

РАЗРАБОТКА КОНСТРУКЦИИ РЕМЕННОЙ ПЕРЕДАЧИ, ОБЕСПЕЧИВАЮЩЕЙ УПРАВЛЯЕМЫЕ ЗАКОНЫ ДВИЖЕНИЯ ВЕДОМОГО ШКИВА

Джураев Анвар Джураевич, Касимов Аброр Алиёрович

Ташкентский институт текстильной и лёгкой промышленности Ул. Шохжахон 5, 100000, г. Ташкент, Республика Узбекистан

ARTICLE INFO.

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

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.

<http://www.gospodarkainnowacje.pl/> © 2023 LWAB.

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.

Существующая напряженность - это проект закона, чтобы изменить закон сети для колковы барабан растяжения сети против растягивающего ролика, чем расширение, является нехваткой этой структуры. 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. 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 [2]. 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. Лента эксцентрик - это кинематическое соединение в форме 2-х ведущих шкив и 4-й пробелы, включая 8-х ведущих 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. В процессе работы будет 12 жестких роликов с 3 сиськами. 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) DPH4 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 DPH2 изменяется 7 через переключатель на 8 шкивов, а затем 14 шкив и 4 твердые ролики через 14. В технологических машинах (уборка, в неволе и т. д.). DPH4, DS, DPH2 не будет принят на 15% больше, чем в значениях S, PH2 и PH4. 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 [3].

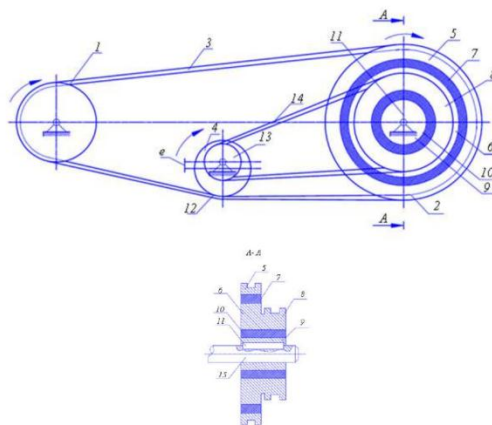


Рис.1. Схема ременная передача, стабилизирующая движение ведущего шкива

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

где, $U_{2,4} = U_{8,13}$ здесь $U_{2,4}$ - передаточное число между шкивом и 4-мя 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. 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. Murodov, O. J., & Adilova, A. S. (2022). Evaluation of the performance of a cyclone dust collector used to reduce environmental pollution in cotton processing plants. In IOP Conference Series: Earth and Environmental Science (Vol. 1112, Issue 1, p. 012150). IOP Publishing. <https://doi.org/10.1088/1755-1315/1112/1/012150>.
2. Kasimov A.A. New string transmission for technological machine actuators // “XXI materials of the republican scientific-online conference on the development prospects of scientific development in the century and the role of innovations in them. Tashkent-2019. pp.-103-104.

3. Djurayev A.D., Kasimov A.A. Paxtani tozalash texnologik mashinalarining tasmali uzatmalarini tasma tarangligini uning tarmoqlari uzayishiga ta'siri// Journal of Advanced Research and Stability Volume: 03 Issue: 01 | Jan - 2023 ISSN: 2181-2608.pp.236-239.
4. Murodov, O. (2019). Perfection of designs and rationale of parameters of plastic Koloski cleaning cleaners. International Journal of Innovative Technology and Exploring Engineering, 8(12), 2640-2646.
5. Djurayev A.D., Kasimov A.A. Influence of Eccentric Pulleys on Increasing the Efficiency of Cleaning Cotton from Small Garbage // WEB OF SYNERGY: International Interdisciplinary Research Journal Volume 2 Issue 1, Year 2023 ISSN: 2835-3013 <https://univerpubl.com/index.php/synergy>.
6. Муродов, О. Д. (2021). Влияние формы сетки очистителя мелкого сора для хлопка-сырца на очистительный эффект. Технологии и качество, (2), 52-55.
7. Khojiev, M. T., Juraev, A. D., Murodov, O. D., & Rakhimov, A. K. (2019). Development of design and substantiation of the parameters of the separator for fibrous materials. International Journal of Recent Technology and Engineering, 8(2), 5806-5811.