

## 6. ПРОЕКТИРОВАНИЕ ЗУБЧАТЫХ ПЕРЕДАЧ

Передачей называется механизм, служащий для передачи или преобразования вращательного движения. Зубчатые передачи подразделяются на два основных вида: зубчатые механизмы с неподвижными осями всех колес и механизмы, у которых оси некоторых колес перемещаются в пространстве относительно стойки.

### 6.1. Зубчатые передачи с неподвижными осями колес

Передаточным отношением зубчатой передачи называется отношение угловой скорости вала, принятого за входной, к угловой скорости вала, принятого за выходной, т. е.

$$u_{1k} = \frac{\omega_1}{\omega_k}, \text{ или } u_{1k} = \frac{n_1}{n_k}, \text{ так как } \omega = \frac{\pi n}{30} \quad (6.1)$$

Зубчатые передачи могут быть одноступенчатыми и многоступенчатыми. Передаточное отношение многоступенчатой передачи равно произведению передаточных отношений отдельных ступеней. Количество ступеней равно числу неподвижных осей минус единица.

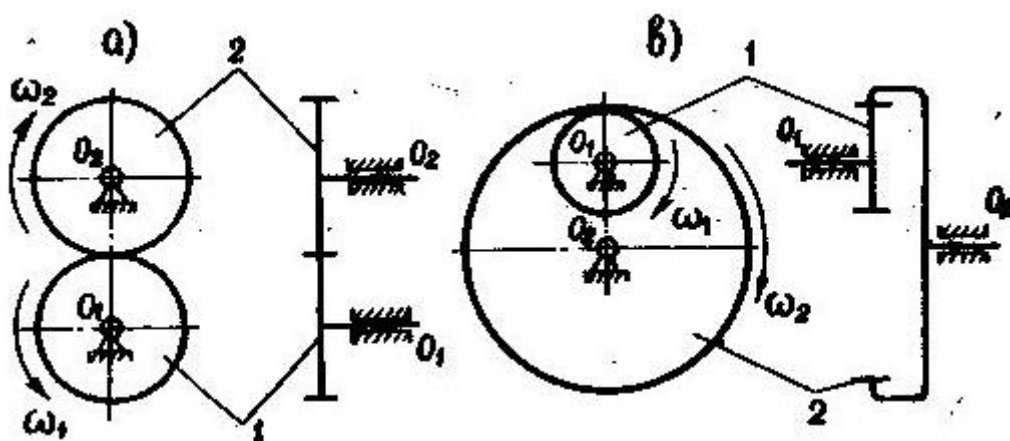


Рис. 6.1. Схемы, зацеплений зубчатых колес:

а) внешнего; б) внутреннего

$$u_{1k} = u_{12} \cdot u_{23} \cdot \dots \cdot u_{(k-1)k} \quad (6.2)$$

Одноступенчатые передачи делятся на передачи с внешним зацеплением (рис. 6.1 а) и с внутренним зацеплением (рис. 6.1 б).

$$u_{12} = \frac{\omega_1}{\omega_2} = -\frac{z_2}{z_1} = -\frac{r_2}{r_1} \text{ - для внешнего зацепления;}$$

$$u_{12} = \frac{\omega_1}{\omega_2} = \frac{z_2}{z_1} = \frac{r_2}{r_1} \text{ - для внутреннего зацепления.}$$

Имея схему передачи и зная числа зубьев или радиусы начальных окружностей колес, можно всегда определить общее передаточное отношение редуктора.

## 6.2 Проектирование планетарных передач

Такие многозвенные зубчатые механизмы обязательно имеют колеса с подвижными осями, которые называют сателлитами. Подвижное звено, в котором закреплена ось сателлита, называется водилом. Колеса, геометрические оси которых неподвижные, называют центральными. Неподвижное центральное колесо называется опорным. Планетарные механизмы получили широкое применение в силовых передачах средней и большей мощности при высоком КПД (0,96 ... 0,98). Наличие нескольких сателлитов позволяет значительно снизить габариты, улучшить уравнивание, разгрузить опоры центральных колес и водила, уменьшить массу по сравнению с другими видами передач при тех же передаточных отношениях.

### 6.2.1. Передаточное отношение планетарной передачи

Передаточным отношением планетарной передачи является отношение угловых скоростей на входном и выходном валах, которое обычно выражают через числа зубьев колес. Выпишем формулы без

вывода для определения передаточного отношения для обеих схем, представленных на рис. 6.1,

$$u_{1H}^{(3)} = \frac{\omega_1}{\omega_{1H}} = 1 - U_{13}^H = 1 + \frac{z_2}{z_1} \quad \text{для схемы а; (6.3)}$$

$$u_{1H}^{(3)} = \frac{\omega_1}{\omega_{1H}} = 1 - u_{13}^H = 1 + \frac{z_2}{z_1} \frac{z_3}{z_2'} \quad \text{для схемы б. (6.4)}$$

Обозначение  $u_{1H}^{(3)}$  соответствует передаточному отношению планетарной передачи от входного колеса 1 к выходному звену (водилу) при неподвижном (опорном) колесе 3. Обозначение  $u_{1H}^{(3)}$  соответствует передаточному отношению зубчатой передачи от входного звена 1 к выходному звену 3 при неподвижном звене  $H$ .

### 6.2.2. Определение числа зубьев планетарной передачи

В исходных данных курсового проекта числа зубьев колес не заданы и их необходимо найти на стадии проектирования кинематической схемы. В формулах 6.3 и 6.4 известной величиной является только передаточное отношение, поэтому нахождение чисел зубьев является задачей «неопределенной», допускающей большое число вариантов. Чтобы решение было однозначным, наложим такие ограничения:

1. Числа зубьев  $z_1, z_2, z_3, \dots$  должны быть целыми числами, а модули всех колес одинаковыми.

2. Все зубчатые колеса должны быть нулевыми (неисправленными). А это значит, что во избежание подреза ножки зуба для колес с внешним зацеплением  $z_1 \geq z_{\min} = 17$ , для колес с внутренним зацеплением  $z_3 \geq z_{\min} = 85$  в обоих случаях  $h_a = 1$ ,  $z_2 = z_2' \geq 20$ .

3. Оси центральных колес и водила должны совпадать между собой, т. е. должно соблюдаться условие соосности, которое выражается так:

$$z_1 + 2z_2 = z_3 \quad - \text{ для схемы а; } \quad (6.5)$$

$$z_1 + z_2 = z_3 - z'_2 \quad - \text{ для схемы б. } \quad (6.6)$$

4. Сателлиты должны быть расположены с таким окружным шагом, чтобы между окружностями вершин соседних сателлитов обеспечивался гарантированный зазор - условие соседства:

$$\sin(180^\circ / k) > (z_1 + 2) / (z_1 + z_2) \quad (6.7)$$

где  $k$  - число сателлитов.

Для схемы б вместо  $z_2$  следует подставлять  $z'_2$ , если  $z'_2 > z_2$ .

5. Сборка сателлитов должна осуществляться без натягов при равных окружных шагах между ними. Это возможно при выполнении следующего условия:

$$(z_1 + z_3) / k = C \quad (6.8)$$

где  $C = 1, 2, \dots$  - целое число.

**Пример.** Подобрать числа зубьев  $z_1, z_2, z_3$  для передачи (рис. 6.2 а) с передаточным отношением  $u_{1H} = 5.6$ .

Задаемся числом зубьев  $z_1$ , из ряда  $z_1 = 17, 18, 19, 20$ . Пусть  $z_1 = 18$ .

Число зубьев  $z_3$  найдем из выражения (6.3)  $u_{1H}^{(3)} - 1 = \frac{z_3}{z_2}$  откуда  $z_3 = z_1 (u_{1H} - 1) = 18(5.6 - 1) = 82.8$ . Условие  $z_3 > z_{\min} = 85$  не выполняется, поэтому задаемся новым числом зубьев  $z_1$ . Пусть  $z_1 = 19$ , тогда  $z_3 = z_1 (u_{1H} - 1) = 19(5.6 - 1) = 86.2$ . Округляем 86.2 до целого, чтобы  $z_3$  было бы одинаковой четности с  $z_1$  т. е.  $z_3 = 86$ . Из условия соосности (6.5) найдем  $z_2$   $z_2 = (z_3 - z_1) / 2 = (86 - 19) / 2 = 34$ .

Из условия соседства (6.7) определяем возможное число сателлитов в механизме

$$k \leq \frac{180^\circ}{\arcsin \frac{z_2 + 2}{z_1 + z_2}} \leq \frac{180^\circ}{\arcsin \frac{34 + 2}{19 + 34}} \leq 4.2$$

Значит, для этого механизма число сателлитов может быть взято равное 2, 3 и 4. Принимаем  $k=4$ . Проверяем условие сборки из выражения (6.8)  $(z_1 + z_3)/k, (19+87)/4 = 26.5$ . Число в ответе получилось не целое, значит, при этих числах зубьев механизм без натягов не соберется. Назначаем новое число зубьев  $z_1$ . Пусть  $z_1 = 20$

$$z_3 = z_1(u_{1H} - 1) = 20(5.6 - 1) = 92,$$
$$z_2 = (z_3 - z_1)/2 = (92 - 20)/2 = 36$$

Находим возможное число сателлитов:

$$k \leq \frac{180^\circ}{\arcsin \frac{z_2 + 2}{z_1 + z_2}} \leq \frac{180^\circ}{\arcsin \frac{36 + 2}{20 + 36}} \leq 4,2$$

Принимаем  $k=4$  и проверяем условие сборки  $(z_1 + z_3)/k = C$ ,  $(20+92)/4=28$ . Все условия выполняются, значит, окончательно принимаем  $z_1 = 20, z_2 = 36, z_3 = 92$ .