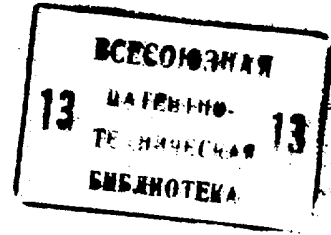


ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР
ПО ДЕЛАМ ИЗОБРЕТЕНИЙ И ОТКРЫТИЙ

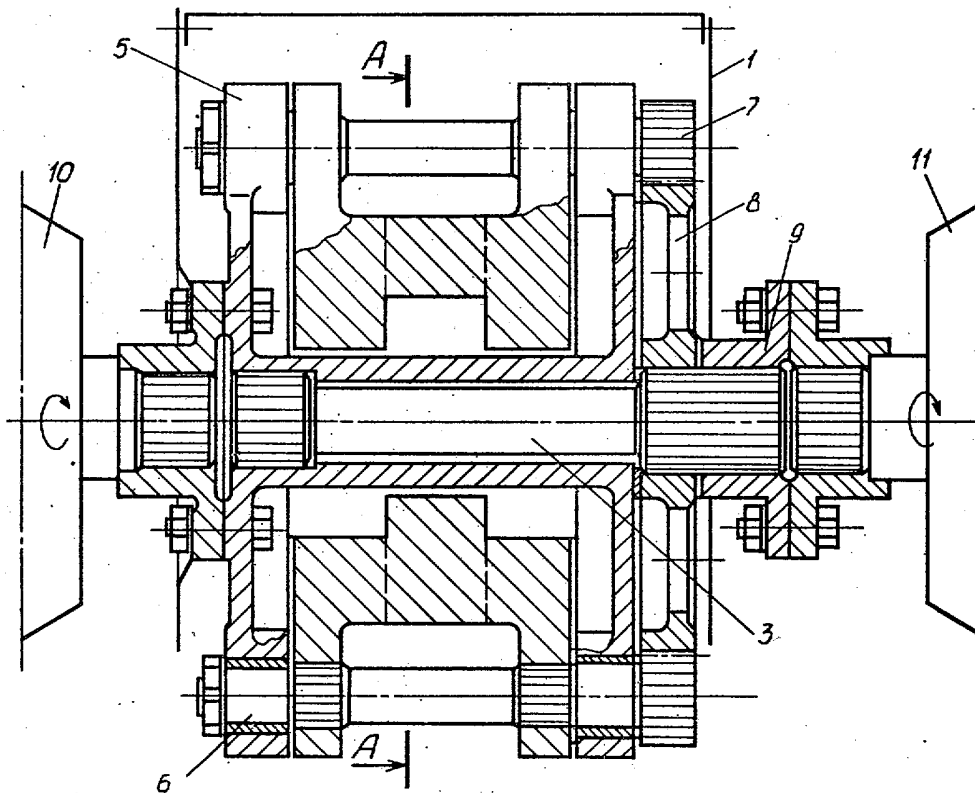


ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ

К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

- (21) 3738629/25-28
(22) 14.05.84
(46) 15.11.85. Бюл. № 42
(72) Е.А.Федоров и А.И.Федоров
(53) 629.113 (088.8)
(56) Артоболевский И.И. Механизм
№ 1269. В кн.: Механизмы в современной
технике.- М.: Наука, 1979. т.П,
с.339.
(54) (57) РЕГУЛЯТОР МОМЕНТА, содер-
жащий корпус, размещенные в нем

инерционные грузы, установленные с возможностью радиального перемещения на валу и связанные с ним через механическую передачу и обойму, отличающийся тем, что, с целью расширения кинематических возможностей, вал выполнен упругим и соединен одним концом с обоймой, а другим — с механической передачей, инерционные грузы установлены на валу посредством обоймы.



фиг. 1

Изобретение относится к машиностроению и может быть использовано для устранения неравномерности хода машин.

Целью изобретения является расширение кинематических возможностей.

На фиг.1 изображен регулятор момента, общий вид; на фиг.2 - сечение А-А на фиг.1; на фиг.3 и 4 - варианты выполнения механической передачи.

Регулятор момента состоит из корпуса 1, инерционных грузов 2, вала 3, механической передачи 4 и обоймы 5. Инерционные грузы 2 закреплены на обойме 5 при помощи осей 6, которые в свою очередь соединены с зубчатым колесом 7 механической передачи. Зубчатое колесо 7 взаимодействует с другим зубчатым колесом 8, установленным на валу 3, выполненном упругим. Другой конец вала 3 соединен с обоймой 5. Регулятор соединен при помощи муфт 9 с приводом 10 и исполнительным механизмом 11.

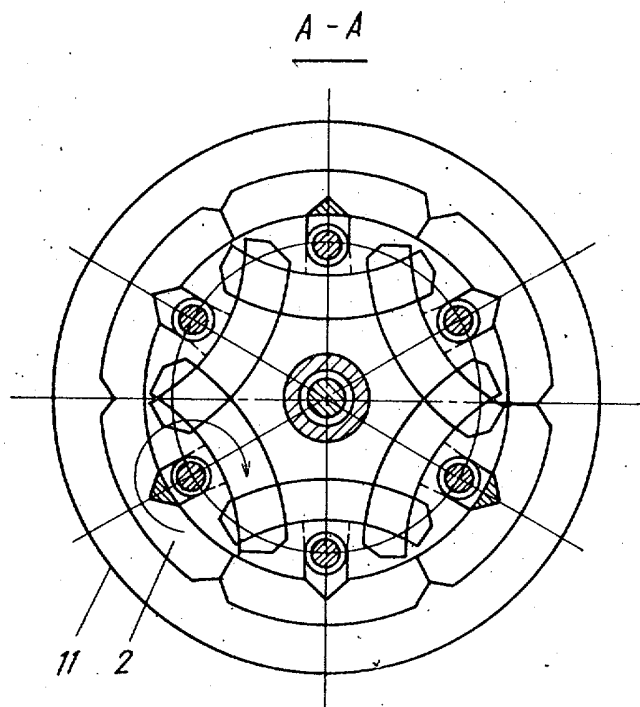
В вариантах выполнения, изображенных на фиг.3 и 4, механическая передача выполнена в виде рычажного

механизма, взамен зубчатого колеса 8 установлен распределительный центр 12 и шарнирно связанные с ним рычаги 13 и 14. Рычаги 13 шарнирно соединены с инерционными грузами 2, установленными в направляющих обоймы 5.

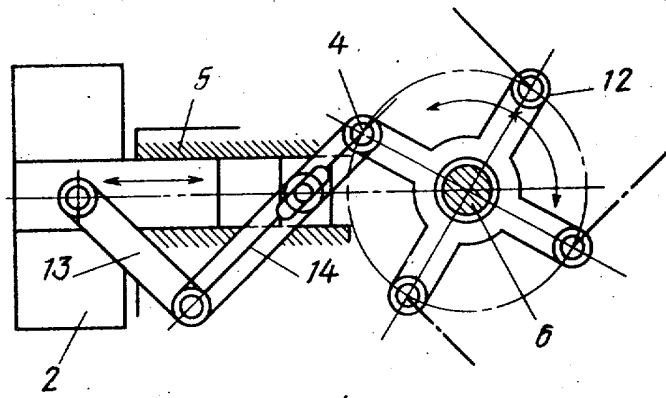
Регулятор момента работает следующим образом.

В неподвижном регуляторе инерционные грузы 2 находятся на наиболее удаленном от вала 3 расстоянии. При разгоне регулятора приводом 10 вал 3 начинает скручиваться, перемещая через механическую передачу грузы 2. В первом варианте грузы поворачиваются относительно осей 6, во втором скользят по направляющим в обойме 5 (фиг.3 и 4), тем самым уменьшая момент инерции регулятора. В установившемся режиме грузы 2 занимают положение, соответствующее передаваемому крутящему моменту.

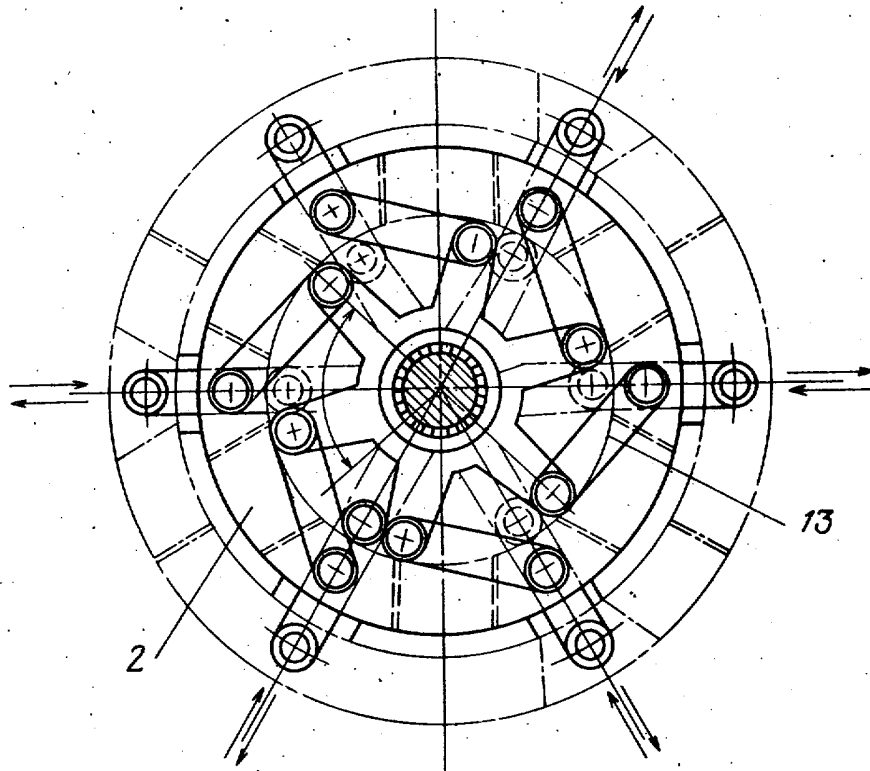
Регулятор позволяет регулировать момент инерции при изменении как угловой скорости, так и передаваемого крутящего момента, тем самым расширяет возможности применения такого рода устройств.



Фиг. 2



Фиг. 3



Фиг. 4

Составитель Г.Савочкин
 Редактор А.Лежнина Техред А.Ач Корректор В.Бутяга

Заказ 7140/34 Тираж 897 Подписное
 ВНИИПИ Государственного комитета СССР
 по делам изобретений и открытий
 113035, Москва, Ж-35, Раушская наб., д.4/5

Филиал ИПИ "Патент", г. Ужгород, ул. Проектная, 4