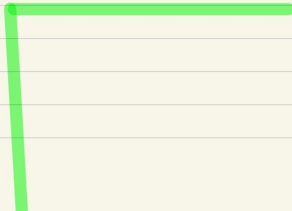
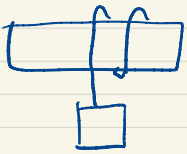
بسم الله الرحمن الرحيم

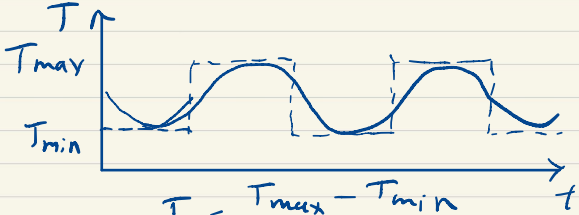
حرام مکی

جلسہ ۲۰



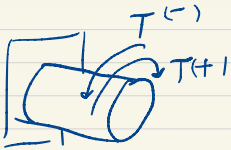


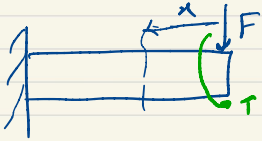
الف - T_a و T_m چگونه بوجودی آیند؟

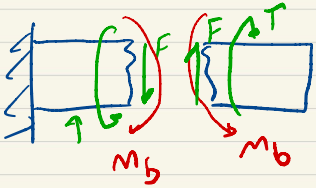


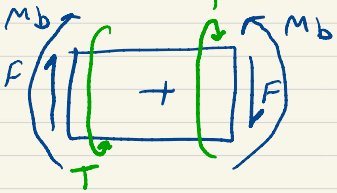
$$T_a = \frac{T_{max} - T_{min}}{2}$$

$$T_m = \frac{T_{max} + T_{min}}{2}$$

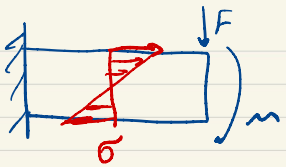




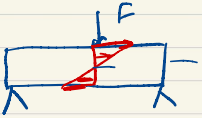




ب - M_a و M_m چگونه بوجود می آیند

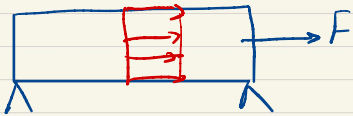


$$\sigma = \frac{My}{I}$$



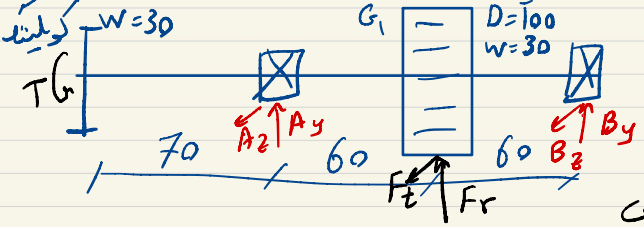
ممان خمشی هیچ تنشی کاملاً نوسانی بوجود می آورد و امکان ندارد σ_m (تنش متوسط) توسط ممان خمشی بوجود آید (شفت دوار)

$M_b \curvearrowright M_a$



$$\sigma_m = \frac{F}{A} = \frac{Mc}{I} \rightarrow \boxed{M_m = \frac{F}{A} \cdot \frac{I}{c}}$$

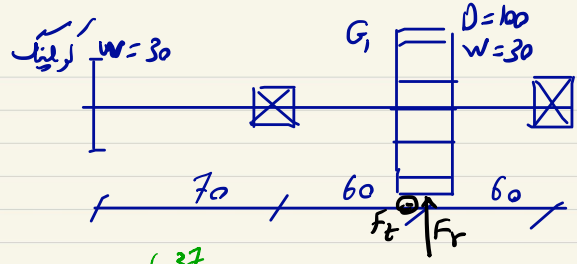
مثال: شافتی در دستگاهی با هندسه زیر از طریق الکتروموتور 2 kw با سرعت 3000 rpm به حرکت در می‌آید. قدرت از چرخدنده G_1 از شافت بصورت غیر مستقیم گرفته می‌شود. با انجام فرضیات مناسب شافت را برای عمر بی‌نهایت طراحی کنید و نقشه کارگاهی آن را ارائه دهید. جنس کوپلینگ از چدن $S_n = 60\ MPa$ می‌باشد. مقطع مربوط به کوپلینگ ضعیف‌ترین قسمت از دستگاههای قابل ماشینکاری می‌باشد جای خارها با فرز انگشتی، ساخت شافت از طریق تراشکاری زاویه فار چرخدنده 20° می‌باشد.



مرحله ۱: تحلیل نیروی

$$F_t = \frac{T}{r}, \quad T = \frac{P}{\omega} \longrightarrow T = \frac{2000}{3000 \times \frac{2\pi}{60}} = 6.37\ N.m$$

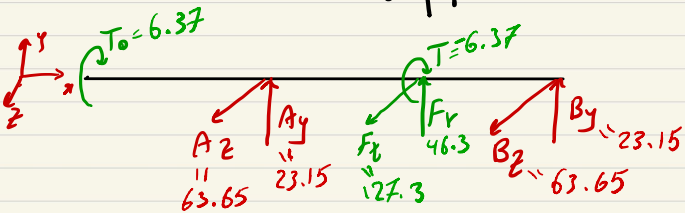
$$P = F.V = T.\omega$$

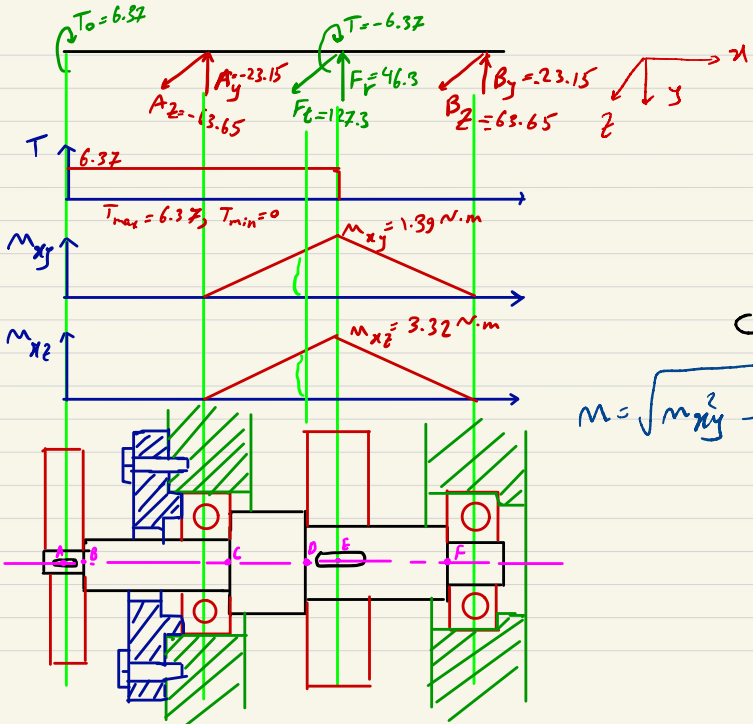


$$F_t = \frac{6.37}{0.1/2} = 127.3\ N$$

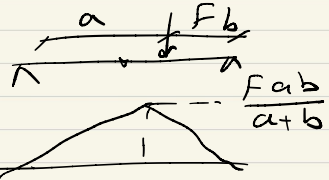
$$F_r = F_t \cdot tg\phi = 127.3 \times tg20 = 46.3\ N$$

دیاگرام آزاد:





مرحله ۲: رسم دیاگرام‌ها



مرحله ۳- یافتن شکل شافت براساس

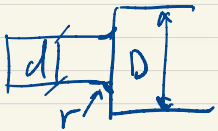
استاتیکی نصب

$$M = \sqrt{M_{xy}^2 + M_{xz}^2}$$

مرحله ۴: یافتن نقاط بحران

مرحله ۵: مشکل: عرض یلبرینگ‌ها چقدر است؟ شیب پله‌ها برای یاتاقان تمرکز تنش چقدار؟

$\frac{D}{d}$, $\frac{r}{d}$



الف- حدس زدن مقدار شافت

d_1 و T_1: مربوط به یک مثال حل شده از قبل

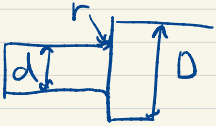
d_2 و T_2: مربوط به مسأله کنونی ما است.

① $$\frac{d_1}{d_2} = \sqrt[3]{\frac{T_1}{T_2}}$$

② استفاده از رابطه استاتیکی طراحی شافت

$$d = \sqrt[3]{\frac{32n}{\pi S_y}\sqrt{M^2+T^2}}$$

ب - با مراجعه به جدول بلبرینگ ها، می توان حدسی برای بلبرینگ بامت از جدول کتاب یا جدول کاتالوگ



$\Rightarrow$ عرض W ، $\frac{D}{d}$ ، $\frac{r}{d}$

توصیه: $\frac{r}{d}$ و $\frac{D}{d}$ پیدا شده را برای تمام بلبرینگ ها استفاده می کنیم.

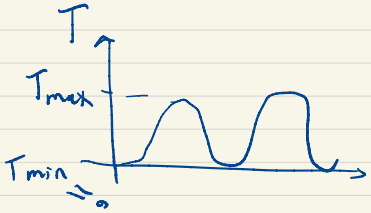


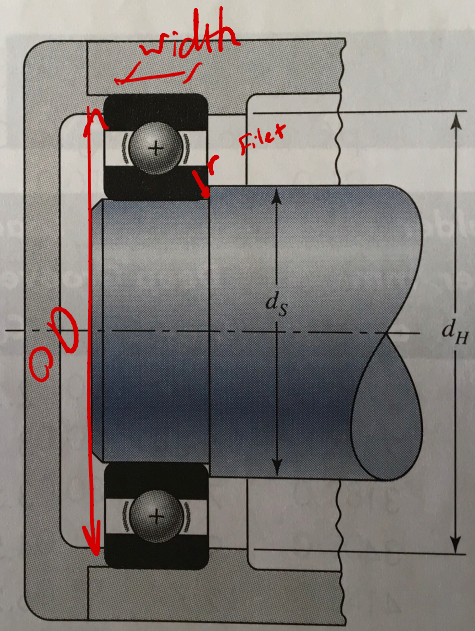
Table 11–2

Dimensions and Load Ratings for Single-Row 02-Series Deep-Groove and Angular-Contact Ball Bearings

Bore, mm	OD, mm	Width, mm	Fillet Radius, mm	Shoulder Diameter, mm		Load Ratings, kN			
						Deep Groove		Angular Contact	
				d_S	d_H	C_{10}	C_0	C_{10}	C_0
10	30	9	0.6	12.5	27	5.07	2.24	4.94	2.12
12	32	10	0.6	14.5	28	6.89	3.10	7.02	3.05
15	35	11	0.6	17.5	31	7.80	3.55	8.06	3.65
17	40	12	0.6	19.5	34	9.56	4.50	9.95	4.75
20	47	14	1.0	25	41	12.7	6.20	13.3	6.55
25	52	15	1.0	30	47	14.0	6.95	14.8	7.65
30	62	16	1.0	35	55	19.5	10.0	20.3	11.0
35	72	17	1.0	41	65	25.5	13.7	27.0	15.0
40	80	18	1.0	46	72	30.7	16.6	31.9	18.6
45	85	19	1.0	52	77	33.2	18.6	35.8	21.2
50	90	20	1.0	56	82	35.1	19.6	37.7	22.8
55	100	21	1.5	63	90	43.6	25.0	46.2	28.5
60	110	22	1.5	70	99	47.5	28.0	55.9	35.5
65	120	23	1.5	74	109	55.9	34.0	63.7	41.5
70	125	24	1.5	79	114	61.8	37.5	68.9	45.5
75	130	25	1.5	86	119	66.3	40.5	71.5	49.0
80	140	26	2.0	93	127	70.2	45.0	80.6	55.0
85	150	28	2.0	99	136	83.2	53.0	90.4	63.0
90	160	30	2.0	104	146	95.6	62.0	106	73.5
95	170	32	2.0	110	156	108	69.5	121	85.0

Figure 11–8

Shaft and housing shoulder diameters d_S and d_H should be adequate to ensure good bearing support.

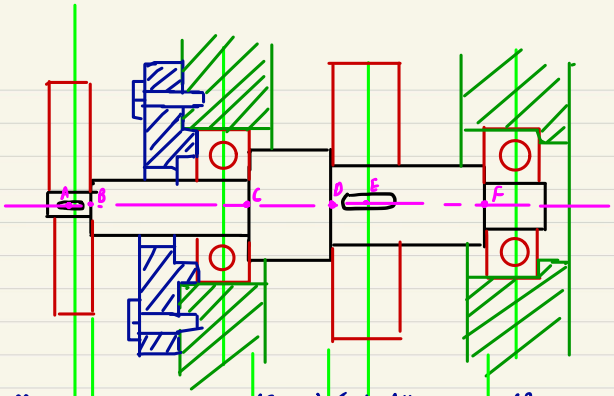


مرحله ۶: یافتن تغییرات در نقاط

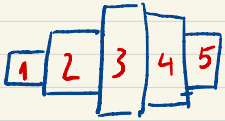
بحران با استفاده از فرمول گودمن

S_u, S_e, n

$M_a, M_m, T_a, T_m, K_f, K_{fs}$



M_a	0	0	0.68	1.05	1.064	0.068
M_m	0	0	0	0	0	0
T_a	3.18	3.18	3.18	3.18	3.18	0
T_m	3.18	3.18	3.18	3.18	3.18	0
K_f	1.65	2.2	2.2	2.2	1.65	2.2
K_{fs}	1.45	2	2	2	1.45	2
d	9.91	11	11	12	11.4	6.3



11 15 20 18 15

$S_e = K_a K_b K_c K_d K_e K_f S'_e$

ضریب اندازه (حدس اولیه)

$0.5 S_u$