

*А.Ф. КИРИЧЕНКО*, д.т.н.,  
*А.И. ПАВЛОВ*, к.т.н.

## ОБ ОШИБКАХ И НЕТОЧНОСТЯХ В ТЕОРИИ ЗАЦЕПЛЕНИЙ

Розглянені відокремлі положення та визначення теорії зубчастих зацеплень, в яких автор висловлює свої зауваження та утвердження.

В статье рассмотрены отдельные положения и определения теории зубчатых зацеплений, по которым автор высказывает свои замечания и утверждения.

Теория зубчатых зацеплений, наиболее полно изложенная в монографии Ф.Л.Литвина [1], по мнению авторов, содержит некоторые ошибки и неточности, которые отмечены в работе [2]. Однако некоторые ученые в области зубчатых передач продолжают утверждать, что Ф.Л.Литвин прав и не мог ошибиться.

**Цель работы** – пояснить и доказать правоту авторов с тем, чтобы в дальнейшем эти вопросы не поднимать.

**1. Уравнение Эйлера-Савари.** Записано оно в таком виде [1]:

$$\left( \frac{1}{\rho_1 - l} + \frac{1}{\rho_2 + l} \right) \sin \alpha = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} \quad (1)$$

для внешнего зацепления и для внутреннего зацепления

$$\left( \frac{1}{\rho_1 - l} - \frac{1}{\rho_2 - l} \right) \sin \alpha = \frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2}, \quad (2)$$

где  $\rho_i$  – радиусы кривизны контактирующих поверхностей;  $l$  – полюсное расстояние (от точки контакта до полюса передачи);  $\alpha$  – угол зацепления;  $R_i$  – радиусы делительных окружностей зубчатых колес.

Рассмотрим рис.1, где зацепление с выпукло-вогнутым контактом представлено построением Бобилье, когда точка контакта совпадает с полюсом передачи. Ведь разность  $\rho_i - l$  в знаменателе уравнений (1,2) и есть расстояние от центра кривизны  $C_1$  до полюса передачи  $W$ . Положение центра кривизны  $C_1$  определяется либо углом смещения  $\beta_1$  [2], либо величиной коэффициента разновидности ( $k=DE$ ), которые не входят в уравнения (1,2). Следовательно, с учетом углов смещения уравнение связи радиусов кривизн можно записать так:

$$\frac{\sin \beta_1}{\rho_1 - l} - \frac{\sin \beta_2}{\rho_2 - l} = \frac{\cos(\alpha + \beta_1)}{R_1} - \frac{\cos(\alpha - \beta_2)}{R_2},$$

где  $\alpha$  – текущий угол зацепления,  $\beta_i$  – углы смещения.

В частном случае, когда коэффициент разновидности  $k = \infty$ , углы смещения равны углу зацепления, уравнение (3) с учетом знаков радиусов кривизны принимает вид (1,2). Вывод уравнения (3) помещен в работе [2].

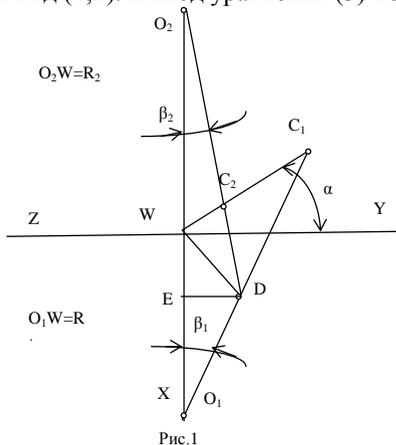


Рис.1

**2. Достаточное условие обкатности зацеплений.** Оно обеспечивает одновременное контактирование двух или даже трех пар зубьев прямозубой передачи и линейный контакт в косозубой передачах, чего нет в теории, приведенной Ф.Л.Литвином. Поэтому многие ученые, ссылаясь на необходимое условие [1, с. 271], пытались создавать всевозможные зацепления, например, синусоидальное [3], в которых не обеспечивалась обкатность по профилю зубьев. В результате в прямозубых передачах в контакте находилась постоянно одна пара зубьев, что эквивалентно коэффициенту перекрытия  $\varepsilon=1$ . Такое зацепление не могло быть лучше эвольвентного, даже если в контакте находились выпуклая и вогнутая поверхности. А в косозубой передаче линейный контакт сводился к точечному, что также не является улучшением условий работы зубчатой передачи.

Единственный выход обеспечения обкатности зацепления по профилю зубьев в задании постоянства коэффициента разновидности ( $k=\text{const}$ ), что приводит к дифференциальным уравнениям [2]

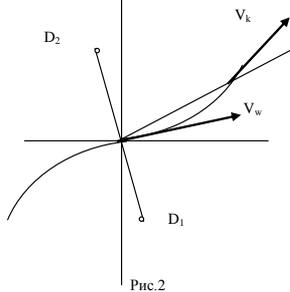
$$y'' = \frac{y'(1+y'^2)}{ky' + x}; \quad (4)$$

$$z' = \frac{kz + x^2}{x(k+z)} \quad (5)$$

и последующего их решения. Уравнение (5) используется для определения линии плоского зацепления, а уравнение (4) – для построения контура зуба инструментальной рейки. При составлении уравнений (4,5) положено, что начало координат находится в полюсе передачи, ось абсцисс связывает

центры вращений, а оси ординат и аппликат перпендикулярны к оси абсцисс и направлены в противоположные стороны.

**3. Коэффициент перекрытия** тесно связан с достаточным условием обратности. Если  $k = \text{const}$ , то коэффициент перекрытия может быть больше единицы. В случае, если зацепление двухстороннее [2], то мгновенный центр скоростей шатуна рычажного механизма, полученного построением Бобилье, может иметь два положения (рис.2).



Но при этом величина коэффициента разновидности одинакова, так как только в этом случае выполняется теорема Грассгофа [4] о равенстве проекций скоростей двух точек на прямую, их соединяющую. Этому замечания в теории зубчатых зацеплений нет, потому что нет и условия.

**4. Ось зацепления пространственной передачи.** Вообще, Ф.Л.Литвин относит к пространственным передачам все косозубые передачи. Стандартом [5] уточнено, что к пространственным передачам относятся только такие, у которых оси вращения не лежат в одной плоскости, в противном случае это плоские передачи. И тогда определение оси зацепления соблюдается строго. Для плоских передач (цилиндрических и конических) ось зацепления лежит в плоскости, образованной осями вращений.

Для пространственных передач, к которым можно отнести червячные, винтовые, гипоидные, спироидные и гиперболоидные, предполагалось, что осей зацепления две [1, с.126]. Исходя из определения оси зацепления установлено автором [2], что для пространственной (гиперболоидной) передачи (рис.3) такая ось единственна, проходит через полюс передачи и направлена по плоскости, параллельной осям вращений зубчатых колес под углом  $\beta$  к плоскости, образованной осью с меньшей угловой скоростью и отрезком, отражающим кратчайшее расстояние между осями вращений, величина которого определяется по формуле

$$\beta = \arctg i, \quad (6)$$

где  $i$  – передаточное число.

**Выводы.** 1.Здесь показано, что для общего случая зацепления уравнение связи радиусов кривизны контактирующих поверхностей имеет

