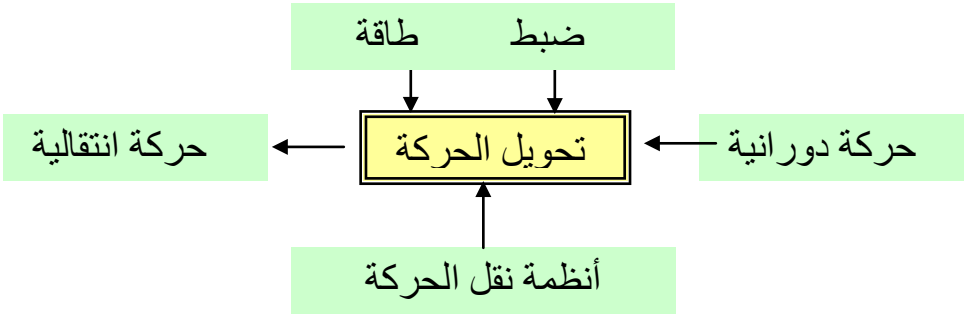
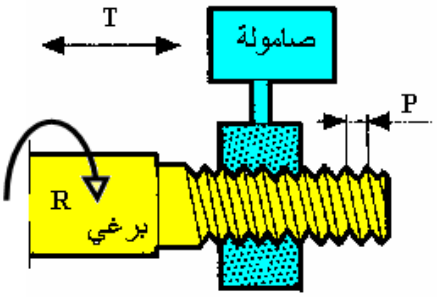
المادة : ت.إ.ميكا	تحويل الحركة	القسم : 3.ت.ر

1- أنظمة تحويل الحركة :

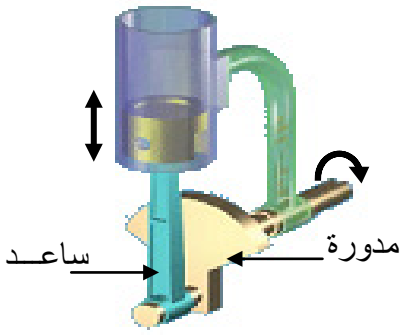
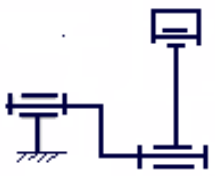
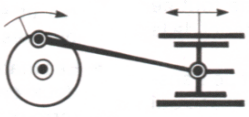
1-1 الوظيفة :تساعد على تحويل حركة دورانية من جهاز محرك إلى حركة انتقالية إلى جهاز مستقبل أو العكس



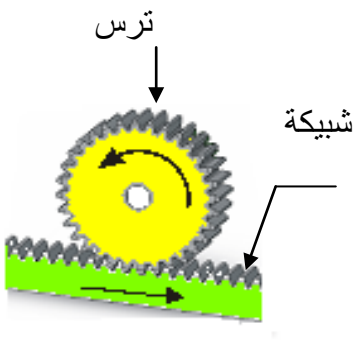
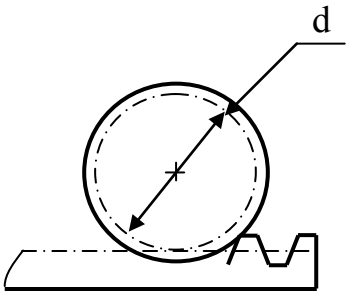
2-1: نظام برغي صامولة :

التمثيل	نمذجة النظام	المميزات
		في أغلب الأحيان يكون النظام غير انعكاسي ، يختار شكل اللوالب حسب الجهد المنقول - جهود معتبرة : لولب شبه منحرفة - جهود ضعيفة : لوالب مثلثية لتخفيض الاحتكاك نستعمل برغي بكريات داخل مجاري اللوالب . الاستعمال : يستعمل في عدة مجالات ملزمات ، عربات آلات التشغيل تحديد المشوار : $T = R \times P$ T :مشوار الحركة (الوحدة بالملم) R : عدد دوران البرغي P : خطوة اللولب

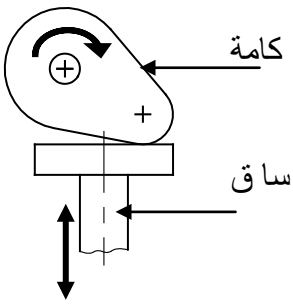
3-1 نظام ساعد مدورة :

التمثيل	نمذجة النظام	المميزات
	 	يسمح النظام من تحويل : حركة دورانية مستمرة إلى حركة مستقيمة متناوبة والعكس كذالك . الاستعمال : أنظمة المحركات ، آلات الخياطة تحديد المشوار : $C = 2 \times r$ C : مشوار الحركة (ذهاب وإياب) r :نصف قطر العجلة المدورة

4-1 : نظام ترس وشبيكة

التمثيل	نمذجة النظام	المميزات
		يسمح النظام من تحويل حركة دورانية (أحيانا جزئية) إلى حركة انتقالية والعكس صحيح . الاستعمال : جهاز التحكم في توجيه عجلات السيارة المقارن الخ.... . تحديد المشوار : دورة واحدة تناسب انتقال الشبيكة بـ: الخطوة × عدد الأسنان $C = p \cdot z = \pi \cdot m \cdot z = \pi \cdot d$ d : القطر الأساسي P : الخطوة

5-1 أنظمة أخرى لتحويل الحركة :

نظام الكامات	نظام اللامتراكز
جسم ذو شكل كيفي منجز أو مركب على عمود دوار يتم تحول الحركة بتأثير الجزء النشط على طرف الساق المتحركة انتقاليا 	له نفس الوظيفية كالساعد والمدورة