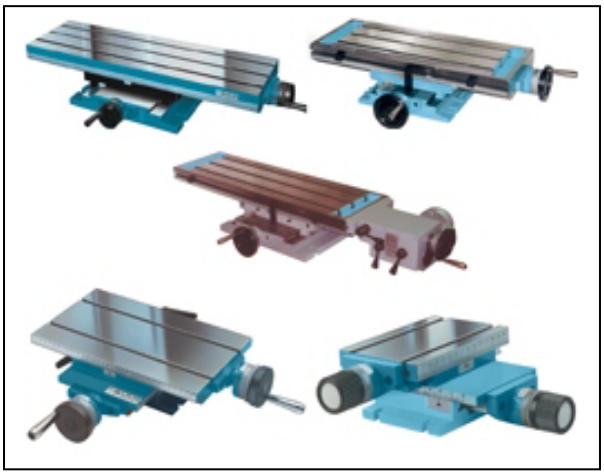
تحويل الحركة

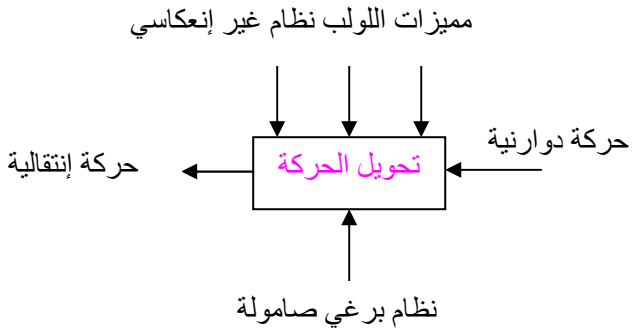
A. تمهيد: توجد عدة أنواع من الأجهزة لتحويل الحركة منها

- نظام برغي صامولة .
- نظام ساعد ومدور.
- نظام ترس وشبيكة.
- نظام الكامات
- نظام لامركزية.

1. نظام برغي صامولة



a. الوضيفة:



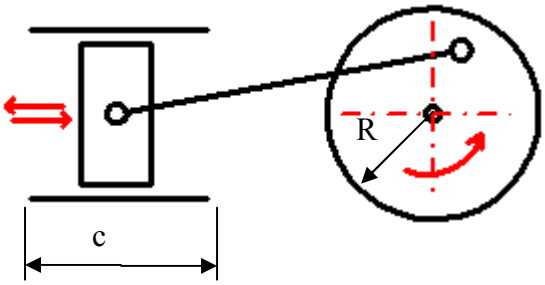
العلاقة

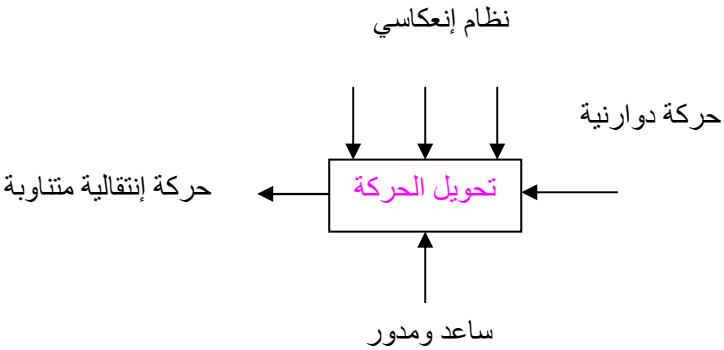
1دورة للبرغي =خطوة الصامولة

2. مردود النظام:

- النظام غير إنعكاسي.
- جهود معتبرة لولب شبه منحرف أو مربع.
- جهود ضعيفة للولب المثلثي .
- لتحسين مردود النظام نعوض الإحتكاك بالتدحرج وذالك بإدخال الكريات بين المجاري للولبة.

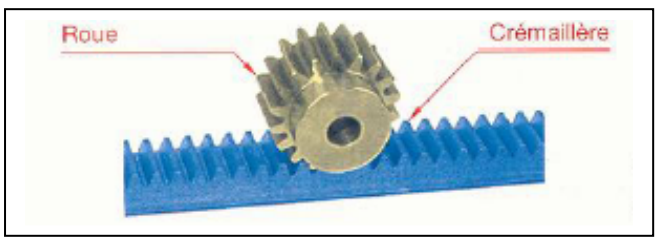
3. نضام ساعد ومدور:

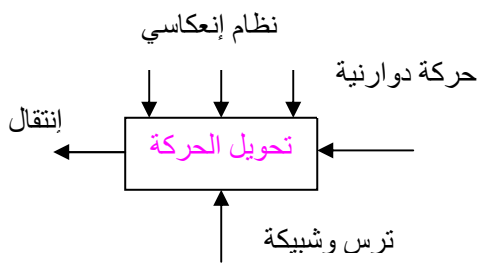




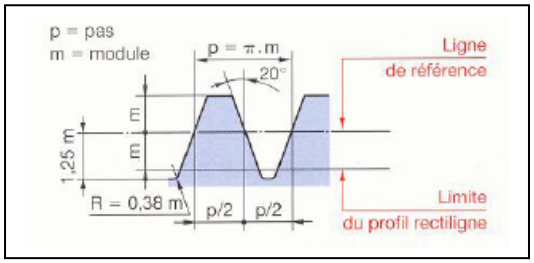
العلاقة: $C=2R$

4. نظام شبيكة وترس:





تحويل الحركة

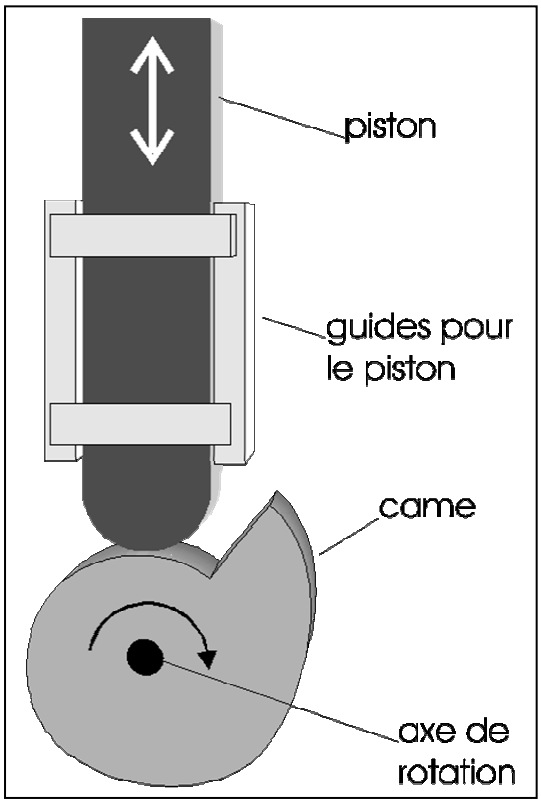


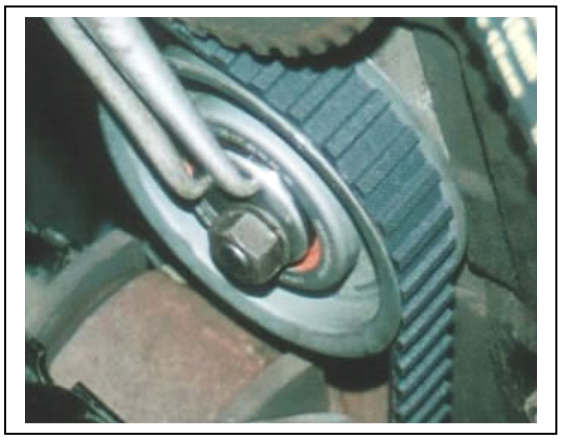
- الخوطوةp
- الخط الأساسي
- أرتفاع السن h
- تاج السن ha
- جذر السنhf

دورة واحدة للترس تناسب إنتقال الشبيكة بالخطوة * عدد الأسنان

$$Z*P=Z.m.\pi=d.\ \pi$$

5. **نظام التحويل بالكامات**: الكامات لها أشكال كيفية تحول الحركة الدوارنية الى حركة إنتقالية متناوبة
6. **نظام لامتراكز**:



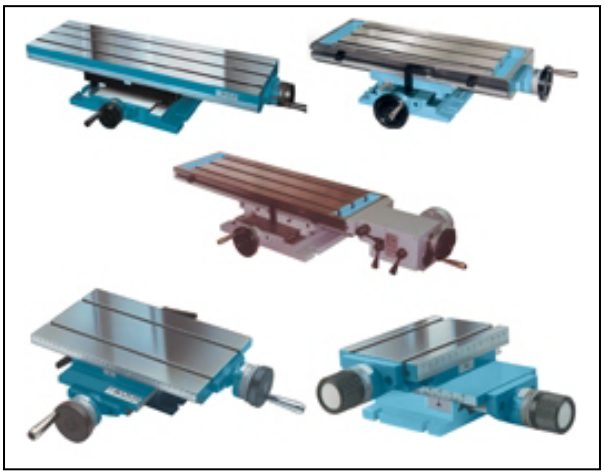


تحويل الحركة

A. تمهيد: .....

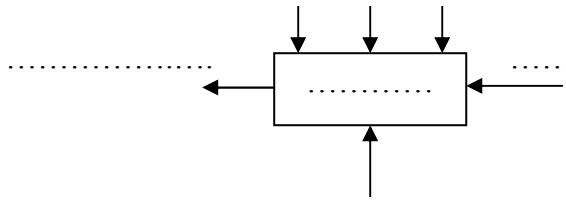
- .....
- .....
- .....
- .....
- .....

1. نظام برغي صامولة



a. الوضيفة:

مميزات اللولب نظام غير إنعكاسي



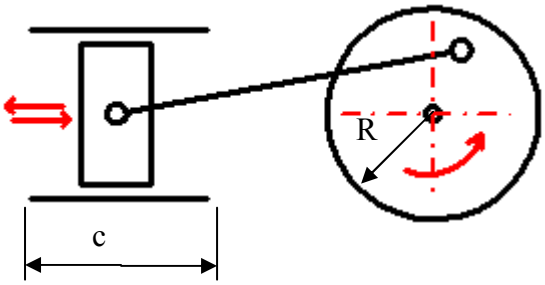
العلاقة :

.....

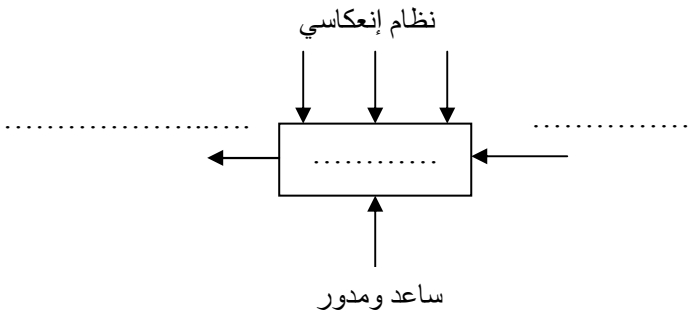
2. مردود النظام:

- .....
- .....
- .....
- .....

3. نضام ساعد ومدور:

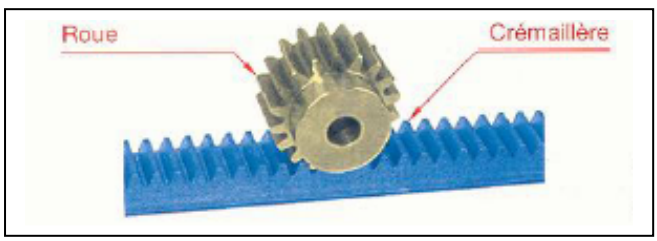


نظام إنعكاسي

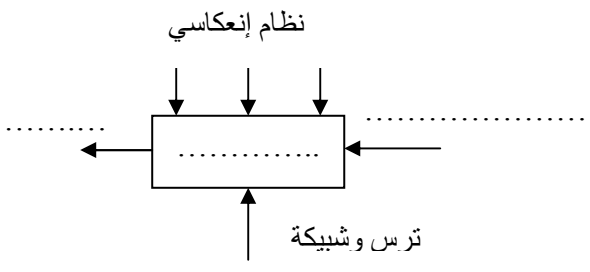


العلاقة: $C=2R$

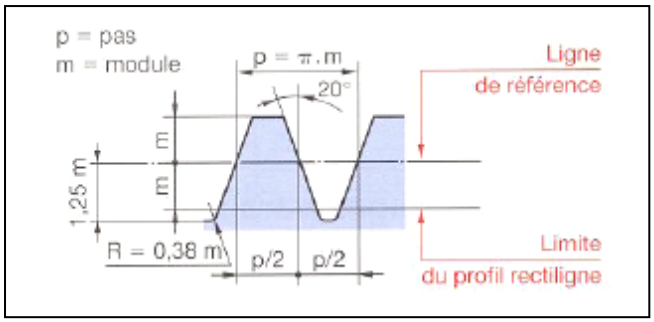
4. نظام شبيكة وترس:



نظام إنعكاسي



تحويل الحركة



- .....
- .....
- .....
- .....
- .....

.....

$$Z*P=Z.m.\Pi=d.\ \Pi$$

5. **نظام التحويل بالكامات**: .....
6. **نظام لامتراكز**: