

РАЗРАБОТКА КОНСТРУКЦИИ РЕМЕННОЙ ПЕРЕДАЧИ, ОБЕСПЕЧИВАЮЩЕЙ УПРАВЛЯЕМЫЕ ЗАКОНЫ ДВИЖЕНИЯ ВЕДОМОГО ШКИВА

С. О. Хамдуллаева

Ташкентский институт текстильной и лёгкой промышленности

Аннотация:

В статье представлен закон изменения натяжения приводной цепи за счет проскальзывания ремня относительно натяжного ролика в существующих натяжных роликоременных передачах во времени и способы устранения конструктивного дефекта.

Abstract

In the article is presented the law of changing the tension of the drive chain due to belt slippage relative to the tensioning roller in existing tensioning roller belt gears over time and ways to eliminate the design defect.

Ключевые слова: Шкив, эксцентрик, ременная передача, угловая скорость, мелкий сор, питающие валики, колковый барабан, сетчатая поверхность.

Keywords: Pulley, eccentric, belt drive, angular velocity, fine debris, feed rollers, spike drum, mesh surface.

Разработка улучшенных рабочих органов и передача хлопковых - сырец в мире проводится в следующих приоритетах: разработка новых эффективных структур машинных единиц хлопковой промышленности; Создание теоретической основы для расчета расширения передачи в двигательных маршрутах, кинематических и динамических учетных записях, технологические машины и механизмы, разработка ресурсов, экономичны рациональных механизмов, технологические машины, механизмы [1-3].

Существующая напряженность - это проект закона, чтобы изменить закон сети для колковы барабан растяжения сети против растягивающего ролика, чем расширение, является нехваткой этой



структуры [4]. В этом случае закон об смене исходящего шкива также будет запрещен, то есть закон о действиях, который необходим в то время (или погружение). Сложный слог является важной задачей между барабаном и потоковым роликом, который требуется для перемещения, является дополнительным кинематографическим разъемом. Назначенная задача разрешена путем установления дополнительного расширения пояса между шкив с лидером. Он состоит из ведущего шкивива. Суть дизайна заключается в том, что барабаном установлена через наблюдатель и подключен к поверхности дополнительной передачи с добавлением дополнительной передачи [5]. Основное расширение с расколкой расстояния установлено на старшем множестве среди шкив. Ролик из тона состоит из взаимно закрепленных страхов, первая с ключом передачи, а другой, в то время как другой подключен к дополнительной ленте передачи. Дополнительные упражнения вводятся законом транзакции, которая вводится движением солидного ролика и требуется в соответствующих случаях основного расширения основного расширения. Предлагаемая конструкция будет обнаружена в поле, где общая схема передачи ленты 1 формы показана шкивскими поездками (6 форм, Трансмиссия ленты - 1 лидеры и 2 ведущих шкив, в том числе 4 города, которые изменяют напряженность 3 секторов и ведущей сети (рис.1). Лента эксцентрик - это кинематическое соединение в форме 2-х ведущих шкив и 4-й пробелы, включая 8-х ведущий шкив 6 интегрированные. 2-й обратной степени 2-й налета 2 воды связаны с 10 разложенными втулками. 9 Гупакеры соединены с 11 пресс с 15 шрумами из 2 шкив. 4 Растягивающий ролик оснащен эксцентричной стрелкой и состоит из 12 и 13 Киверсы. 4 Если 12 сети шкив из 12 вкусовых роликов встретятся с 3 кранами, 19-й второй шкив будет покрыт 14 тации. Строительство работает следующим образом. 1 Лидер перемещает 4 ролика с носилками, поворачивая 2 лидера, которые возглавляют 2 ведущих шкив через 3 ремня. В то же время натяжение 3 строк изменяется из -за извлечения 4 узких рулонов. Это приводит к кровообращению 2 лидеров на изменяющейся угловой скорости.

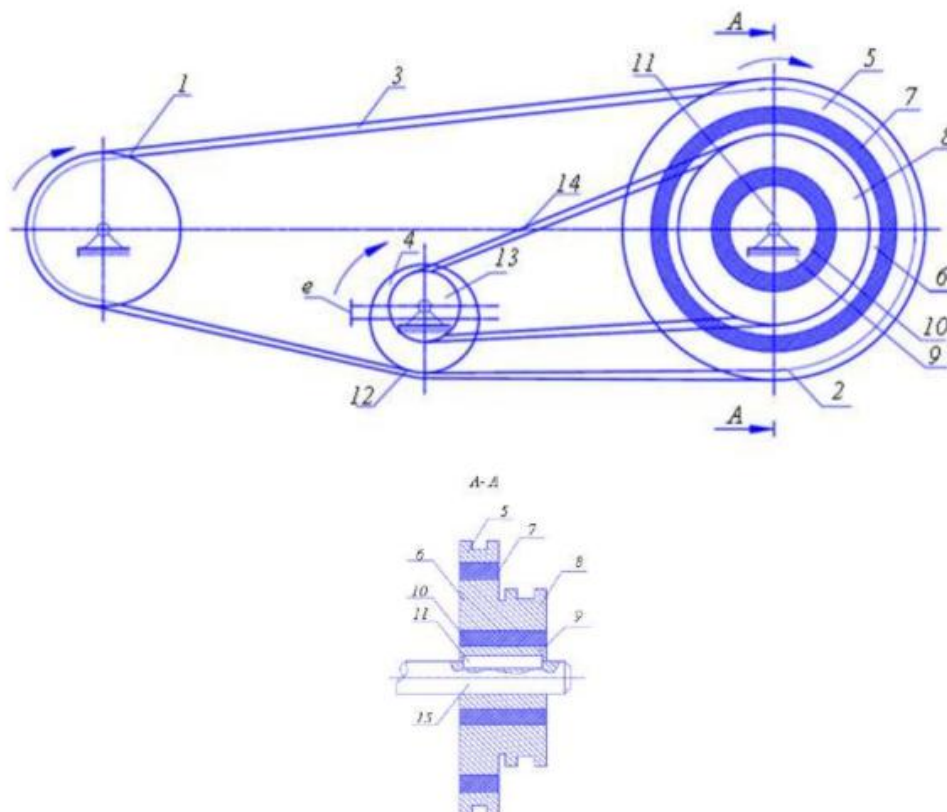


Рис.1. Схема ременная передача, стабилизирующая движение ведущего шкива

В процессе работы будет 12 жестких роликов с 3 сисьями. Это явление приводит к изменению движения шкива. Этот сдвиг в основном теряется с кинематической связью между роликом 2 шкив и 4 затяжками. 4 Давайте посмотрим на процесс управления движением роликов носилки. 3 ленты поворачиваются поздно (ролик) ДРН4 в угол, когда вздыхает до 4 затягивания ролика. Таким образом, натяжение 3 строк задержало 2-й фланец до угловой скорости 2 стада до значения значения 2 -го значения. Угловой сдвиг ДРН2 изменяется 7 через переключатель на 8 шкивов, а затем 14 шкив и 4 твердое ролики через 14. В технологических машинах (уборка, в неволе и т. д.). ДРН4, DS, ДРН2 не будет принят на 15% больше, чем в значениях S, РН2 и РН4. В этом случае 4 фирмы координируются из 3 ремней с 3 ремнями, с другой стороны, и 13 шкив. 7 и 10 гибких плуги 2 шкив, а затем 4 жестких роликов позволяют (уменьшить) угловые значения выигрывать угловые значения. В этом случае соотношения на



основных и дополнительных портах передачи рибратерации должны быть связаны следующим образом

$$U_{2,4} = \frac{\varphi_2}{\varphi_4} = \frac{\varphi_5}{\varphi_{13}}; U_{8,13} = \frac{\varphi_8}{\varphi_{13}}; \varphi_5 = \varphi_8 = \varphi_2; \varphi_4 = \varphi_{13}$$

где, $U_{2,4} = U_{8,13}$ здесь $U_{2,4}$ - передаточное число между шкивом и 4-ми натяжными роликами, $U_{8,13}$ - передаточное число дополнительной ременной передачи (с обратной кинематической связью), $\varphi_2, \varphi_4, \varphi_5, \varphi_8, \varphi_{13}$ – угловые скорости соответствующих шкивов.

Вывод. Предлагаемая ременная передача позволяет сгладить несоответствие передаточных чисел $U_{2,4}$, ($U_{2,5}$) и $U_{8,13}$. Это приводит к необходимому контролю 4 натяжных роликов. Рекомендуемый ременный привод имеет 2 ведущих шкива для получения требуемых законов угловой скорости.

Список использованных источников

1. Муродов, О.Д. Влияние формы сетки очистителя мелкого сора для хлопка-сырца на очистительный эффект. Журнал: Технологии и качество. Изд. Костромской государственной университет. №2, 2021. С. 52-55.
2. Kasimov A.A. New string transmission for technological machine actuators /“XXI асрда илм-фан тараққийетининг ривожланиш истикболлари ва уларда инновацияларнинг тутган ўрни” мавзусидаги ублика илмий-online конференцияси материаллари | avgust, 2019. pp 103-104.
3. Shavkat Sadridinovich Xoldorov, Ravshan Xasanovich Maksudov, Aybek Palvanbaevich Mavlyanov, and Alisher Abdugappar ugli Abdusamatov, “ANALYSIS OF MATHEMATICAL MODEL OF SINGLE-STAGE FIBER CLEANER MACHINE AGGREGATE”, IEJRD - International Multidisciplinary Journal, vol. 6, no. 3, p. 5, Jul. 2021.
4. Kasimov A.A., Fayziyev R.R. Simulation of cotton flow motion conditions in the working area of a feeder with two rollers. Инновационный потенциал развития общества: взгляд молодых ученых: Сборник научных статей 3-й Всероссийской научной конференции. С. 546.
5. Патент на изобретение. UZ № IAP 06793. Ременная передача / А.Джураев и др. 05.07.2018; Оpubл. 11.02.2022.

