

1.2. Calculul angrenajului conic

1.2.1. Calculul geometric pentru angrenajul conic

În **fig. 2.6** sunt prezentate *elementele geometrice ale unui angrenaj conic exterior* cu dinți proporțional descrescători și cu joc radial constant pe toată lățimea danturii.

Determinarea prin calcul a geometriei angrenajului constă în:

- definirea parametrilor profilului de referință pe conul frontal exterior **STAS 6844 - 80**;
- definirea sculei generatoare: **roata plană de referință**;
- stabilirea parametrilor angrenajului conic.

Calculul elementelor geometrice pentru angrenajul *concurrent conic cu dantura dreaptă* este centralizat în **tabelul 2.12**.

1.2.2. Verificarea angrenajului conic

Calculul de verificare al angrenajelor conice cuprinde:

- **verificarea calităților geometrice** - **tabelul 2.15** - se reflectă în:
 - lipsa ascuțirii dinților pe cercul de cap;
 - lipsa subtăierii;
 - lipsa interferenței profilului;
 - continuitatea angrenării (gradul de acoperire frontal);
- verificarea flancurilor la sollicitările de contact și încovoiere;
- verificarea la gripare.

1.2.3. Determinarea forțelor nominale în angrenajul conic

Într-un angrenaj *conic cu dinți dreپți* acționează trei tipuri de forțe nominale (**fig. 2.1**).

Calculul forțelor nominale pentru cele două roți ale angrenajului conic se realizează cu relațiile:

$$\text{- forțele tangențiale:} \quad F_{t1(2)} = \frac{2 \cdot T_{1(2)k}}{d_{m1(2)}} \quad [\text{N}] \quad (1.29)$$

$$\text{- forțele radiale:} \quad F_{r1(2)} = F_{t1(2)} \cdot \operatorname{tg} \alpha_n \cdot \cos \delta_{1(2)} \quad [\text{N}] \quad (1.30)$$

$$\text{- forțele axiale:} \quad F_{a1(2)} = F_{t1(2)} \cdot \operatorname{tg} \alpha_n \cdot \sin \delta_{1(2)} \quad [\text{N}] \quad (1.31)$$

$$\text{- forțele normale pe dinte:} \quad F_{n1(2)} = \frac{F_{t1(2)}}{\cos \alpha_n} \quad [\text{N}] \quad (1.32)$$

în care:

$$\text{- momentul de torsiune} \quad T_{2k} = \frac{P_{2k}}{\omega_{2k}} \times 10^6 \quad [\text{MPa}] \quad (1.33)$$

$$\text{puterea transmisă de roata condusă} \quad P_{2k} = P_{1k} \cdot \eta_k \quad [\text{kW}] \quad (1.34)$$

$$\text{viteza unghiulară} \quad \omega_{2k} = \frac{\pi \cdot n_{2k}}{30} \quad [\text{rad/s}] \quad (1.35)$$