

Determiniamo la velocità angolare dell'albero motore

$$\omega_1 = \frac{2 \cdot \pi \cdot n_1}{60} = \frac{2 \cdot \pi \cdot 1600}{60} = 167,6 \quad \left[\frac{\text{rad}}{\text{s}} \right]$$

e la coppia motrice che agisce e sul pignone 1

$$M_{t1} = \frac{P}{\omega_1} = \frac{30000}{167,6} = 179,0493 \quad [Nm] = 179\,049,30 \quad [Nmm]$$

Calcolo ruote dentate

Definito u_1 come rapporto di ingranaggio del primo accoppiamento si ha:

$$u_1 = i_1 = 2,5$$

Ricaviamo il numero minimo di denti è:

$$z_{1\min} = \frac{2}{\sqrt{[u^2 + (1 + 2 \cdot u) \cdot \text{sen}(2 \cdot \alpha)] - u}} = \frac{2}{\sqrt{[2,5^2 + (1 + 2 \cdot 2,5) \cdot \text{sen}(2 \cdot 20)] - 2,5}} = 14,63$$

Scegliamo come numero di denti del pignone $z_1=18$ e ricaviamo quello della corona

$$z_2 = i_1 \cdot z_1 = 2,5 \cdot 18 = 45$$

Per il calcolo del modulo, delle due ruote, si ipotizza

- una velocità periferica superiore a 3 [m/s] per cui il calcolo sarà effettuato ad usura
- il numero di ore di funzionamento sia pari a 15000 [h]

la pressione ammissibile sarà:

$$p_{am} = 24,5 \cdot \frac{HB}{\sqrt[6]{n_1 \cdot h}} = 24,5 \cdot \frac{217}{\sqrt[6]{1600 \cdot 15000}} = 313,03 \quad [MPa]$$

Per il calcolo della pressione massima si devono trovare i valori di due costanti K_1 e k , ricordando che $E_2 = E_1 = E = 200000 [N/mm^2]$ si ha

$$K_1 = 1,18 \cdot \sqrt{\frac{E_1 \cdot E_2}{E_1 + E_2}} = 1,18 \cdot \sqrt{\frac{200000^2}{2 \cdot 200000}} = 1,18 \cdot \sqrt{\frac{200000}{2}} = 373,15 \quad \left[\frac{\sqrt{N}}{\text{mm}} \right]$$

con un angolo di pressione $\alpha=20^\circ$ otteniamo

$$k = \sqrt[3]{\frac{2 \cdot K_1^2}{z_1^2 \cdot \text{sen}(2 \cdot \alpha)} \cdot \left(1 + \frac{z_1}{z_2}\right)} = \sqrt[3]{\frac{2 \cdot 373,15^2}{18^2 \cdot \text{sen}(2 \cdot 20^\circ)} \cdot \left(1 + \frac{18}{45}\right)} = 12,32 \quad \left[\sqrt[3]{\frac{N}{\text{mm}^2}} \right]$$

ipotizzando che sia $\lambda_1 = \frac{b}{z} = 16$, è possibile calcolare il modulo

$$m \geq k \cdot \sqrt[3]{\frac{M_{t1}}{\lambda \cdot p_{am}^2}} = 12,32 \cdot \sqrt[3]{\frac{179049,3}{16 \cdot 313,03^2}} = 5,97 \quad [mm]$$

Scegliamo un modulo $m_1=6$ mm, i due diametri primitivi sono:

$$D_{p1} = m_1 \cdot z_1 = 6 \cdot 18 = 108 \text{ [mm]} \quad D_{p2} = D_{p1} \cdot i = 108 \cdot 2,5 = 270 \text{ [mm]}$$

La larghezza delle due ruote dentate vale:

$$B_1 = \lambda_1 \cdot m_1 = 16 \cdot 6 = 96 \text{ [mm]}$$

La velocità periferica è:

$$v = \omega_1 \cdot \frac{D_{p1}}{2} = 167,6 \cdot \frac{108}{2 \cdot 1000} = 9,05 \left[\frac{m}{s} \right]$$

essa è effettivamente superiore a 3 m/s.

La velocità angolare dell'albero di rinvio vale

$$\omega_2 = \frac{\omega_1}{i_1} = \frac{167,6}{2,5} = 67,04 \left[\frac{rad}{s} \right] \quad n_2 = \frac{n_1}{i_1} = \frac{1600}{2,5} = 640 \left[\frac{giri}{min} \right]$$

Il momento agente su tutto l'albero è

$$Mt_2 = \frac{P}{\omega_2} = \frac{30000}{67,04} = 447,49403 \text{ [Nm]} = 447\,494,03 \text{ [Nmm]}$$

Determiniamo le dimensioni del secondo ingranaggio (ruote 3 e 4)

Il relativo numero minimo di denti è:

$$z_{3min} = \frac{2}{\sqrt{[u^2 + (1+2 \cdot u) \cdot \text{sen}(2 \cdot \alpha)] - u}} = \frac{2}{\sqrt{[3,2^2 + (1+2 \cdot 3,2) \cdot \text{sen}(2 \cdot 20)] - 3,2}} = 15,093$$

Per mantenere il rapporto di trasmissione pari a 3,2 e tenendo in conto che il numero di denti delle ruote devono essere per forza numeri interi, i valori possibili per z_3 sono 15 e 20.

Scegliamo $z_3=20$ e ricaviamo il numero di denti della quarta ruota $z_4 = i_2 \cdot z_3 = 3,2 \cdot 20 = 64$

Calcoliamo adesso il modulo per questo accoppiamento.

$$k_3 = \sqrt[3]{\frac{2 \cdot K_1^2}{z_3^2 \cdot \text{sen}(2 \cdot \alpha)} \cdot \left(1 + \frac{z_3}{z_4}\right)} = \sqrt[3]{\frac{2 \cdot 373,15^2}{20^2 \cdot \text{sen}(2 \cdot 20^\circ)} \cdot \left(1 + \frac{20}{64}\right)} = 11,24 \left[\sqrt[3]{\frac{N}{mm^2}} \right]$$

ipotizzando che sia $\lambda_3 = \frac{b_3}{z_3} = 15$, è possibile calcolare il modulo

$$p_{am2} = 24,5 \cdot \frac{HB}{\sqrt[6]{n_2 \cdot h}} = 24,5 \cdot \frac{217}{\sqrt[6]{640 \cdot 15000}} = 428,54 \text{ [MPa]}$$

$$m_2 \geq k_3 \cdot \sqrt[3]{\frac{Mt_2}{\lambda_3 \cdot p_{am2}^2}} = 11,24 \cdot \sqrt[3]{\frac{179049,3}{16 \cdot 428,54^2}} = 6,83 \text{ [mm]}$$

Scegliamo un modulo $m_1=7$ mm e quindi:

$$D_{p3} = m_2 \cdot z_3 = 7 \cdot 20 = 140 \text{ [mm]}$$

$$D_{p4} = D_{p3} \cdot i_2 = 140 \cdot 3,2 = 448 \text{ [mm]}$$

$$B_2 = \lambda_2 \cdot m_2 = 15 \cdot 7 = 105 \text{ [mm]}$$

Calcolo albero di rinvio

Dal manuale di meccanica menzionato in precedenza, poniamo il coefficiente di sicurezza dell'albero $\gamma_a = 4$ e ricaviamo le tensioni ammissibili:

$$\sigma_{ama} = \frac{R_{ma}}{\gamma_a} = \frac{750}{4} = 187,5 \text{ [MPa]} \quad \text{e} \quad \tau_{ama} = \frac{\sigma_{ama}}{\sqrt{3}} = \frac{187}{\sqrt{3}} = 108,25 \text{ [MPa]}$$

Per iniziare ricaviamo le forze ed momenti agenti sull'albero.

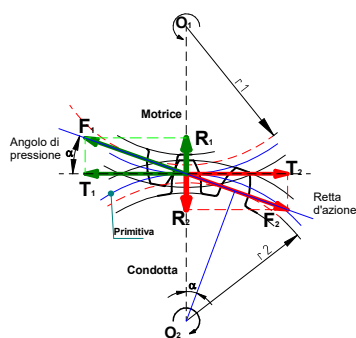


Figura: A

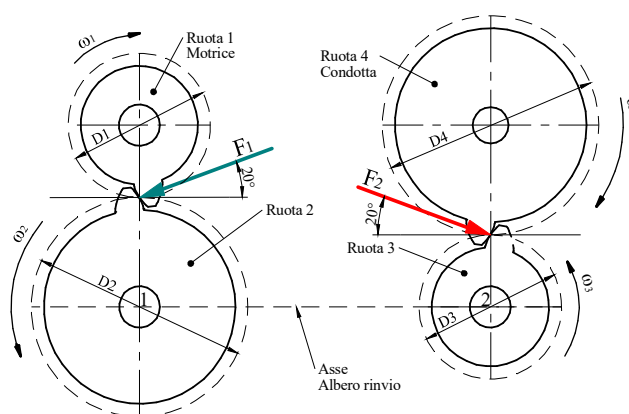
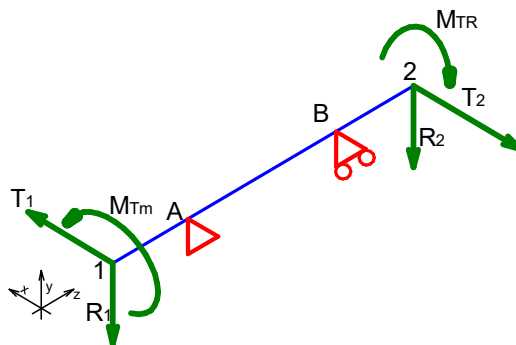


Figura B

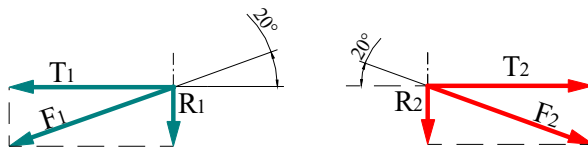
Con riferimento alle figure A e B

- nella figura A sono riportate le azioni che si scambiano i denti di una ruota dentata quando ingranano: esistono due forze, uguali e contrarie, alla forza fatta dalla ruota motrice su quella mossa (in rosso in figura) si oppone una forza di reazione (in verde in figura) della ruota condotta;
- nella figura B sono riportati i due ingranaggi e le forze che agiscono sulle ruote calettate sull'albero di rinvio.

Nelle figura che segue riportiamo un'assonometria dell'albero con le forze ed i momenti agenti, in particolare delle due forze sono riportate le componenti radiali e tangenziali.



Calcoliamo adesso l'intensità delle due forze F e delle componenti R e T riportate nella figura che segue.



Sulla ruota 2 calettata nella sezione 1 si ha

$$T_1 = \frac{2 \cdot M_{t2}}{D_2} = \frac{2 \cdot 447620}{270} = 3315,7 \text{ [N]} \quad R_1 = T_1 \cdot \text{tg}(\alpha) = 3315,7 \cdot \text{tg}(20) = 1206,82 \text{ [N]}$$

$$F_1 = \frac{T_1}{\cos(\alpha)} = \frac{3315,7}{\cos(20)} = 3528,5 \text{ [N]}$$

Sulla ruota 3 calettata nella sezione 2

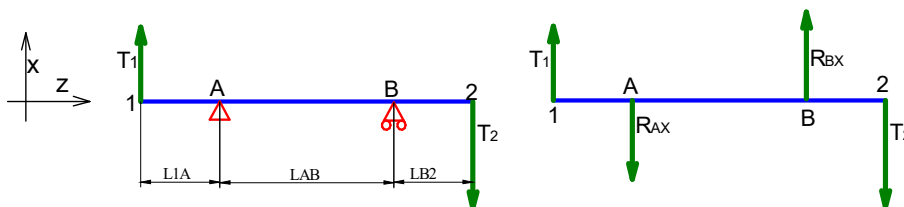
$$T_2 = \frac{2 \cdot M_{t2}}{D_3} = \frac{2 \cdot 447620}{140} = 6394,57 \text{ [N]} \quad R_2 = T_2 \cdot \text{tg}(\alpha) = 6394,57 \cdot \text{tg}(20) = 2327,43 \text{ [N]}$$

$$F_2 = \frac{T_2}{\cos(\alpha)} = \frac{6394,57}{\cos(20)} = 6804,96 \text{ [N]}$$

Analizziamo adesso le azioni interne all'albero nei due piani xz e yz

Piano xz

Disegniamo lo schema dell'albero e del relativo corpo libero associato.



Per il calcolo delle reazioni vincolari applichiamo due volte la relazione $\sum M_y = 0$
 Calcoliamo i momenti rispetto al punto A

$$T_1 \cdot L_{1A} + T_2 \cdot L_{A2} - R_{Bx} \cdot L_{AB} = 0$$

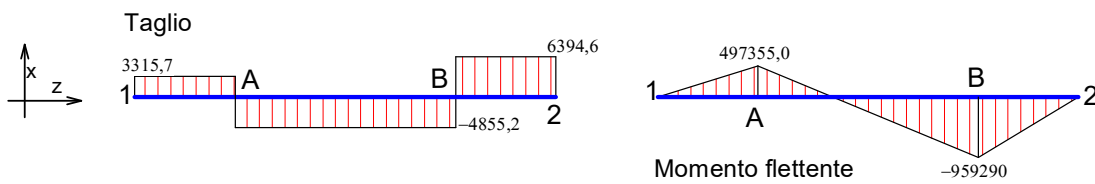
$$R_{Bx} = \frac{T_1 \cdot L_{1A} + T_2 \cdot L_{A2}}{L_{AB}} = \frac{3315,7 \cdot 150 + 6394,6 \cdot 450}{600} = 11249,7 \text{ [N]}$$

Calcoliamo i momenti rispetto al punto B

$$T_1 \cdot L_{1B} + T_2 \cdot L_{B2} - R_{Ax} \cdot L_{AB} = 0$$

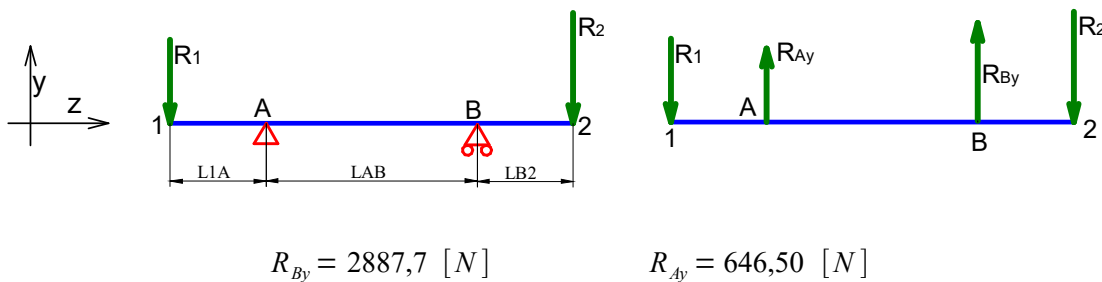
$$R_{Ax} = \frac{T_1 \cdot L_{1B} + T_2 \cdot L_{B2}}{L_{AB}} = \frac{3315,7 \cdot 450 + 6394,6 \cdot 150}{600} = 8170,9 \text{ [N]}$$

Il diagramma dell'andamento del taglio e del momento flettente M_{fy} sono rappresentati nei grafici che seguono

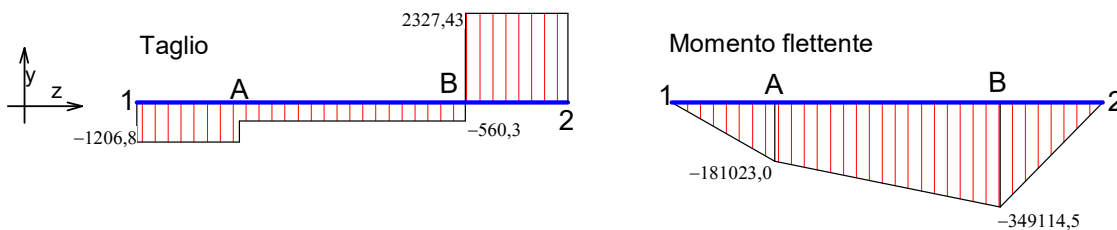


Piano yz

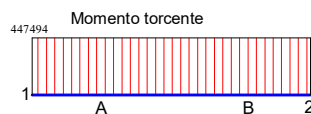
In modo analogo al calcolo precedente si trovano le reazioni vincolari che valgono



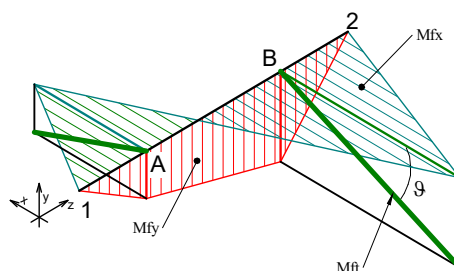
Il diagramma dell'andamento del taglio e del momento flettente M_{fx} sono rappresentati nei grafici che seguono



Il momento torcente è costante su tutto l'albero ed è pari a M_{t2}



Nel diagramma che segue sono riportati i diagrammi dei momenti nei due piani e il momento totale sulle sezioni A e B



Il momento flettente massimo si ha nella sezione B e vale

$$M_{ft} = \sqrt{Mf_{xB}^2 + Mf_{yB}^2} = \sqrt{349114^2 + 959290^2} = 1020741 \text{ [Nmm]} = 1020,74 \text{ [Nm]}$$

In questa sezione agisce anche il momento torcente M_{t1} per cui il momento flettente ideale nella sezione vale

$$Mf_{ip} = \sqrt{M_{ft}^2 + 0,75 M_{T2}^2} = \sqrt{1020841^2 + 0,75 \cdot 447494^2} = 1091887,5 \text{ [Nmm]} = 1091,88 \text{ [Nm]}$$

Siamo adesso in gradi di ricavare il diametro minimo della sezione B

$$d_B \geq \sqrt[3]{\frac{32 \cdot Mf_{ip}}{\pi \cdot \sigma_{ama}}} = \sqrt[3]{\frac{32 \cdot 1091887,5}{\pi \cdot 187,5}} = 38,999 \text{ [mm]}$$

Considerando i diametri interni dei cuscinetti si hanno i seguenti valori 40, 45, 50 mm

Scegliamo come diametro il valore 40 mm, useremo lo stesso cuscinetto anche nella sezione A

Nelle sezioni di estremità 1 e 2 agisce il solo momento torcente per cui:

$$d_2 \geq \sqrt[3]{\frac{16 \cdot M_{T2}}{\pi \cdot \tau_{ama}}} = \sqrt[3]{\frac{16 \cdot 447620}{\pi \cdot 108,25}} = 27,62 \text{ [mm]}$$

Se la trasmissione della coppia avviene mediante linguetta, per tener conto della cava di quest'ultima, il diametro minimo dovrà essere maggiorato di 5 mm per cui sceglie un diametro $D_1 = D_2 = 35 \text{ mm}$