

Continua la pubblicazione integrale di parti del “GEAR MOTOR HANDBOOK”

PARTE II° DINAMICA DEI SOLIDI E RESISTENZA DEI MATERIALI

Jacques Sprengers Presidente ISO/TC 60

1.8.2 Angolo di Attrito

Si consideri (Fig. 1.3) un solido posto su un piano inclinato con inclinazione variabile α .

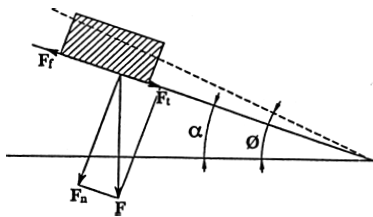


Fig. 1.3. Piano inclinato

Il peso del solido F può essere scomposto in una forza F_n normale rispetto al piano inclinato e una forza F_t tangenziale a tale piano. Si ha quindi:

$$F_n = F \cos \alpha \quad (1.051)$$

$$F_t = F \sin \alpha \quad (1.052)$$

Sotto l'azione della forza tangenziale il solido tende a muoversi mentre sotto l'azione della forza normale si crea una forza tangenziale che si oppone allo spostamento: la forza d'attrito. Per un particolare valore ϕ di α le due forze sono uguali. Si può quindi scrivere:

$$F \sin \phi = \mu F \cos \phi \quad (1.053)$$

Ne consegue che:

$$\mu = \tan \phi \quad (1.054)$$

L'angolo ϕ viene chiamato angolo d'attrito.

1.8.3 L'Azione del Cuneo

1.8.2 Angular Value of the Coefficient of Friction

Let us consider (Fig. 1.3) a solid on an inclined plane with a variable inclination α .

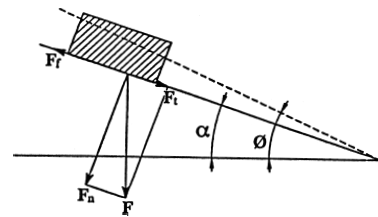


Fig 1.3 Inclined plane

The solid's weight F can be decomposed into a force F_n normal to the inclined plane and a force F_t tangential to this plane. We have:

Under the action of the tangential force the solid tends to decompose. Under the action of the normal force, a tangential force standing against the shift is created: the force of friction. For a value ϕ of α , the two forces are the same. We can then write:

It follows that

The angle ϕ is called angle of friction.

18.3 The Wedge Effect



Si consideri un cuneo sul cui piano inclinato dell'angolo α è appoggiato un solido (Fig. 1.4).

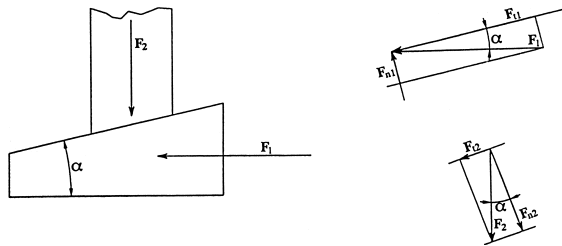


Fig. 1.4. Azione del cuneo

Sia F_1 la forza agente sul cuneo e F_2 quella agente sul solido perpendicolarmente a F_1 . Queste forze possono essere scomposte in una forza normale e una tangenziale rispetto al piano di contatto dei due solidi:

$$F_{t1} = F_1 \cos \alpha \quad (1.055)$$

$$F_{n1} = F_1 \sin \alpha \quad (1.056)$$

$$F_{t2} = F_2 \sin \alpha \quad (1.057)$$

$$F_{n2} = F_2 \cos \alpha \quad (1.058)$$

Le forze normali creano una forza d'attrito che si oppone al movimento:

$$F_{f1} = F_{n1} \tan \phi = F_1 \sin \alpha \tan \phi \quad (1.059)$$

$$F_{f2} = F_{n2} \tan \phi = F_2 \cos \alpha \tan \phi \quad (1.060)$$

Se F_1 è attiva e F_2 passiva, nel caso di uno spostamento x lungo il piano inclinato il lavoro della forza tangenziale F_{t1} è equilibrato dal lavoro passivo delle altre forze tangenziali:

$$F_{t1} x = F_{t2} x + F_{n1} x + F_{n2} x \quad (1.061)$$

oppure:

$$F_{t1} = F_{t2} + F_{n1} + F_{n2} \quad (1.062)$$

Sostituendo le forze con i rispettivi valori in base alle

Let us consider a corner with an angle α situated under a solid with which this corner is in contact on its inclined plane (Fig 1.4.)

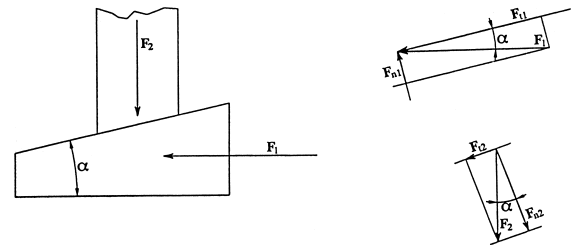


Fig. 1.4. Wedge effect

Let us call F_1 the force acting on the corner and F_2 the force acting perpendicularly on the corner on the second solid. These forces can be decomposed into a normal force and a tangential force as to the connection plane of the two solids:

The normal forces create a force of friction standing against the movement:

If F_1 is active and F_2 passive, for a shift x along the inclined plane, the work of the tangential force F_{t1} is balanced by the passive works of the other tangential forces:

or:

By replacing the forces with their values following

equazioni (1.055), (1.056), (1.059) e (1.060), risulterà che: *equations (1.055), (1.056), (1.059) and (1.060), it will result that:*

$$F_2 = F_1 \tan(\alpha + \phi) . \quad (1.063)$$

Se F_2 è attiva e F_1 passiva, ne consegue che: *If F_2 is active and F_1 is passive, it will follow that:*

$$F_1 = F_2 \tan(\alpha - \phi) . \quad (1.064)$$

Si noti che se l'inclinazione del piano è inferiore o uguale all'angolo di attrito per quanto elevata sia F_2 non è possibile esercitare alcuna forza in direzione di F_1 . In questo caso si dice quindi che esiste irreversibilità.

We will notice that, if a force in the direction of F_1 has to be obtained, an infinite force should be applied (if the inclination of the plane is equal or inferior to the angle of friction); It is said that there is irreversibility, i.e. that action is not possible.

In assenza di attrito la relazione tra le due forze sarebbe:

Without friction, the relationship between the two forces would be:

$$F_1 = F_2 \tan\alpha . \quad (1.065)$$

Se F_1 è attiva, il rendimento sarà dato da: *If F_1 is active, efficiency will be given by:*

$$\eta = \frac{\tan\alpha}{\tan(\alpha + \phi)} . \quad (1.066)$$

Se F_2 è attiva, risulterà:

Otherwise, it will result:

$$\eta = \frac{\tan(\alpha - \phi)}{\tan\alpha} . \quad (1.067)$$

Il principio del cuneo viene spesso utilizzato in meccanica: chiavette a cuneo, dadi e bulloni, viti senza fine e ruote elicoidali ecc.

The wedge effect is frequently used in mechanics: dovetailing, bolt and nut, worm and worm wheel, etc.

1.8.4 Attrito nei Perni

La Fig. 1.5 mostra una ruota di diametro D montata su un perno di diametro d sul quale agisce la forza F . Sotto l'azione della forza F , l'attrito del perno nella sua sede provoca uno sforzo d'attrito tangente al perno $F_f = \mu F$. Per fare avanzare la ruota, trascurando l'attrito volvente sul piano d'ap-



18.4 Friction of a Roller on its Axis

A roller whose diameter is D charged with a force F and whose axis has diameter d is shown in figure 1.5. Under the action of the force F , the friction of the axis $F_f = \mu F$. In order to make the roller turn by moving forward, an effort F_t should be applied at the centre of the roller

poggio, si deve applicare uno sforzo F_t al perno in corrispondenza del centro del perno per creare una coppia $F_t D/2$ in grado di vincere la coppia resistente pari a $F_f d/2$ generata dalla coppia di attrito. Si avrà quindi la relazione:

$$F_t = F \mu \frac{d}{D} \quad (1.068)$$

to create a torque $F_t D/2$ capable of overcoming the resistant torque created by the force of friction, a torque equal to $F_f d/2$.

We have a relationship:

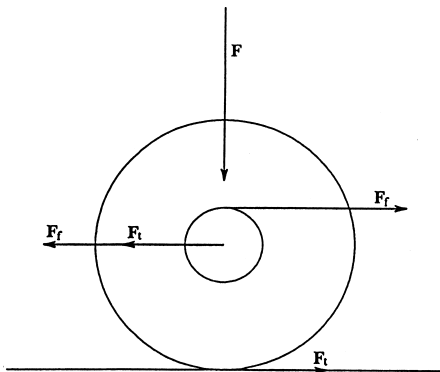


Fig. 1.5. Perno-Ruota

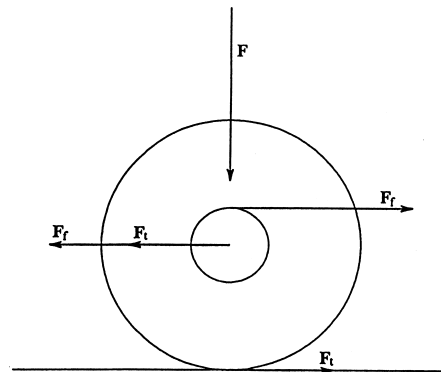


Fig. 1.5. Roller

1.8.5 Attrito di una Cinghia su di una Puleggia

Si consideri (Fig. 1.6) una cinghia su una puleggia di diametro d .

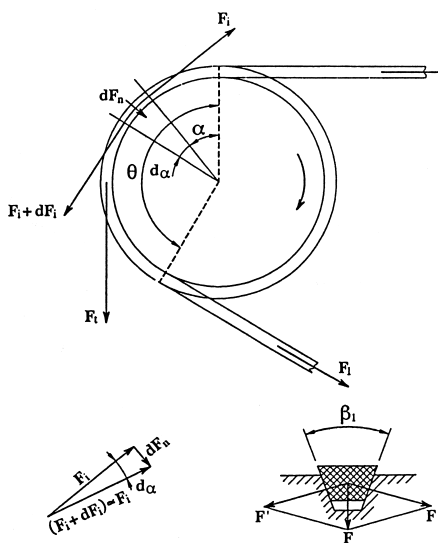


Fig. 1.6. Puleggia e cinghia

Sia F_1 la forza nel tratto inferiore e F_2 quella nel

18.5 Friction of a Belt Around its Pulley

Let us consider (Fig. 1.6) a belt on a pulley with a diameter d .

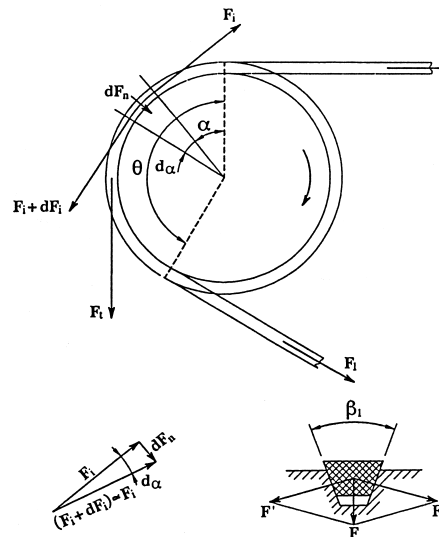


Fig.1.6. Pulley and belt

Let us call F_1 the force in the upper branch and F_2 the force in the lower branch. A very small element

tratto superiore. In un punto qualsiasi formante un angolo α rispetto al raggio passante per il punto di tangenza della forza F_2 con la puleggia, si può considerare un tratto elementare di cinghia. I due raggi delimitanti questo tratto elementare formano un angolo $d\alpha$. Ad una estremità dell'elemento agisce la forza F_i e se $F_2 < F_1$, la forza all'altra estremità $F_i + dF_i$. La risultante dF_n di queste due forze può essere espressa da:

$$dF_n = F_i d\alpha \quad . \quad (1.069)$$

Questa forza genera una forza d'attrito μdF_n pari a dF_i . Ne risulterà che:

$$\frac{dF_i}{F_i} = \mu d\alpha \quad (1.070)$$

e integrando per tutto l'arco di contatto della cinghia con la puleggia:

$$\int_{F_2}^{F_1} \frac{dF_i}{F_i} = \int_0^\theta \mu d\alpha \quad . \quad (1.071)$$

Risolvendo questa equazione risulta di conseguenza che:

$$\ln \frac{F_1}{F_2} = \mu \theta \quad (1.072)$$

$$F_1 = F_2 e^{\mu\theta} \quad . \quad (1.073)$$

of the pulley can be considered at any of the points forming an angle α with the radius passing by the tangential point of the F_1 to the pulley. The two radiuses delimiting this stumb form an angle $d\alpha$. On one side the force is F_i and, if F_2 is smaller than F_1 , the force on the other side of the stumb will be $F_i + dF_i$. These two compound forces give a force dF_n whose value is:

This force creates a force of friction μdF_n that is equal to dF_i . It will then result that:

and by integrating the whole lenght of the belt in contact with the pulley:

By solving this equatiopn it consequently follows that:

