Subject
Date

طراحی قیدوبند

1- مقدمه: تعاریف، تاریخچه، معرفی انواع قیدوبند، مراحل طراحی و ...

2- اصول موقعیت دهی
- اصول و روش های موقعیت دهی
- طراحی اجزا موقعیت دهنده ها
- هم مرکز کننده ها

3- تعویض / بازو بسته کردن قیدوبندها - ملاحظات طراحی

4- روش های گیره بندی / Clamping
- طراحی اجزا گیره بندی

5- راهنمای ابزار / روش های دستگاری

6- طراحی چند قیدوبند

7- نقطات استاندارد بکاری قیدوبندها.

Reference: 1) Jig and Fixture design manual E.K Henriksen

2) Jig and Fixture design F.D Jones

3) Jig and Fixture P.H Joshi

4) Tool design H.W Pollack.

Scanned with CamScanner

Subject
Date 96/11/21

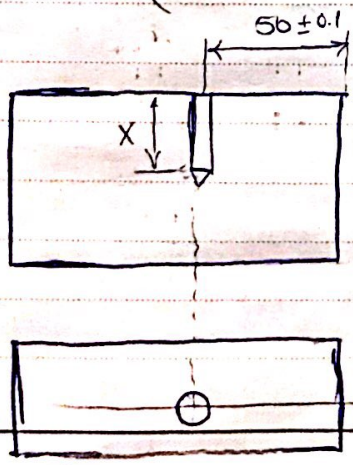
جلسه 1

وظیفه تیزدیزها: موقعیت دهی و نگه داشتن قطعه کار برای فرایند تولیدی.

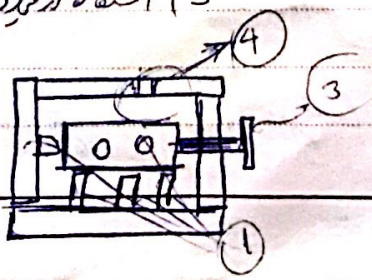
کاربرد تیزدیزها: ماشینکاری، جوشکاری، مونتاژ، عملیات حرارتی، اندازه گیری، شکل دهی.

وظیفه تیزدیز: ① موقعیت دهی صحیح و دقیق قطعه کار ② تعلیق قطعه کار و موقعیت گیری شده
③ محکم نگه داشتن قطعه کار (Clamping) ④ تنظیم ابزار با هدایت ابزار
(لوازم ماشینکاری)

اهداف اصلی و محسنات استفاده از تیزدیزها: ① افزایش قابلیت تولید ② قابلیت تعویض (Interchangability) ← تولید قطعات با کیفیت یکنواخت.
productivity
③ کاهش زمان لازم اپراتوری ④ افزایش پایداری ماشین ابزار ⑤ افزایش سرعت تولید.



1) علامت گذاری و سنبه نشان
2) فرز CNC
3) استفاده از تیزدیز.



PAPCO

Scanned with CamScanner

Subject Jig and Fixture

Date 96.11.27

مراحل طراحی فیکسچر:

۱) پیش مرحله طراحی
- ارزیابی اقتصادی
- بررسی امکانات موجود کارگاهی
- بررسی دقت ابعادی اطلاعات لازم در مورد قطعه و مراحل عملیات و

مثال: عملیات سوراخکاری ۲ سوراخ روی یک قطعه

عملیات بدون فیکسچر	1) اندازه گیری، علامت گذاری، سنبه زنی	2 min	3000 R/min	X
	2) بستن و سوراخکاری قطعه	2.5 min	5000 R/min	
با فیکسچر	1) بستن و سوراخکاری قطعه	2.5 min	5000 R/min	Y

هزینه طراحی و ساخت فیکسچر = 600,000 R

$X = 2(3000) + 2.5(5000) = 18500\ R$ $\quad Y = 2.5 * 5000 = 12500\ R$

$$Q = \frac{6,000,000}{18500 - 12500} = 1000 \text{ قطعه}$$

حداقل تعداد قطعه ای که باید تولید شود تا صرفه اقتصادی داشته باشد

$Q = \frac{C}{X - Y}$ — C: هزینه ساخت فیکسچر؛ X: هزینه عملیات بدون فیکسچر؛ Y: هزینه عملیات با فیکسچر

همه تیراژ (تعداد قطعات) بیشتر از این مقدار باشد صرفه اقتصادی دارد.

این عدد تقریبی است و طراح می دهد.

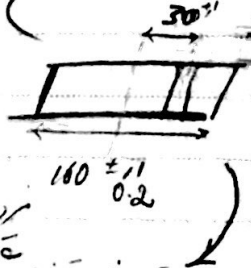
کیفیت قطعه تولید شده

- ابعاد قطعات
- قرارگیری سطوح (تولید انبوه)

کمتر از 1000 تا باید استفاده کنیم.

۱) اطلاعات قطعه
- 80٪ شناخته شده
  - ابعاد قطعات
  - فرآیند ساخت قطعات
  - جنس قطعات
- 20٪ خواص جنس قطعه

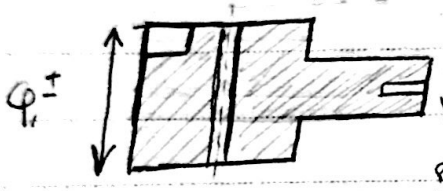
مرحله بعد: طراحی فیکسچر



Scanned with CamScanner

Subject
Date

② ترتیب و نوع عملیات ← process plan



ترتیب ← اول کدام قطر اندازه بعد دوم کدام قطر اندازه گذاری شود.

نقشه طراحی محصولاتی که چند بعدی هستند باید کدام وجه اول شروع شود؟

نقشه باید حتما قطعه سه بعدی را کامل نشان دهد. (ترتیب عملیات)

نوع عملیات و ماشین استفاده شده: فرز عمودی یا افقی - تراش - تراش اینه (دریل) - سنگ سطح و ...

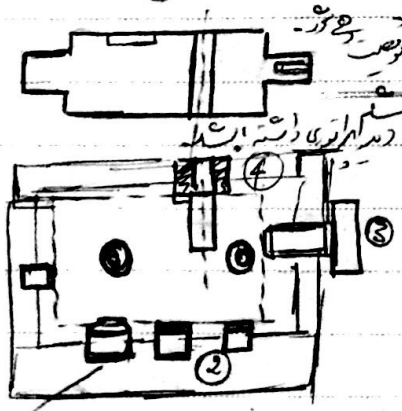
Broaching

نوع تجهیزات

برای قطعات تولید انبوه مثل دنده ها می توان از تجهیزات اختصاصی استفاده کرد که صرفه باشد.

هزینه استفاده از جزء مثل سنگی با تراش ← طراحی چند بعدی موثر است.

طراحی اجزاء تجهیزات مثل جیگ و فیکسچر و قطعاتی چند بعدی جزء کار ماست.



2) انتخاب سیستم موقعیت دهی در طراحی اجزا موقعیت دهنده

اگر نیاز است ← طراحی تعلیق قطعه کار

3) انتخاب سیستم گیره بندی در طراحی اجزا گیره بندی

هدایت ابزار

4) گیره بندی از اجزای ابزار ← انتخاب نوع طراحی و شکل سطح کاری

مرجع، نیروی لازم، نیروی ابزاری و ... استحکام کافی داشته باشد.

محل گیره بندی: نیروی گیره بندی

5) طراحی سایر اجزا + انتخاب طراحی بدنه و ...

صلبیت کافی داشته باشد (نیروی ابزار و ...) - نحوه خروج براده - صرفه اقتصادی و ...

Scanned with CamScanner

Reza Condio

Subject

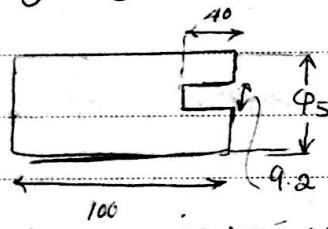
Date

96.12.5

تلرانس و انطباقات

تلرانس : مجموعه مجاز خطاهای هندسی - عدد مطلق و بدون واحد

به چند نوع دقت نشان داده می شود : ۱- تلرانس روی عدد ۲- تلرانس عمومی (کل)



② General Tolerence

برای مواقع که استاندارد اعلام داده می شود - بدون علامت عدد می دهند

↳ DIN 7168 m → Coarse
medium
Fine

ISO ——

۳- روی نقشه انطباق را چگونه می دهند

φ16h6 — φ20H7

φ20H7 = φ20 ±0.05 : جدول انطباقات

φ20 ±0.05 : (دوطرف مساوی) Biaxial

تلرانس هایی که دست نمی توانند صورت

یا صورت دوطرف نامساوی باشد :

- حداکثر مجاز
- حداقل مجاز

یک طرف صفر باشد

یکی + و دیگری -

φ20 +0.05 -0.02

... حداکثر اختلاف انطباق

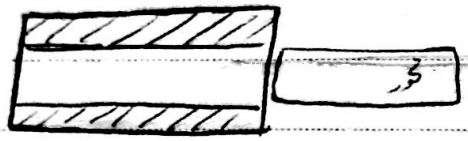
ما انطباقات را به ۴ گروه تقسیم بندی میکنیم :

PAPCO

Scanned with CamScanner

Subject
Date 96 . 12 . 5

۱- انطباق آزاد (Running Fit) اجازه جرخش و حرکت محوری را به محور داخل می دهد.



• در قطعاتی که عناصر کاربردی دارند.

• مثال در پیچ و مهره: انطباق بین قطعه نر و ماده

۲- انطباق جذب (push fit) برای انطباق اجزای موتور لنت ترمز کاربرد دارد.

• معمولا برای موتورهای دیزلی از این انطباق استفاده می شود. ولی امروزه جرخش خارج شده اند

• در پیچ و مهره، انطباق عموما در پیچ هایی که قابل تعویض باشند و پیچ از این نوع استفاده می شود.

(معمولا در پیچ های اتومبیل از این انطباق استفاده می شود) که ۸۰٪ غیر قابل تعویض هستند.

۳- انطباق پرسی (press fit): اجازه حرکت و چرخش را در موتور حتی با نیروی جرخش باید رد داد.

• در پیچ و مهره: در عموم قطعات ثابت که ۸۰٪ از این نوع و اندازه) • انطباق پرس های کارخانه

باشد.

۴- انطباق نیروی یا اجباری برای موتورهای ژاپنی استفاده می شود در پیچ و مهره معمولا نداریم.

(force fit)

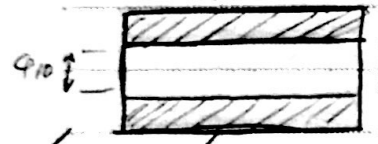
در روغن اول مکانیک ⊕ پیچ ندارم ولی در روغن بعد مکانیک ⊕ دارد.

Scanned with CamScanner

Subject Tajvid Future, AmirReza

Date ۹۶.۱۲.۵ AliReza Tondro

- خود داون انطباق:
  ۱- سیستم ثبوت محور (محور مبنا) : محور تراش ثابت نیست ← مطابق با یک نقطه مشخص
  ۲- سیستم ثبوت کوچک (برچ مبنا)



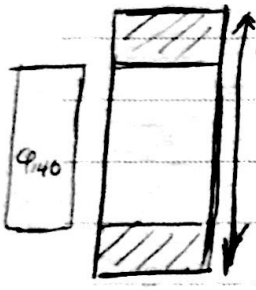
برقو ← ثابت
سنگ محور ← داخل تراشی

حالت اول

وقتی از ابزارهای استاندارد استفاده می‌کنیم، ساده‌تر است بدانیم چه تلرانسی ایجاد می‌کند.
وقتی می‌خواهیم از سنگ استفاده کنیم باید بدانیم از سوراخ محور استفاده کنیم. مثلاً H7 یا H10.

برقو 10 ← {Φ10 +0.02 +0.00}

حالت دوم



سنگ تولید: داخل تراشی ← حتماً باید از محور مبنا استفاده کند
استفاده کند ← (حتماً باید از سوراخ مبنا استفاده کند)
هم این داخل تراشی را تراش دهد هم آن را تراش دهد.
یعنی از ابزارهای استاندارد استفاده کنیم. محور مبنا استفاده کنیم.

Φ20 H7 ← برای سوراخ از جدول تلرانس استفاده کند
Φ20 h7 ← محور مبنا کوچک تر

□ (7) ← جزء دوم عدد IT هر چه بیشتر باشد تلرانس بیشتر است

دقت را خواندیم. ابزارهای استاندارد مثل متر و ... از انطباقات H استفاده می‌کنند.

(تلرانس را نمی‌دانند) هرچه H7 تولید می‌کند. سایزهای مختلف (۱۱۱ میلی‌متر) را.

PQPCO

موقع تعیین تلرانس Φ20S7 ، Φ20H7 تولید کند.

Scanned with CamScanner

Subject
Date 96 ·12· 5

انواع تلرانس گذاری

مثال:

$\Phi 20\, H7 = 20^{+0.021}_{+0.00}$ ← حرفی

$\Phi 20\, H8 = 20^{+0.033}_{+0.00}$

$\Phi 20\, H11 = 20^{+0.13}_{+0.00}$ ← عددی

1) انواع رلهی: $H7/f6$ $H8/f7$

$(\Phi 20\, f6 = 20^{-0.016}_{-0.034})$ $(\Phi 20\, H7 = 20^{+0.021}_{+0.000})$

خودروسازی حلت از نوع دوم حلت گشادی است

2) انواع جفت: $H7/h6$ یا $H8/h7$ (انواع + یک مثال دیگر)

$(\Phi 20\, h6 = 20^{+0.00}_{-0.017})$

3) انواع لغزشی $H7/p6$ ، $H8/p7$

$(\Phi 20\, p6 = 20^{+0.022}_{+0.035})$ ← خودروسازی حلت از نوع اشتدادی حلت پرفشار است

(مثال + ذکر) $(0.001 - 0.035)$

بیشتر خودروسازی است.

4) انواع تراشکاری: $H7/s6$، $H8/s7$

$H7/s6$ $H8/s7$

$3\left(\Phi 20\, s6 = 20^{+0.048}_{+0.035}\right)$ [0.014 - 0.048] : حداکثر +

مواد مورد استفاده در ساخت قالب و سنبه

1) Carbon Steel : 0.85% C

مقدار بسیار کمی سیلیکون دارند. و 0.5 تا 0.8% Mn

فولادهای کربنی به دلیل پایین بودن قابلیت تحت کاری در عمق به حدود 60-62 راکول می‌رسند.

از فولادهای کربنی می‌توان برای تولید حجم کم و تحت کار متوسط استفاده کرد.

هزینه این فولادها نسبت به فولادهای آلیاژی کمتر است.

2) فولادهای پرکربن : (High Tensile Steel = HTS)

0.4-0.6% C
0.6-1% Mn

قابلیت تحت کار کردن

سختی = 60 راکول

از این فولادها برای ساخت قالب‌های کوچک و متوسط استفاده می‌شود.

3) Mild Steel : 0.3% C , [0.1-0.8% Mn]

این فولادها از فولادهای کم‌کربن هستند و قابلیت تحت کار عمیق دارند

حالت گرفتن:
فولادهای ساختمانی →
حرارت دیده نمی‌شوند. این فولادها از نوع عملیات حرارتی
فقط حرارت تحت کار سطحی می‌شوند.

30-40 HRC

PAPCO

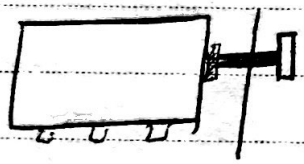
Scanned with CamScanner

Subject
Date 96.12.5

4) ... Carbon

... (1) ... (2) ...

5) ...



...

Scanned with CamScanner

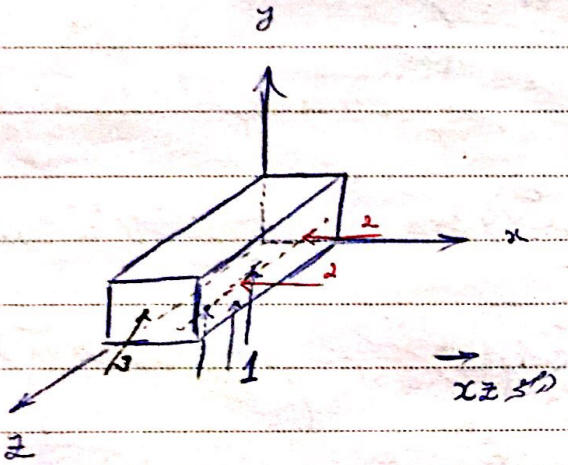
موقعیت دهی مدرجات اندازه‌ی

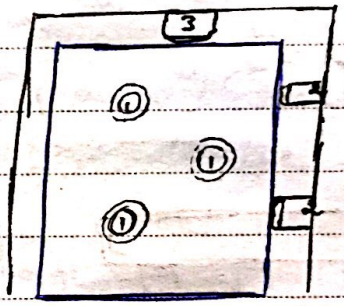
2

[redacted]

درجهت محور x و z (افقی)

درجات اندازه‌ی { در راستای حول این دو محور





xz صفحه

1 بین نقطه (3) : حول x, z و در راستای y

2 بین کنده : حول y و در راستای z

3 بین (-) : حرکت در راستای z

سیستم موقعیت دهی ←

قبل از شروع به انجام عملیات ماشین‌کاری

ولی ضمیمه کرده‌ایم ...

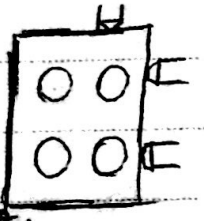
اصل 3-2-1 سیستم موقعیت دهی 3-2-1 : ترکیبی درست از ...

این اصل بیان می‌کند که هر جسم صلب، توسط ۳ نقطه در سطح زیرین (غیر هم‌راستا یک خط)، ۲ نقطه در سطح کناری و ۱ نقطه در سطح سوم (یک نقطه منفرد) باشد. (البته هر ۳ سطح باید عمود باشد)

این نقطه‌ها خود کامل موقعیت دهی شده است.

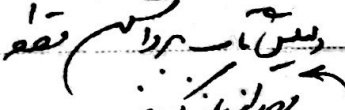
اصل 4-2-1 سیستم موقعیت دهی 4-2-1 در تقطات ابزار دستگاه

برای اطمینان و پایداری بیشتر قطعه کار در این سیستم، قطعه روی 4 نقطه از زیر حمایت می‌شود. (دقت خانه)



شرط برای استفاده از سیستم 4-2-1:

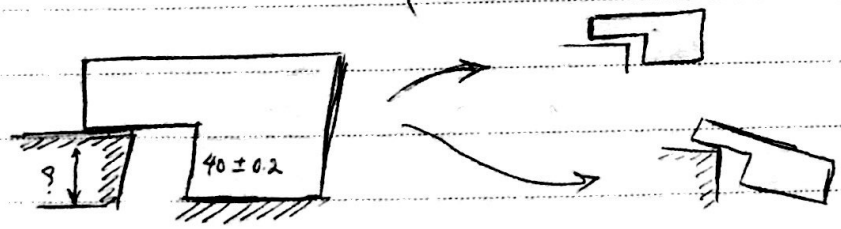
هر کدام روی ۳ نقطه می‌نشیند و مجموعاً روی 4 نقطه می‌نشیند.



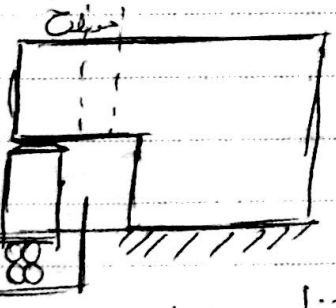
برای اینکه از استفاده از این سیستم مهندسی جلوگیری بشه، تفاوت ارتفاع بین نقاط تنظیم باشد.

• اگر نیروی قطعه‌کاری جهت برش عمود بر سطح بالای قطعه باشد، می‌توان از ۳ نقطه برای موقعیت‌دهی استفاده کرد.

موقعیت‌دهی اضافی، غیر ضروری است. چنانچه ۴ نقطه را موقعیت دهند یکی از آنها نباید برای قطعه کار تماس داشته باشد.



(کار از محکم‌کاری عیب می‌کند!)



Support (پین قابل تنظیم)

Scanned with CamScanner

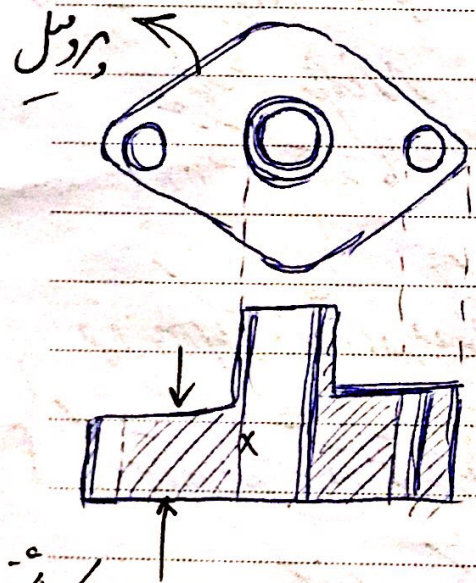
روش‌های موقعیت دهی

انتخاب روش ← (*) تعداد نقطه کار ← 1) چند نقطه کار
2) دقت بعدی نقطه کار ← دقت تکرار پذیری (دقت تکرار پذیری)
3) دقت ماشینکاری ← دقت موقعیت دهی (positioning)
4) ملاحظات اجتماعی / اقتصادی

(*) تعداد نقطه کار این را مشخص می‌کند.

روش‌های موقعیت دهی:
1- از سطوح مسطح (plane surface) (3)
2- دارای سطوح پروفیل یا قسمت مشخص (3)
3- سطوح استوانه‌ای (داخلی (سوراخ) / خارجی (محور)) (4)

(ممکن است قطعه‌ای همزمان این سطوح را داشته باشد.)



1) روش‌های موقعیت دهی از سطوح مسطح:

① سیستم 3-2-1 (متوسط) ② سیستم 4-2-1 (خوب)
③ استفاده از سطوح بیشتر جهت کنترل بهتر انحراف و لرزش

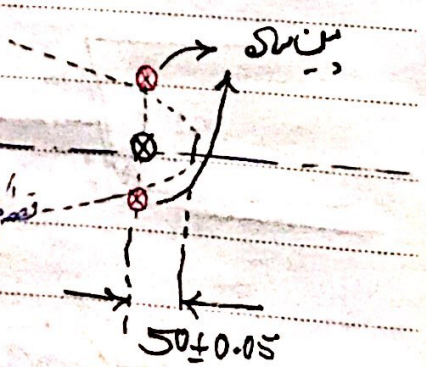
سطوح دقیق.

2) روش‌های موقعیت دهی از سطوح پروفیل:

1- استفاده از پین‌های خارج از مرکز.
2- Nesting (لانه‌ای)

کامل / partial (ناقص)

(*) در مواقعی که دقت به اندازه کافی نیست باید از پین‌های خارج از مرکز استفاده شود.

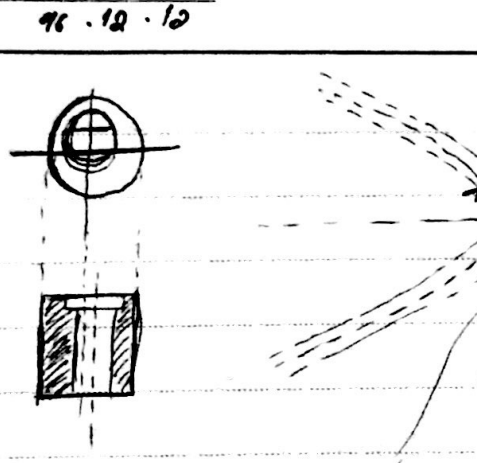


P4PCO

Scanned with CamScanner

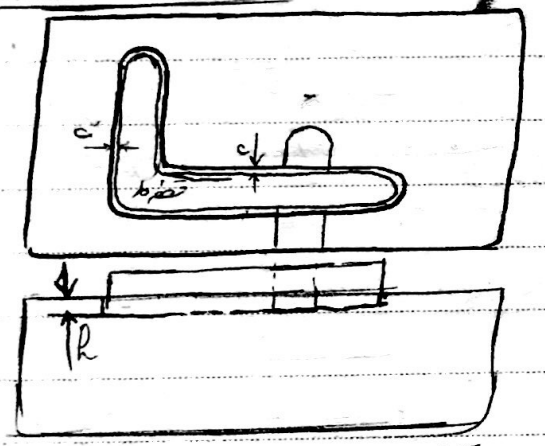
Subject Jig and Fixture
Date 96.12.10

از قطعاتی که در شابلن کار می‌شوند باید حداقل استفاده شود.



«Nesting: شبیه‌سازی یا شبیه‌سازی به جزء»

در این روش چند قطعه را در یک صفحه تولید می‌کنند.



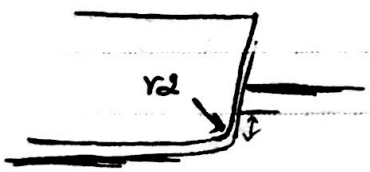
Nesting (قطعه، Nest) لغت
Nest اسم
به شبیه قطعات

نباید حداقل فاصله قطعات از لبه ماده کمتر باشد.

اگر لبه از حدی بیشتر شود از نظر اقتصادی ممکن است کمتر باشد. «لبه»

اسم Nest اگر هم باشد ممکن است باید از نوع (به خصوص اگر نیاز داشته باشد)

" اگر نیاز نباشد هم ممکن است هم خورده شود هم هزینه ماشینکاری زیادی می‌شود.



برای محفظه‌ها بهتر است حداقل از ۱ باید بیشتر باشد.

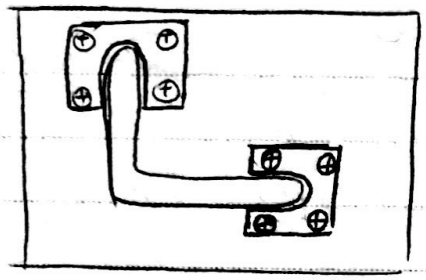
سوم: هزینه شبیه قطعات را نباید تنها از نظر اقتصادی بررسی کرد و دیگر نظرات را نادیده گرفت.

برخی اوقات نوع حالت دادن یک گروه به چون هزینه شبیه‌سازی

Scanned with CamScanner

Subject Jig and Fix
Date 96 . 12 . 19

96 . 12 . 19 Jig and fixture design



« Partial Nesting »

قرار: همه سطح در یک جهت، خودداری X برداشتن

قطعات شکل نیست، سایش کمتر، برش های Spark و Wire cut بعضی مواقع (برادن)

Partial Nesting کمتر ترجیح داده. گاهی موقعیت نصب مشکل ایجاد و بعضی مواقع سخت IPN از

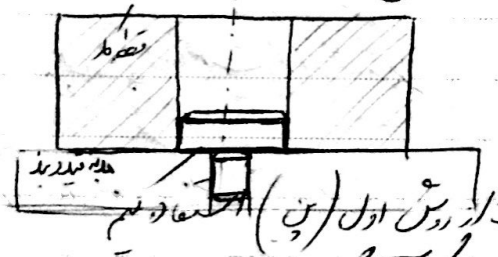
حدت کامل مماس تر و برخی مواقع سخت تر است.

(3) سطوح استوانه ای

الف) داخلی (سوراخ) ← ۱- استفاده از پین ساده (پین معمولی / پین بلند)

۲- پین مخروطی

۳- موقعیت دهی از دو سوراخ



سوراخ را از دو قسمت، همان سطح مماس

عمود بر محور سطح سوراخ

از سمت راست از روی اول (پین) استفاده می کنیم

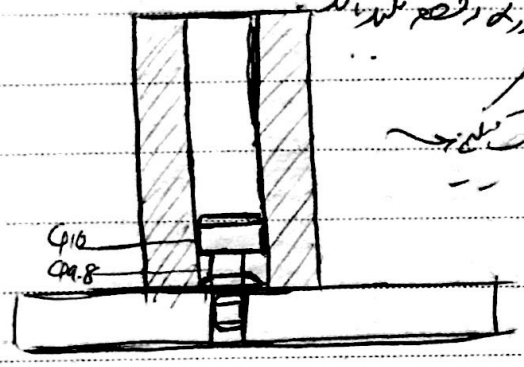
سوراخ زاویه نداشته باشد ← سوراخ های تیغه ای و فلزی زاویه دارند.

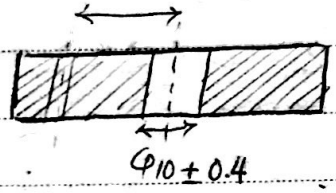
دقت اندازه صحبت زیاد نمی است، برخی مواقع 0.02 مناسب نیست دقیق تر

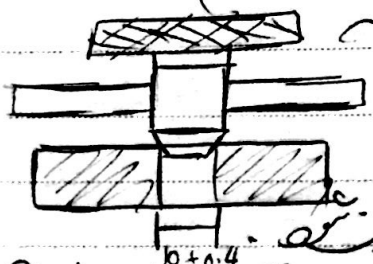
سوراخ 0.03 است دقیق است.

Scanned with CamScanner

Subject
Date







Scanned with CamScanner

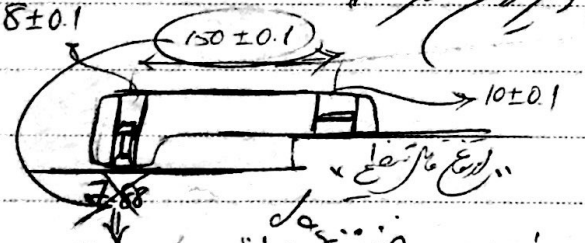
یکی از موارد استفاده از سطوح تخت، استفاده از فرمک (روشنایی) تراش است که در حقیقت یک سیستم موقعیت دهی ثابت است. (موقعیت دهی مخروطی)

در موقعیت دهی از روی سوراخ، مرسوم است از دو سطح استفاده می‌شود تا قطعه کاملاً موقعیت دهی شود.

شکل زیر

قطعه دارای ۳ درجه آزادی خواهد بود اگر هر دو پین ساده باشد

بنابراین یکی از پین‌ها را متفاوت با شکل یا از نوع پین دایموند انتخاب می‌کنیم. یکی استوانه‌ای ساده می‌شود. اگر این فاصله کم باشد، مانند قطعه تخت تراشی (اپراتوری ساده‌تر) و تلرانس کمتر



موقعیت جسم صلب در سطوح:

(علم دقت فاصله دو سطح خنثی تا سطح مماس)

در دو سطح دارای هم‌مرکزیت دو سطح دهم دقت در سطح partioning این باعث جمع می‌شود.

سطوح استوانه‌ای خارجی ← ۱- پرشی

۲- پرش ساده بلند

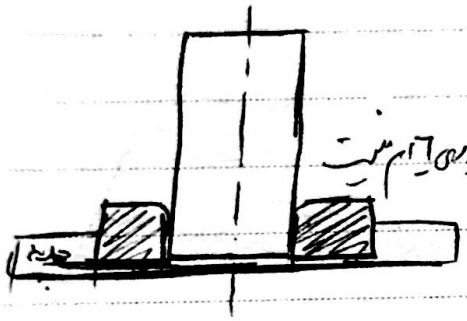
۳- پرش مخروطی

۴- استفاده از دقت استاندارد

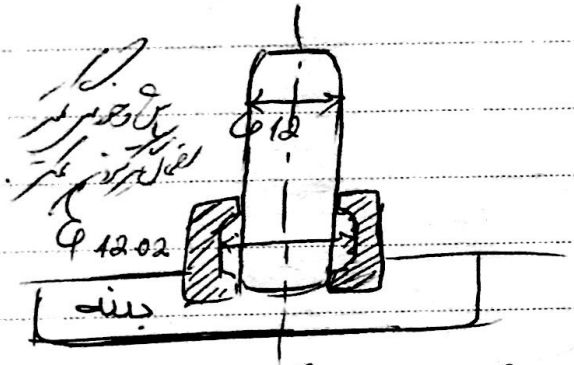
مزیت این سیستم موقعیت دهی لاستیکی

Scanned with CamScanner

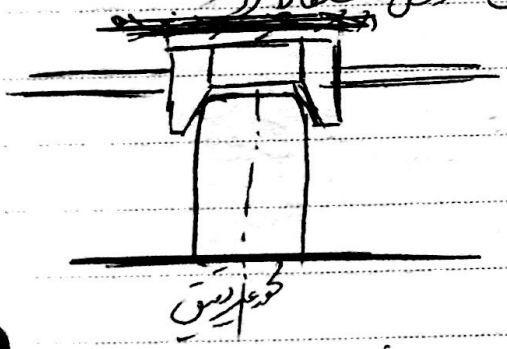
اگر سطوح خارجی را برای ارت و نوسانی مناسب باشند می‌توان از نوع ساده استفاده کرد.



در صورتی که قطعه بلند باشد.



نوع بین مخروطی قطعه‌ای دارای که غیر ترتیب است می‌توان از نوع مخروطی استفاده کرد که کاربرد خیلی کمی دارد.



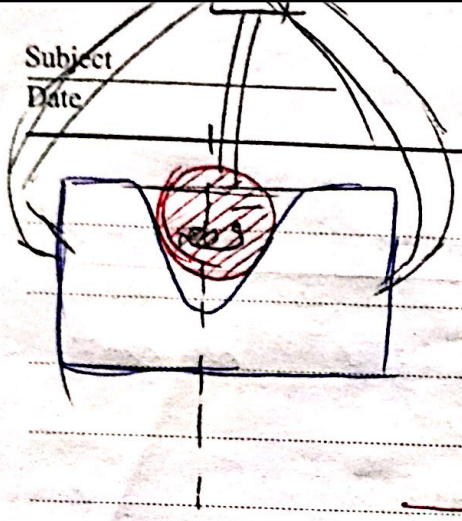
سه تفاوت عمده بین روش‌های موقعیت‌دهی از سطوح استوانه‌ای خارجی.

در حین ماشین‌کاری راه‌های چندگانه که قطعه غیر ترتیب باشد عمده مرز قطعه را به وضوح مشخص می‌کند. در حین ماشین‌کاری سه نقاط موقعیت‌دهنده به کار می‌رود.

گولت‌ها حلوتر بهتر توضیح داده خواهند شد.

Scanned with CamScanner

Subject
Date



آخرین روش عبور هم آشکال است.

بعضی جسم خاصی ندارد و گردنه در بیاد.

---

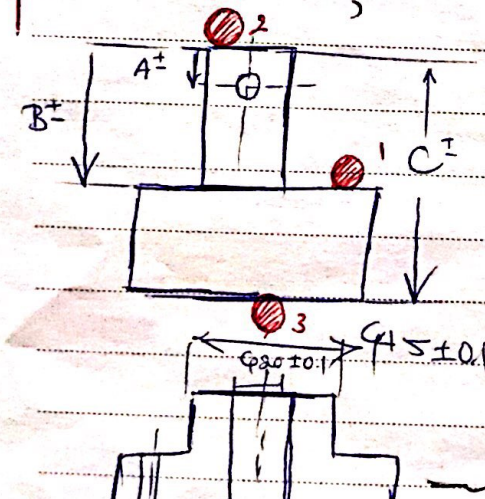
* انتخاب سطح موقعیت دهی:

1. سطوحی دقیق یا سطوحی ماشینکاری شده اولویت دارند. (این دقیق ترین باز هم نیست)

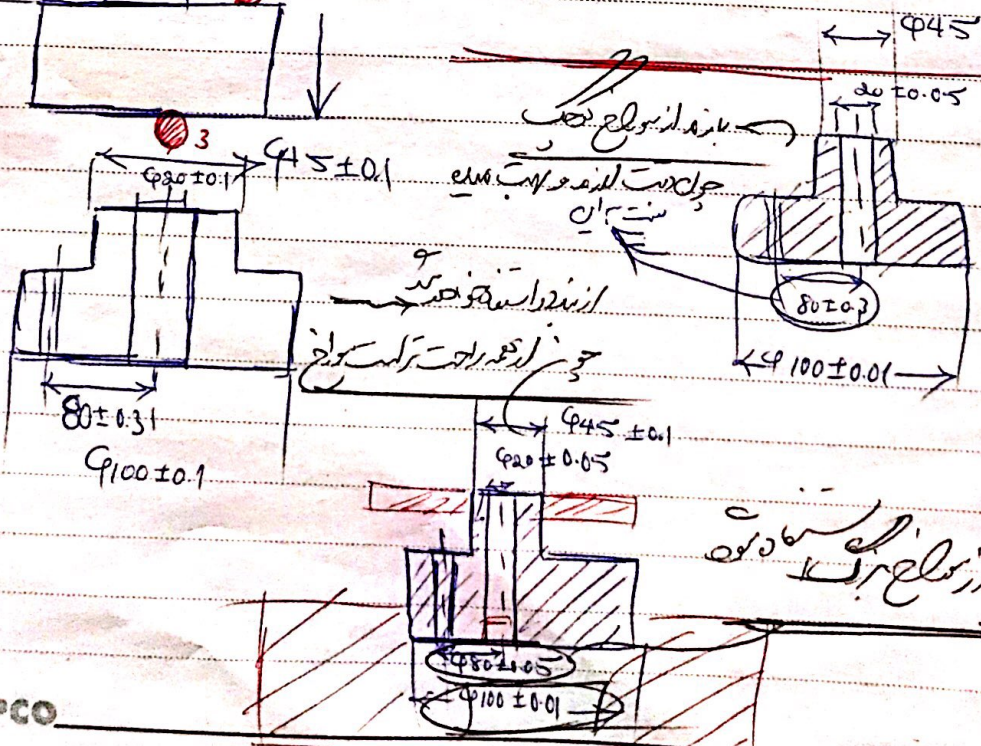
2. سطوحی که موقعیت دهی از آنها ساده تر است ← بیشترین تکرار است ← متداول ترین

3. سطوحی که دقت ماشینکاری مستقیمی نسبت به آن داده شده باشد. سه در شکل زیر این سطح

X



کاره ۲ اسمای خواهد بود.



برای جسم بالا از سطح پرتاب استفاده نمود

P4PCO

Scanned with CamScanner

تلرانس های ابعادی در روش های مختلف تولید: به مقدار تقریبی که به طور معمول روی نقشه نوشته می‌شود.

تلرانس ← As forged ، As cast : به میزان پیچ حاصل از عملکرد یک فرآیند.

قطعات تراشکاری	قطعات نگهدارنده (mm)	
±10	±2	ریخته‌گری در ماسه
	±0.25	2- ریخته‌گری در قالب
±0.08	AP	3- ریخته‌گری تحت فشار
±0.06	Zn	
±0.13	Cu	

Die Casting

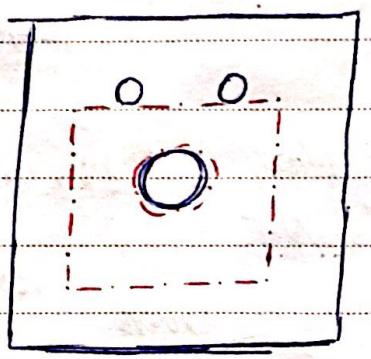
تلرانس ابعادی در ریخته‌گری ...؟

زاویه سطوح: پیچ خارجی 0.5-2.5°

1-5° داخلی

Scanned with CamScanner

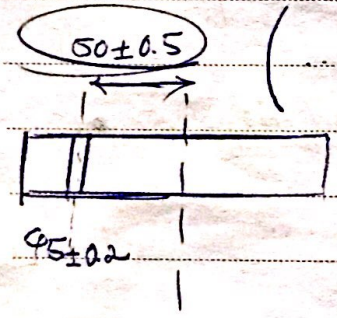
نقشه کشی قطعات: * در نقشه قطعات معمولا قطعه در موقعیت خودش رسم می‌شود.



- تمام جزئیات لازم قطعه
- محور قطعه (خط محور) } داده می‌شود. → مرجع‌های لازم (سطح یا محور)
- قطعه در موقعیت قرار می‌گیرد.

(خط محور برای اجزای چرخان قطعه)

محاسبه تلرانس‌های قطعات: تلرانس قطعات positioning را مشخص می‌کند، وی دقت خط feature ماشینکاری = روش تولید (ماشین - ابزار - نوع ماشین - ...)

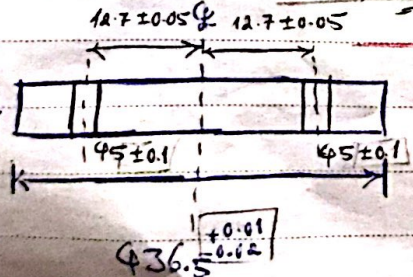


تلرانس اجزا الصل { * موقعیت دهانه‌ها / * موقعیت روش‌های سوراخکاری

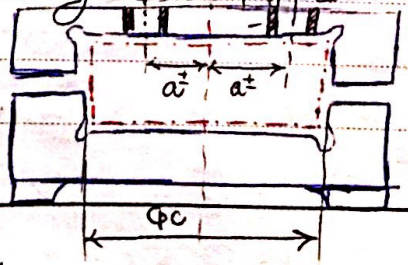
• دقت اجزای اصلی قطعه همیشه بالاتر از قطعات دیگر است. (pos قطعات طراحی)

تلرانس < (1/2 تا 1/10) تلرانس قطعه

حتی در سنجش‌های دیگر هم این روش را برای کنترل دقت قطعه تولید شده بکار می‌برند.



مثال: از سطح φ36.5 استفاده می‌کنیم و از روش Nesting کامل



مطلوب است محاسبه تلرانسیک محاسبه c و a و تلرانس‌های آنها.

φ36.5±0.2 → 12.7±0.45

pos. تلرانس = 12.7±0.05 → 12.65 / 12.75

Scanned with CamScanner

Subject: تلرانس بندی

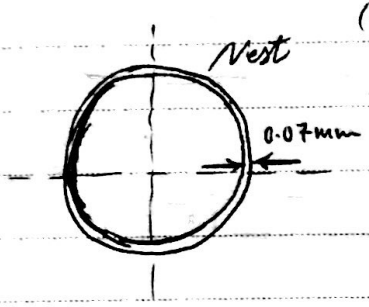
Date: 97.1.18

با این روش حل می‌شود ...

قطر Max = 36.51
" min = 36.48
→ برای شفت: فرض اصلی = 0.02 (0.1) ، فرض بدراس = 0.02 (0.2)
→ $\phi c = 36.53^{+0.02}_{-0.00}$

Max لقی بین قطعات = Max ϕc − Min ϕ قطعه = 36.55 − 36.48 = 0.07 mm

Nest



فاصله محور تا خطا (خطا) = $\frac{0.07}{2}$ = 0.035mm

(برای نامعادله)
$a - 0.035 > 12.65$
$a + 0.035 < 12.75$
→ $12.685 < a < 12.715$

$a = 12.7 \pm 0.015$
حدود برش 0.005 → حذف
→ $a = 12.7 \pm 0.01$

- همیشه لازم نیست حتماً بعد دو بردیم در نقشه اعمال کنیم، هرجا مواقع راحت فرض را برابر کنیم تا از زود تر شود.
- هرجا مواقع قطعه از سطح مانعی احتمالاً است داشته باشد مجبوریم روش با سطح اعمال کنیم.
مثلاً در صورتی که سطح قطعه لازمت مناسب احتمالاً نباشد باشی از روش مرکز استفاده شود.

طراحی اجزا موقعیت دهنده ها

:

محاسبات تلرانس ها

* مقدار طراحی ساسی:

قابلیت تکرار پذیری دستگاه اندازه‌گیری 1000 برابر مقدار ساسی به 0.001 میلی‌متر.

- طراحی بین → مقدار ساسی → تلرانس‌گذاری
- شکل بین → ابعاد اصلی → روش طراحی

طراحی بین با دستگاه 1-2-3 ، 1-2-4

تلرانس‌گذاری بین: فولاد معمولی 0.01 mm
برای آلیاژی 0.005 mm
برای آلومینیوم 0.02 mm

P4PCO

Scanned with CamScanner

Subject Jig and Fixtures
Date 97.1.18

مثال:

3.2.1 : وزنه 2kg (فولاد کربنی سخت شده)

"محاسبه قطعات ماشین ابزار اساس بر بار است."

"دقت کنید مواقع برای هر نیرو چند ضریب ایمنی در نظر بگیرید."

نیروی وارد بر هر مهره $= \frac{2}{3}$ kg

فشار مجاز $= 0.015 \frac{kg}{mm^2} = \frac{\frac{2}{3}}{\frac{\pi d^2}{4}} \Rightarrow d = 7.5mm \cong 8mm$

چون مهارها را بر اساس نیروی برشی طراحی کرده است چون در حقیقت نیروی برشی نیروی کششی وارد می‌کند. مهارها را بر اساس نیروی (نیروی برشی + نیروی وزنه) محاسبه کنید. ولی همیشه مهارها را بر اساس نیروی برشی محاسبه می‌کنند و ضریب ایمنی که برای آن محاسبه می‌کنند حتماً برای نیروی برشی خواهد بود.

Scanned with CamScanner

Jig and Fixture
طراحی تجهیزات

Subject
Date 97.2.1

طراحی اجزا و موقعیت دهنده ها

« بین از سیستم های 3-2-1 و 4-2-1 »

کدام سری ؟

تعیین قطر D

سری : ① ② ③

بشکل با استدلال

عموماً از این نوع در کدام است استفاده می‌شود

معمولاً 30 از درصد ها از ① و 60-70 از نوع ② استفاده می‌کند

در صورت نزدیک بودن سایر قطعه از بیخ بالای H استفاده می‌شود.

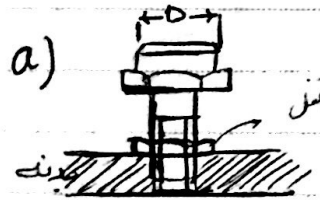
در صورت که قطعه سایر قطعه ... H ...

$H=\frac{1}{3}D$ و D	$H=\begin{cases}\frac{1}{3}D & (\text{حداقل } 5) \\ \frac{4}{3}D & (\text{حداکثر } 25)\end{cases}$
$R=\frac{3}{2}D$	
$B=\frac{3}{4}D$	$B=\frac{3}{4}(D-3)\ mm$
$L=\frac{3}{4}D$	$L=\frac{1}{2}(D+H)$

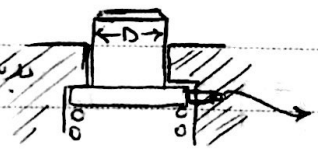
بین‌های قابل تنظیم : (از سیستم 4-2-1)

a) بیضی b) قدری

a)

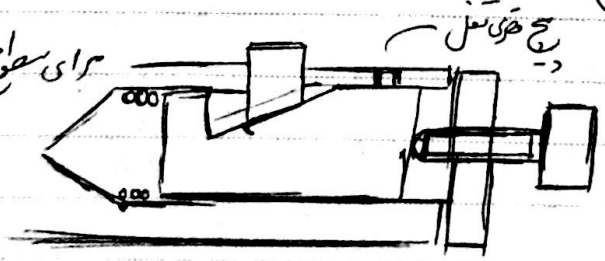


b)



جاهایی که زمان ماشینکاری زیاد بوده از a و از جاهایی که سرعت بیشتر مورد نیاز است استفاده می‌شود.

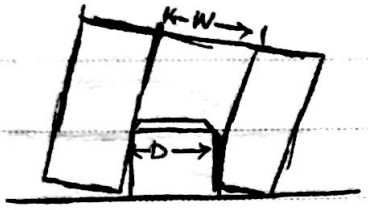
c) برای سطوح غیر قابل دسترس



« با استدلال بیخ گوه برنده و سن بالا می‌رود »

Scanned with CamScanner

طراحی پین‌های دو قسمتی از سوراخ



طراحی ترانسینگ ← قطر D می‌سنجند

طراحی: طول و هندسه سر پین

Jamming ← به هم گیر کردن

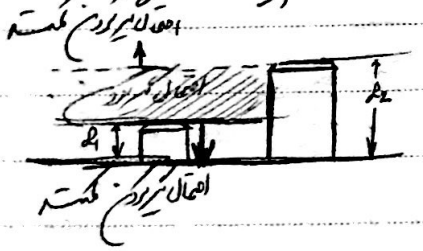
لنوان، فنر ریخته شده است. اصطکاک کم نداشتن قطعه، گیر کردن چه از نظر ابعاد یا هم دوست نشه.

گیر کردن ←
1- طول پین
2- هندسه سر پین (پین)
3- لقی $c=(W-D)$
4- عامل انسانی (دست اپراتور)

← باری برای جلوگیری از این پدیده انجام می‌گیرد روی موارد 1 و 2 صورت میگیرد.

1) محدودیت طول: $L_1=0.02D$ یا $L_1=\sqrt{2D.c}$; $L_2=\mu W$

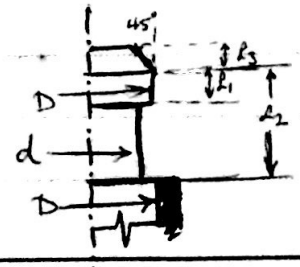
μ: ضریب اصطکاک قطعه و پین که $\simeq 0.2$



معمولا از طول‌های زیر L_1 کمتر استفاده می‌شود مگر در مواردی که از ورق استفاده کنیم.

2) استفاده از پین‌های صدفی
1) پین صدفی استوانه‌ای
2) پین صدفی مخروطی
3) پین صدفی استوانه‌ای مدور
4) پین صدفی سه گوش
5) پین‌های دایمودنی مخصوص هر قسمت (مرتبط قسمت دو قسمتی از سوراخ)

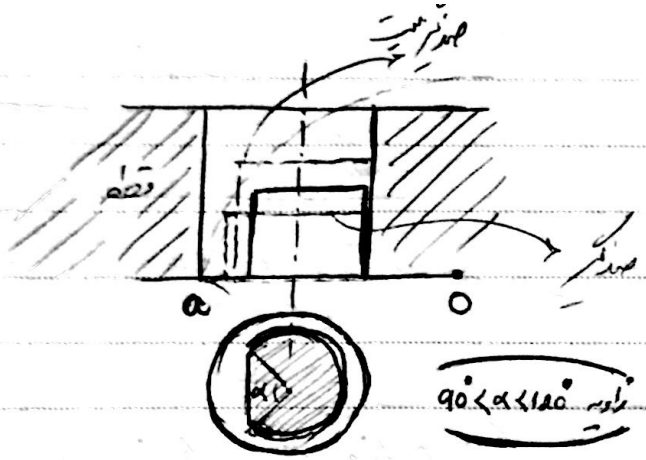
1) پین صدفی استوانه‌ای:



$L_1=0.02D$
$L_2=0.12D$
$L_3=1.7\sqrt{D}$
$d\simeq 0.95D$

Scanned with CamScanner

② استفاده از این استوانه‌ای بخورده

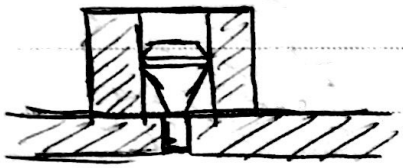


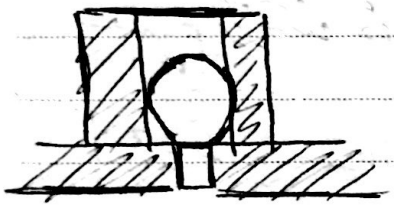
برای صفحه‌ی پرده باید حتماً ارتفاع برخ پین زیر دایره‌ی سوراخ باشد.

$90^\circ < \alpha < 120^\circ$ ← زاویه

اگر پین‌ها بیشتر از دو تا باشند در صورت سایده شدن صفحه دقت خود را از دست می‌دهد.

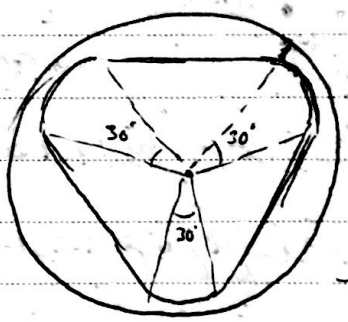
③ پین‌های صفحه‌ی استوانه‌ای دو دو: دو نوع هستند





« صفحه‌ی استوانه‌ای دو دو »

④ پین سه گوش



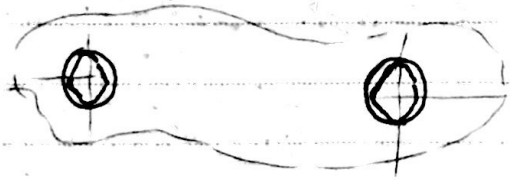
چون تقارن در پین ۲۵٪ = نقطه ضعف

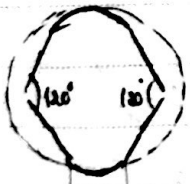
لقی را کمتر از ۵٪ می‌گیریم

$C' = \frac{C}{2} + \frac{C}{2}\sqrt{2} = 1.207C$ ← در نظر می‌گیریم.

راه حل ① از نظر هزینه مناسب‌تر است ولی راه حل‌های ۲ و ۳ نیز به کرات در صنعت استفاده می‌شود.

⑤ پین‌های دارای حرکت عمود بر هم.

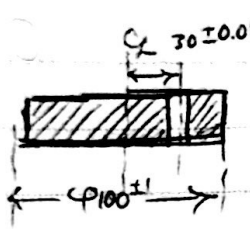




Scanned with CamScanner

Subject
Date 97.2.1

هم مرکز کننده ها

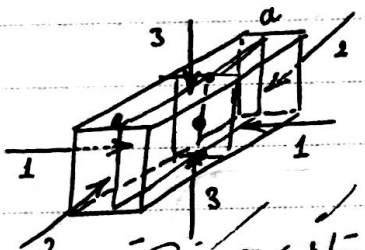


در ابعاد سطوح مانند شکل روبرو از روش های تبدیل می توان استفاده کرد

جاهایی که دقت سطوح باین هستند و دقت هایسفکاری نسبتاً بالایی لازم داریم .

ادامه هم مرکز کننده ها (Centralizer)

97.2.8



از کاغذ رجه

1- هم مرکز کننده کاغذ ← دوری یک نقطه

2- هم مرکز کننده کاغذ ← مرکز سطح مدور بیضی

3: " " " کامل

اگر فقط 1-1 را در نظر بگیریم هم مرکز کننده a-a را خواهیم داشت

اگر 1-1 و 2-2 هم زمان عمل کنند نقطه مبنا در اختیار ماست .

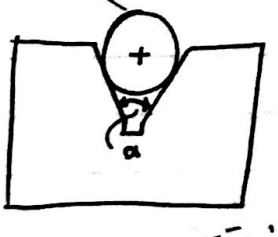
اگر 3-3 را هم در نظر بگیریم نقطه مرکز حجم مشخص خواهد شد .

کلیه ابزار مورد بررسی روی مرکز هم مرکز کننده ← حین عمل هم حرکت میکنند حتماً در مرکز ثقل همیشه قرار دارد .

انواع نگاه کلی : ① تکراری : کوپلت ها و چک نقاط ها

② بلوک های زاویه دار (V شکل) ساده ترین نوع

③ بلوک های دقیق مکانیزمی { مغناطیسی / مکانیکی } بادامک .



بلوک های V شکل برای موقعیت دهی سطوح استوانه ای خارجی کاربرد دارند .

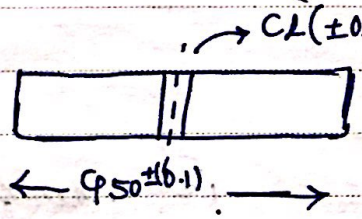
مثل لوله و میله . بلوک های V شکل هم مرکز کننده کاغذ هستند نقطه مبنا محور تقارن آن هست

Scanned with CamScanner

Subject
Date

زاویه ای را شامل می شود 30-120° در نظر گرفت . وقتی 30° باشد نیروهای گیرندگی بیشتری دارد ولی عیبی که دارد اینه که عرض قطعه تاثیر زیادی میزاره (در ارتفاع قرارگیری قطعه) ولی معمولا در بهترین موقع بهترین زاویه 90° است .

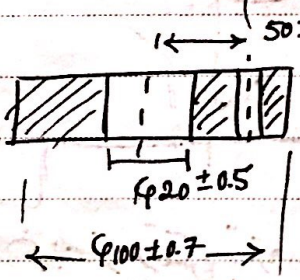
سه نظام هم مرکز کننده به ما میدهند . پس اگر مثلا قطعه ای داریم به این شکل :



برای زدن این قطعه هم مرکز کننده سه نظام استفاده می کنیم .

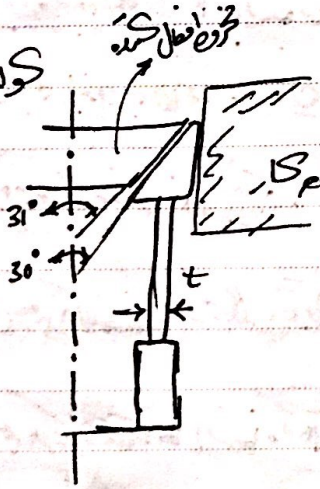
همیشه مرکز سه نظام مرکز قطعه است . مستقل از وقت قطعه کار ، وقت قطعه خروجی هم میدهد .

حسن 3 نظام این است که گیرندگی هم مخصوص این کار را دارد .

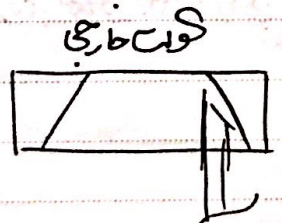


کلت ها { سه نظام داخلی ≡ داخلی
سه نظام خارجی ≡ خارجی

کلت داخلی :

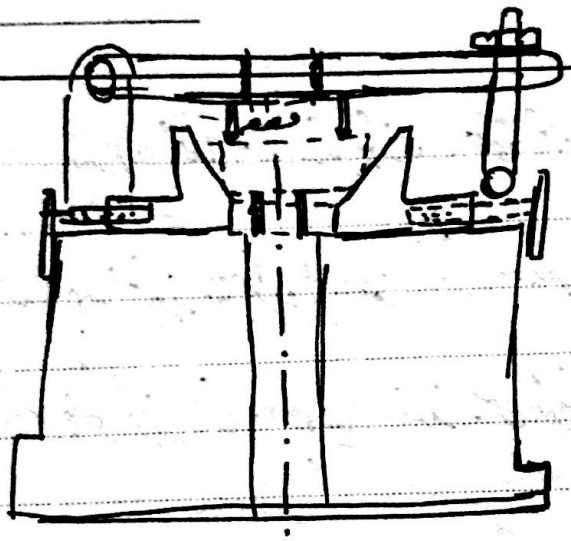


چون 3 بازو دارد هم بازشون حتما مرکز قطعه است مرکز کلت میگیرند .

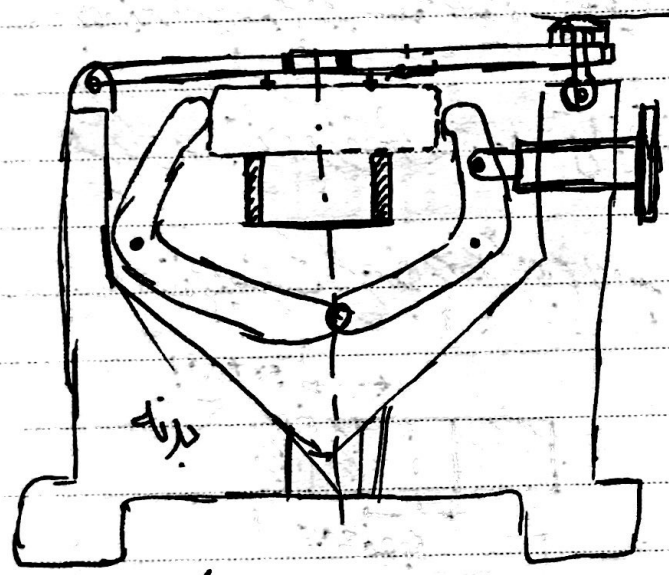


ساده ترین هم مرکز کننده انبرک است .

Scanned with CamScanner



نقطه ضعف: ① لازمه که قطعه‌ها دقیق باشند، عین هم باشند ② شرایط اصطکاک تغییر با کثری فرق کند خطا می‌دهد. (شرایط اصطکاک کمان)



در نوع دوم: لنگی

در نوع لینک عین هم هستند. در نقاط مشترکشون نسبت به هم چرخش دارند. حالت تماس هر دو لینک را داشته باشند. خاصیت این مکانیزم چیه؟

(مکانیزمی که با هم یا زوجه‌شان ...) با استه مدل هیچ

هر دو لینک با هم یا زوجه‌ها می‌سازند. این نسبت به نمونه‌ی قبلی کنترل‌تر و دقیق‌تر هست. دو لینک با هم حاشیه‌ای می‌سازند این نسبت به قبلی دقیق‌تر هست.

در حل هم مکانیزم‌ها حالا کنترل تا حدی از ۱۲ روش قبلی نمی‌توانید استفاده کنید و بایستی از هم مکانیزم‌ها استفاده کنم.

Scanned with CamScanner

Subject
Date 97. 2. 8

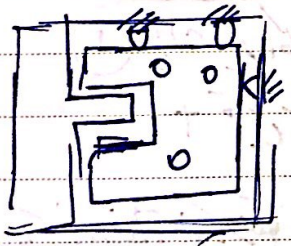
تقویض / بازوسته کردن قیدوبند

✓ ① بستن قطعه کار به قیدوبند : (loading)

② ماشینکاری

✓ ③ باز کردن قطعه کار (unloading)

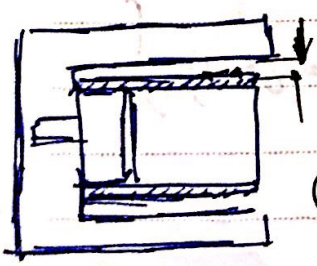
① ← حتی الامکان قید از لحاظ بستن حداکثر باید full_proof یعنی اگر قطعه بخواد اشتباه وارد شه اصن وارد نشه . (جایی که قطعه قرار نداشته باشد عینیت پیدا میکنه) هیچ چیز از ماشین کار بودن قطعه استفاده نکرده تا حداکثر اشتباه نشه . مثلا در قطعه بالا در بدنه قیدوبند از این استفاده کرد .



نکته قابل توجه این است که قسمت های زائد ای العاده نباید در موقعیت دهی وارد شوند . یعنی العاده دقیق نباشد .

③ در باز کردن : حتی از unloading سخت تر از loading . مثلا قطعه گیر کنه ممکنه ... دلایل برداشتن بعت : یکیه اپراتور بعد از تمام کاری که روی قطعه انجام داده باید قطعه را بردارد و قطعه بعدی را بگذارد .

3 ایجاد قطعه کار سهولت نداشته باشد .



① در رابطه با بدنه : یک ارگانی در ماشینکاری ممکن است در برگشت اورد قطعه را وارد بدنه شکل کند .

PqPCO

Scanned with CamScanner

Subject
Date

② نداشتن شکل دارد ← 1) اتلاف کمتر موجب صرفه جویی در مصرف کار
2) نداشتن جای درب
3) سنگین بودن قطعه کار

ماشینکاری دقیق

(ejector)

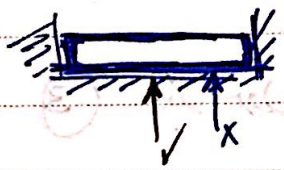
← از این جهت بهتر از جرثقیل استفاده میکنیم. تا وقتی مجبور نیستیم نباید از جرثقیل استفاده شود هزینه را بالا می‌برد هم کوتاه می‌کند

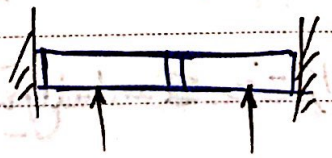
جرثقیل ها (Ejectors)

در طراحی جرثقیل ها دو نکته اساسی است:

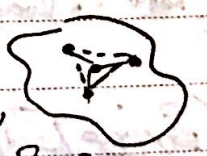
① جرثقیل نیروی کافی داشته باشد
+ قابل تأمین توسط اپراتور

② محل درگیری وارد کردن نیرو توسط





جرثقیل مناسب با مرکز ثقل قطعه

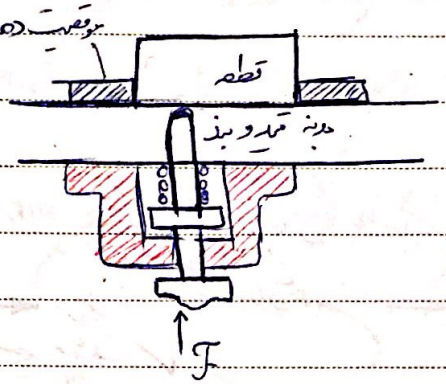


جرثقیل های ساکه { ساکه نگاه‌دارنده
ساکه محفظه صفحه‌ی جرثقیل (خود جرثقیل)

جرثقیل های اهرمی { "

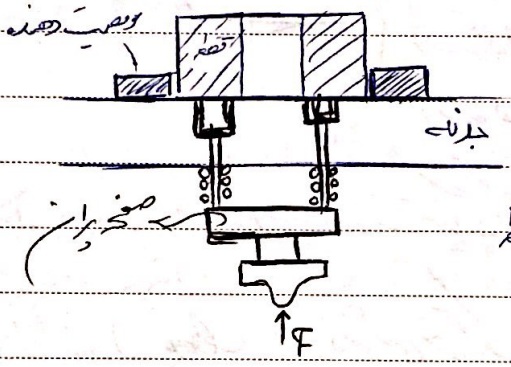
جرثقیل ها

یکپارچه:



برای قطعات سبک می‌توانند باشند.
اگر قطعه کمی بزرگتر است با حلقه آن را قطع خیلی سنگین است با احتمال بالا.

ساک مجهز به صفحه پران (چندپاره)

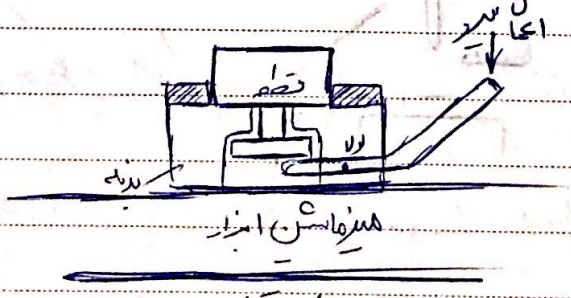


در سیستم صفحه پران چند پاره داریم ولی همگی دارای یک صفحه هستند پس با اعمال نیرو در یک نقطه بیشتر احتیاج نیست.

در حالت اجبار استفاده از چندپاره داریم ① در نقل قطعه در دسترس نیست. ② قطعات بزرگ باشند. زیرا که:

سنگینی ترجیح دارد. نباید قطعات بدنه خودرو سنگین شده و بزرگ هستند.

جرثقیل های اهرمی { یکپاره / چندپاره }



اهرمی چندپاره: بیشتر شکل صفحه پران را قطعه زیر صفحه پران از آهن استفاده شده است

کجا استفاده از سیستم های اهرمی: ① استفاده از خاصیت های اهرمی ② اعمال نیرو از زیر، نیاز جزئی نمودن زیر قطعات ابزار است.

P4PCO

Scanned with CamScanner

همانطور که در شکل های واضح است برای قطعات بزرگ و گران قیمت بسیار کمک می کند. بنابراین بایستی در مواقع لزوم از آن ها استفاده کرد.

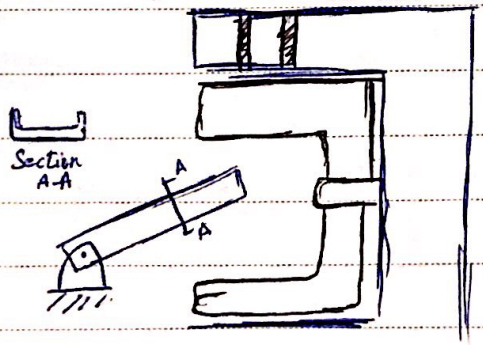
شکل براده: در قیدوبندهای ماشینکاری این شکل را داریم. ماشینکاری بدون براده صورت نمی گیرد.

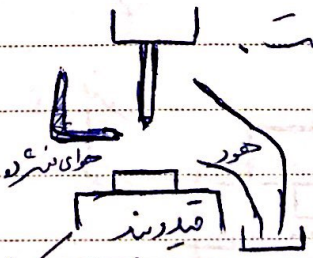
طراحی قیدوبند:
- * شناخت براده ← پیوسته ← براده شکن ← شکسته
  - شکسته ✓
- * دفع براده
  - دستی (تمیز کردن) ← اپراتوری
  - استفاده از سطوح شیب دار
  - استفاده از جریان هوای فشرده

ساده ترین راه، اپراتوری است. به خصوص برای قطعات بزرگ که حجم براده برداری زیاد است.

در طراحی این قیدوبندها نباید از سطوح استفاده شود که حتماً یک سطح برای تمیز کردن وجود داشته باشد.

مهم ترین سطوح برای تمیز کردن سطوح موقعیت دهی است. جایی که امکان ندارد از سطوح شیب دار استفاده می شود.





گی دیگر از روش ها استفاده از جریان هوای فشرده است.

شرط استفاده: وجود کمپرسور یا کارخانه

و حتماً سیستم هود احتیاج است. چون در صورت استفاده تمیز

هم به پرسنل و هم به ماشین ابزار صدمه خواهد زد.

Scanned with CamScanner

اجزا گیره بندی Clamping devices

اجزایی هستند که به قطعه کار نیروی اعمال می‌کنند و در اثر نیروهای ماشینکاری قطعه جابجا نشود.

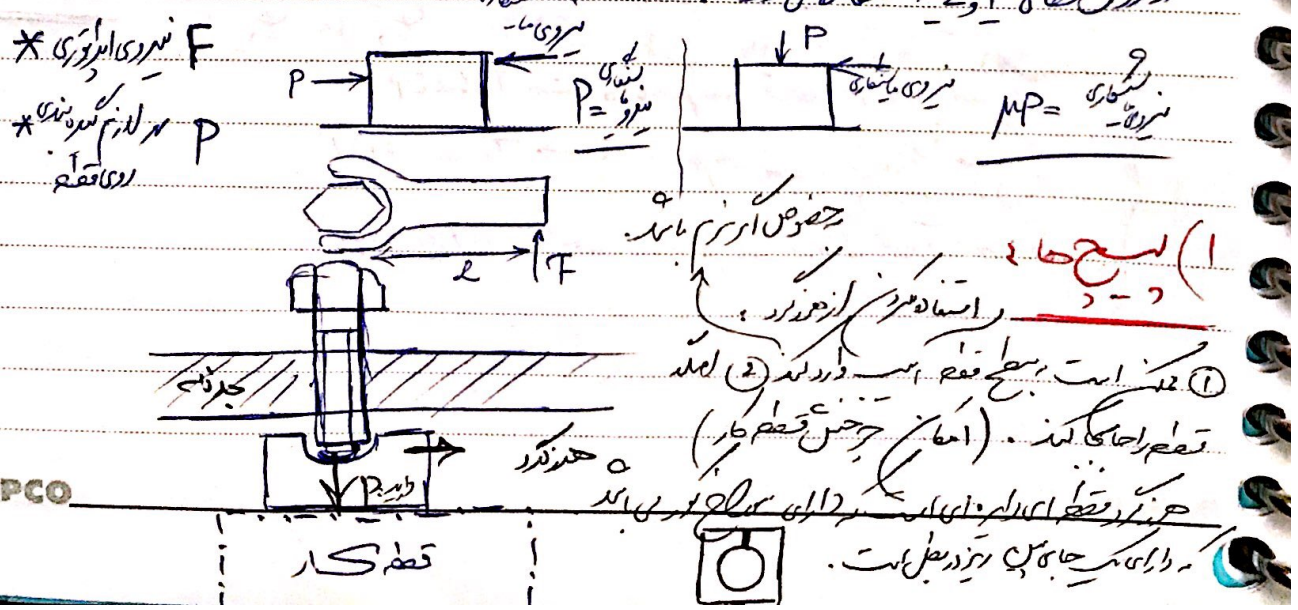
بیشترین نیروهایی که این اجزا اعمال می‌کنند و معمولاً در آن‌ها از فولاد سخت شده (کربن دار) استفاده می‌شود مقاومت عملیات حرارتی نیز دارد.

انواع اصلی اجزا گیره بندی: ① پیچ ② رونده‌ها (Wedges) ③ گوه‌ها (Cams) ④ بازوها (Levers) ⑤ مکانیزم‌های پیچیده (Toggles)

⑥ Racks and pinions ... اضافه: چرخ‌دنده‌ها.

اولین مورد در طراحی اجزا گیره بندی، انتخاب روش گیره بندی است بعد از انتخاب به سراغ طراحی اجزای دوم.

از بالا به پایین به ترتیب اهمیت اجزا کاهش می‌یابد. یعنی مثلاً ممکن است قطعه‌ای که به قطعه وارد می‌شود نیروی زیاد وارد می‌کند. نیروی کم ایراد کاری حل شده و عوض کردن آن هزینه کمتری دارد و سیستم گران‌تری می‌شود. در ۹۰٪ قطعات نمونه روش‌های ۱ و ۲ استفاده می‌شود.



① سطح‌ها: استفاده مزایا و معایب:

① ممکن است به سطح قطعه آسیب وارد کند ② امکان قطعه را جابجا کند. (امکان جریان قطعه کار)

هر نکته قطعه ای که برای آن سطح تعریف می‌شود دارای یک جابجایی مجاز است.

Scanned with CamScanner

Subject طراحی چرخ دنده‌ها

Date 97.2.22

خط اول اجزاء از موفقیت - خط دوم خط هر گره روی خط بنداره که می‌توان از خش‌های بلد سیک میتوده استفاده کرد

① * طراحی اجزای پیچ: در طراحی اجزا با استفاده از نیروی عمودی پیچ طراحی می‌شود.

② استاندارد سازی پیچ‌ها:

در هنگی Machinery handbook روی کتاب تحمل بندی توسط پیچ را ارائه می‌کند.

در کتاب‌های طراحی اجزا پیچ می‌توان به توضیح رسید.

مثل از طراحی پیچ بانی حسن سالکیان تاب بنده‌اند.

در قطعات با سطح آزاد احتمال زیاد از چندین پیچ استفاده خواهد شد.

در کتاب طراحی اجزا این رابطه برای گشتاور پیچ ارائه شده است:

$$T = \frac{DP}{2}\left(\frac{\pi + \pi\mu D \sec\frac{\alpha}{2}}{\pi D - \mu P \sec\frac{\alpha}{2}}\right)$$

T: گشتاور بستن پیچ — D: قطر متوسط پیچ — P: گام پیچ — μ: ضریب اصطکاک بین پیچ و مهره — α: زاویه مارپیچ پیچ

که رابطه پیچیده است و از پیچ‌های استاندارد اگر استفاده شود (این متوسط) • زاویه مارپیچ و گام این پیچ‌ها مشخص هستند و می‌توان از رابطه ساده‌تر زیر استفاده کرد:

اگر → شرایط نرمال کاری → $\mu = 0.15$ → $T = 0.2DP$

اگر → شرایط روغن کاری شده → $\mu = 0.12$ → $T = 0.164DP$

اگر → شرایط ایده‌آل کاری → $\mu = 0.1$ → $T = 0.139DP$

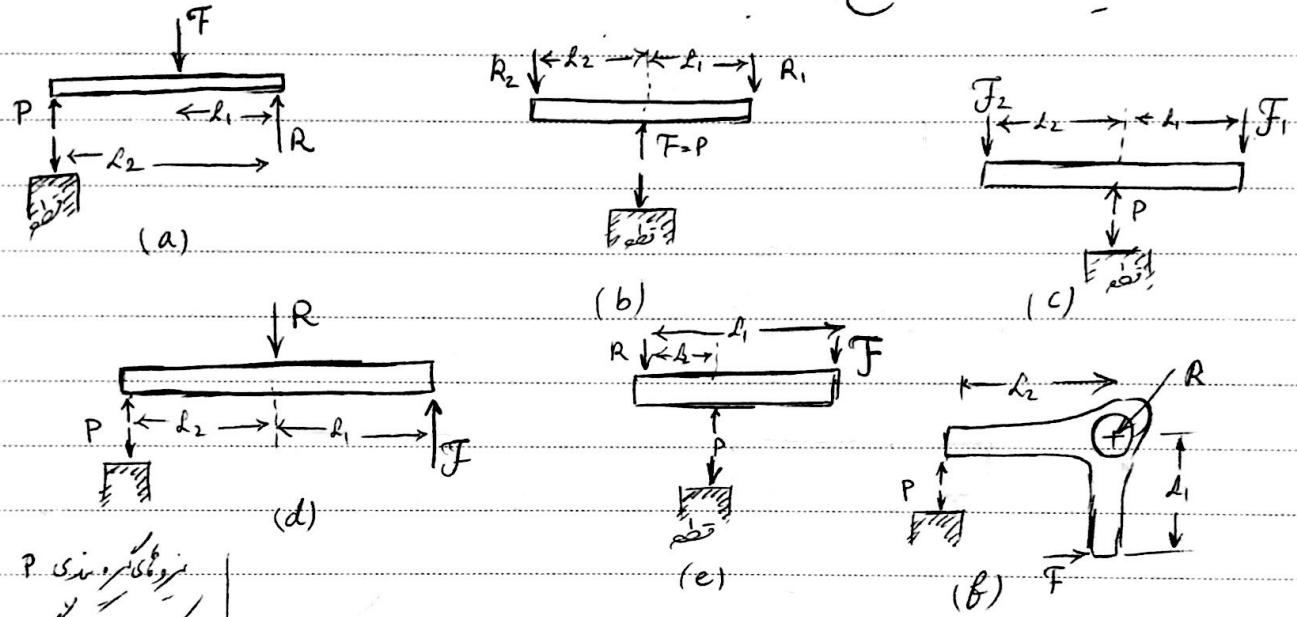
کتاب طراحی اجزا
جدول‌های مرجع
جداول سازنده‌ها

Scanned with CamScanner

straps « بندها

« * تیرهای یک تکه »

مدل ریاضی (مقاومت مصالح) بندها « 6 مدل »



P نیروهای گیره بندی

R_1, R_2 : عکس العمل تکیه گاه

F نیروی اعمالی (لازم)

@: $\frac{P}{F} = \frac{l_1}{l_2}$ $\quad M_{max} = Rl_1 = P(l_2 - l_1) = F\frac{l_1(l_2-l_1)}{l_2}$

(نیروی اعمالی)

$\sigma_{max} = \frac{M_{max} \cdot C}{I} = \frac{M_{max}}{I/C}$, $\frac{I}{C} = \frac{bh^3/12}{h/2} =$

(ایدئال)

(b:) $\frac{P}{F} = 1$ $\quad M_{max} = \frac{F l_1 l_2}{l_1 + l_2}$ (c:) $\frac{P}{F_1 + F_2} = 1$, $M_{max} = \frac{P l_1 l_2}{l_1 + l_2} = F_1 l_1 = F_2 l_2$ $\quad \frac{bh^2}{6}$

(d:) $\frac{P}{F} = \frac{l_1}{l_2}$, $M_{max} = Fl_1 = Pl_2$ (e:) $\frac{P}{F} = \frac{l_1}{l_2}$, $M_{max} = F(l_1 - l_2) = \frac{P(l_1-l_2)l_2}{l_1}$

(f:) $\frac{P}{F} = \frac{l_1}{l_2}$, $M_{max} = Fl_1 = Pl_2$

(در عمل بندها یا رابندها) 1 است یا $\frac{l_1}{l_2}$ است و بیش تر از حد معمول گیره بندی می کنند. اگر کمتر باشد راننده ترک برمی دارد و اجزاء گیره بندی را رها خواهند کرد.

DAPCO

Scanned with CamScanner

Subject « طراحی ابزارها »
Date 97 . 2 . 29

« از لحاظ کاربردی » : ① روبند شیاردار ② روبند زینی ③ روبند کناره ④ روبند بیضی دو طرفه

⑤ روبند لولائی

بیضی دوره (اعمال نیرو)
تکیه‌گاه (ثابت)
قطعه کار
قابل تنظیم (ارتفاع)
قفر

با شکل کلی زیر قطعه‌ای را نمی‌توان بست کرد. کار هم اخراف
بسته به نوع ابزار ۱، ۲ و ... شود و از روش‌های ابزارهای آن باشد.
که معادل مدل (a) است.

1: روبند اول شیاردار

2: روبند زینی

قطعه

معادل مدل (d) است.

3: روبند کناره:

F
P
قطعه
R

که برای انجام عملیات روی کل سطح قطعه استفاده می‌شود. جنس سطح روبندها

5: روبند لولا

P
قطعه
روبند زینی دو طرفه: 4

* در روبند اول بیشترین مصرف را دارند.
* در جاهایی که از هم برش کننده‌ها استفاده می‌شود از روبندها
لولایی است

اجرا بردی

3- گوه: مکانیک سطوح شیب دار است.

ضریب اصطکاک‌هایی در نظر گرفته شده است تا بتوانی مقاومت کرد.

نیروی لازم برای ایجاد وارد بر روبند نیروی P را به ما بدهد.

$$\sum F_x = 0 \Rightarrow \boxed{F_1 = 2P\left(\sin\frac{\alpha}{2} + \mu\cos\frac{\alpha}{2}\right)}$$

$$2P\left(-\sin\frac{\alpha}{2} + \mu\cos\frac{\alpha}{2}\right) = F_2 = -2P\sin\frac{\alpha}{2} + 2P\mu\cos\frac{\alpha}{2}$$

برای بازکردن گوه:

$\frac{\alpha}{2}$ زاویه X با افق

Scanned with CamScanner

Subject طراحی تیدوندها

Date 97 . 2 . 29

برای برقراری شرایط حدی خودقفلی: $-\sin\frac{\alpha}{2} + \mu\cos\frac{\alpha}{2} = 0 \rightarrow \boxed{\mu = \tan\frac{\alpha}{2}}$

اگر $T_2 > 0$ باشد شرایط خودقفلی را داریم که معادل $\mu \geq \tan\frac{\alpha}{2}$ می‌باشد.

اگر خودقفل نباشد باید به وسیله یک اهرم از برگشت پولی جلوگیری کنیم و بهتر است که در شرایط خودقفل طراحی کنیم.

ضریب اصطکاک گوه با یاتاقان (فولاد سخت نشده)

جنس قطعه طرف	رجاعت بازدرو (دیامیکی)	رجاعت بستن (استاتیکی)
فولاد سخت نشده	0.19 - 0.2	0.19 - 0.2
فولاد خوش تراش	0.2	0.17 - 0.2
چدن	0.17 - 0.19	0.15 - 0.17
آلیاژهای Al	0.16 - 0.2	0.17 - 0.18
پلاستیک سخت	0.15 - 0.18	0.12 - 0.16

ضریب اصطکاک گوه با یاتاقان: برای خودقفلی گوه $\alpha = 2.5 - 5.5°$، $\max: 7°$، برای خودقفلی شیب $\alpha_{max} = 3.5 - 4°$

حالتی که اریتاع خیلی کم باشد یا زاویه شیب زیاد باشد گوه لزوماً خودقفل نخواهد شد.

ضریب اصطکاک فولادها: روغنکاری 0.03 - 0.06، غیرروغنکاری 0.1 - 0.15

$\mu_d = 0.15$ بستن

$\mu_s = 0.18$ بازکردن

مثال: گوه $7°$ روی قطعه‌ای نصب شده است. نیروها و شرایط خودقفلی را تحلیل کنید؟

$F_1 = 2P(\sin 2.5 + 0.15\cos 3.5) = 0.422P$

$F_2 = 2P(-\sin 3.5 + 0.18\cos 3.5) = 0.237P$

$P/F = 2.4$

شرایط خودقفلی: $\tan\frac{\alpha}{2} = \tan 3.5 = 0.06$

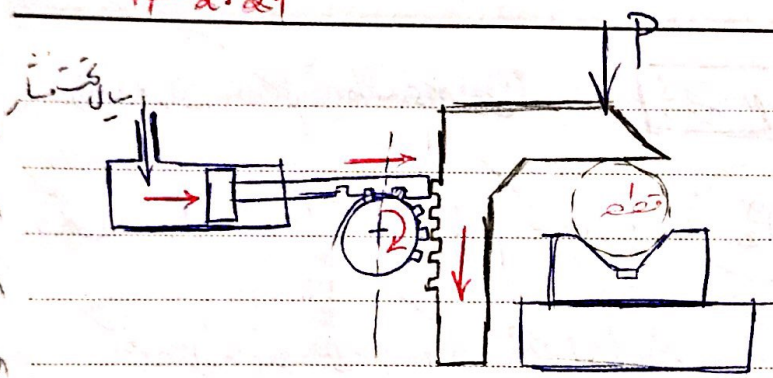
چون $0.15 \geq 0.06$ ✓ خودقفل است.

(در گوه‌های تراشیدنی $\alpha > 2°$ باشد. از لحاظ تئوری $\mu = \tan\frac{\alpha}{2}$ هم شرط خودقفلی است ولی حتماً باید حداقل α را $1.5°$ اختیار کنید.)

Subject طراحی دنده

Date 97-2-29

6- سیستم Rack and pinion



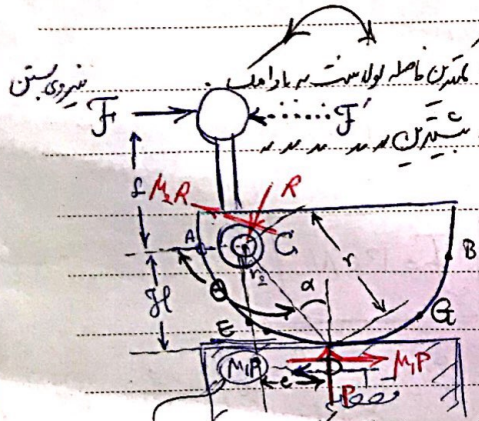
میتواند راندمان بیش از 100 داشته باشد

Subject Jaguard Fixture design
Date 97.3.5

4) بادامک ها

* بادامک با پیرو فنر اصطکاکی
* بادامک با پیرو فنر اصطکاکی
* بادامک با پیرو فنر اصطکاکی

پروفیل مناسب برای بادامک چگونه باشد؟



وقتی دسته در حالت افقی قرار دارد نقطه A روی قطر است.
برای بستن دسته را پایین می آوریم و با دور شدن دسته از حالت افقی به طور حالت درگیری به وجود می آید.
μ_1: بین بادامک و قطعه μ_2: در لولا است.

جنس بادامک همیشه از فولاد سخت شده است. در جدول خصلت سختی ضرایب اصطکاک مابل رویت است.

$$\sum M_C = 0 \rightarrow Fl = \mu_2 R r_2 + Pe + \mu_1 P H \quad \text{(برای گود)}$$

$$\frac{P}{F} = \frac{l}{e + \mu_1 H + 1.03 \mu_2 r_2} \quad \text{نسبت بزرگی} \quad \text{محور} \quad R = 1.03P \quad \text{یا} \quad R = P$$

در وضعیت باز کردن: $\sum M_C = 0 \rightarrow Pe - \mu_1 PH - \mu_2 R r_2 = -F' l$

$$\frac{F'}{P} = \frac{\mu_1 H + 1.03 \mu_2 r_2 - e}{l}$$

اگر $F' \geq 0$ باشد شرایط خودقفل ارضا خواهد شد.

$$F' \geq 0 \rightarrow -e + \mu_1 H + \mu_2 r_2 = 0 \qquad \frac{\mu_1 H + \mu_2 r_2}{e} = 1 \rightarrow \frac{\mu_1 H + \mu_2 r_2}{e} = S.F$$

ضریب اطمینان

$$1.5 \leq S.F \leq 2$$

محور بادامک را جهت ارتباط قطعه طوری طراحی می کنند که درگیری بین G و E باشد در A برای قطعه برون رونده.

پس محدوده درگیری از حد از G ادامه می دهیم چون ممکن است خورده شود. (محدوده E-G بین 30 تا 45 درجه را توصیه می کنند)

PAPCO

Scanned with CamScanner

مثال: فرض کنید یاتاقان اصطکاکی طراحی شده است:

$L = 125mm \quad r_2 = 6mm \quad H = 21mm \quad e = 2mm$

$\mu_1 = 0.18 \quad \mu_2 = 0.05$ شرایط روغنکاری

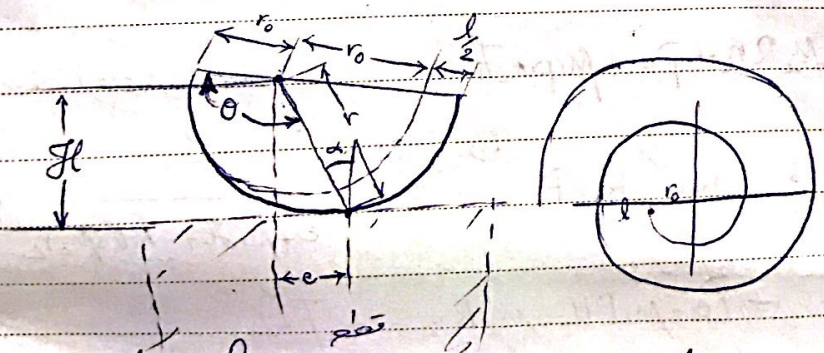
$P = 267kg = 2670N$ نیروی وارد بر یاتاقان $\quad F = ?$ نیروی اصطکاک برای حرکت خودنمایی

$$\frac{2670}{F} = \frac{125}{21 + (0.18)*21 + (1.03*0.05*6)} \Rightarrow \boxed{F = 130N}$$

نسبت $\frac{P}{F} \approx 20$ می‌باشد. که نشان‌دهنده مکانیکی است. در یاتاقان‌ها در حدود 20 است.

پس کاربرد جاهایی به نیروهای بزرگ (باربری) زیاد هستند.

ضریب اطمینان: $S.F = \frac{(0.18*21) + (0.05*6)}{2} = 2.04$



* یاتاقان با پروفیل کمی

$\Rightarrow$ مارپیچ ارشمیدس: $dr = \frac{l}{2\pi}\theta$

θ رجوع: $r = r_0 + dr_\theta$

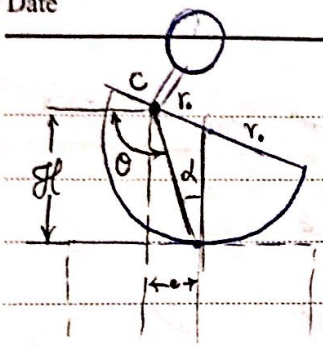
$tg\alpha = l/2\pi r \quad r_\theta = r_0 + \frac{l}{2\pi}\theta$

$\begin{cases} e = r\sin\alpha \\ H = r\cos\alpha \end{cases}$ روابط فوق را بالا بردند. ولی روابط کم‌تر شناخته شده مثلاً e را می‌دهند.

از اینجا به بعد پروفیل خاص هستند

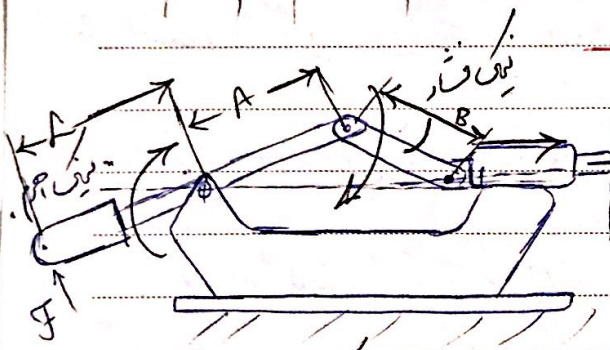
Subject 97.3.5
Date

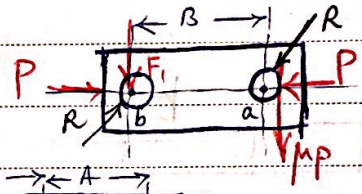
با دایک خارج از مرکز : که پروفیل دایره دارد.

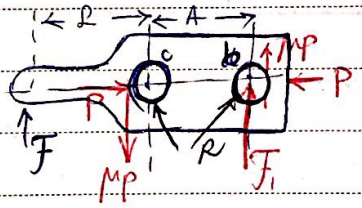


5) مکانیزم گیره بندی اهرمی (Toggle)

یک مکانیزم 4 میله‌ای می‌باشد.







R: شعاع گردی

$$\text{I}: \sum M_a = 0 \Rightarrow F_1 B + \mu P(B-R) = \mu P R \rightarrow F_1 = \frac{\mu P}{B}(2R - B)$$

F_1 جایگزاری

$$\text{II}: \sum M_c = 0 \Rightarrow F \cdot L = F_1 \cdot A + \mu P R + \mu P(A+R)$$

$$\frac{P}{F} = \frac{L}{2\mu R\left(1+\frac{A}{B}\right)}$$

مثال: مکانیزم گیره‌ای فوق را با اعداد زیر حل کنید.

$L = 300\,mm \quad A = 19\,mm \quad B = 50\,mm \quad R = 3\,mm \quad \mu = 0.15$

$$\frac{P}{F} = \frac{300\,mm}{2 * 0.15 * 3\left(1+\frac{19}{50}\right)} = 121$$

با داشتن حدود 20 تا 40 پوند نیروی دست می‌توان نیروی گیره‌بندی حدود 100 پوند را ایجاد کرد.

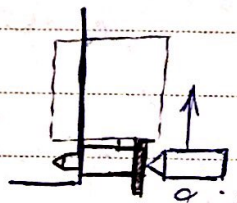
در مورد Back gear پیشین

PAPCO

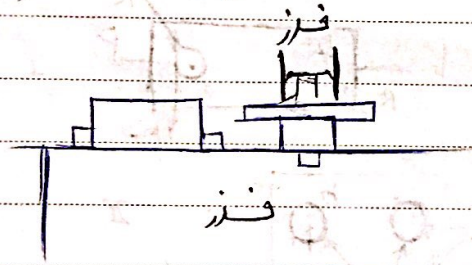
Scanned with CamScanner

راهنمای ابزار و پوشش سوراخکاری

(1) راهنمای ابزار: عموماً برای مته و بندهای غیر از سوراخکاری است. برای feed مناسب و موقعیت دهی مرجع مورد استفاده قرار می‌گیرد. در مرزکاری و تراشکاری این موارد استفاده می‌شود. در صورتی که برای سوراخکاری و برقوکاری از بوش های سوراخکاری استفاده می‌شود.



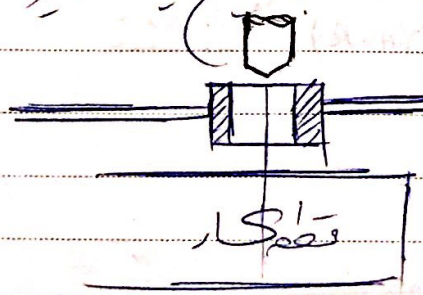
راهنمای ابزار در سیکل تراشکاری قسمت بسیار ارزشمند ابزار است. اگر خورده شد یا تنظیم و یا تعویض شود.



مثالهایی از سوراخکاری:

(2) بوش های سوراخکاری (سوراخکاری، برقوکاری)

(1) موقعیت دهی ابزار (2) راهنمای ابزار (3) از انحراف ابزار در حین ماشینکاری جلوگیری می‌کند.



ممکن است مته بدلیل نوار در سطوح شیب دار و یا بدلیل وجود خلل و فرج در سطوح صاف مماس شده و بوش از آنها جلوگیری می‌کند.

بوش ها در سه نوع تعبیه شده و انطباق ابزار با سوراخ بوش بسیار کم (حدود 0.150 mm) (آزاد، تردید، جذب) press fit می‌شوند.

P4PCO

Scanned with CamScanner

Subject Jig and fixture design

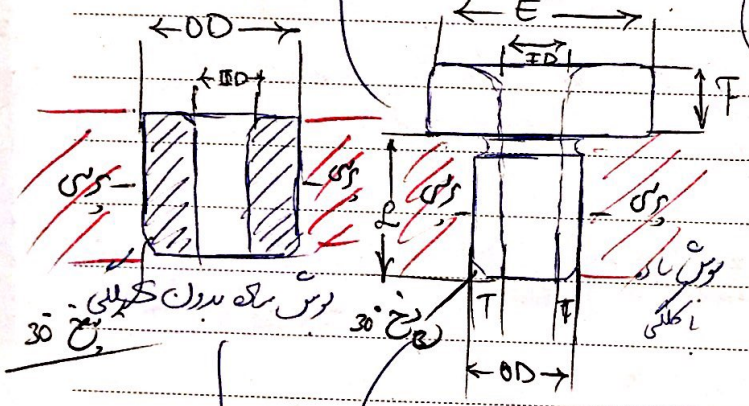
Date 97.3.5

قطر ابزار (mm)	قطر سوراخ بوش ID (mm)
< 6	$D^{+0.01}_{+0.003}$
$6 \leq D < 19$	$D^{+0.013}_{+0.003}$
$19 \leq D < 38$	$D^{+0.015}_{+0.005}$
$D \geq 38$	$D^{+0.018}_{+0.008}$

بوش‌های سوراخکاری

1) بوش ساده ← بدون کلگی / با کلگی

2) بوش‌های خاص: بوش بلند، بوش سطح شیبدار، لقی‌زنده



ساده‌ترو ارزان‌تر

« ورودی طراحی بوش: D، قطر ابزار »

اولین مرحله: تعیین ID

نصب نوع بوش انتخاب می‌شود. بوش‌های ساده اگر مواد استفاده را دارند.

گزینه ترجیحی دوم: ① Stop دارد.

② ابزار سر بوش را می‌بیند و راحت‌تر می‌توان برای پاره کردن

نصب حالا اندازه‌های مانده را طراحی کنید ...

Scanned with CamScanner

Subject: Jig and Fixture design

Date: 97.3.12

1- بوش ساده { 1- بدون طلق / با طلق

2- بوش های مخصوص { 1- طلق / 2- سطح شیبدار / 3- لقمه

طراحی ابعاد بوش های ساده

داده: قطر نامی ابزار = D

این ابعاد جهت بوش های با طلق و جهت بدون طلق می باشد

$OD = D + 2T$

$T = \sqrt{D} + 1$

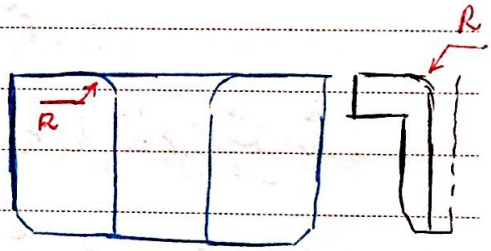
$R = \sqrt[3]{D}$

$F = 7\sqrt[4]{D}$

در صورت اعاری شدن به اضافه کنید (1 یا 0.5)

$$E = \begin{cases} OD + F - 3\,(mm) & OD < 13mm \\ OD + F - 1.5\,(mm) & OD \geq 13mm \end{cases}$$

$$L = \begin{cases} 5\sqrt{D} + 10\,(mm) & \text{ابزار با انتهای زاویه دار (مته)} \\ 4\sqrt{D} + 10\,(mm) & \text{ابزار با انتهای صاف (برقو)} \end{cases}$$



به عنوان مثال ابعاد بوش طلق برای سوراخکاری $\phi 19mm$ طراحی کنیم.

$\Rightarrow D = 19mm \rightarrow ID = D^{+0.015}_{+0.005} = 19^{+0.015}_{+0.005}$

$T = \sqrt{19} + 1 = 5.36 \simeq 5.5mm$

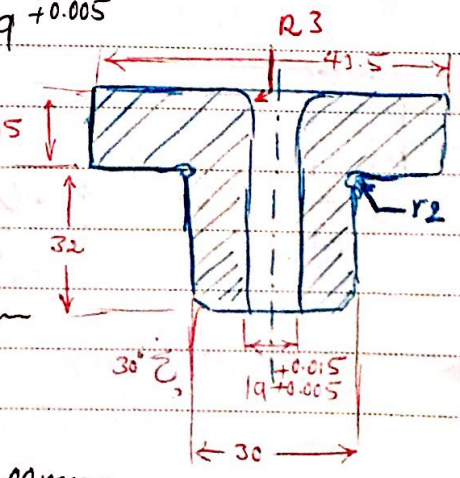
$OD = D + 2T = 30mm$

$R = \sqrt[3]{19} = 2.67mm \simeq 3mm$

$F = 7\sqrt[4]{D} = 7\sqrt[4]{19} = 14.63mm \simeq 15mm$

$E = 30 + 15 - 1.5 = 43.5mm$

~~$L = 5\sqrt{19} + 10 = 31.8mm \simeq 32.00mm$~~



Scanned with CamScanner

Subject Jig and fixture design
Date 97.3.12

!?!

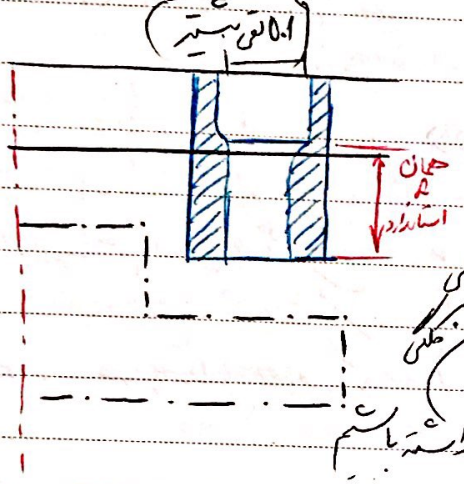
« بوش بلند » : وقتی استفاده می‌شود که قطعه کار دوبعدی باشد و سوراخ روی آن باید با دقت زیاد ایجاد شود.

← در این موارد مجبوریم از بوش خاص بلند استفاده کنیم.

به دلیل شرایط خاص نمی‌توانیم بدنه را دوبعدی طراحی کنیم.

تفاوت بوش بلند با بوش که قبلاً در مقدار L می‌باشد.

به جز L بقیه پارامترها از روی قبل به دست می‌آید.



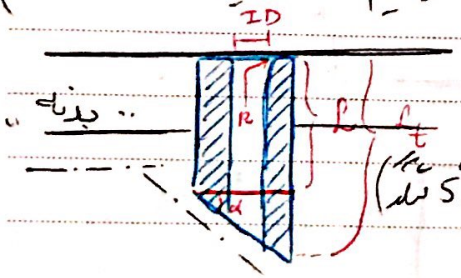
می‌توان بوش بلند با خلاقی نیز استفاده کرد. بوش بلند { با طلقی / بدون خلقی }

چرا L را اختیار کنیم؟؟ ضروری است که انحراف قطعه نداشته باشیم.

یعنی ابتدای بوش تا دیگ قطعه باشد. هرچه قطعه بزرگتر باشد فاصله ابتدای بوش از قطعه می‌تواند بیشتر باشد.

سمت بالای بوش را می‌توان گشادتر انتخاب کرد. مثلاً قطر بوش بلند 30 شده و بوش عادی 25 بود. 5 میلیمتر لقی مثبت دوبعدی شود. سمت بالا برای دور شدن براده خوبی است. (در صورت اینکه قطعه ما حجم لوحی داشته باشد)

« بوش سطوح شیب دار » : وقتی استفاده می‌شود که روی سطح شیب دار قطعه می‌خواهیم سوراخکاری کنیم.



قطر می‌تواند سمت بالا زیاد شود پس سمت بالا گشادتر است. از استوانه استفاده می‌کنیم. (حداکثر 5 میلیمتر) وقتی زاویه حلزونی کوچک باشد از این مدل استفاده می‌شود یا قطعه حلزونی کوچک باشد.

★ بوش‌های خاص سطوح شیب دار { بدون مکث / با مکث }

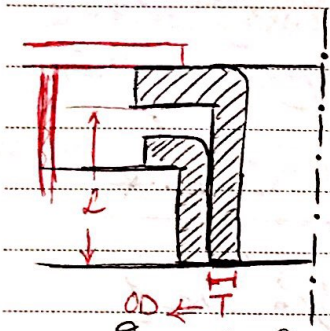
Scanned with CamScanner

Subject Jig and Fixture design
Date 97.3.12

برش های خاص سطوح شیب دار ، L_t شیب برش عادی است .

$L_t = L + OD \tan\alpha$ (استاندارد)

حالتی وجود دارد که بایستی از برش بلند زاویه دار استفاده شود. حجم مجموعی بلندترین حجم زاویه دار و L_t دیگر L استاندارد خواهد بود.



برش لقمه زنده : کاربرد خیلی کمی دارد و در جاهایی استفاده می شود که دور محور ماشینکاری داریم مثلاً اول مته 8 و مته 16 . وقتی زمان ماشینکاری کوتاه و تولید خیلی انبوه است از این برش استفاده می شود ولی موافق که زمان ماشینکاری طولانی است ، از این برش استفاده نمی شود .

معمولاً انتخاب انصافی جلب استفاده می شود. ← کاربرد برش لقمه زنده .

طراحی : بزرگی استاندارد است و بوسیله OD و درجه T از غیر استاندارد خواهد بود.

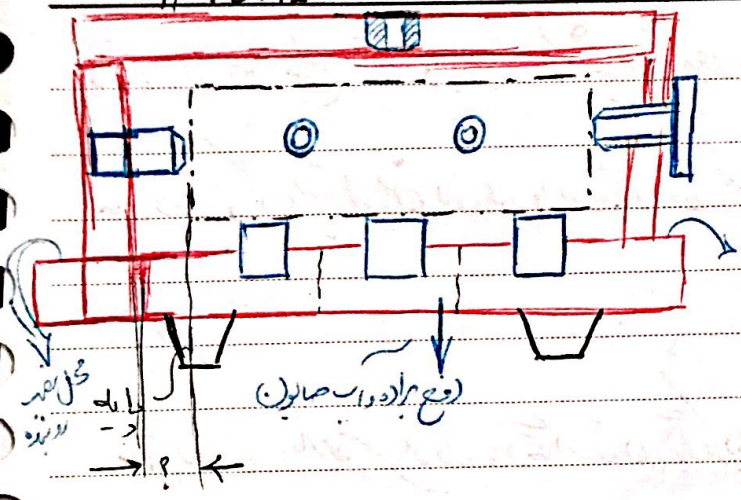
معمولاً از پیچ قزن استفاده می شود تا ثبیت کننده برش ها باشد . به علت بیان به این پیچ این برش ها را ثابت می سازند .

بدنه های متحرک ، برخلاف سایر طراحی ها شامل دارد که متحرک می شود در آخر مجموعه دست می آید . در متحرک ها بدنه تا آخر شخص نیست . در طراحی بدنه متحرک ، فقط رجوع می کنیم به وظایف بدنه متحرک ← کاربرد در قطعات دیگر - اتصال به ماشین ابزار از طریق بدنه - مثلاً حتماً باید جا بدنه داشته باشد .

معمولاً متحرک به بدنه به ماشین ابزار متصل می شود . وقتی را دوست داریم از طریق بدنه ای می شود

Scanned with CamScanner

Subject Jig and fixture design
Date 97.3.12



در طراحی قیدوبند در نظر گرفته شود.

باید و نبایدهای اجباری طراحی نیست.

در مواقعی که Box باید و زیر بعضی قسمت‌ها وضع براده مناسب نیست.

* نکات طراحی بدنه

1- صلبیت کافی داشته باشد. صلبیت با استحکام مقداری فرق دارد. مثلاً ضخامت دیواره 3mm است قیدوبند چهار اره تغییرات خواهد شد.

2- فاصله‌گذاری بین قطعه و دیواره‌ها قیدوبند بایکدیگر عالیت شود. مثلاً باید فاصله دیواره تا قطع حداقل اندازه دست باشد. اندازه دست با اندازه قطعه مشکل است. فاصله‌گذاری بستگی به Loading دارد.

آلیاژ: 16-20 mm

3- دیدگی ابزار توراست (مخصوص در سیستم موقعیت دهی) مثلاً استفاده از پیچ. مثلاً در قید بالا نیازی نیست حتی Box باز است. به شرط اینکه صلبیت از بین نرود.

4- در طراحی بدنه باید شناخت داشته باشد. در Loading و Unloading مثلاً در بدنه بلبلای برای مهره.

5- ساده و ارزان قیمت باشد، پیچیده نباشد. در بدنه حتی دیده شود.

6- وضع براده و پیچ خنک کاری دیده شود.

7- انتقال به ماشین ابزار دیده شود → روبنده

Scanned with CamScanner

Subject Jig and fixture design.
Date 97.3.12

جنس آن می‌تواند جدید یا فولادهای ساختمانی یا ستا ارزان قیمت مثل St40

انواع مته از نظر نوع ساخت: ① ماشینکاری ② ریخته‌گری ③ لحیم سخت‌کاری

دانه‌ها شکل شماره ① روش ماشینکاری ؛ پیچ وین ؛ روش عمده ساخت ماشینکاری است.

② روش ریخته‌گری ؛ اگر مهم صاف نیاز خواهید باید ماشینکاری شود. کف باید تخت باشد.

③ روش لحیم‌کاری ؛

۱) روش ماشینکاری ؛ عمدتاً از فولادهای کربنی یا متوسط کربن استفاده می‌شود. آلیاژ فولادهای خوش تراش باشد. ارزان باشد. کاربرد ؛ عمدتاً برای مته‌های حلیه کوچک از روش ماشینکاری استفاده می‌شود.

مته‌گیر قطعات متوسط (قطعات احتیاج دقت بیش از چند μm باشد). دومین مرحله شکل گیری باشد. محکمات ؛ برای تمام حالات مارک موسارد (موسارد هستند چرا که تمام متوسط universal ساخته شوند. مته ریخته‌گری زمان کوتاه‌تر است بکار برای حالت ایده‌آل که کمی شکل پیچیده می‌گیرد (ریاک).

مگر محکمات دقت خوبی دارد. ملاحظات ؛ پس لبه‌ها باید تیز باشد. کم طول مته‌گیری ؛ پیچ (عمود) هم حتی باید بلند باشد.

D : قطر نامی پیچ (مین)

جنس قطعه (کار)	حداقل L
فولاد	1.5D
چدن	2D
آلیاژهای آلومینیوم پلاستیک سخت	2.5D
	3D

P4PCO

Scanned with CamScanner

Subject Jig and fixture design -
Date 97.3.12

2) روش ریخته گری، جنس معمولا چدن است. مدل شکننده باشد. ترسناک

بدنه های ریخته گری هم برای مقطعات کوچک متوسط استفاده می شود. معمولا اگر تعداد مورد نیاز زیاد باشد

مقرون به صرفه است. از محسنات: ارزان تر در زیاد، به خصوص اگر شکل پیچیده باشد ارزان تر است. جم بالا

روش ساختن جنس. مطابق با زمان طولانی است. نیاز به ساخت مدل دارد. بدنه ریخته گری ماشین

محدودیت هایی دارد. دیواره های بعضی جاها (مثلا در مقطع متوسط) محدودیت از ماشینکاری بیشتر است.

محدودیت دیگر، دیواره های صاف و شیب دار کمی دارد. دیگر محدودیت ها، مسائل در ریخته گری در

نظر گرفته شود. مثل انقباض و ...

3) روش جوشکاری، باید قابلیت جوشکاری داشته باشد. بهترین جنس برای جوشکاری فولادهای

کم کربن و کم آلیاژ هستند. بیشتر استفاده در قطعات بدنه های بزرگ و بسیار پرکاربرد دارد.

محسنات: ارزان تر از روش های دیگر است و زمان ساخت کمتر است.

بدنه های جوشکاری سبک تر از چدن هستند. محدودیت دیواره ضخامت کمتر است. براحتی قابل تغییر

و اضافه کردن مقطعات جدید است. و محدودیت: دقت کمتر. ایجاد تغییر فرم و تغییرات

متالورژیکی است. (مانند ...) انواع روش های جوش را می توان

استفاده کرد: fillet - ...

PAPCO

Scanned with CamScanner