

Transport Tekniği

(Halatlar)

1

Örnek 1.1,

Kaldırma kapasitesi 200 kN olan, taşıyıcı halat sayısı 4 işletme grubu 2M için; (180 daN/mm² olan halatlardan seçilm yapılacaktır)

- Filler tipi halat seçiniz (6x19)
- Halatı oluşturan tellerin en küçük çapını bulunuz.
- Emniyet katsayısını bulunuz.

Çözüm :

$$Q = 200 \text{ kN} = 200000 \text{ N} = 20000 \text{ kg}$$

$$n = 4$$

$$\sigma_k = 180 \text{ daN/mm}^2 \rightarrow \text{kg}$$

$$T = \frac{Q}{n} \Rightarrow T = \frac{20000}{4} = 5000 \text{ kg}$$

$$d = c \sqrt{T} \Rightarrow d = 0,3 \sqrt{5000} \Rightarrow d = 21,21 \text{ mm} \approx 22 \text{ mm}$$

Ⓐ 6x19 Filler } $d = 22$
11f 8210 } $F_{min} = 29400 \text{ kg}$

Ⓑ $\sigma_k = \frac{F_{min}}{A_{met}} \Rightarrow 180 = \frac{29400}{A_{met}} \Rightarrow A_{met} = 163,33 \text{ mm}^2$ (metelik kesit alan)

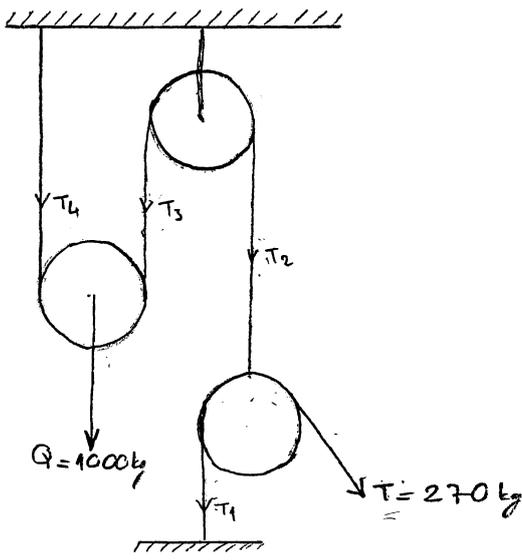
$$A_{met} = (6 \times 19) \cdot \frac{\pi \cdot d^2}{4}$$

$$163,33 = (6 \times 19) \cdot \frac{\pi \cdot d^2}{4} \Rightarrow d = 1,35 \approx \underline{\underline{1,5 \text{ mm}}}$$
 seçilir.

Ⓒ $S = \frac{F_{min}}{T} \Rightarrow S = \frac{29400}{5000} \Rightarrow S = \underline{\underline{5,88}}$

①

Örnek 1.2;



Şekildeki yük kaldırma düzeninde makara verimlerini eşit alarak $Q = 1000 \text{ daN}$ ve $T = 270 \text{ daN}$ için

- Toplam verimi bulunuz.
- 2M işletme sistemi grubu için 6x7 lif özlü halat seçip emniyet faktörünü bulunuz.

2

Gözlem:

a) $4T = 4 \cdot 270 = 1080 \text{ kg}$

$\eta_T = \frac{Q}{4T} \Rightarrow \eta_T = \frac{1000}{1080} = \underline{\underline{0,92}}$

b) $\eta = \sqrt[3]{\eta_T} \Rightarrow \eta = \sqrt[3]{0,92} \Rightarrow \eta = 0,97 \leftarrow \text{Verim kaybı}$

$T_1 = T \cdot \eta \Rightarrow T_1 = 270 \cdot (0,97) = 262 \text{ kg}$

$T_2 = T + T_1 \Rightarrow T_2 = 270 + 262 = 532 \text{ kg}$

$T_3 = T_2 \cdot \eta \Rightarrow T_3 = 532 \cdot 0,97 = 516 \text{ kg}$

$T_4 = T_3 \cdot \eta \Rightarrow T_4 = 516 \cdot 0,97 = 500 \text{ kg}$

2M işletme } $C = 0,3$

$T_{\max} = T_2 = 532 \text{ kg}$

$d = C \sqrt{T_{\max}} \Rightarrow d = 0,3 \cdot \sqrt{532} = 6,92 \text{ mm} \approx \underline{\underline{7 \text{ mm}}}$

6x7 lif özlü } $F_{\min} = 2930 \text{ kg}$
 $d = 7 \text{ mm}$

$S = \frac{F_{\min}}{T_{\max}} \Rightarrow S = \frac{2930}{532} = 5,5$

Örnek 1.3;

Taşıyıcı halat sayısı 4 olan bir palanga sistemi ile donatılmış kanca bloğunda kullanılan lif özlc halat (Seale kordonlu) olarak verilmiştir. Bu kanca bloğunun kullandığı vinç saatte 65 defa servise sokulmaktadır. (İşletme grubu 4M) halat çapı 20mm

- Bu vinçin yük taşıma kapasitesi ne kadardır?
- Halatın metalik kesiti nedir? Kopmaya karşı emniyet değeri ne kadardır?
- Halattaki tellerin ortalama çapı 1mm olsaydı kopmaya karşı emniyet katsayısı ne olurdu?
- Halatı oluşturan tellerin çapları ile yük taşıma oranlarının aynı olması durumunda, $F_{ince} / F_{kalın} = 2/3$ ise tel çapları ne olur?
- Vinçte kullanılacak tambur ve makara çapları ne olmalıdır?

Gözüm: $Q = \text{yük taşıma kapasitesi}$ (6x19)

a) $Q = ?$ $d = c \cdot \sqrt{T}$ $20 = 0,375 \sqrt{T} \Rightarrow T = 2844,4 \text{ kg}$

$T = \frac{Q}{n} \Rightarrow 2844,4 = \frac{Q}{4} \Rightarrow Q = 11378 \text{ kg}$

b) $A_{met} = ?$
 $s = ?$

$$A_{met} = \frac{F_{min}}{\sqrt{k}}$$

$d = 20 \text{ mm}$
 6×19
seale
lif özlc

$F_{min} = 23800 \text{ kg}$
 $\sqrt{k} = 180 \text{ kg/mm}^2$

$$A_{met} = \frac{23800}{180} = 132,2 \text{ mm}^2$$

$$s = \frac{F_{min}}{T}$$

$$s = \frac{23800}{2844,4} = 8,36$$

© $S' = ?$

$$S' = \frac{V_L}{V_g} \rightarrow \text{kapma değeri}$$

$$A_{met} = \frac{\pi \cdot d^2}{4} \cdot i$$

\rightarrow gerilme değeri

4

$$I = (1 + 9 + 9) \cdot 6 = 114 \rightarrow i = 6 \times 19 //$$

$$A_{met} = \frac{\pi \cdot 1^2}{4} \cdot 114 = 89,53 \text{ mm}^2$$

$$\sqrt{V_g} = \frac{I}{A_{met}} \Rightarrow \sqrt{V_g} = \frac{2844,4}{89,53} = 31,77 \text{ kg/mm}^2$$

$$S' = \frac{V_L}{V_g} \Rightarrow S' = \frac{180}{31,77} = \boxed{5,66}$$

© $\frac{F_{ince}}{F_{kalın}} = \frac{2}{3}$

$d_{tel} = ? \rightarrow d_{ince} = ?$
 $\rightarrow d_{kalın} = ?$

$$\frac{F_{ince}}{F_{kalın}} = \frac{d_1}{d_2} = \frac{2}{3}$$

$$d_1 = \frac{2}{3} \cdot d_2$$

ince tel sayısı $6 \times 9 = 54$
 kalın " " $6 \times 10 = 60$

$$A_{ince} = \frac{\pi \cdot d_1^2}{4} \cdot 54 \Rightarrow A_{ince} = 13,5 \pi \cdot d_1^2$$

$$A_{kalın} = \frac{\pi \cdot d_2^2}{4} \cdot 60 \Rightarrow A_{kalın} = 15 \pi \cdot d_2^2$$

$$A_{met, Top} = 21 \pi d_2^2$$

$$132,2 = 21 \pi d_2^2 \Rightarrow d_2 = 1,41 \text{ mm} \approx \boxed{1,5 \text{ mm}} \text{ seçilir}$$

$$d_1 = \frac{2}{3} \cdot 1,5 \Rightarrow \boxed{d_1 = 1 \text{ mm}}$$

$$A_{ince} = (13,5)(\pi) \left(\frac{2}{3} d_2\right)^2 = 18,85 d_2^2 \quad A_{met} =$$

$$\Rightarrow 65,97 d_2^2$$

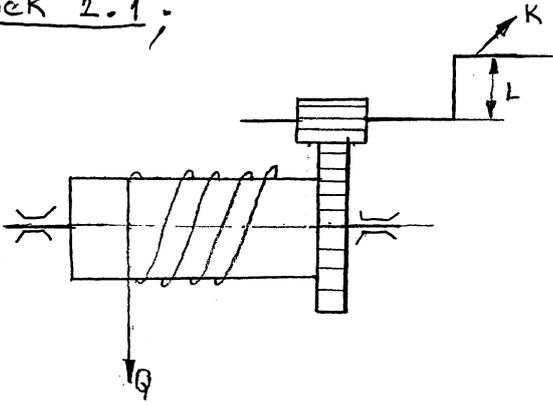
$$A_{kalın} = (15)(\pi)(d_2)^2 = 47,12 d_2^2$$

$$132,2 = 65,97 d_2^2$$

$$d_2 = 1,41 \text{ mm}$$

Asansörler

Örnek 2.1;



Şekilde görülen el vinçinde tambur çapı 150mm, el ile tahrik edilen kuvvet $K = 200N$ kol uzunluğu $L = 135mm$, dişli çarkın dış sayıları tambura doğru 14 ve 49, transmisyon verimi 0,97 tambur verimi 0,96 olarak verilmiştir.

- Vinçle kaldırılabilen yük (Q) miktarı ne kadardır?
- 1x7 monoton halat, 3M ipleme için halat çapını ve $S=9$ için emniyet kontrolü yapınız.

$$\sigma_k = 160 \text{ kg/mm}^2$$

Çözüm:

a) $Q = ?$

$$M_{yBk} = M_{el} \cdot i \cdot \eta_{Topbm}$$

$$i = \frac{z_2}{z_1} \Rightarrow i = \frac{49}{14} = 3,5$$

$$M_{el} = K \cdot L \Rightarrow M_{el} = 200 \cdot 135 = 27000 \text{ Nmm}$$

$$M_{yL} = Q \cdot \frac{D_{tamb}}{2} \Rightarrow M_{yL} = Q \cdot \frac{150}{2} = 75Q$$

$$\eta_{Top} = \eta_{trans} \cdot \eta_{tamb} \Rightarrow \eta_{Top} = 0,97 \cdot 0,96 = 0,93$$

$$75Q = 27000 \cdot 3,5 \cdot 0,93 \Rightarrow \underline{\underline{Q = 1171,8 \text{ N}}} = S_{max}$$

b) $d_{halat} = ?$

$$d = C \cdot \sqrt{S_{max}} \quad \left. \begin{array}{l} 3M \text{ ipleme} \\ c = 0,335 \end{array} \right\}$$

$$S_{max} = 1171,8 \text{ N} = 119,44 \text{ kg}$$

$$d = 0,335 \cdot \sqrt{119,44} = 3,66 \text{ mm} \approx \underline{\underline{4 \text{ mm}}} \text{ seçilir}$$

$$\left. \begin{array}{l} d = 4 \text{ mm} \\ 1x7 \text{ monoton} \\ \sigma_k = 160 \text{ kg/mm}^2 \end{array} \right\} F_{min} = 1390 \text{ kg}$$

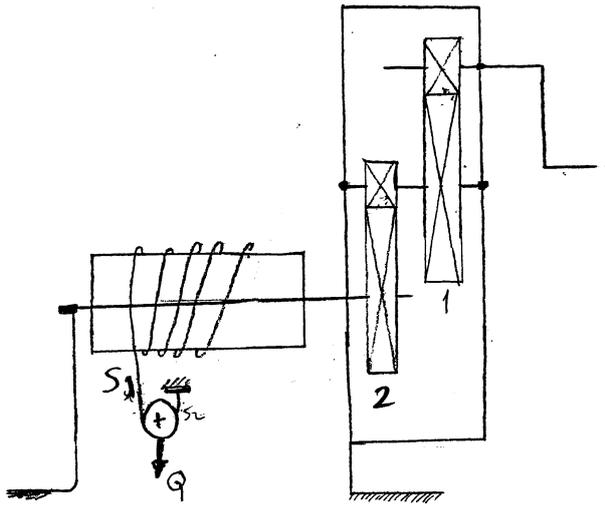
$$s = \frac{F_{min}}{S_{max}} = \frac{1390}{119,44} = \underline{\underline{11,63}} > 9 \text{ emniyetlidir.}$$

5



Örnek 2.2 ;

8



Sekilde görülen tamburlu vinci iki kipi tarafından el ile çalıştırılmaktadır. Kel uzunlukları 350mm, her bir kela tatbik edilen kuvvet 200N, dişli çarkların diş sayıları tahrik tarafından tambura doğru sıra ile 18, 54, 14, 56 tambur çapı 200mm, verimler (her biri dişli kademelerinde ve tamburda) 0,96 ve $k = 0,101$ olduğuna göre

- Bu vinci ile kaldırılabilen Q yüküne bulunuz.
- Tel halat çapını hesap ediniz.
- Tamburun yivsiz olduğu ve iki kat halinde halat sarıldığı düşünülerek 50m. kaldırma yüksekliği için tambur uzunluğunu (boyunu) bulunuz.
- Kolon bir dengesinde yük ne kadar hareket eder?

Çözüm :

$L = 350\text{mm}$ $D_{\text{tam}} = 200\text{mm}$
 $K = 200\text{N}$ $\eta_{\text{diş}} = \eta_{\text{tam}} = 0,96$
 $Z_1 = 18$ $k = 0,101$
 $Z_2 = 54$
 $Z_3 = 14$
 $Z_4 = 56$

$S_1 = S_{\text{max}}$

Q = ?

$Q = S_1 + S_2$

$M_{\text{tam}} = I_{\text{top}} \cdot \eta_{\text{top}} \cdot M_{\text{el}}$

$I_{\text{top}} = i_1 \cdot i_2$

$i_1 = \frac{Z_2}{Z_1}$

$i_2 = \frac{Z_4}{Z_3}$

$i_{\text{top}} = \frac{Z_2}{Z_1} \cdot \frac{Z_4}{Z_3}$

$\Rightarrow i_{\text{top}} = \frac{54}{18} \cdot \frac{56}{14} \Rightarrow i_{\text{top}} = 12$

$\eta_{\text{top}} = \eta_{\text{diş1}} \cdot \eta_{\text{diş2}} \cdot \eta_{\text{tam}}$

$\eta_{\text{top}} = 0,96 \cdot 0,96 \cdot 0,96 = 0,88$

$M_{\text{el}} = 2 \cdot K \cdot L$

$\Rightarrow M_{\text{el}} = 2 \cdot 200 \cdot 350 = 140000 \text{ Nmm}$

$M_{\text{tam}} = 12 \cdot 0,88 \cdot 140000 = 1478400 \text{ Nmm}$

$M_{\text{tam}} = S_{\text{max}} \cdot \frac{D_{\text{tam}}}{2}$

$1478400 = S_{\text{max}} \cdot \frac{200}{2}$

$\Rightarrow S_{\text{max}} = 14784 \text{ N}$

$S_1 = \frac{Q}{1 + \eta_{\text{tam}}}$

$14784 = \frac{Q}{1 + 0,96}$

$\Rightarrow Q = 29000 \text{ N}$

$S_2 = S_1 \cdot \eta_{\text{tam}}$
 $Q = S_1 + S_1 \cdot \eta_{\text{tam}}$
 $Q = S_1 (1 + \eta_{\text{tam}})$
 $S_1 = \frac{Q}{1 + \eta_{\text{tam}}}$
 $S_1 = S_{\text{max}}$

b)

$$d = k \cdot \sqrt{S_{max}}$$
$$d = 0,101 \cdot \sqrt{14784} = 12,28 \approx \underline{12,5 \text{ mm}}$$

! Kitapdaki çözüme göre
 S_{max} N olarak alınmış
bizdeki tablolarla
 S_{max} kg olarak alınmış

6) sıklık değiştirilirse

2M ipletme için 1x7 monoton halat gopını bulunuz ve emniyet katsayısını bulunuz. $F_k = 160 \text{ kg/mm}^2$

$$d = c \cdot \sqrt{S_{max}}$$

2M ipletme } $c = 0,3$

$$S_{max} = 14784 \text{ N} = 1507 \text{ kg}$$

$$d = 0,3 \cdot \sqrt{1507} = 11,64 \text{ mm} \approx \underline{12 \text{ mm}} \text{ seçilir}$$

1x7 monoton } $F_{min} = 12500 \text{ kg}$
 $d = 12 \text{ mm}$

$$s = \frac{F_{min}}{S_{max}} = \frac{12500}{1507} = \underline{8,29}$$

9

c)

$$n = 2 \text{ (sarım katı)}$$

$$h = 50 \text{ m}$$

$$l = ?$$

$$l = \frac{z \cdot d_{halat}}{n} \leftarrow \text{tambur uzunluğu}$$

$$z = \frac{L_h}{\pi \cdot D_{tambur}} + (2 \text{ --- } 3)$$

$$L_h = i_{rot} \cdot h = 2 \cdot 50 = 100 \text{ m} = 100000 \text{ mm}$$

\rightarrow hımbere çevrilmesi

$$z = \frac{100000}{\pi \cdot 200} + 2 = 161,15 \leftarrow \text{Sarım sayısı}$$

$$l = \frac{161,15 \cdot 12,5}{2} = \underline{1007,18 \text{ mm}}$$

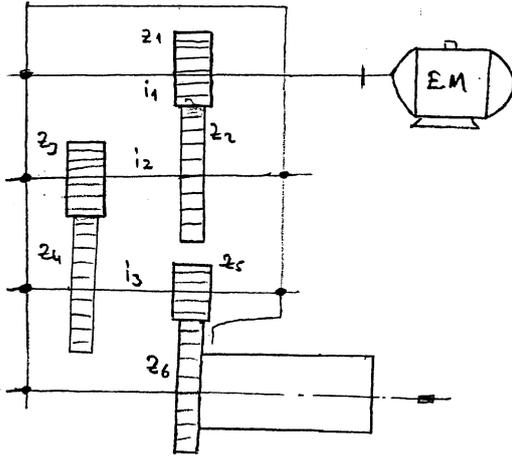
d)

$$n'_{kel} = 1$$

$$H = ?$$

Örnek 2.3

10



Elektrikli bir kaldırma mekanizmasında redükteör dişli çark diş sayıları motor dişlisinden itibaren 25, 65, 21, 72, 14 ve 70 dir. Her bir dişli transmisyon kademesinde verim %3 azalacaktır. Tambur çapı 250mm olduğuna ve tel halat tambura doğrudan sarıldığına göre;

- Tambur dakikada 25 devir yapacak şekilde motor devrini seçiniz.
- Yükün kaldırma hızını bulunuz.
- Mekanizma ile 3 tonluk yük kaldıracağına göre uygun elektrik motor seçimini bulunuz.

$$\eta_{\text{tam}} = 0,95$$

Gözlem:

$$z_1 = 25, z_2 = 65, z_3 = 21$$

$$z_4 = 72, z_5 = 14, z_6 = 70$$

$$\eta_{\text{dip1}} = 0,97 \quad \eta_{\text{tam}} = 25 \text{ d/d}$$

$$\eta_{\text{dip2}} = 0,94 \quad D_{\text{com}} = 250 \text{ mm}$$

$$\eta_{\text{dip3}} = 0,91 \quad Q = 3 \text{ ton}$$

a) $n_m = ?$

$$i_{\text{Top}} = \frac{n_m}{\eta_{\text{tam}}}$$

$$i_{\text{Top}} = i_1 \cdot i_2 \cdot i_3$$

$$i_{\text{Top}} = \frac{z_2}{z_1} \cdot \frac{z_4}{z_3} \cdot \frac{z_6}{z_5}$$

$$i_{\text{Top}} = \frac{65}{25} \cdot \frac{72}{21} \cdot \frac{70}{14} \Rightarrow i_{\text{Top}} = \underline{\underline{44,57}}$$

$$44,57 = \frac{n_m}{25} \Rightarrow \boxed{n_m = 1114,2 \text{ d/d}}$$

b) $v_{\text{yel}} = ?$

$$v_{\text{yel}} = v_{\text{halat}} = v_{\text{tam,gev}} = \omega \cdot r = \frac{2 \pi \cdot n_{\text{tam}}}{60} \cdot \frac{d_{\text{com}}}{2}$$

$$v_{\text{yel}} = \frac{2 \pi \cdot 25}{60} \cdot \frac{0,25}{2} = \boxed{0,327 \text{ m/sn}} \Rightarrow \underline{\underline{19,63 \text{ m/dk}}}$$

©

$$N_{\text{mct}} = ?$$

$$Q = 3 \text{ ton} = 3000 \text{ kg} = 30000 \text{ N}$$

$$V_{\text{yct}} = 0,327 \text{ m/s}$$

$$N_{\text{mct}} = \frac{Q \cdot V_{\text{yct}}}{\eta_{\text{Top}} \cdot 1000}$$

11

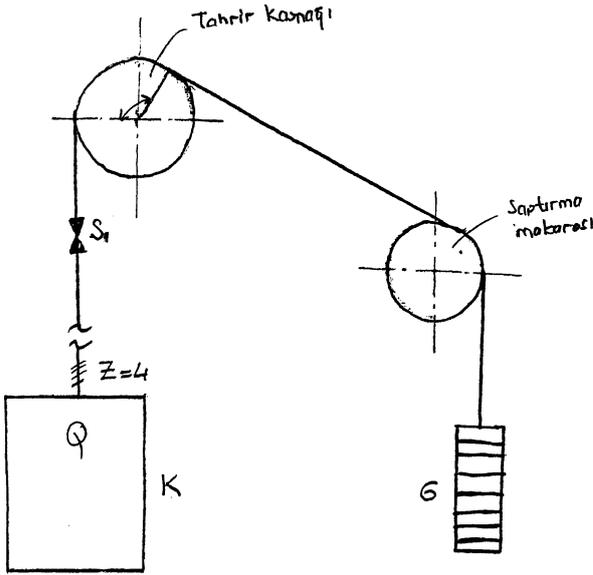
$$\eta_{\text{Top}} = \eta_{\text{d1+1}} \cdot \eta_{\text{d1+2}} \cdot \eta_{\text{d1+3}} \cdot \eta_{\text{tambur}}$$

$$\eta_{\text{Top}} = 0,97 \cdot 0,94 \cdot 0,91 \cdot 0,95 = \underline{\underline{0,78}}$$

$$N_{\text{mct}} = \frac{30000 \cdot 0,327}{0,78 \cdot 1000} = \underline{\underline{12,58 \text{ kW}}}$$

Örnek 2.4 ;

6



Sonsuz vidalı, sürtünme etkili asansör tesisatında taşınacak insan sayısı 6, asansör hızı 0,5m/sn, kabin ağırlığı 5000N, halat sayısı 4 olarak verilmiştir.

- Halat emniyet katsayısı $\gamma = 15$ olduğuna göre halat çapını bulunuz.
- Motor gücünü hesap ediniz (Toplam verim 0,30 alınacaktır)
- Tahrik kasnağı çapını bulunuz.
- Kasnak devir sayısını hesap ediniz.
- Motor devir sayısı 920 d/d olduğuna göre sonsuz vida mekanizmasının tahvil oranını bulunuz.
- Tahrik kabiliyetini kontrol ediniz. (Sarılmı açısı $\alpha = 150^\circ$ ve hesap için sürtünme katsayısı 0,4 alınacaktır)

Gözölüm:

$i = 6$ $\gamma = 15$
 $v_{as} = 0,5 \text{ m/sn}$ $n_{mot} = 920 \text{ d/d}$
 $K = 5000 \text{ N}$ $\alpha = 150^\circ$
 $z = 4$ $\mu' = 0,4$

① $d_h = ?$

$$S_1 = (K + Q) \frac{b}{g} + (K + Q) \Rightarrow S_1 = (K + Q) \cdot \left(1 + \frac{b}{g}\right)$$

$$Q = i \cdot G_{insan} \quad (G_{insan} = 750 - 800 \text{ N})$$

$$Q = 6 \cdot 800 = 4800 \text{ N}$$

$$b = \frac{v}{t} \quad (t = 2 \dots 3 \text{ sn}) \quad b = \frac{0,5}{2} = 0,25 \text{ m/s}^2$$

$$S_1 = (5000 + 4800) \cdot \left(1 + \frac{0,25}{9,81}\right) \Rightarrow S_1 = 10060 \text{ N} \Rightarrow S_1 = 1025,48 \text{ kg}$$

$$S_{max} = \frac{S_1}{z} = \frac{10060}{4} = 2520 \text{ N} \leftarrow \text{Tek halata gelen yük}$$

$P_B = \gamma \cdot S_{max} \Rightarrow P_B = 15 \cdot 2520 = 37800 \text{ N}$

DIN 655-657
 $P_B = 37800 \text{ N} \approx 3853 \text{ kg}$

$d_h = 8 \text{ mm}$ seçilir

Kitaba göre gözölmüştür.

b) $N_{\text{mot}} = ?$

7

$$N_{\text{mot}} = \frac{P \cdot v}{\eta_{\text{trp}} \cdot 1000}$$

$$P = K + Q - G$$

$$G = K + (0,4 \dots 0,5) Q \Rightarrow G = K + 0,5 Q = K + \frac{Q}{2}$$

$$P = K + Q - \left(K + \frac{Q}{2}\right) \Rightarrow P = \frac{Q}{2} \Rightarrow P = \frac{4800}{2} = 2400 \text{ N}$$

$$N_{\text{mot}} = \frac{2400 \cdot 0,5}{0,3 \cdot 1000} \Rightarrow \boxed{N_{\text{mot}} = 4 \text{ kW}}$$

c) $D_{\text{tah, kas}} = ?$

$D_{\text{tah, kas}} \gg 40 \text{ diameter}$ veya $D_{\text{tah, kas}} \gg \text{dilet}$ seçilebilir.

$$D_{\text{tah}} = 40 \cdot 8 = 320 \text{ mm} \Rightarrow 0,32 \text{ m}$$

d) $\dot{n}_{\text{tah, kas}} = ?$

$$V_{\text{kasnet}} = \omega \cdot r = \frac{2 \pi \cdot n_{\text{tah, kas}}}{60} \cdot \frac{d_{\text{tah, kas}}}{2}$$

$$V_{\text{tah, kas}} = V_{\text{kasnet}} = 0,5 \text{ m/s}$$

$$0,5 = \frac{2 \pi \cdot n_{\text{tah, kas}}}{60} \cdot \frac{0,32}{2} \Rightarrow \boxed{n_{\text{tah, kas}} = 29,84 \text{ d/dk}}$$

e) $n_{\text{motor}} = 920 \text{ d/d}$

$$\frac{\text{m}}{\text{s}} =$$

$i_{\text{son, vid}} = ?$

$$i_{\text{son, vid}} = \frac{n_{\text{motor}}}{n_{\text{tah, kas}}}$$

$$\Rightarrow i_{\text{son, vid}} = \frac{920}{29,84} = \boxed{30,83}$$

f) $\alpha = 150^\circ$

$\mu = 0,4$

180°

π

150°

α

$$\boxed{\alpha = 2,61^\circ}$$

$$\frac{S_1}{S_2} \leq e^{\mu \alpha}$$

$S_1 = 10060 \text{ N}$

$S_2 = G \cdot \left(1 - \frac{b}{g}\right)$

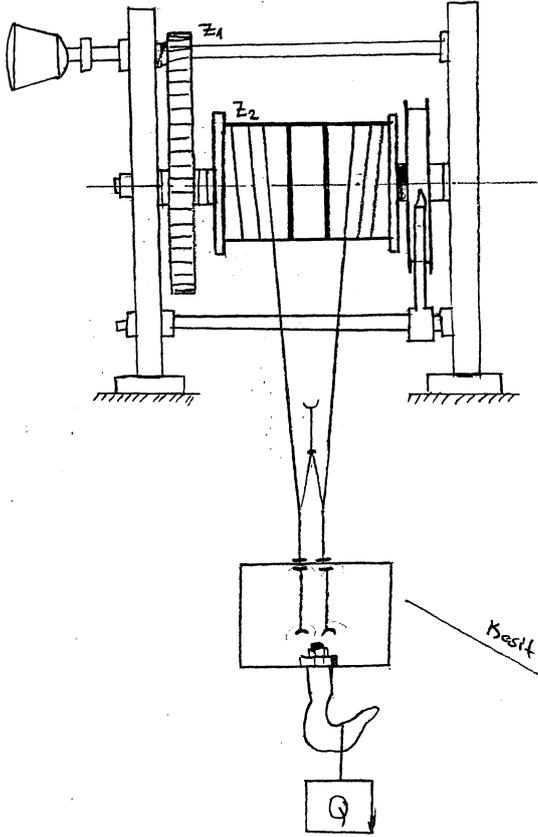
$G = 5000 + \frac{4800}{2} = 7400 \text{ N}$

$S_2 = 7400 \cdot \left(1 - \frac{0,25}{9,81}\right) = 7211,4 \text{ N}$

$$\frac{10060}{7211,4} \leq e^{(0,4 \cdot 2,61)}$$

$1,4 \leq 2,84$ uygundur.

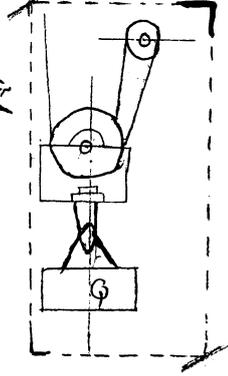
Örnek 2.6



Şekilde verilen tamburlu ikiz palangalı vinç elektrik motoru ile tahrik edilmektedir. Yük bir bantlı fren tarafından istenilen seviyede tutulmaktadır $z_1=9$, $z_2=172$ olarak verilmektedir. Motor gücü 15kw motor devir sayısı 300'de olarak seçilmiştir.

Tambur çapı 250mm fren kasnak çapı 300mm ikiz palanga verimi 0,98, mekanizmada kaymalı yatac kullanılmıştır. Tambur randımanı 0,90, dişli çark randımanı 0,95 ve halat katsayısı (k) 0,101 olduğuna göre;

- Tambur hangi devirde döndürülmektedir.
- Yükün kaldırma hızını bulunuz.
- Vinçin kaldırdığı maksimum yükü bulunuz.
- Halat çapını bulunuz.



12

Gözlem:

① $n_{T_0} = ?$

$$n_{T_0} = \frac{D_m}{i_{Top}}$$

$$i_{Top} = \frac{z_2}{z_1} = \frac{172}{9} = 19,11$$

$$n_{T_0} = \frac{300}{19,11} = 15,69 \text{ devir}$$

● $V_{yük} = ?$ ikiz palanganın dakığı

$$V_{yük} = \frac{1}{2} ;$$

$$V_{yük} = \frac{1}{2} \cdot \omega \cdot r \Rightarrow V_{yük} = \frac{1}{2} \cdot 2\pi \cdot n \cdot \frac{D_{tam}}{2}$$

$$V_{yük} = \frac{1}{2} \cdot 2\pi \cdot (15,69) \cdot \frac{0,25}{2} \Rightarrow V_{yük} = 6,16 \text{ m/d}$$

© $Q = ?$ tambur donanenin halatlar

$$\eta_{ip} = \frac{1}{z'} \cdot \frac{1 - \eta_{makara}^{z'}}{1 - \eta_{makara}}$$

$$z' = \frac{z}{2} = \frac{4}{2} = 2$$

$$Q = 2 \cdot S_{max} \cdot z' \cdot \eta_{ip}$$

ikiz palangalar

$$\frac{1}{2} \cdot \frac{1 - 0,96^2}{1 - 0,96} = 0,98$$

$$M_{dtam} = 2 \cdot S_{max} \cdot \frac{D_{tam}}{2}$$

$$S_{max} = \frac{M_{dtam}}{D_{tam}}$$

$$M_{dtam} = 9550 \cdot \frac{N_{tam}}{n_{tam}}$$

$$N_{tam} = N_{mot} \cdot \eta_{top}$$

$$\eta_{top} = \eta_{ip} \cdot \eta_{tam} = 0,95 \cdot 0,90 = 0,855$$

makar grubu
kaldırma grubu

$$N_{tam} = 15 \cdot 0,855 = 12,825 \text{ kW}$$

$$M_{dtam} = 9550 \cdot \frac{12,825}{15,69} = 7806 \text{ Nm}$$

$$S_{max} = \frac{M_{dtam}}{D_{tam}} = \frac{7806}{0,25} = 31224 \text{ N}$$

$$Q = 2 \cdot 31224 \cdot 2 \cdot (0,98) = 122398 \text{ N}$$

ikiz palangada
4 halatlı için $z=2$
8 " " " $z=4$ alınır.

d) $d_{halat} = ?$

$$d = k \sqrt{S_{max}}$$

$$d = 0,101 \sqrt{31224} = 17,84 \text{ mm} \approx 20 \text{ mm seçilir}$$

! d) sıklıkta kullanılan tablo farklı ve S_{max} N cinsinden alınmış Bizdeki tablolarda S_{max} kg cinsinden alınır.

e) 3M iptalme 6x19 Filler lif 220 halat çapını bulunuz ve kontrol ediniz.
 $s=5$ emniyetli için

$$d = c \sqrt{S_{max}}$$

$$S_{max} = 31224 \text{ N} = 3182,87 \text{ kg}$$

3M iptalme için } $c = 0,335$

$$d = 0,335 \sqrt{3182,87} = 18,89 \text{ mm} \approx 19 \text{ mm}$$

6x19
filler
lif 220
 $d=19$

$$F_{min} = 21900 \text{ kg}$$

$$s = \frac{F_{min}}{S_{max}}$$

$$\frac{21900}{3182,87} = 6,88 > 5 \text{ emniyetli}$$

f) Tambur çapını bulunuz

$$D_{tam} = ?$$

$$D_t = h_1 \cdot h_2 \cdot d$$

$$D_t = 20 \cdot 1,12 \cdot 19 = 425,6 \text{ mm}$$

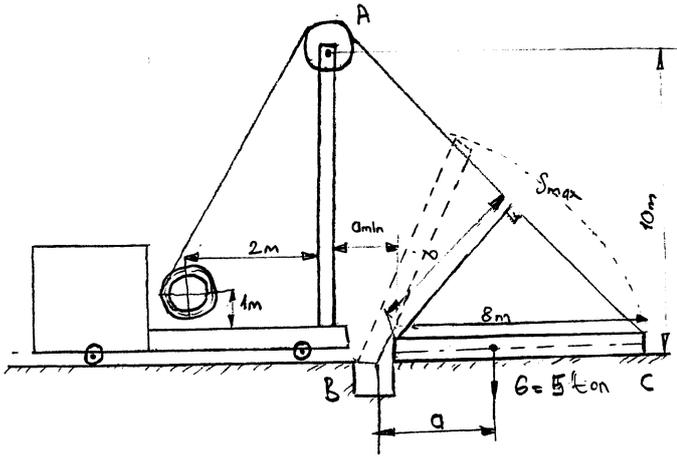
h_1 catrol 1,7

$5 \leq w \leq 9$

Tambur adedi	1 adet x 1	$w=1$
Makara	2 " (Ters çalma)	$w=4$
		$2 \times 4 = 8$
Denge adedi	1 "	$w=0$
		$+ w=9$

(Konik tambur)

Örnek 2.7;



Şekilde konik tamburlu saygort vinci ile 5 ton ağırlığında ve 8m boyunda beton elektrik direkleri arazi yüzlerine dikilecektir. 5 kw gücünde redüktörlü elektrik motorunun tahrik milinin dakikadaki devri 15 olduğuna göre;

- Yükü sabit momentle kaldıracak konik tamburu boyutlandırınız.
- Halatın hız değişim sınırlarını bulunuz.
- Halat katsayısı 0,126 alınacak olursa, yaklaşık tambur yir boyunu bulunuz.

Çözüm:

$$G = Q = 5 \text{ ton} = 5000 \text{ kg} = 49050 \text{ N}$$

$$L_{\text{diret}} = 8 \text{ m} \quad n_m = 15 \text{ d/d}$$

$$N_{\text{mot}} = 5 \text{ kw} \quad k = 0,126$$

14

① ilk kaldırma durumunda;

$$a = \frac{L_{\text{diret}}}{2} = \frac{8}{2} = 4 \text{ m}$$

$$\tan \hat{B}CA = \frac{10}{8} \Rightarrow \hat{B}CA = 51,34^\circ$$

$$\sin \hat{B}CA = \frac{b}{8} \Rightarrow b = 6,24 \text{ m}$$

$$G \cdot a = S_{\text{max}} \cdot b \Rightarrow$$

$$49050 \cdot 4 = S_{\text{max}} \cdot 6,24 \Rightarrow S_{\text{max}} = 31442,3 \text{ N}$$

$$M_{\text{tam}} = S_{\text{max}} \cdot \frac{D_{\text{min}}}{2}$$

$$\eta_{\text{top}} = 1$$

$$M_{\text{tam}} = M_{\text{mot}} \cdot \eta_{\text{top}} = 9550 \cdot \frac{N}{n} \cdot \eta_{\text{top}} = 9550 \cdot \frac{5}{15} \cdot 1 = 3183,33 \text{ Nm}$$

$$M_{\text{tam}} = S_{\text{max}} \cdot \frac{D_{\text{min}}}{2}$$

$$3183,33 = 31442,3 \cdot \frac{D_{\text{min}}}{2} \Rightarrow$$

$$D_{\text{min}} = 0,20 \text{ m}$$

$$\sin \hat{F}BE = \frac{0,4}{4} \Rightarrow \hat{F}BE = 5,73^\circ$$

$$x = 8 \cdot \sin(5,73) \cong 0,8 \text{ m}$$

$$BG = 8 \cdot \cos 5,73 = 7,96 \text{ m}$$

$$y = 10 - 7,96 = 2,03 \text{ m}$$

$$AC = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$AC = \sqrt{0,8^2 + 2,03^2} = 2,2 \text{ m}$$

$$\tan \hat{G}AC = \frac{x}{y} = \frac{0,8}{2,03} \Rightarrow \hat{G}AC = 21,5^\circ$$

$$\hat{G}CB = 68,5^\circ$$

$$b_{\max} = 10 \cdot \sin 21,5 = 3,66 \text{ m}$$

$$G \cdot a_{\min} = S_{\min} \cdot b_{\max}$$

$$49050 \cdot 0,4 = S_{\min} \cdot 3,66 \Rightarrow S_{\min} = 5360,65 \text{ N}$$

$$M_{\text{tam}} = S_{\min} \cdot \frac{D_{\max}}{2}$$

$$3183,33 = 5360,65 \cdot \frac{D_{\max}}{2} \Rightarrow \boxed{D_{\max} = 1,187 \text{ m}}$$

$$\text{b) } V_{\max} = \pi \cdot D_{\max} \cdot n_{\text{tam}} = \pi \cdot 1,187 \cdot 15 = \boxed{56 \text{ m/dk}}$$

$$V_{\min} = \pi \cdot D_{\min} \cdot n_{\text{tam}} = \pi \cdot 0,2 \cdot 15 = \boxed{9,42 \text{ m/dk}}$$

$$v = \frac{2\pi \cdot n}{60} \cdot \frac{D}{2} \text{ (m/s)}$$

$$\text{c) } d = k \sqrt{S_{\max}} \Rightarrow d = 0,126 \cdot \sqrt{31442,3} = 22,6 \text{ mm} \cong 23 \text{ mm}$$

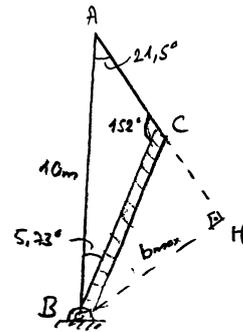
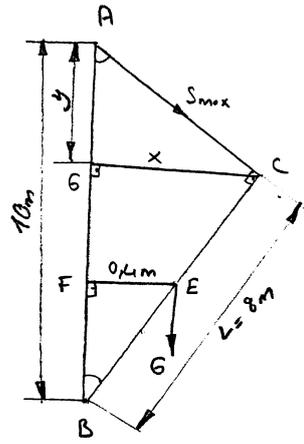
$$D_{\text{ort}} = \frac{D_{\max} + D_{\min}}{2} = \frac{1,187 + 0,2}{2} = 0,69 \text{ m}$$

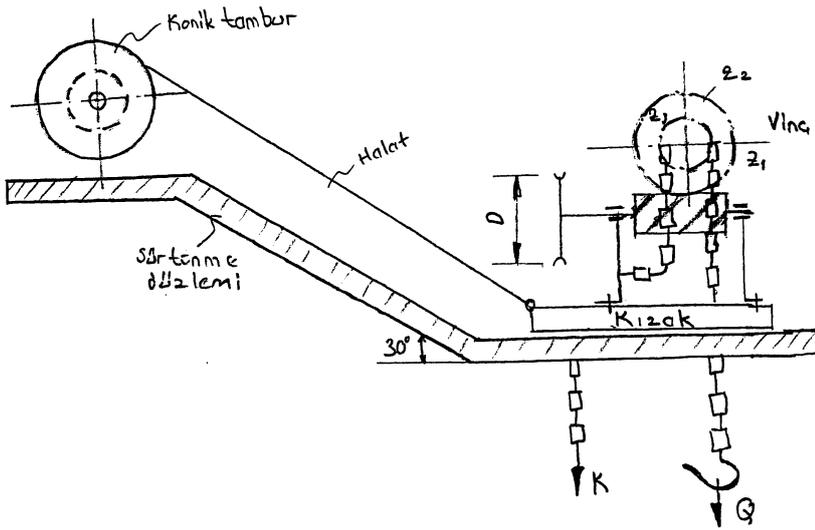
$$L_H = \sqrt{8^2 + 10^2} + \sqrt{10^2 + 2^2} + (2 \dots 3) \cdot \pi \cdot D_{\text{ort}} = \boxed{29,5 \text{ mm}} \leftarrow \text{Max hole body}$$

$$z = \frac{L_H}{\pi \cdot D_{\text{ort}}} + (2 \dots 3) = \frac{29,5}{\pi \cdot 0,69} + 3 = \boxed{16,6} \leftarrow \text{yiv sayisi}$$

$$s = d + (1 \dots 3) = 23 + 3 = \boxed{26 \text{ mm}} \leftarrow \text{yiv adımı}$$

$$L_{\text{yiv}} = s \cdot z = 26 \cdot 16,6 = \boxed{431,6 \text{ mm}}$$





Şekilde verilen yük mekanizması, yük kaldırdıktan sonra, sistem önce yatay, sonra 30° lik eğik düzlemde $0,5$ sürtünme katsayısı ile bir konik tambur tarafından kızaklar üzerinde yağlı kaydırılmaktadır. Sistemdeki bütün yataklar yuvarlanmalıdır. Tahrik kasnağı çapı 250mm , yük zinciri halka çapı 10mm , yük zincir hatvesi 40mm , yük zincir çekme emniyet gerilmesi 60N/mm^2 , Tahrik kuvveti 200N sistemin yoksüz yakbark ağırlığı 1000N , Halat kopma mukavemeti 400N/mm^2 ve halat emniyet katsayısı $V=10$ alınacaktır. Tahrik dişlisi diş sayısı $z=6$ alınacaktır. Sistemin diğer toplam verimi $0,85$ alınacaktır. $\eta_{s.v} = 0,65$

- Yük zincirinin mukavemet kontrolünü yaparak, sistemin kaldıracağı yükü bulunuz.
- Yük zincir dişlisi çapını bulunuz.
- Sensüz vida tahvil oranını bulunuz.
- Halat, sistemin ilk hareketinde konik tamburun hangi çapına sarılmalıdır.
- Tambur çapları arasındaki oran ne olmalıdır. Minimum çapı seçerek tamburu boyutlandırınız.
- Sistemi çekmede kullanılan halatın maksimum çapı ne olmalıdır.



Çözüm :

$$\mu = 0,5$$

$$D_{k,h,k,s} = 250 \text{ mm}$$

$$d_{z,in} = 10 \text{ mm}$$

$$t = 40 \text{ mm}$$

$$\tau_{gem} = 60 \text{ N/mm}^2$$

$$K = 200 \text{ N}$$

$$W_{sis} = 1000 \text{ N}$$

$$\tau_k = 400 \text{ N/mm}^2$$

$$V = 10$$

$$z = 6$$

$$\alpha_{(T-D)_{bor}} = 0,85$$

$$\alpha_{s.v} = 0,65$$

$$\tau_{C,max} = \frac{Q}{F_{z,in}} \leq \tau_{gem}$$

$$Q = \tau_{gem} \cdot F_{z,in} = \tau_{gem} \cdot 2 \frac{\pi \cdot d_e^2}{4} = 60 \cdot 2 \frac{\pi \cdot 10^2}{4} \Rightarrow Q = 9424,77 \text{ N}$$

$$Q = 9420 \text{ N} \text{ seçilir}$$

$$\tau_{C,max} = \frac{9420}{157} = 59,96 \text{ N/mm}^2 \leq 60 \text{ N/mm}^2 \text{ emniyetlidir}$$

b) $D_y = ?$

$$D_y = \sqrt{\left(\frac{t}{\sin \frac{90}{z}}\right)^2 + \left(\frac{d}{\cos \frac{90}{z}}\right)^2}$$

$$D_y = \sqrt{\left(\frac{40}{\sin \frac{90}{6}}\right)^2 + \left(\frac{10}{\cos \frac{90}{6}}\right)^2} \Rightarrow D_y = 154,89 \approx 155 \text{ mm}$$

c) $i = ?$

$$i = \frac{M_{b=L}}{M_{el} \cdot \alpha_{top}}$$

$$M_{b=L} = Q \cdot \frac{D_y}{2} = 9420 \cdot \frac{155}{2} = 730050 \text{ Nmm}$$

$$M_{el} = K \cdot \frac{D_k}{2} = 200 \cdot \frac{250}{2} = 25000 \text{ Nmm}$$

$$\alpha_{top} = 0,85 \cdot 0,65 = 0,55$$

$$i = \frac{730050}{25000 \cdot 0,55} = 53,09$$

D) Önce yatay düzlemde hareket ediyor.

$$\Sigma W = 1000 + 9420 = 10420 \text{ N} = 10,42 \text{ kN}$$

$$\Sigma S_x = 0$$

$$F_R - S_{1x} = 0$$

$$F_R = S_{1x} = S_1 \cdot \cos 30$$

$$F_R = \mu \cdot F_N = S_1 \cdot \cos 30$$

$$F_N = S_1 \cdot \frac{0,86}{0,5} \quad (\text{I})$$

$$\Sigma S_y = 0 \quad \rightarrow Q + k$$

$$S_{1y} + F_N - W = 0 \quad \rightarrow kN$$

$$S_1 \cdot \sin 30 + F_N - 10,42 = 0$$

$$S_1 \cdot \sin 30 + F_N = 10,42 \quad (\text{II})$$

$$S_1 \cdot \sin 30 + S_1 \cdot \frac{0,86}{0,5} = 10,42 \Rightarrow S_1 = 4,694 \text{ kN}$$

$$W_x + F_R - S_2 = 0$$

$$W \sin 30 + F_R - S_2 = 0$$

$$S_2 = 10,42 \cdot 0,5 + \mu \cdot F_N$$

$$S_2 = 5,21 + 0,5 F_N$$

$$S_2 = 5,21 + 0,5 \cdot 8,961 = 9,69 \text{ kN}$$

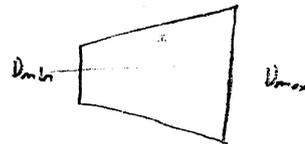
yatay konumdaki çekme kuvveti eğik düzlemdeki çekme kuvvetinden küçük olduğu için küçük kuvvetler büyük çaplara sarılmaktadır. Yani her iki tamburun büyük çapına sarılmaktadır.

$$\textcircled{E} \quad M_{\text{ten}} = S_{\text{max}} \cdot \frac{D_{\text{min}}}{2} = S_{\text{min}} \cdot \frac{D_{\text{max}}}{2}$$

$$\frac{D_{\text{max}}}{D_{\text{min}}} = \frac{S_{\text{max}}}{S_{\text{min}}} = \frac{9,69}{4,694} = 2,064$$

$$D_{\text{min}} = 250 \text{ seçilirse}$$

$$D_{\text{max}} = D_{\text{min}} \cdot \frac{S_{\text{max}}}{S_{\text{min}}} = 250 \cdot 2,064 = 516 \text{ mm}$$



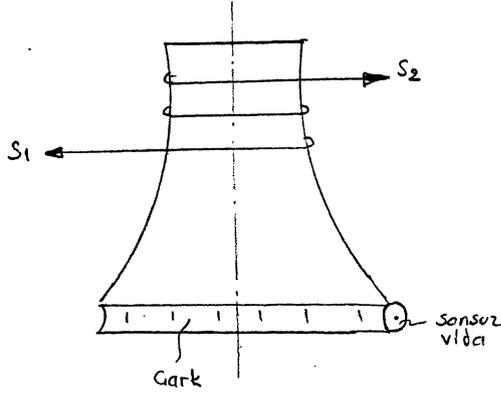
$$\textcircled{F} \quad \tau_{\text{em}} = \frac{F_k}{V} = \frac{400}{10} = 40 \text{ N/mm}^2$$

$$\tau_{\text{em}} = \frac{S_{\text{max}}}{F_N} = \frac{9690}{\frac{d^2 \cdot \pi}{4}}$$

$$d = \sqrt{\frac{9690 \cdot 4}{\pi \cdot 40}} = 17,56 \text{ mm} \approx 18 \text{ mm}$$

veya 2 m
1 platin için
 $d = C \sqrt{S_{\text{max}}}$

Örnek 2.9



Çözüm:

$$S_1 = 5000 \text{ N}$$

$$n = 2$$

$$\eta_{s.v} = 0,60$$

$$\begin{aligned} \tau_k &= 130 \text{ N/mm}^2 \\ &= 8 \end{aligned}$$

$$\mu = 0,25$$

$$\eta_{\text{tam}} = 0,96$$

Şekildeki kabestan vinci ile 5000 N luk bir çekme kuvveti sağlanmaktadır. 130 N/mm^2 kopma mukavemetli ve 8 emniyet katsayılı kendir halat, tambur üzerine tam iki sarım yapmakta olup, halat ile tambur arasındaki sürtünme katsayısı 0,25 sensuz vida verimi 0,60 tambur verimi 0,96 olduğuna göre;

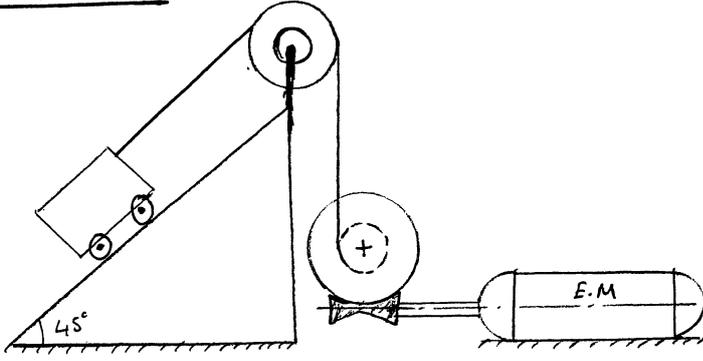
- Halatın başlan kısmına tatbik edilen kuvveti bulunuz.
- Halatın çekme hızı 0,5 m/sn olması istendiğine göre tamburu tahrik için gerekli motor gücünü bulunuz.
- Kendir halat çapını bulunuz.

$$\text{① } S_2 = ?$$
$$\frac{S_1}{S_2} = e^{\mu x}$$



Örnek 2-10

(Konik vinci uygulaması)



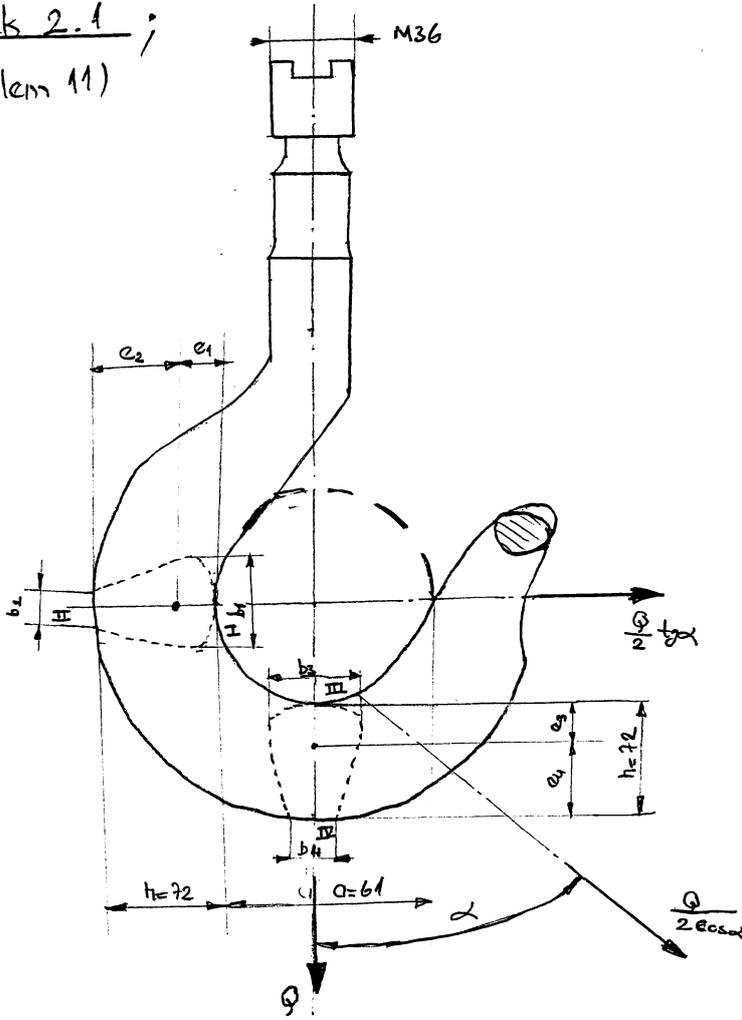
Yük ile beraber 15 ton ağırlığında olan bir araba $\alpha = 45^\circ$ eğilme raylar üzerinde şekilde gösterildiği gibi sonsuz vidalı redüksiyonlu elektrik motoru tarafından kablesten tamburu ile hareket ettirilmektedir. Araba hızı 30 m/dk, tekerlek çapı 300 mm

makaralar ve tekerlekler kaymalı yataklı, tekerlek mıyıl çapı 65 mm, yuvarlama direnci kolu St 50 lülm 0,05 cm kaymalı yatak sürtünme katsayısı 0,08 halatın tambura sarım sayısı 2,5, halat ile tambur arasındaki sürtünme katsayısı 0,18, tambur verimi 0,95, çapı 275 mm, sonsuz vida mekanizması verimi 0,60, halat sabiti 0,110 olarak verilmektedir. Buna göre;

- Araba yarıktırma direncini bulunuz.
- Tekerlek rayı yuvarlama yarıçapı 6 mm ve malzeme emniyet değeri $P_{n,em} = 4 \text{ N/mm}^2$ olduğuna göre ray genişliğini bulunuz.
- Halat çapını bulunuz.
- Tamburun beselen halat kuvvetini bulunuz.
- Motor güçünü bulunuz.
- Tambur dönme devrini bulunuz.
- Redüksiyon tahvil oranı 25 olduğuna göre yük altında uygun motor devrini seçiniz.



Örnek 2.1 ;
(Problem 11)



Sekilde vinci kancası emniyet gerilmesi 180 N/mm^2 olan çelikten yapılmıştır. Kancanın saft kısmı çekirdek kesiti $727,9 \text{ mm}^2$ (M36 vidadır. $b_1 = b_3 = 50 \text{ mm}$, $b_2 = b_4 = 35 \text{ mm}$, $h_1 = 72 \text{ mm}$, $a = 61 \text{ mm}$, olarak verilen basit kancanın eğilmeye karşı emniyet gerilmesi 120 N/mm^2 alınacağına ve $Q = 122,4 \text{ kN}$ verildiğine göre

- Verilen ölçülere göre kancayı aizerak kritik kesitleri ve kanca bölümlerini gösteriniz.
- Basit kanca saftı yükü emniyetle taşıyabilir mi?
- Vincin kaldırdığı yük altında (veya kanca saftının kaldırobileceği yük altında) I-II ; III - IV kesitlerinin toplam gerilmelerini bulunuz.
- Basit kanca kritik kesitlerinin emniyetliğini belirtiniz.



Q Be2Bm 2.1;

$$\tau_{\text{em}} = 180 \text{ N/mm}^2$$

$$b_1 = b_3 = 50 \text{ mm}$$

$$\tau_{\text{em}} = 120 \text{ N/mm}^2$$

$$A_1 = 727,9 \text{ mm}^2$$

$$b_2 = b_4 = 35 \text{ mm}$$

$$Q = 122,4 \text{ kN} = 122400 \text{ N}$$

(b) $Q_{\text{kan}} > Q_{y=L}$

$$\tau_{\text{kan}} = \frac{Q_{\text{kan}}}{A_1} \leq \tau_{\text{em}} \Rightarrow \frac{Q_{\text{kan}}}{727,9} \leq 180 \Rightarrow Q_{\text{kan}} = 131022 \text{ N}$$

$$\frac{Q}{2} \tan 45 = \frac{122400}{2} \tan 45 = 61200 \text{ N} \rightarrow 3-4 \text{ kesiti}$$

$$\frac{Q}{2 \cdot \cos 45} = \frac{122400}{2 \cdot \cos 45} = 86550 \text{ N}$$

$Q_{\text{kan}} > Q_{y=L}$ olduğundan emniyetle $y=L$ yapılır.

(c) Kanca kesiti I-II ve III-IV noktalarında aynı ve maksimum $y=L$ I-II kesitine gelmektedir.

I-II kesiti için toplam gerilme

$$F = \frac{b_1 + b_2}{2} \cdot h \Rightarrow F = \frac{50 + 35}{2} \cdot 72 = 3060 \text{ mm}^2 \quad (\text{kesit alanı})$$

$$e_1 = \frac{h}{3} \cdot \frac{b_1 + 2b_2}{b_1 + b_2} \Rightarrow e_1 = \frac{72}{3} \cdot \frac{50 + 2 \cdot 35}{50 + 35} = 33,88 \text{ mm}$$

} ağırlık merkez uzunlukları

$$e_2 = \frac{h}{3} \cdot \frac{2b_1 + b_2}{b_1 + b_2} \Rightarrow e_2 = \frac{72}{3} \cdot \frac{2 \cdot 50 + 35}{50 + 35} = 38,11 \text{ mm}$$

$$I = \frac{h^3}{36} \cdot \frac{(b_1 + b_2)^2 + 2b_1 b_2}{b_1 + b_2} \Rightarrow I = \frac{72^3}{36} \cdot \frac{(50 + 35)^2 + 2 \cdot 50 \cdot 35}{50 + 35} = 1308197,64 \text{ mm}^4$$

$$W_1 = \frac{I}{e_1} \Rightarrow W_1 = \frac{1308197,64}{33,88} = 38612,68 \text{ mm}^3$$

} Kesit mukavemet momenti

$$W_2 = \frac{I}{e_2} \Rightarrow W_2 = \frac{1308197,64}{38,11} = 34326,88 \text{ mm}^3$$

$$M_{e\text{-I-II}} = Q \cdot \left(\frac{a}{2} + e_1 \right) \Rightarrow M_{e\text{-I-II}} = 122400 \cdot \left(\frac{61}{2} + 33,88 \right) = 7880112 \text{ Nmm}$$

$$\tau_{\text{I}} = \frac{Q}{F} + \frac{M_e}{W_1} \Rightarrow \tau_{\text{I}} = \frac{122400}{3060} + \frac{7880112}{38612,68} = \boxed{244 \text{ N/mm}^2}$$

$$\tau_{\text{II}} = \frac{Q}{F} - \frac{M_e}{W_2} \Rightarrow \tau_{\text{II}} = \frac{122400}{3060} - \frac{7880112}{34326,88} = \boxed{-190 \text{ N/mm}^2}$$

III - IV kesiti için toplam gerilme

23

$$M_{e_{III-IV}} = \frac{Q}{2} \tan \alpha \left(\frac{Q}{2} + e_3 \right)$$

$$M_{e_{III-IV}} = \frac{122400}{2} \tan 45^\circ \cdot \left(\frac{61}{2} + 33,88 \right) \Rightarrow M_{e_{III-IV}} = 3940056 \text{ Nmm}$$

$$\sigma_{III} = \frac{Q}{2 \cdot F} \tan \alpha + \frac{M_e}{W_3}$$

$$\sigma_{III} = \frac{122400}{2 \cdot 3060} \tan 45^\circ + \frac{3940056}{38612,68} = \boxed{122 \text{ N/mm}^2}$$

$$\sigma_{IV} = \frac{Q}{2 \cdot F} \tan \alpha - \frac{M_e}{W_4}$$

$$\sigma_{IV} = \frac{122400}{2 \cdot 3060} \tan 45^\circ - \frac{3940056}{34326,88} = \boxed{-94,78 \text{ N/mm}^2}$$

ⓐ I - II kesiti maksimum gerilmeye maruzdur.

$$\sigma_I = 244 \text{ N/mm}^2 > \sigma_{em} = 120 \text{ N/mm}^2 \rightarrow \text{emniyetsiz}$$

$\sigma_I, \sigma_{III}, \sigma_{IV} > \sigma_{em}$ o halde emniyetli değildir.

! b2 kalınlığı arttırılarak emniyet sınırları içerisinde kalınabilir

Travers muylusunun eğilme kontrolü

25

$$\sigma_{max} = \frac{M_{eğ}}{W_{muy}} \leq \sigma_{em}$$

$$M_{eğ} = \left(\frac{Q}{2}\right) \cdot \left(\frac{S}{2}\right) \Rightarrow M_{eğ} = \left(\frac{98100}{2}\right) \cdot \left(\frac{22}{2}\right) = 539550 \text{ Nmm}$$

$$W_{muy} = \frac{\pi \cdot d^3}{32} \Rightarrow W_{muy} = \frac{\pi \cdot 50^3}{32} = 12272 \text{ mm}^3$$

$$\sigma_{max} = \frac{539550}{12272} \approx 44 \text{ N/mm}^2 \leq \sigma_{em} \text{ emniyetlidir}$$

Travers muylusunun ezilme kontrolü

$$P = \frac{Q}{2 \cdot d_1 \cdot S} \Rightarrow P = \frac{98100}{2 \cdot 50 \cdot 22} \approx 46 \text{ N/mm}^2 \leq P_{em} = 80-150 \text{ N/mm}^2 \text{ emniyetlidir}$$

Örnek 3.1 ; (Yürütme Mekanizmaları)
(Problem 14)

Şekilde görülen 4 tekerlekli bir alt kriş arabası el ile çekilen zincir tarafından yürütölmektedir. Aynı tarafta bulunan iki tekerlekle, bitişik olan tekerlek dişli çarkları bir pilyondan hareket etmektedirler.

Tekerlek çapı : 160 mm

Mayku çapı : 30 mm

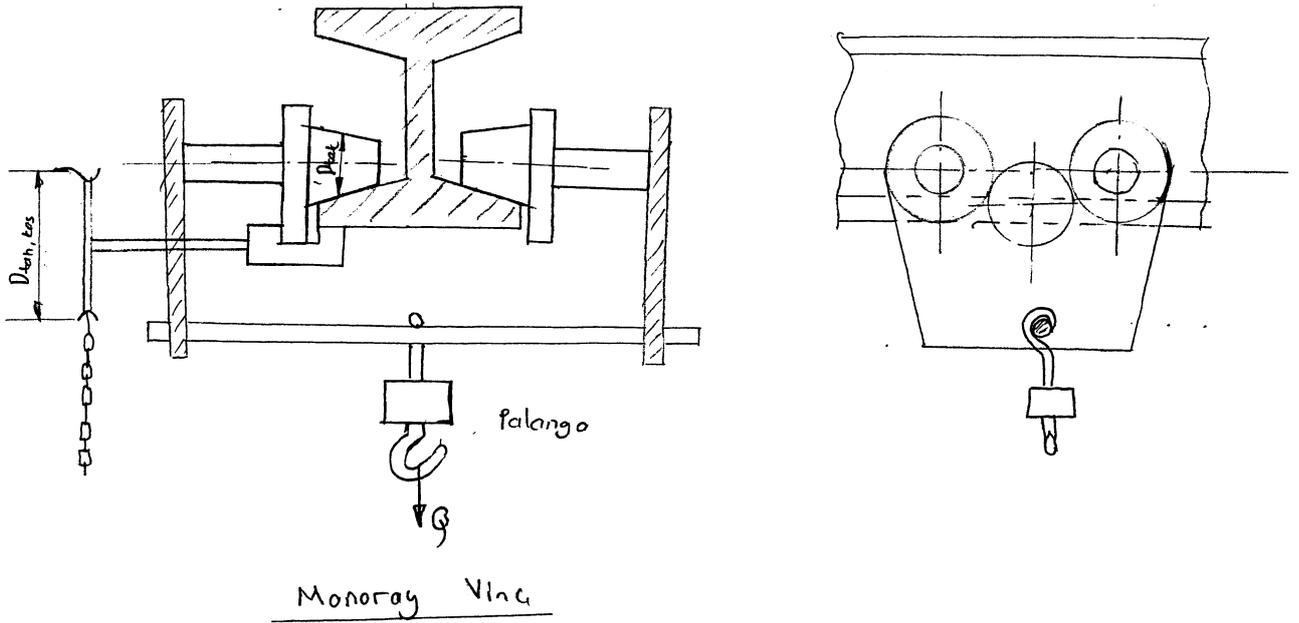
Yatak sürünme katsayısı : 0,09

Kaldırılan yük : 2 ton

Araba ve palanga ağırlığı : 250 kg

Zincir çekme kuvveti 200N ve el tahrik kasnağı çapı 240mm olduğuna göre ;

- Araba yürütme direncini bulunuz.
- Gerekli dişli tahvil oranını bulunuz.



G 625m:

27

$$Q = 2000 \cdot 9,81 = 19620 \text{ N}$$

$$G = 250 \cdot 9,81 = 2452,5 \text{ N (araba + palanga)}$$

$$D_{\text{teel}} = 160 \text{ mm}$$

$$d = 30$$

$$\mu = 0,09$$

$$S_{\text{zin}} = 200 \text{ N}$$

$$D_{\text{schijes}} = 240 \text{ mm}$$

a) $W_y = ?$

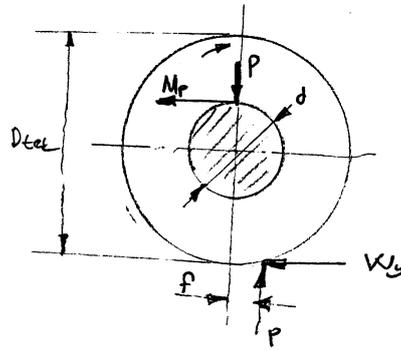
$$\frac{\Sigma M_o = 0}{W_y \cdot \frac{D}{2} - P \cdot f - \mu \cdot P \cdot \frac{d}{2} = 0$$

$$W_y = \frac{P}{D} (\mu \cdot d + 2f)$$

$$P = Q + G, \quad f = 0,05 \text{ mm}$$

$$P = 19620 + 2452,5 = 22072,5 \text{ N}$$

$$W_y = \frac{22072,5}{160} \cdot (0,09 \cdot 30 + 2 \cdot 0,05) = \boxed{386,26 \text{ N}}$$



b) $i = ?$

$$i = \frac{M_{y=L}}{M_{el} \cdot \rho_{\text{top}}}$$

$$M_{y=L} = W_y \cdot \frac{D}{2} \Rightarrow M_{y=L} = 386,26 \cdot \frac{160}{2} = 30900,8 \text{ Nmm}$$

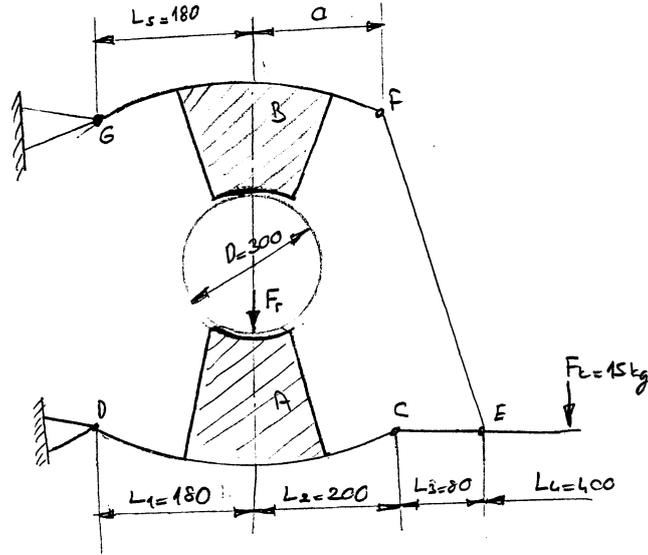
$$M_{el} = S_{\text{zin}} \cdot \frac{D_{\text{schijes}}}{2} \Rightarrow M_{el} = 200 \cdot \frac{240}{2} = 24000 \text{ Nmm}$$

$$\rho_{\text{top}} = \rho_{\text{schijes}} \cdot \rho_{\text{dip}} \cdot \rho_{\text{teel, bot}}$$

$$\rho_{\text{top}} = 0,93 \cdot 0,97 \cdot 0,97 = 0,87$$

$$i = \frac{30900,8}{24000 \cdot 0,87} = \boxed{1,47}$$

Örnek 3.2; (Çift pabuclu fren)
(Problem 16)



Şekilde görülen çift pabuclu fren, kela tatbik edilen $F_k = 150\text{N}$ 'lük el kuvveti ile frenleme etkisi yapmaktadır.

- A pabucundaki pabuc basma kuvvetinin değeri ne kadardır?
- B pabucunda aynı basma kuvvetinin dağılması için üst pabuc kolunun (a) ile gösterilen ölçüsüne hesaplayınız.
- Pabuc kasnak sürtünme katsayısı $\mu = 0,30$ olarak verildiğine göre, bu frenle sağlanacak frenleme momentinin değerini bulunuz.

a) $F_{RA} = ?$

$M_E = 0$

$F_k \cdot L_4 - C_y \cdot L_3 = 0$

$150 \cdot 400 - C_y \cdot 60 = 0 \Rightarrow C_y = 1000 \text{ N}$

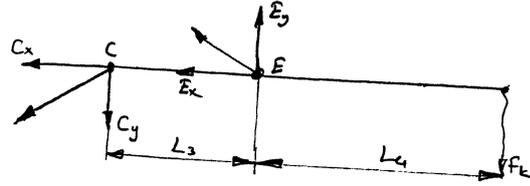
DC kolonunun dengesinde;

$M_D = 0$

$F_{RA} \cdot L_1 - C_y \cdot (L_1 + L_2) = 0$

$F_{RA} \cdot 180 - 1000 \cdot (180 + 200) = 0$

$\Rightarrow F_{RA} = 2111 \text{ N}$



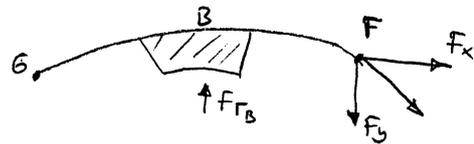
b) $F_{RA} = F_{RB}$ } $a = ?$

CE kolonunun dengesinde

$M_C = 0$

$F_k \cdot (L_3 + L_4) - E_y \cdot L_3 = 0$

$150 \cdot (60 + 400) - E_y \cdot 60 = 0 \Rightarrow E_y = 1150 \text{ N}$



GF kolonunun dengesinde

$M_G = 0$

$F_y \cdot (L_5 + a) - F_{RB} \cdot L_5 = 0$

$F_y = E_y$

$1150 \cdot (180 + a) - 2111 \cdot 180 = 0$

$\Rightarrow a = 150,4 \text{ mm}$

c) $\mu = 0,30$

$F_{RA} = F_{RB} = F_r$ $M_F = ?$

EF kolonunun $\sum y = 0$

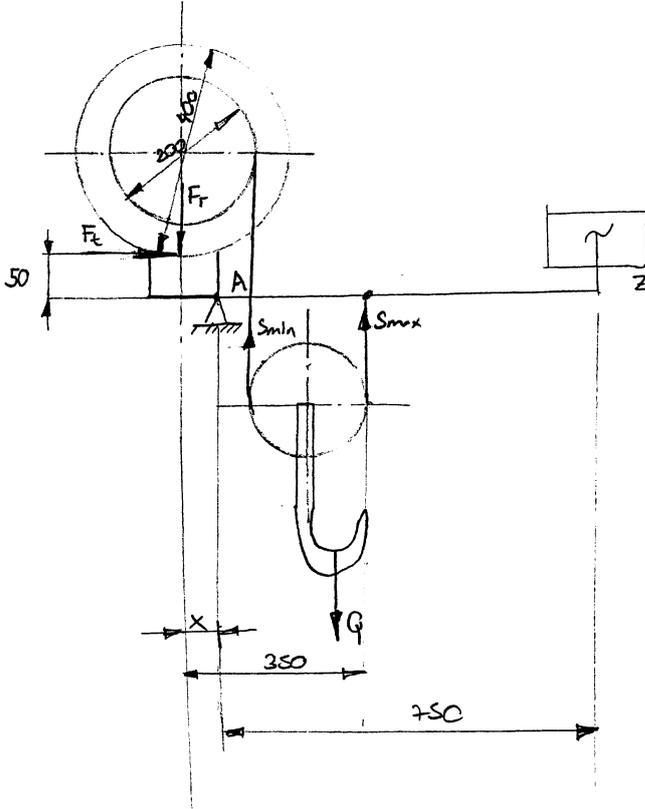
$M_F = \mu \cdot F_{RA} \cdot (D/2) + \mu \cdot F_{RB} \cdot D/2 \Rightarrow M_F = \mu \cdot F_{RA} \cdot D$

$M_F = 0,30 \cdot 2111 \cdot 300 = 189990 \text{ Nmm}$

Örnek 3.3;
(Problem 17)

Şekilde gösterilen pabuca fren mekanizması ile kaldırılacak yük (Q) 8000 N, tambur çapı $D_{\text{tam}} = 200 \text{ mm}$, kasnak çapı $D_{\text{kas}} = 400 \text{ mm}$, kasnak-pabuc sürtünme katsayısı 0,4048 olarak verilmiştir. $\lambda = 0,2 \text{ mm}$

- Halat kolu pabuc ekseninden itibaren 350 mm uzallığı tesbit edildiğine göre kolun mafsallandığı mesnetin yerini tayin ediniz.
- Yükün kaldırılması esnasında (fren etkisinin kalkması için) çözümdaki gerekli Z çekme kuvvetinin değerini bulunuz.
- Mekanizmanın randımanı 0,75 olduğuna göre çözümdün fren ağırlığını bulunuz.



a) $x = ?$

31

$$F_r = S_{\min} \cdot \frac{D_{\text{tem}}}{(\mu \cdot D_{\text{kes}})}$$

$$S_{\max} = \frac{Q}{1 + \eta_{\text{mek, seb}}} = \frac{8000}{1 + 0,98} = 4040,4 \text{ N}$$

$$F_r = 3959,6 \cdot \frac{200}{0,4048 \cdot 400} = 4891 \text{ N}$$

$$Q = S_{\max} + S_{\min} \Rightarrow S_{\min} = 3959,6 \text{ N}$$

Emniyetli frenleme yapabilmek için S_{\min} attitude çalışabilmelidir.

$$\eta_{\text{mek}} = 0,75$$

$$F_t = \mu \cdot S_{\min} = \underline{1603 \text{ N}}$$

$$M_A = 0$$

$$S_{\max} \cdot (350 - x) - F_r \cdot x - F_t \cdot \mu \cdot 50 = 0$$

$$4040,4 \cdot (350 - x) - 4891 \cdot x - 1603 \cdot 0,4 \cdot 50 = 0 \Rightarrow \boxed{x = 152 \text{ mm}}$$

b) $z = ?$

$$z \cdot 750 - S_{\max} \cdot (350 - x) = 0$$

$$z \cdot 750 - 4040,4 \cdot (350 - 152) = 0 \Rightarrow \boxed{z = 1067 \text{ N}}$$

c) $A = ?$

$$A = z \cdot \lambda \cdot \frac{1}{\eta} \quad \eta = 0,75 \quad \lambda = 0,2$$

$$A = 1067 \cdot 0,2 \cdot \frac{1}{0,75} \Rightarrow \boxed{A = 285 \text{ Nmm}}$$

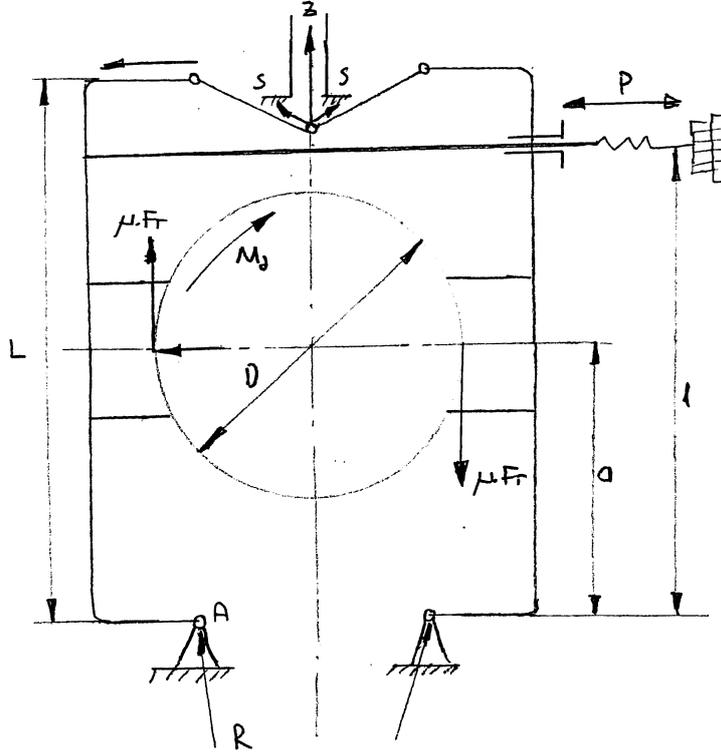
Örnek 3-4 (Problem 18)

Şekilde gösterilen çift cabuallu frenle ait değerler

- Fren kasnoğı çapı $D = 200 \text{ mm}$
- Kola ait uzunluklar $a = 180 \text{ mm}$ $l = 330 \text{ mm}$ $L = 430 \text{ mm}$
- Yay kuvveti $P = 600 \text{ N}$
- Güzleli kolunun yatayla yaptığı açısı $\alpha = 30^\circ$
- Pabuç - kasnak sürtünme katsayısı $\mu = 0,25$ olduğuna göre

a) Bu mekanizmanın sağladığı frenleme etkisi (Pabuç basma kuvvetini, Fren kuvvetinin momentini) bulunuz.

b) Fren gevşetici için gerekli z çekme kuvvetini bulunuz.



Çift pabuçlu fren

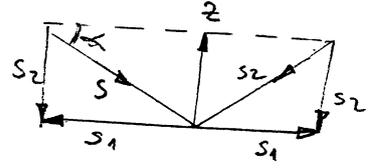
Gözetim :

33

a) $M_A = 0$

$$R_A \cdot 0 + P \cdot l - F_r \cdot a - (\mu \cdot F_r) \cdot 0 = 0$$

$$F_r = \frac{P \cdot l}{a} = \frac{600 \cdot 330}{180} = \boxed{1100 \text{ N}}$$



$$M_F = 2 \mu \cdot F_r \cdot \frac{D}{2} = \mu \cdot F_r \cdot D = 0,25 \cdot 1100 \cdot 200 = \boxed{55000 \text{ Nmm}}$$

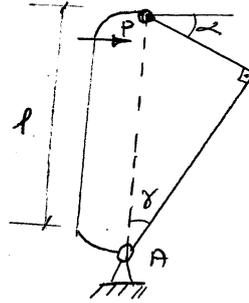
S kuvveti iki tane olup simetriklerdir.

$$S_2 = S \cdot \sin \alpha$$

b) $z = ?$

$$\sum F_y = 0$$

$$Z = 2 S_2$$



S_2 yukarı doğru etkiliyor ve etkili noktası mesafesindedir. Mesafeden ayırıyoruz, bu durumda S_2 zıt yönlü bir reaksiyon kuvvetini daha doğuruyor.

$$S_2 = S \cdot \sin \alpha$$

A kolunun dengesi

$$M_A = 0$$

$$P \cdot l - S \cdot h = 0$$

$$h = L \cdot \cos \alpha \Rightarrow h = 430 \cdot \cos 30 = 372,5 \text{ mm}$$

$$S = P \cdot \frac{l}{h} \Rightarrow S = \frac{600 \cdot 330}{372,5} = 532 \text{ N}$$

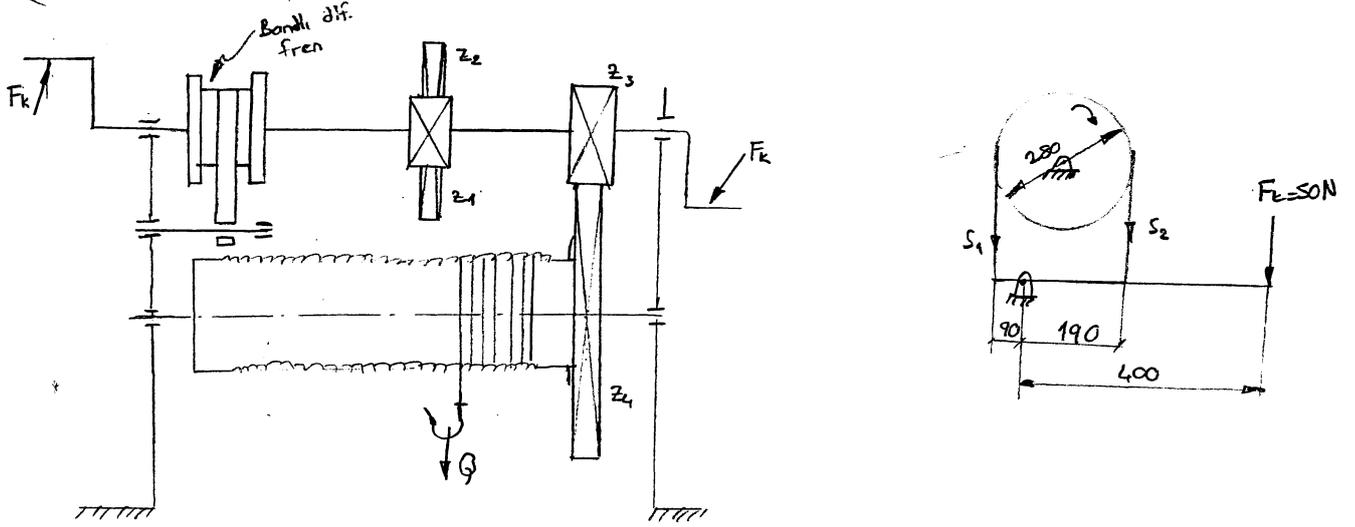
Gözölme halinde kol konumlarının ve yay kuvvetlerinin değeri ihmal edilmiştir.

$$S_2 = S \cdot \sin \alpha = 0,5 \cdot 532 = 266 \text{ N}$$

$$Z = 2 \cdot S_2 = 532 \text{ N}$$

$$\boxed{Z = S = 532 \text{ N}}$$

Örnek 3.5 (Fren açma işinin büyüklüğünün tayini)
(Problem 21)

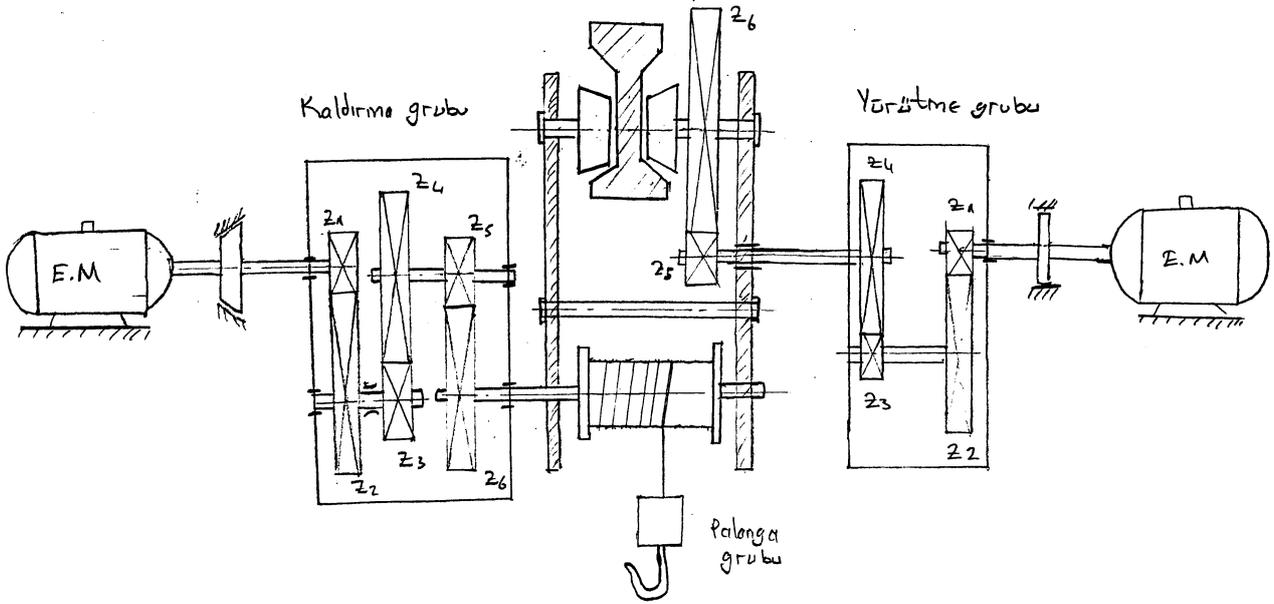


Şekilde verilen küçük vinci iki insan tarafından tahrik edilen iki kademe dişli çarklı olarak dizayn edilmiştir. Her bir kol 200N'luk kuvvetle tahrik edilmekte olup kol yarıçapı 370mm diş sayıları 52, 12, 12, 72 St malzemeli tambur çapı 300mm tambur verimi 0,96, redüksiyon verimi 0,82, tahrik kolu hızı 0,6m/s, halat sabiti 0,089 diferensiyel bantlı fren disk çapı 280mm sürtünme katsayısı 0,5, bant sarımı şekilli gibi ve frenleme kuvveti 50N fren verimi 0,90 olduğuna göre;

- Vinci ile kaldırılan yük ağırlığını bulunuz.
- Halat çapını bulunuz.
- Dalikatın kol ve tambur devri ile yük kaldırma hızını bulunuz.
- Halat uzunluğu 30m olduğuna göre tamburu boyutlandırınız.
(Tambur yiv yarıçapı, yiv sayısı, yiv uzunluğu, tambur cidar kalınlığı)
- Frenleme momentini ve frenleme ıplını bulunuz.



Monoray kren



Şekilde görülen monoray krenin kaldırma grubunu tahrik eden elektrik motorunun gücü 5,5 kw dir. 3 kademeli silindirik diş alın dişli redüktörün diş sayıları 12, 48, 12, 36, 11, 44 redüktör verimi 0,60, tambur verimi 0,80 olarak verilmektedir. Tambur yata 3 hantlı bir basit makara vasıtasıyla kaldırılmaktadır.

Sistemde kullanılan baten yataklar yumuşalmalıdır, Halat kopma mukavemeti 1600 N/mm² halat emniyet katsayısı 10, halat kesiti 88 mm² ve tambur katsayısı 1,52 dir.

Monoray krenin yürütme grubu arabası 4 tekerlekli olup ağır bir elektrik motoru ile tahrik edilmektedir. Tekerlek çapı 120mm, mayıs çapı 40mm, yatak sürtünme katsayısı 0,06, kaldırma yata 4 ton, kaldırma ve yürütme grubu toplam ağırlığı 800kg, redüktör verimi 0,70, $f = 9,4mm$ araba yürütme hızı 9 m/dk motor devane devri 800 d/dk, redüktör diş sayıları 12, 40, 12, 24, 12, 26 ve yatak verimi 0,98 dir. Monoray krenin yürütme grubu çift pabuca frene donatılmıştır. Fren ölçüleri $a_1 = 80mm$, $a_2 = 160mm$, $a_3 = 15mm$, $a_4 = 20mm$, $f = 65mm$, ve $D_{kas} = 100mm$, fren verimi 0,90, geyeme miktarı $\lambda = 1,5mm$ ve sürtünme katsayısı 0,35 olarak verildiğine göre;



a) Basit palanga sisteminin resmini çizerek verimini ve halatın maksimum çekme kuvvetini bulunuz.

b) Krenin kaldırabileceği maksimum yükü bulunuz.

36

c) Krenin yük kaldırma hızını bulunuz.

d) Motor dönme devrini bulunuz.

e) Araba yürütme direncini bulunuz.

f) Yürütme motoru geçişi bulunuz.

g) Tekerlek tahrik dişlisinin diş sayılarını bulunuz.

h) Motorun döndürme momentini fren momentine eşit kabul ederek diske teğet olan kuvveti (P), pabucların başlı kuvveti (F_N), fren yay kuvveti (F_Z), fren çubuk kuvveti (F_V) ve fren çizmeye kuvvetini (F_L) bulunuz.

i) Fren ısıını bulunuz.

Sistemin çalışması

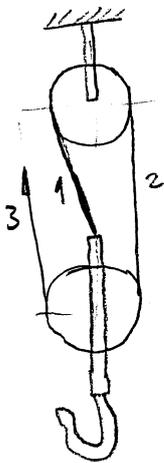
Yürütme ve kaldırma grubu var

Monoray kren tek bir ray var rayın etrafında dört tekerlek var.

Kaldırma grubunda; 3 kademeli redüksiyon var dişlideki hareket mil üzerinden tambura aktarılmış terkos biraz daha arttırılarak büyük bir yük kaldırılıyor. Terkos arttırmak için öz dişli çark kullanılmış konik freni ile yükü durduruyor.

Yürütme grubunda; Elektrik motora çalıştırılıp yük çekiyor 3 kademeli redüksiyon var dişli üzerinden tahrik verilmiş sistem hareket ettirilmiş. Sistemin hareketini kontrol etmek için pabuçlu fren kullanılmış.

① $\eta_{\text{pol}} = ?$
 $S_{\text{max}} = ?$



$$\eta_{\text{pol}} = \frac{1}{z} \cdot \frac{1 - \eta_{\text{mek}}^z}{1 - \eta_{\text{mek}}}$$

$$z = 3 \quad (\text{halat sayısı})$$

$$\eta_{\text{mek}} = 0,98$$

$$\eta_{\text{pol}} = \frac{1}{3} \cdot \frac{1 - 0,98^3}{1 - 0,98} = \boxed{0,98}$$

$$v_{\text{max}} = \frac{S_{\text{max}}}{A} \leq \frac{v_L}{\gamma} = v_{\text{em}}$$

$$\frac{S_{\text{max}}}{88} \leq \frac{1600}{10}$$

$$\Rightarrow \boxed{S_{\text{max}} = 14080 \text{ N}}$$

② $Q = ?$

$$\eta_p = \frac{Q}{z} \cdot \eta_{\text{mek}}$$

$$Q = \eta_p \cdot S_{\text{max}} \cdot z \Rightarrow Q = 0,98 \cdot 14080 \cdot 3 = \boxed{41395 \text{ N}}$$

c)

$v_{gck} = ?$

$$N_{mot} = \frac{Q \cdot v_{gck}}{n_{top} \cdot 1000} \Rightarrow v_{gck} = \frac{N_{mot} \cdot n_{top} \cdot 1000}{Q}$$

$$n_{top} = n_{liep} \cdot n_{tom} \cdot n_{rad} \cdot n_{gyl} = 0,98 \cdot 0,80 \cdot 0,60 \cdot 0,98 = 0,46$$

$$v_{gck} = \frac{5,5 \cdot 0,46 \cdot 1000}{41395} = \underline{\underline{0,062 \text{ m/s}}}$$

d)

$n_{mot} = ?$

$$i = \frac{n_{mot}}{n_{tom}}$$

$$i = \frac{z_2}{z_1} \cdot \frac{z_4}{z_3} \cdot \frac{z_6}{z_5} = \frac{48}{12} \cdot \frac{36}{12} \cdot \frac{44}{11} = 48$$

$$n_{tom} = \frac{v_{tom}}{d_{tom}}$$

$$d_{tom} = c_{tom} \sqrt{s_{max}}$$

$$d_{tom} = 1,52 \sqrt{14080} = 180 \text{ mm} = 0,18 \text{ m}$$

$$v_{tom} = i_p \cdot v_{gck}$$

$$i_p = (n+1)$$

$$v_{tom} = 3 \cdot 0,062 = 0,186 \text{ m/s}$$

$$v_{tom} = \frac{2\pi \cdot n_{tom} \cdot d_{tom}}{60}$$

$$0,186 = \frac{2\pi \cdot n_{tom} \cdot 0,18}{60}$$

$$n_{tom} = 19,73 \text{ d/dk}$$

$$48 = \frac{n_{mot}}{19,73}$$

$$\Rightarrow \underline{\underline{n_{mot} = 947 \text{ d/dk}}}$$

e)

$N_{gcr} = ?$

$$N_{gcr} = \frac{W_{gcr} \cdot v_{gck}}{1000 \cdot n_{top}}$$

$$W_{gcr} = 1,5 \cdot \sum W_{top} = 1,5 \cdot \left[(Q+G) \cdot (\mu \cdot d + 2 \cdot f) \right]$$

$$W_{gcr} = 1,5 \cdot \left[(39240 + 7848) \cdot (0,06 \cdot 40 + 2 \cdot 0,4) \right]$$

$$= 1884 \text{ N}$$

$$N_{gcr} = \frac{1884 \cdot 0,15}{1000 \cdot 0,7} = \underline{\underline{0,41 \text{ kW}}}$$

f)

g)

39

$$z_6 = ?$$

$$i_{top} = \frac{z_2}{z_1} \cdot \frac{z_4}{z_3} \cdot \frac{z_6}{z_5}$$

$$i_{top} = \frac{M_{y_{gr}}}{M_{mat} \cdot \rho_{top}}$$

$$M_{y_{gr}} = W_{y_{gr}} \cdot \frac{D_{tel}}{2} \Rightarrow M_{y_{gr}} = 1884 \cdot \frac{120}{2} = 113040 \text{ Nmm}$$

$$M_{mat} = 9550 \cdot \frac{N}{n_{mat}} \quad M_{mat} = 9550 \cdot \frac{0,41}{800} = 4,894 \text{ Nm}$$

$$\rho_{top} = \rho_{d1} \cdot \rho_{tel,y_{gr}} = 0,70 \cdot 0,98 = 0,686$$

$$i_{top} = \frac{113040}{4,894 \cdot 0,686} = 33,67$$

$$33,67 = \frac{z_6}{12} \cdot \frac{z_4}{12} \cdot \frac{z_6}{12} \Rightarrow \boxed{z_6 = 60,6}$$

h)

$$N_{mat,y_{gr}} = 0,41 \text{ kW}$$

$$M_{mat} = 4,894 \text{ Nm}$$

$$M_{mat} = F_t \cdot \frac{D}{2} \quad F_t = 2 \frac{M_{mat}}{D}$$

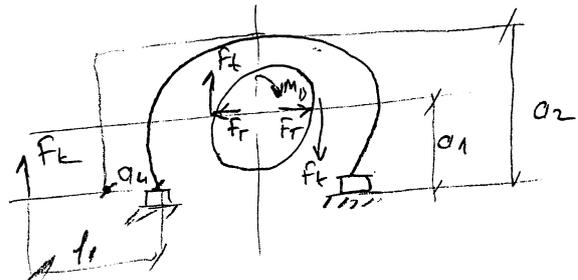
$$F_t = 2 \cdot \frac{4,894}{100} = 97,88 \text{ N}$$

$$F_t = 2\mu \cdot F_N \quad \text{ise} \quad F_r = \frac{F_t}{2\mu} \quad F_r = \frac{97,88}{2 \cdot 0,35} = 140 \text{ N}$$

$$F_z \cdot a_2 = F_r \cdot a_1 \quad \text{ise} \quad F_z = \frac{F_r \cdot a_1}{a_2} = \frac{140 \cdot 80}{160} = 70 \text{ N}$$

$$F_v \cdot a_4 = F_z \cdot a_3 \quad \text{ise} \quad F_v = \frac{F_z \cdot a_3}{a_4} = \frac{70 \cdot 15}{20} = 53 \text{ N}$$

$$F_L \cdot a_1 = F_v \cdot a_4 \quad \text{ise} \quad F_L = \frac{F_v \cdot a_4}{a_1} = \frac{53 \cdot 20}{65} = 16 \text{ N}$$



(1)

$A_{\text{Fren}} = ?$

40

$$A_{\text{Fren}} = F_L \cdot h_L \cdot \frac{1}{r}$$

$$h_L = 2 \cdot \frac{a_2}{a_1} \cdot \frac{f_1}{a_3}$$

$$h_L = 2 \cdot 1,5 \cdot \frac{160}{80} \cdot \frac{65}{15} = 26 \text{ mm}$$

$$A_{\text{Fren}} = 16 \cdot 26 \cdot \left(\frac{1}{0,90} \right) = \boxed{420 \text{ Nmm}}$$