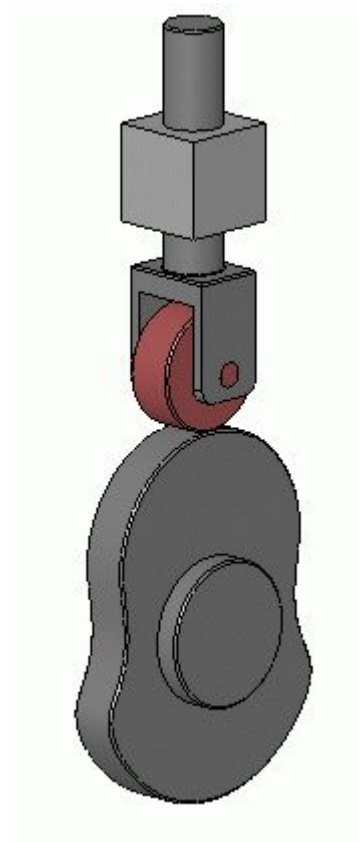
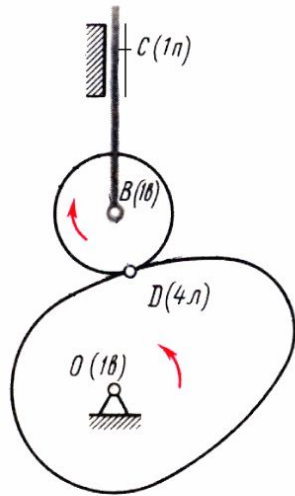
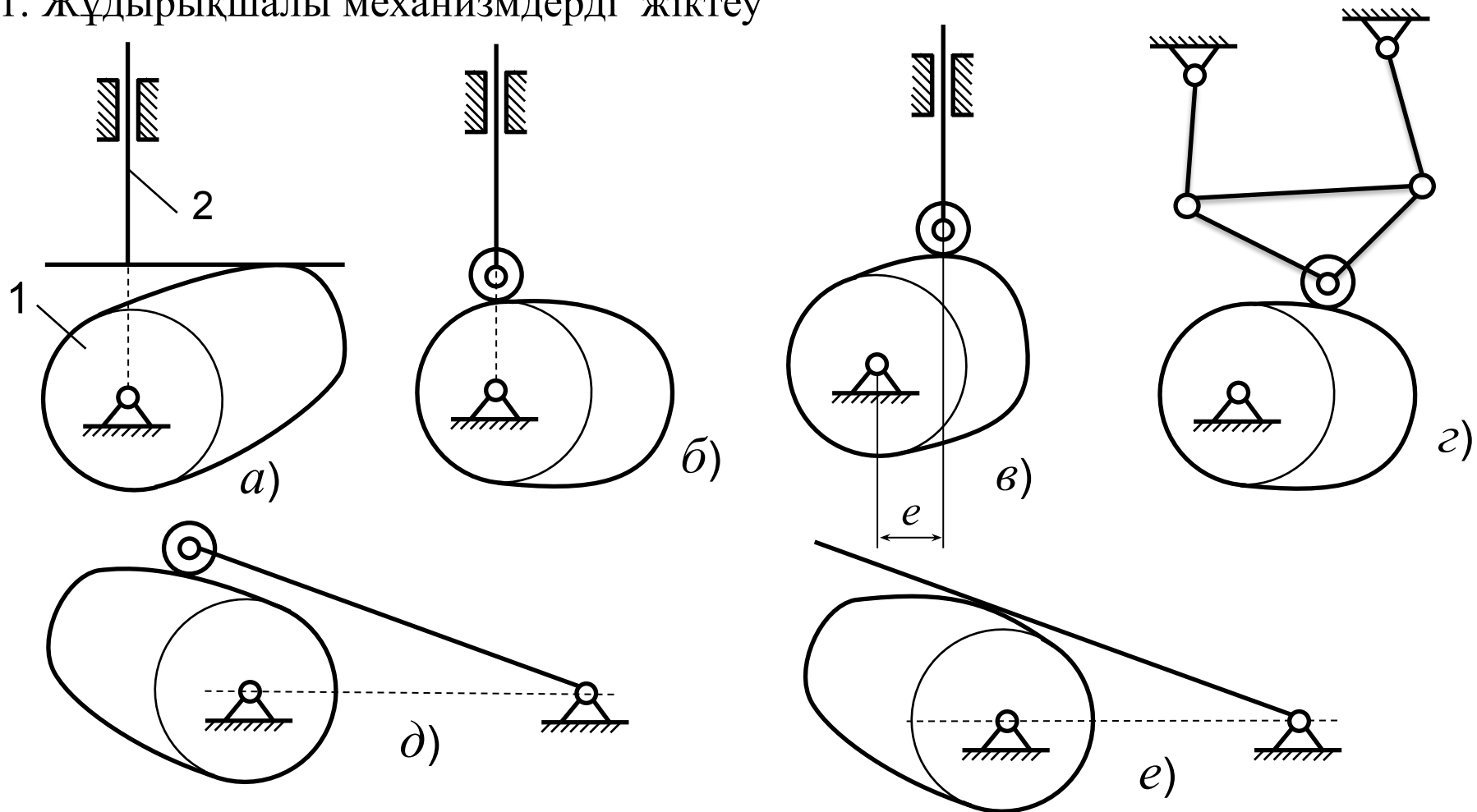


Дәріс 13

ЖҰДЫРЫҚШАЛЫ МЕХАНИЗМДЕР

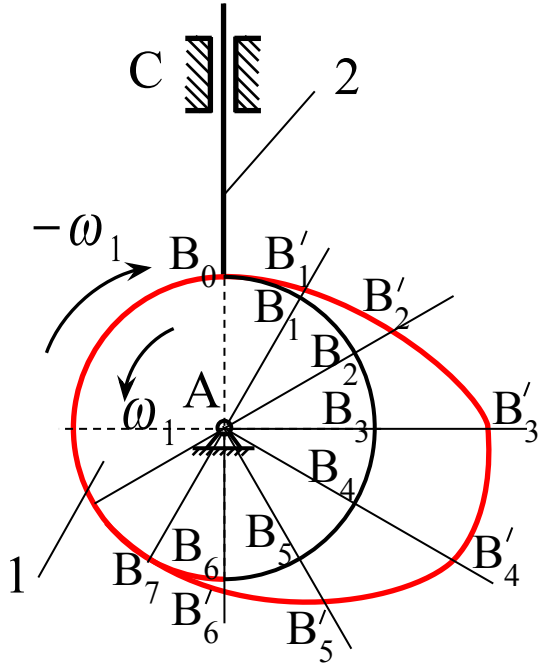


1. Жұдырықшалы механизмдерді жіктеу



- жазық табанды (a, e), шығыршықты (роликті) итергіштерімен (б, в, д, г)
- ілгерлемелі (a, б, в), теңселу (e, д) және күрделі
- с эксцентриситетпен (в)

2. Жұдырықшалы механизмнің кинематикалық талдауы

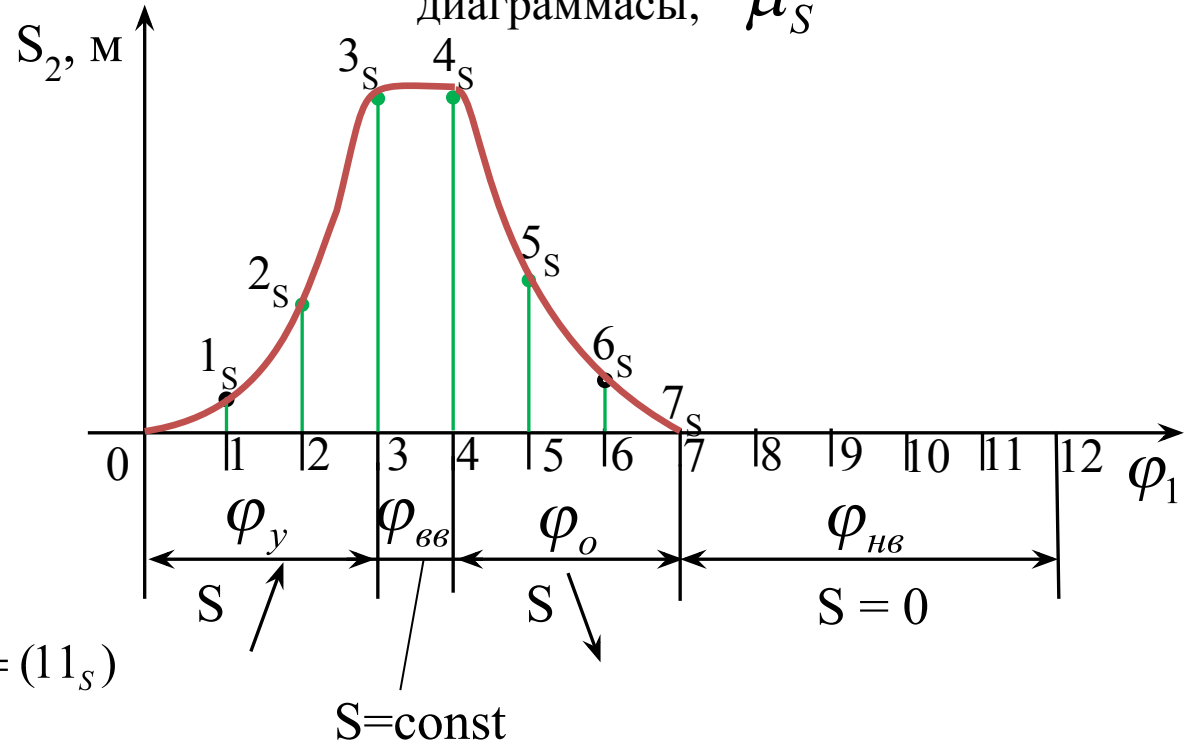


$$\mu_\varphi = \frac{2\pi}{\ell} \cdot \frac{\text{рад}}{\text{мм}} \quad (B_1 B'_1) \cdot k = (11_s)$$

$$(B_1 B'_1) \cdot \mu_\boxtimes = (11_s) \cdot \mu_s$$

$$\mu_s = \frac{(B_1 B'_1) \cdot \mu_\boxtimes}{(11_s)} = \frac{\mu_\boxtimes}{k}$$

Итергіштің орын ауыстыру диаграммасы, μ_s



φ_y - көтерілу

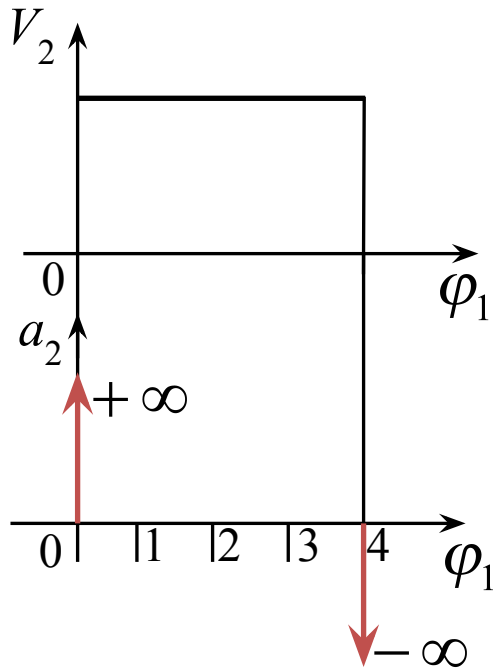
φ_o - төмен түсуі

$\varphi_{вв}$ - жоғарғы жағдайы

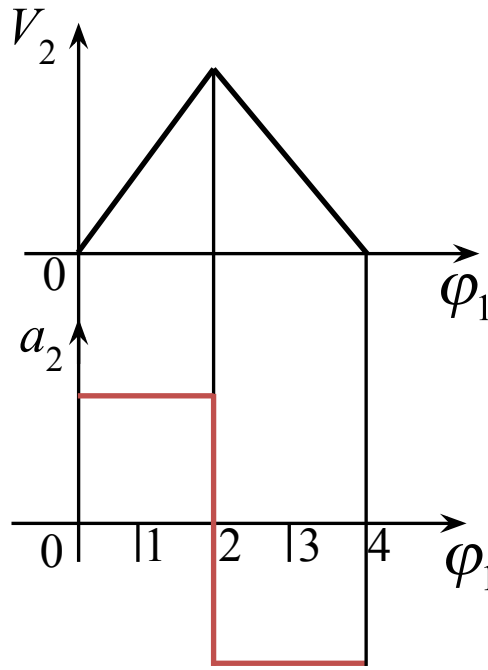
$\varphi_{нв}$ - төменгі жағдайы

$$\varphi_y + \varphi_{вв} + \varphi_o + \varphi_{нв} = 2\pi$$

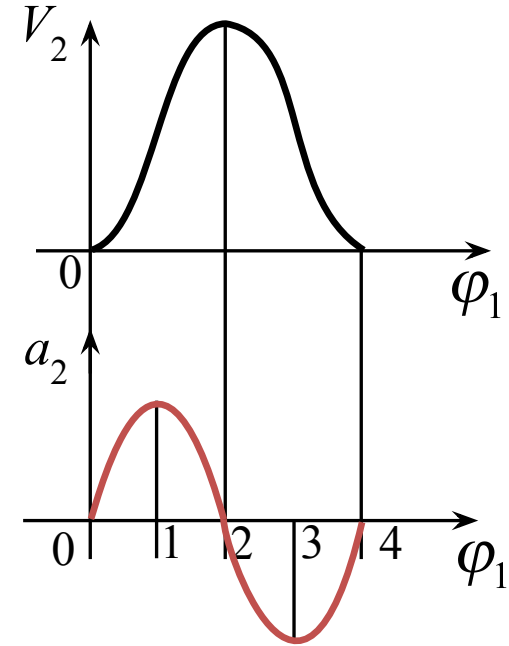
2. Итергіштің қозғалыс заңы



қатты соққымен



жұмсақ соққымен



соққысыз

Итергіш қозғалыс заңын таңдағанда :

- Механизмнің тағайындалуы қажет, яғни технологияның көрсеткіштеріне байланысты
- механизмнің габариты кіші,
- ПӘК жоғары болуы керек