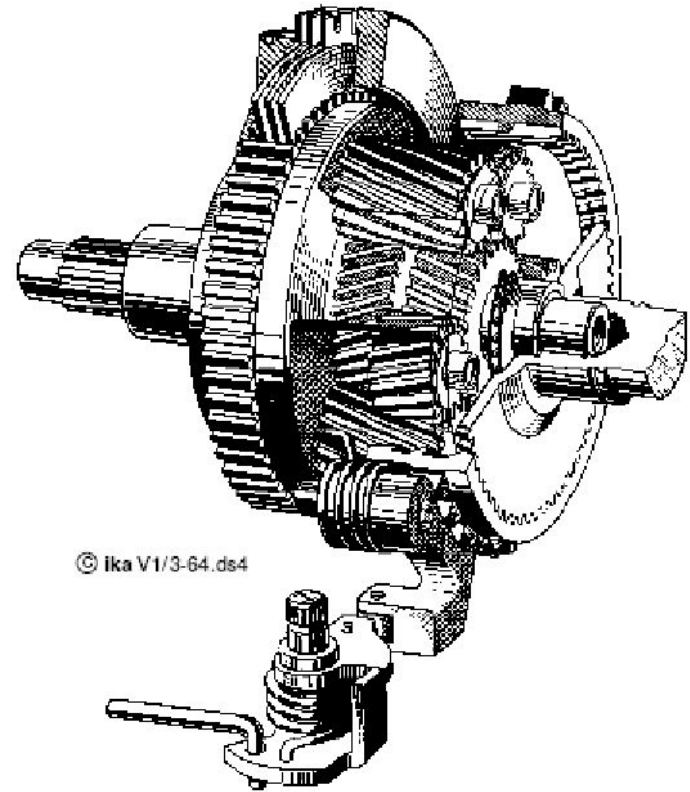
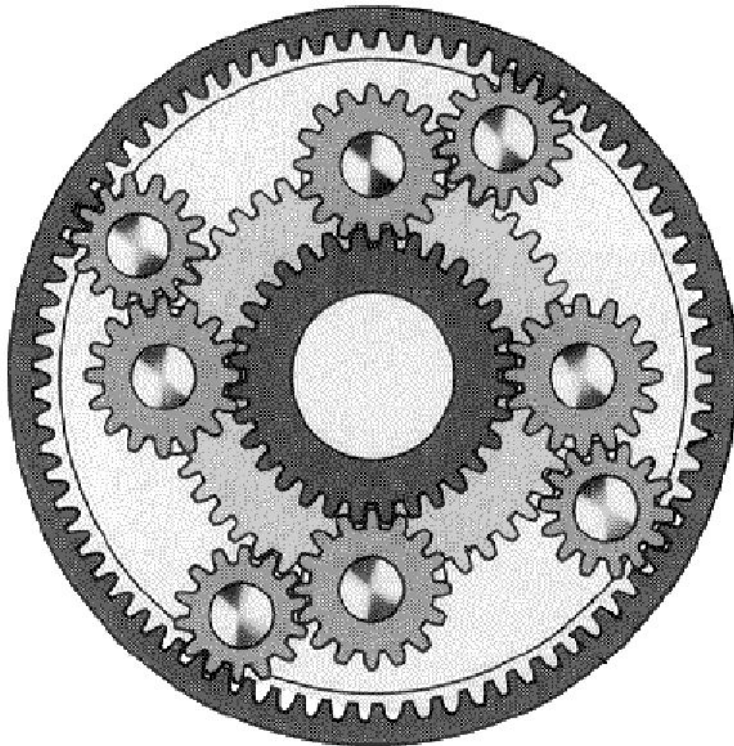
gear	K1	K2	B 1	B 2	O	multi- plication
1 st	○			○	○	2.39
2 nd	○		○			1.45
3 rd	○	○				1.00
R		○		○		-2.09

[Borg-Warner]© Ika V1/3-65.ds4

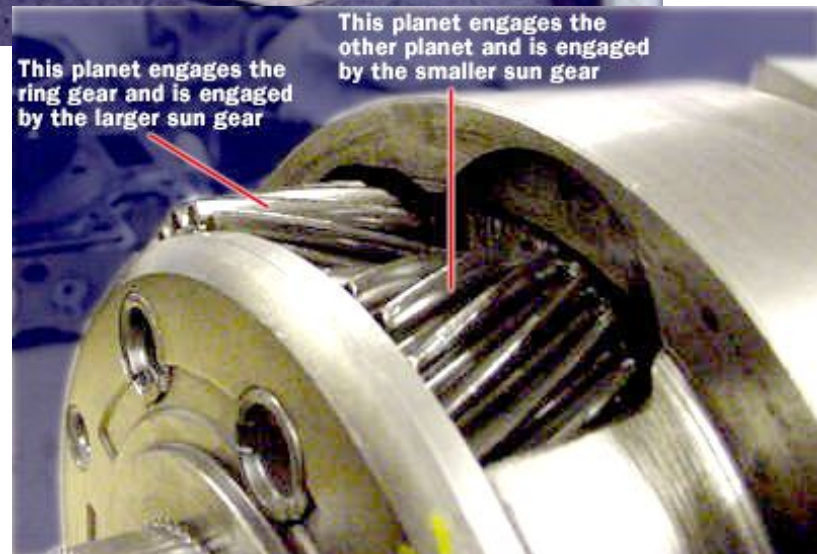
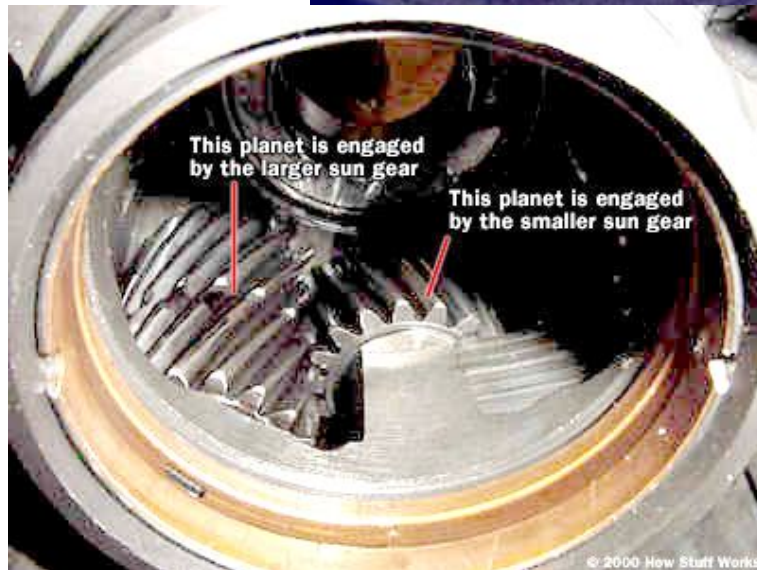


C = clutch
 B = brake
 O = one-way clutch

Редуктор Ravigneaux



Редуктор Ravigneaux



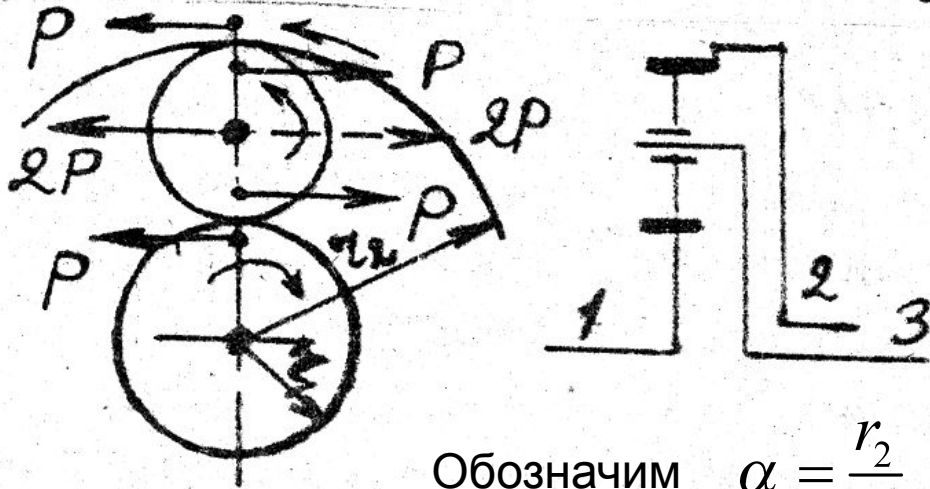
Особенности планетарных механизмов

- Возможность образования силовых потоков;
- Возможность получения более высокого к.п. д., т.к. часть мощности передается в переносном движении без потерь;
- Фрикционы нагружены моментом, значение которого, как правило, меньше передаваемого редуктором;
- Ограничение в выборе передаточных чисел

Ограничение в выборе передаточных чисел

- Условие соосности – обеспечивает совпадение осей ведущего и ведомого вала;
- Условие сборки – обеспечивает возможность сборки зубчатых колес
- Условие соседства – обеспечивает между зубьями сателлитов достаточные зазоры

Уравнение связи



$$M_1 = P \cdot r_1;$$

$$M_2 = P \cdot r_2;$$

$$M_3 = -2P(r_1 + r_2)/2;$$

Обозначим $\alpha = \frac{r_2}{r_1}$

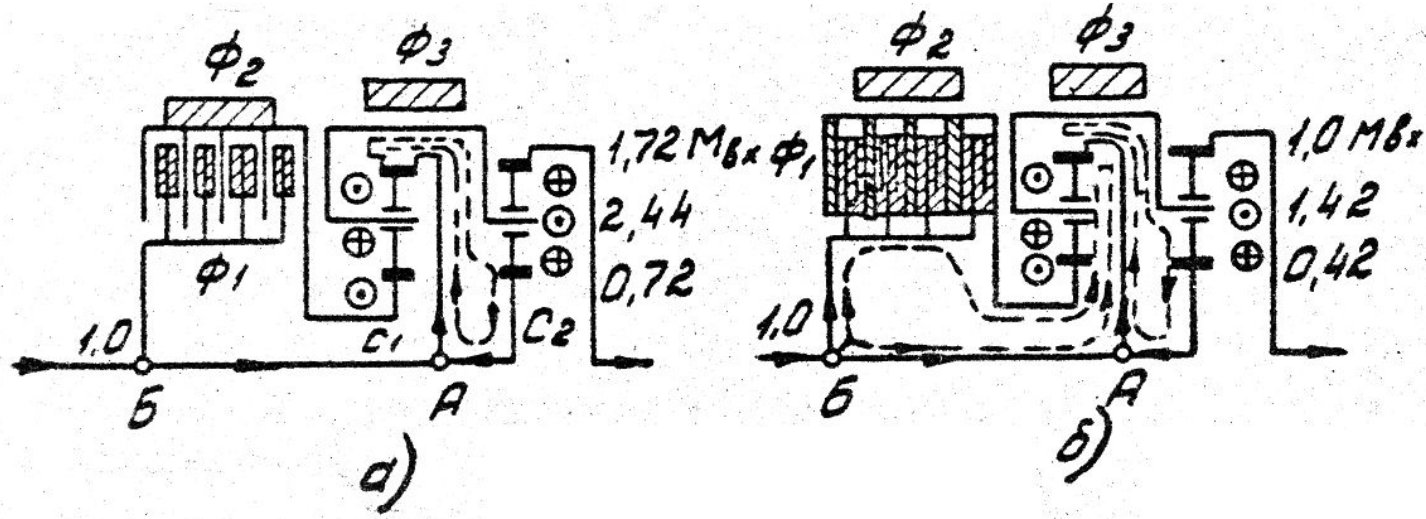
и поделим M_1, M_2 на M_3 $P r_1 = \cdot 1$

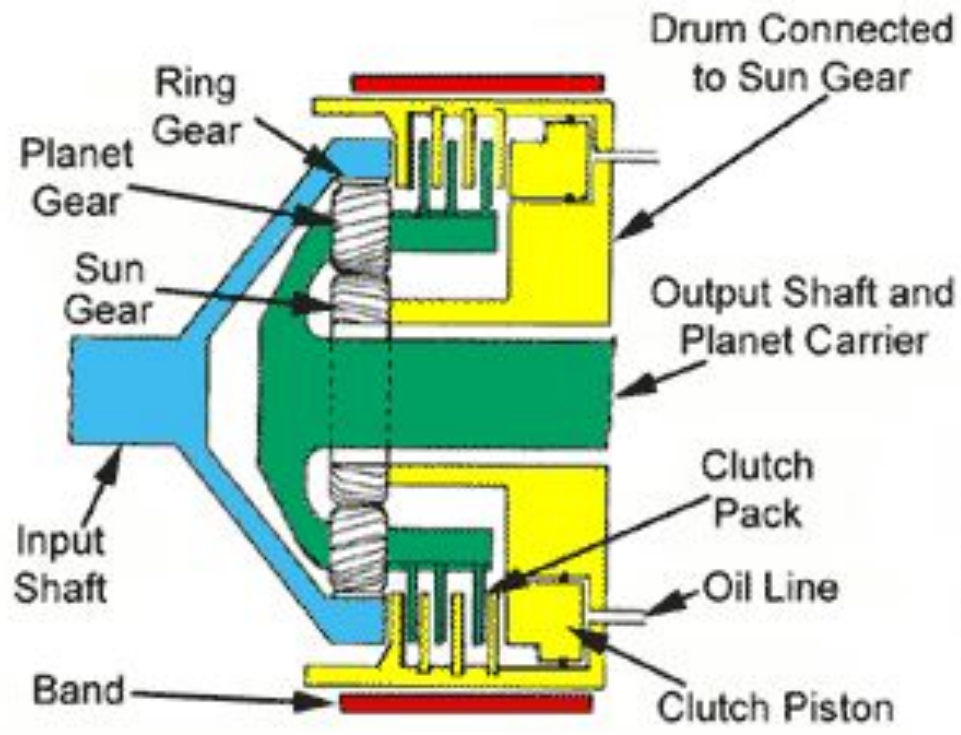
получим $M_1 : M_2 : M_3 = 1 : \alpha : -(1 + \alpha)$

$$N_1 + N_2 + N_3 = 0$$

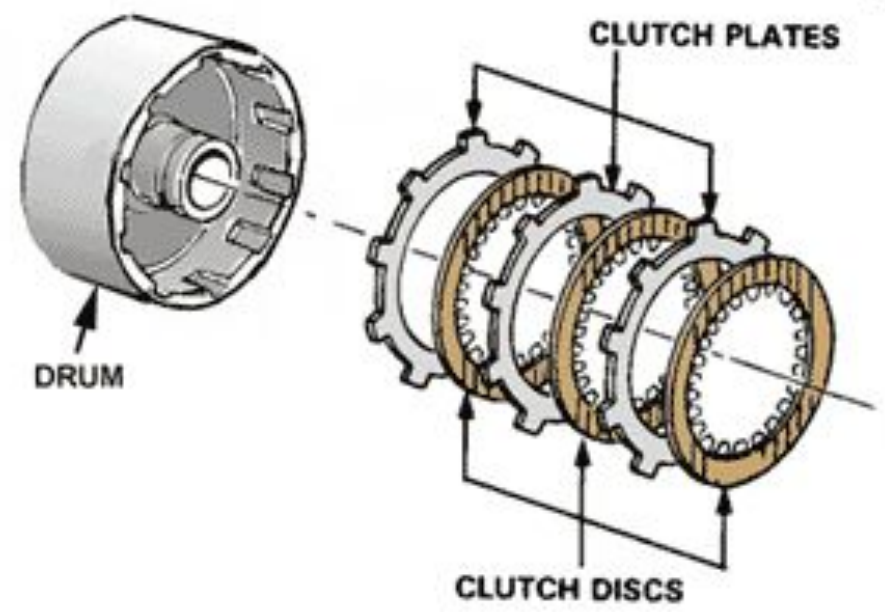
$$M_1 \omega_1 + M_2 \omega_2 + M_3 \omega_3 = 0$$

$$\omega_1 + \alpha \omega_2 - (1 + \alpha) \omega_3 = 0$$

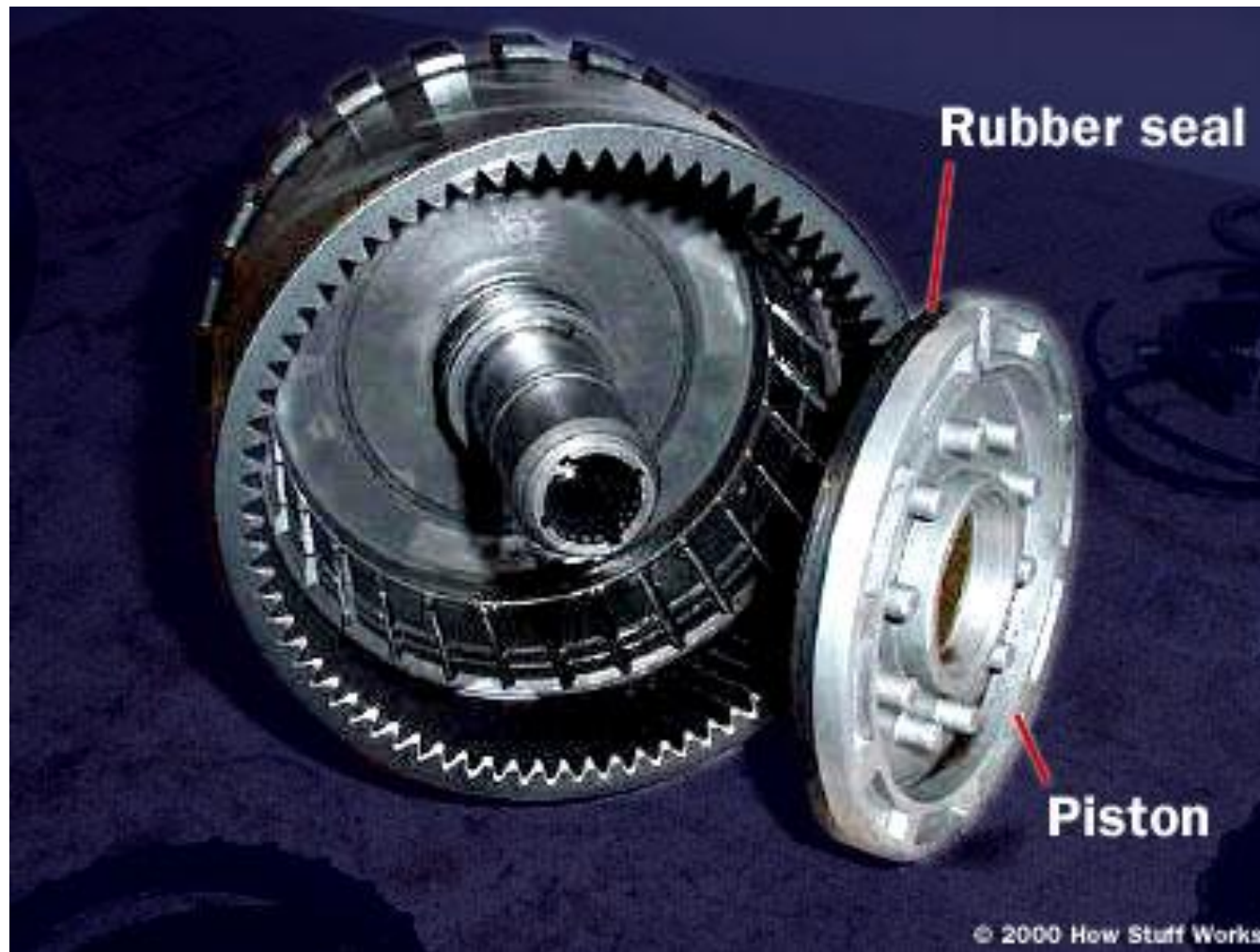




PLANETARY GEAR SYSTEM
Side View



Фрикционы

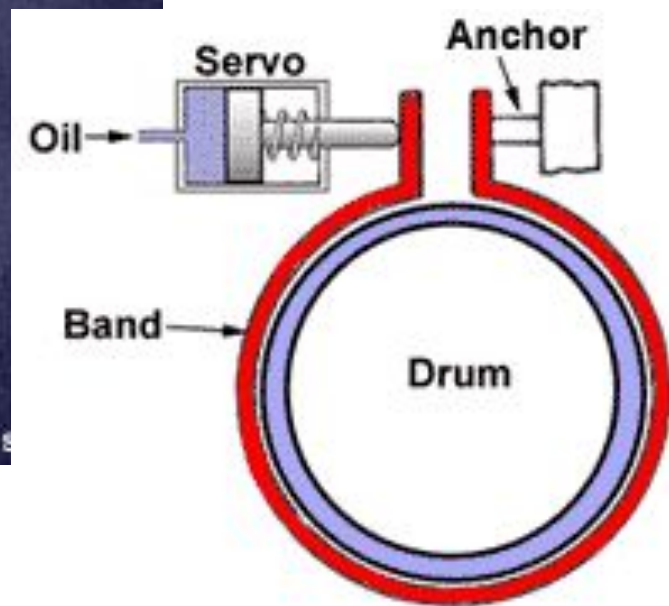
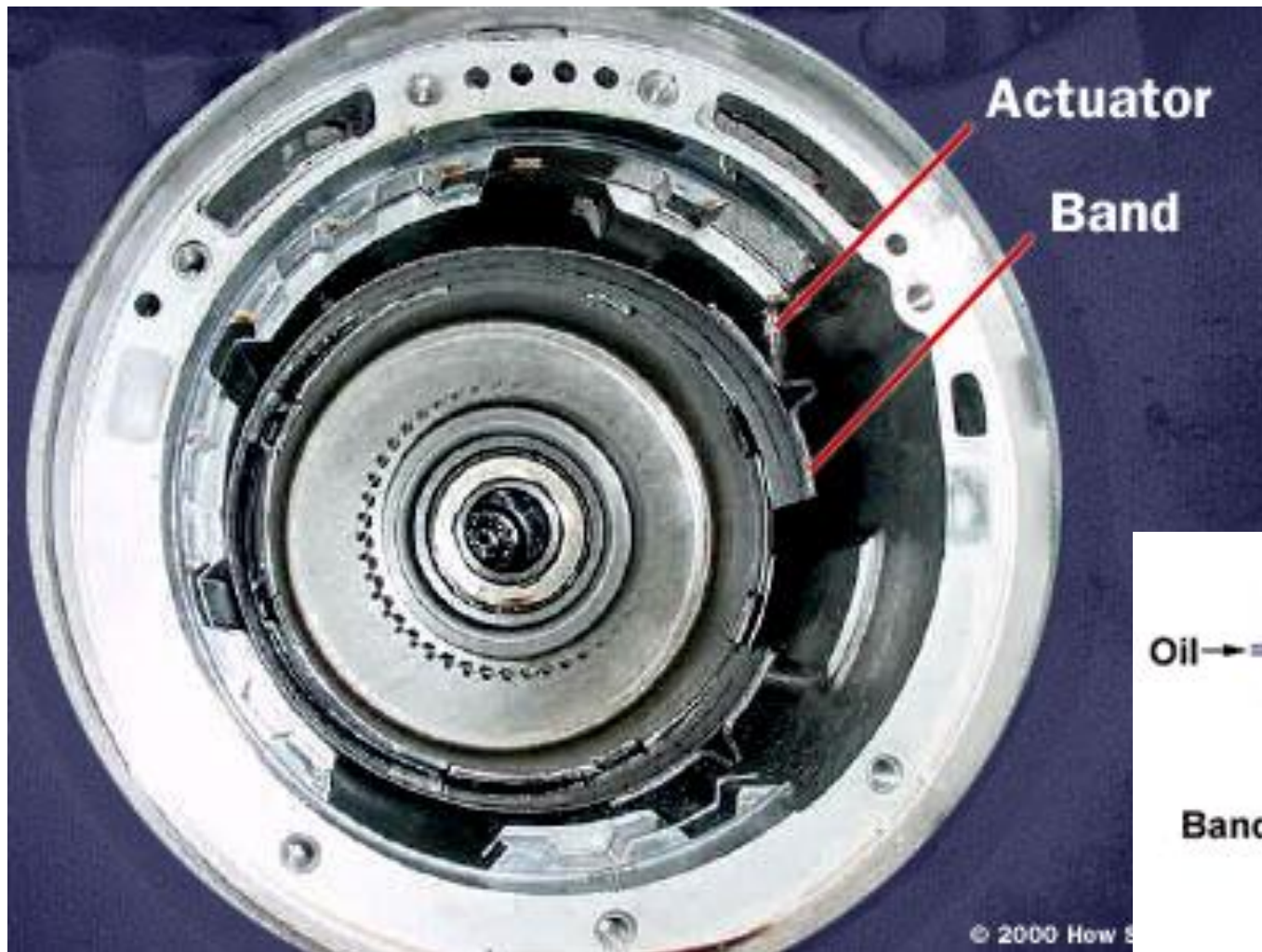


Фрикционы

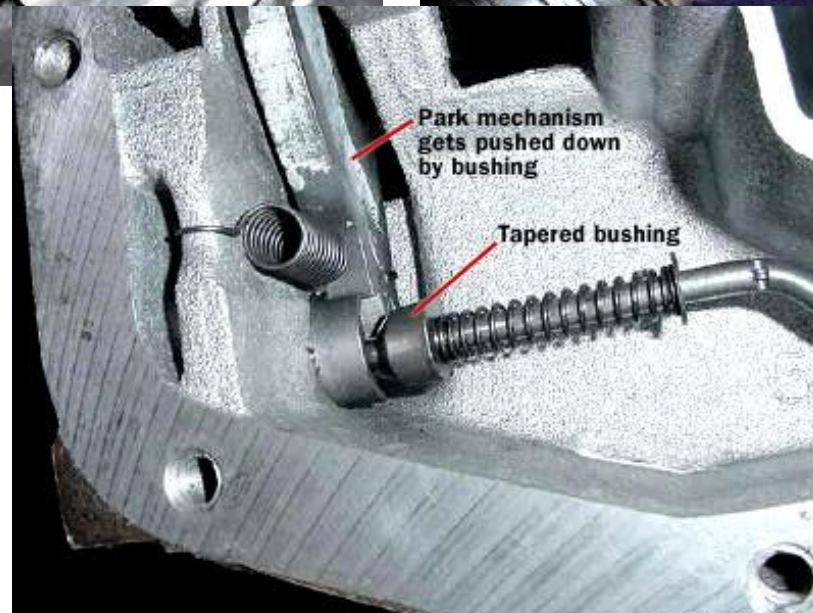


© 2000 How Stuff Works

Тормозные ленты



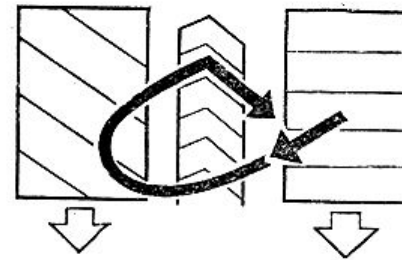
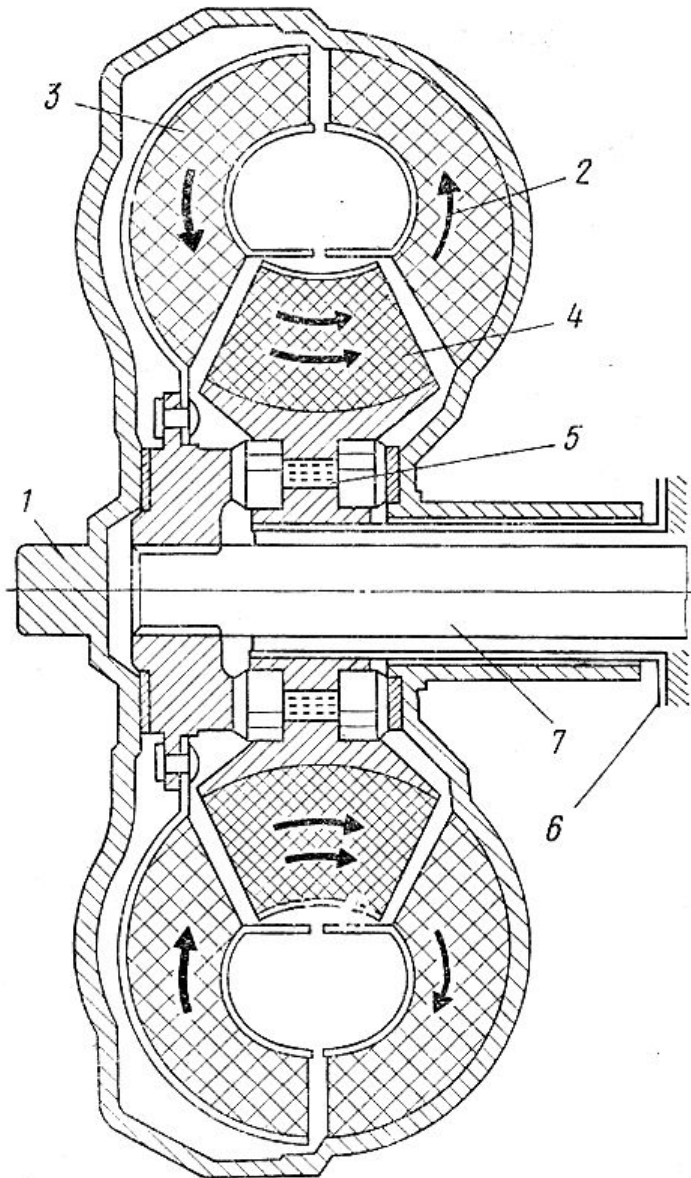
Механизм парковки



Гидротрансформатор

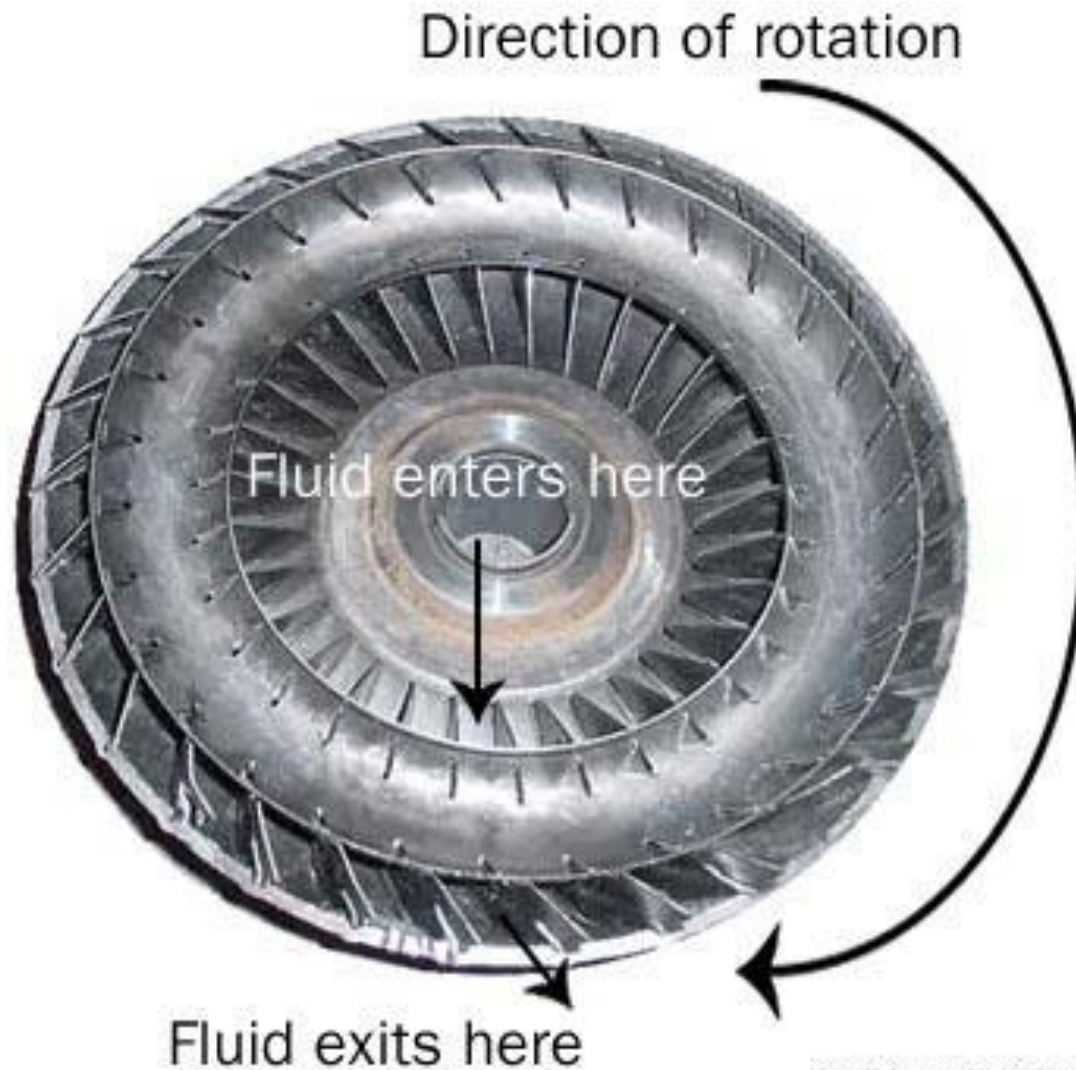
Гидродинамический преобразователь крутящего момента:

1—ведущий вал; 2—насос; 3—турбина; 4—реактивный орган; 5—обгонная муфта; 6—картер коробки передач; 7—выходной вал



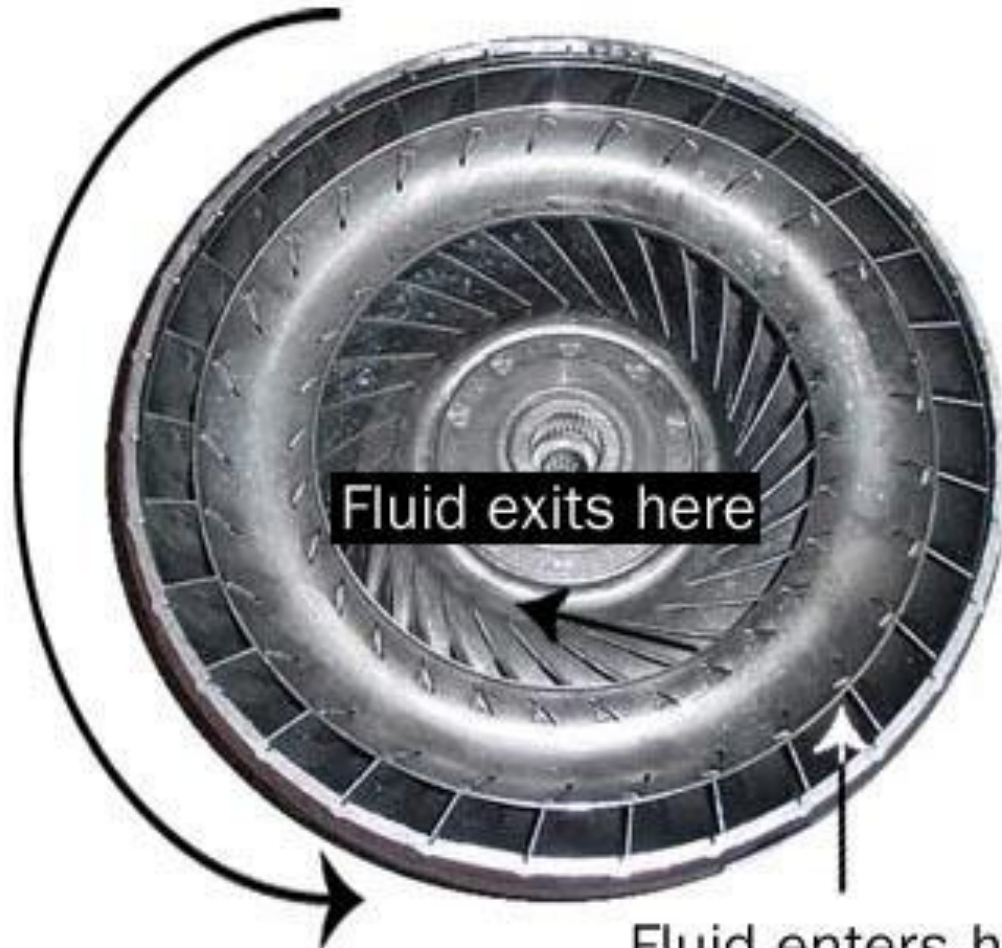
Путь рабочей жидкости преобразователя момента показан стрелками

Детали гидротрансформатора (насос)



Детали гидротрансформатора (турбина)

Direction of rotation



Fluid enters here

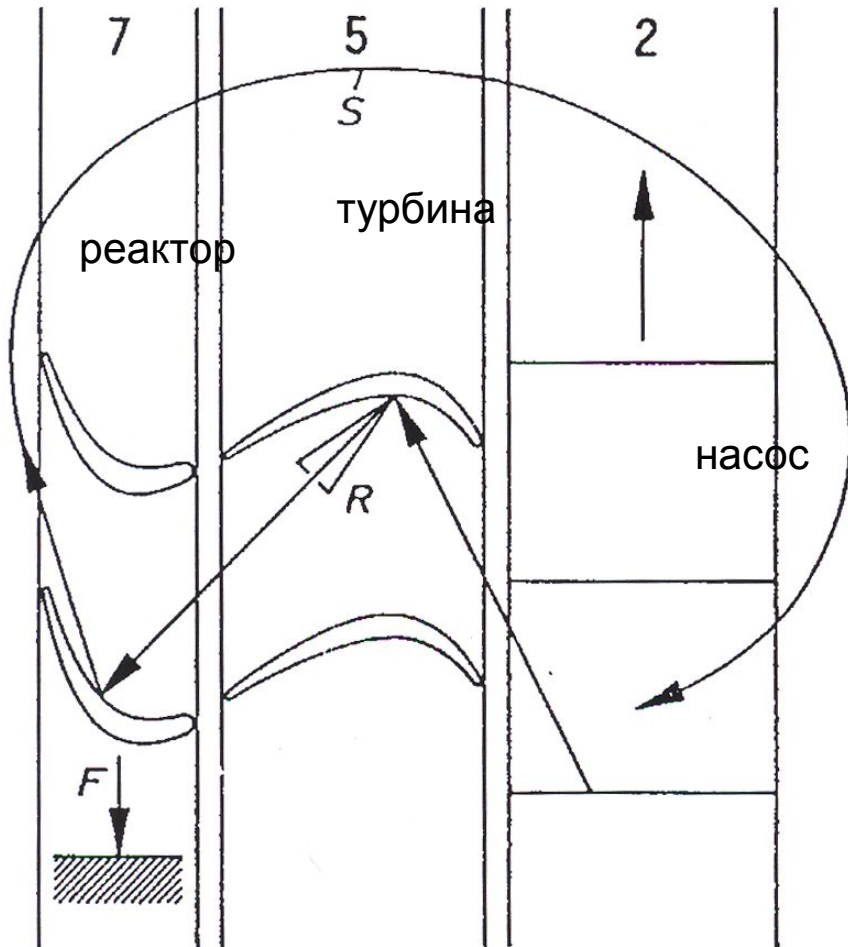
Детали гидротрансформатора (реактор)

Direction of rotation



Fluid enters here

Принцип увеличения момента на турбинном колесе



$$M_H + M_P - M_T = 0$$

Безразмерная характеристика

