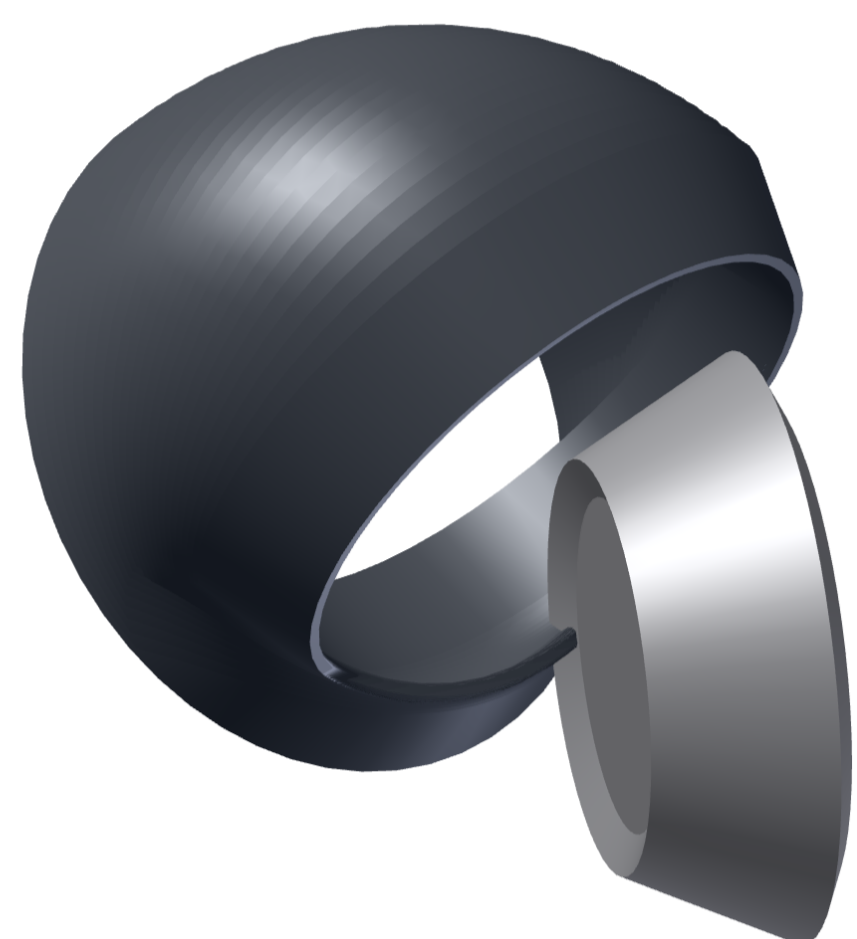
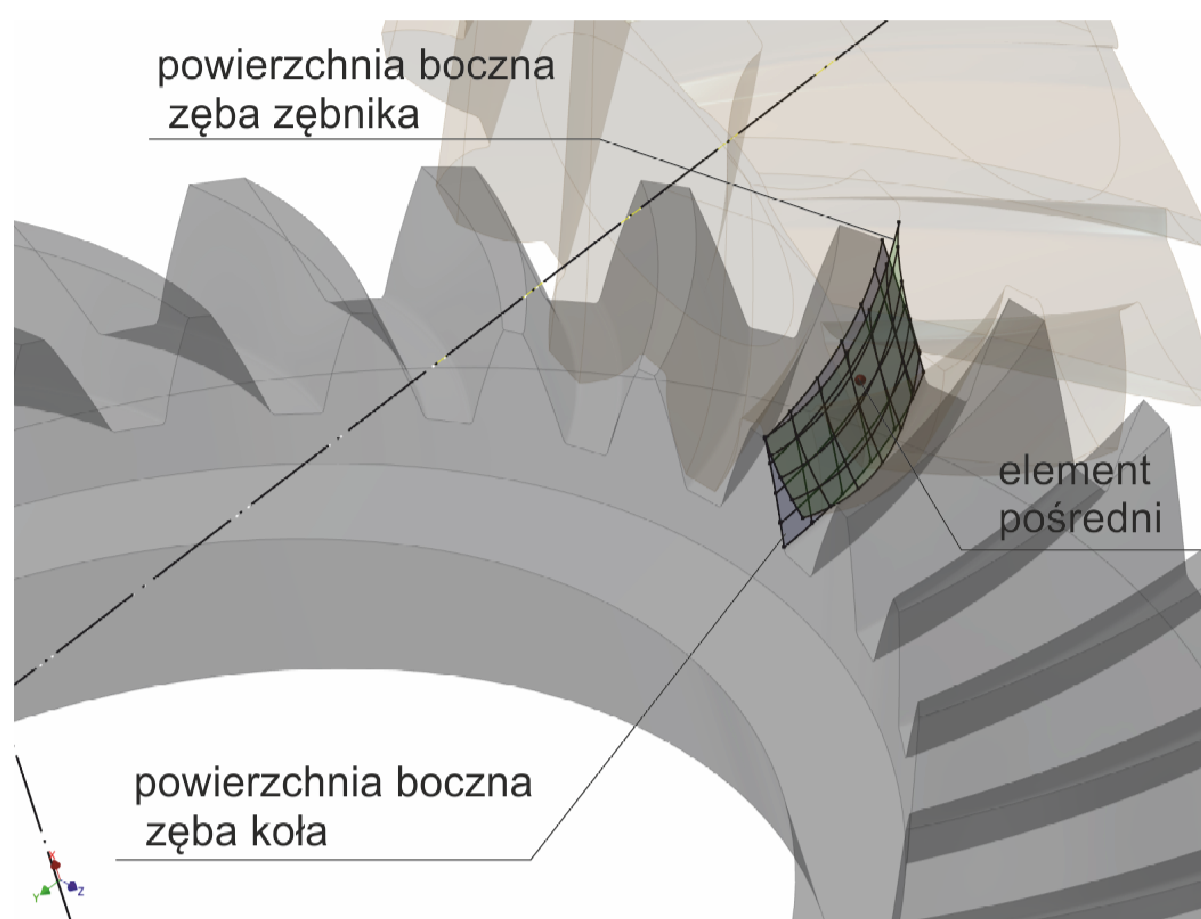


Autorzy: Adam MARCINIEC, Bartłomiej SOBOLEWSKI,  
e-mail: amarc@prz.edu.pl; b\_sobolewski@prz.edu.pl  
Instytucja: Politechnika Rzeszowska

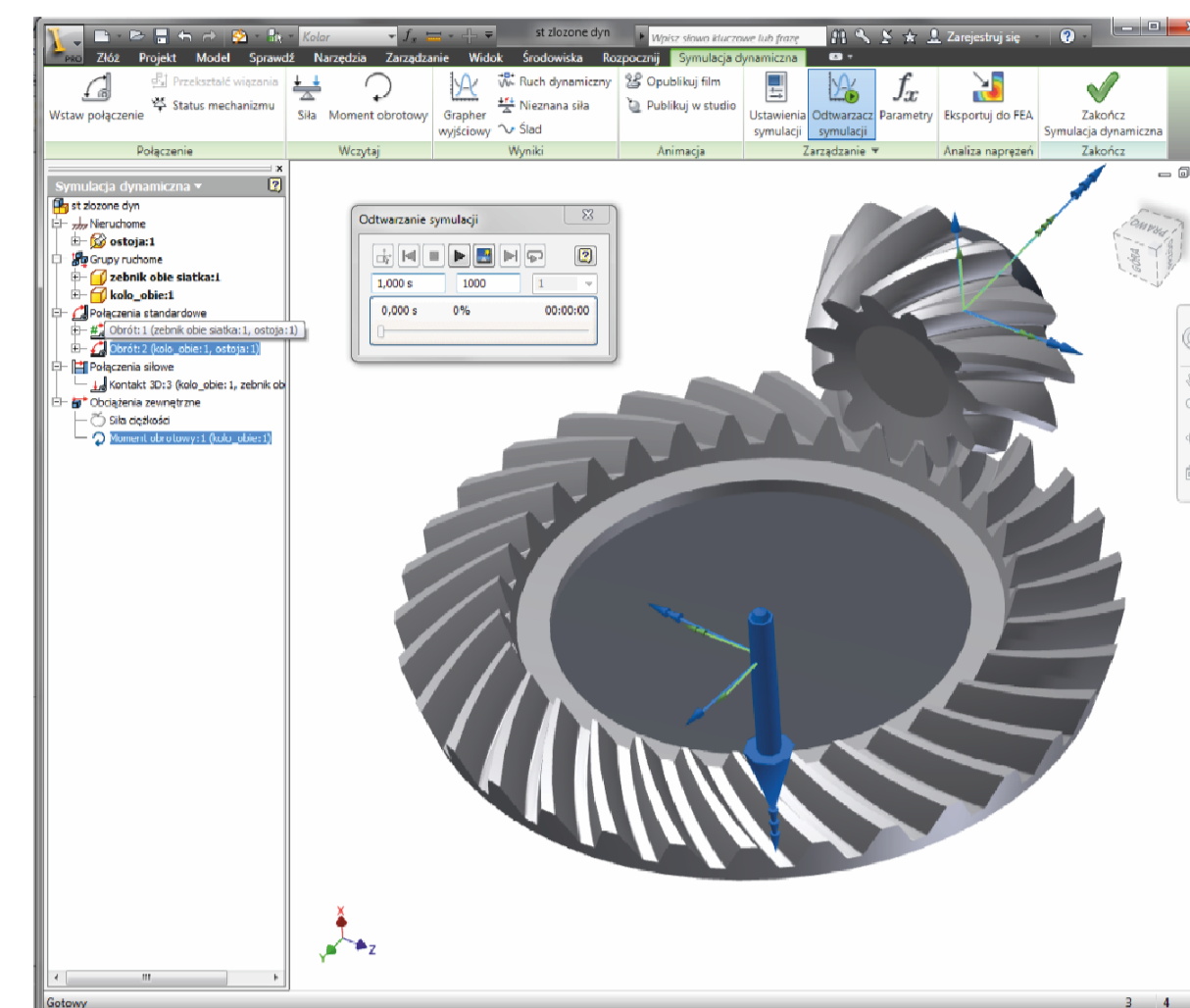
**Tytuł plakatu: Zastosowanie systemu Autodesk Inventor do symulacji współpracy przekładni stożkowych Gleason'a**



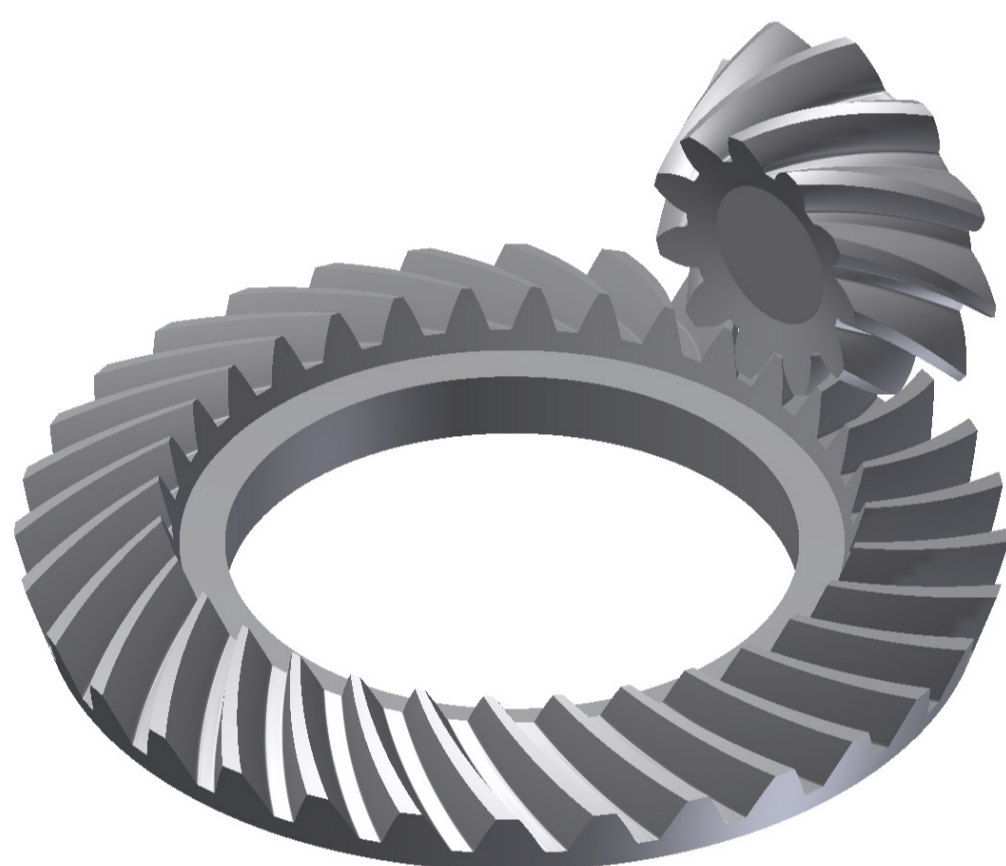
Tworzenie modelu na drodze symulacji obróbki – widoczne kolejne położenia dyskretnie narzędzia



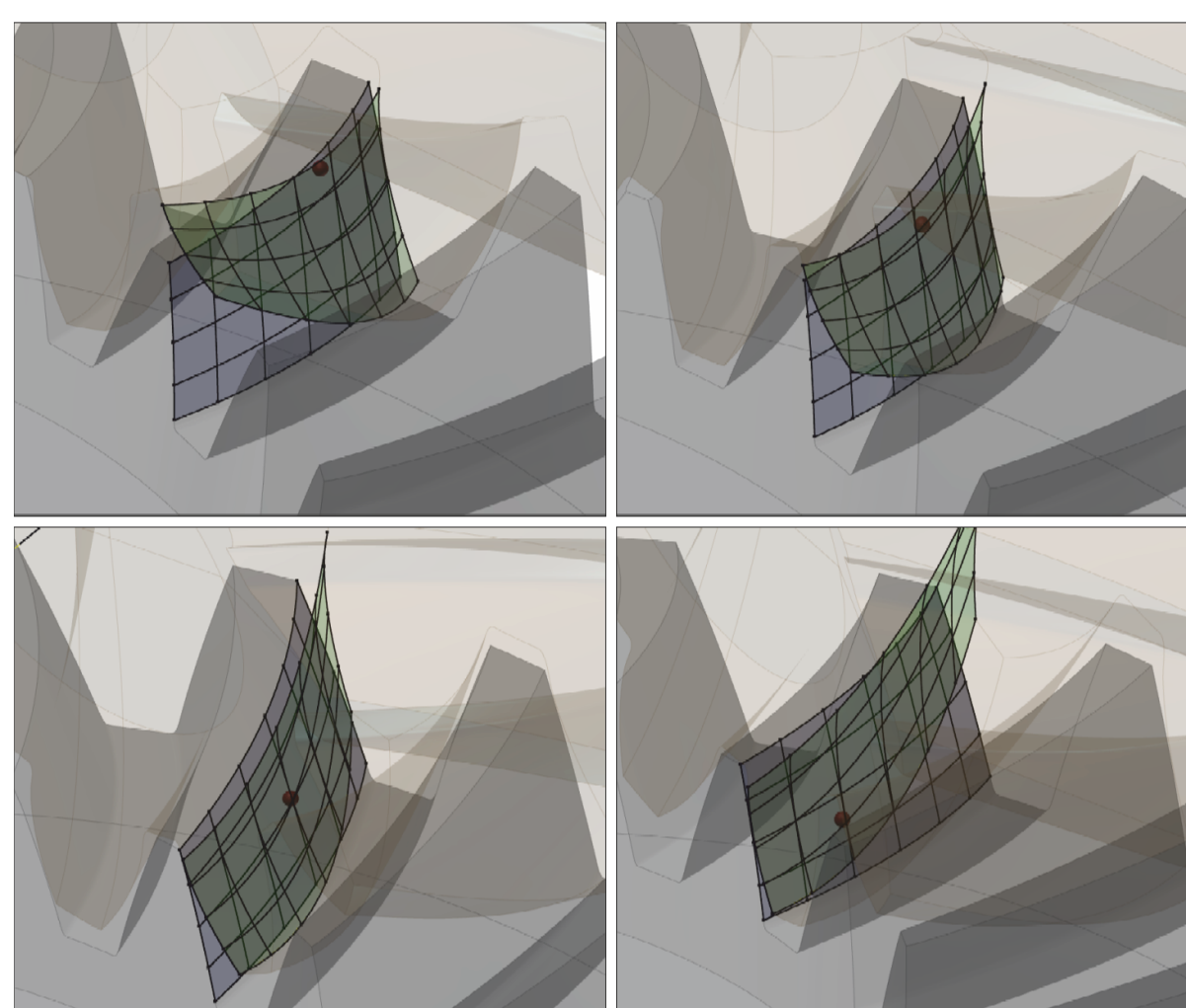
Analiza współpracy przekładni stożkowej z zastosowaniem elementu pośredniego wykorzystywanego do rejestracji punktów styku



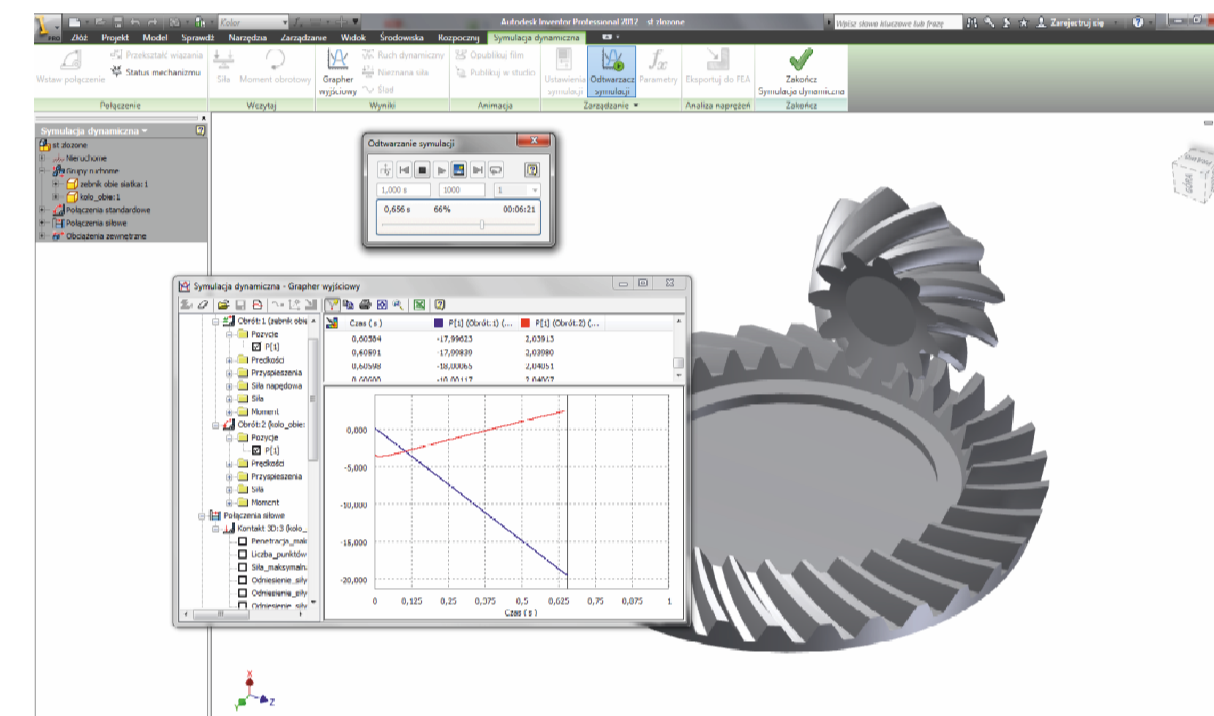
Model przekładni stożkowej w środowisku symulacji dynamicznej po dodaniu wiązań i obciążeń



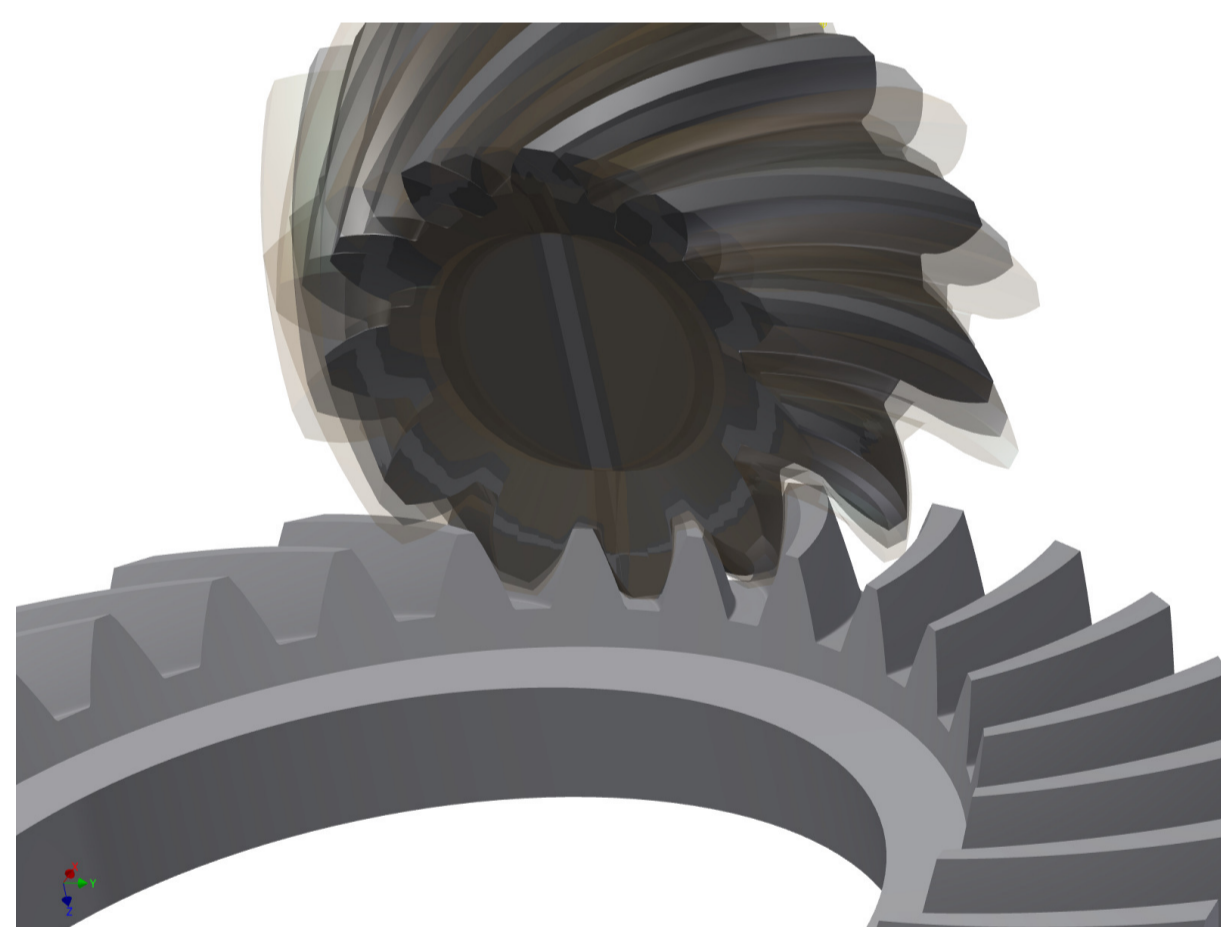
Otrzymany model bryłowy przekładni stożkowej



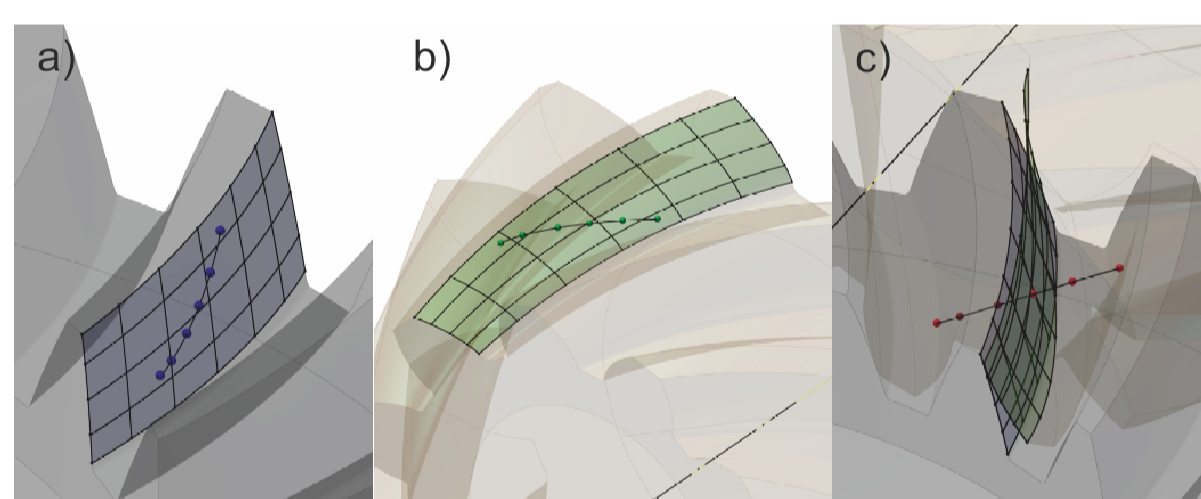
Wyznaczanie punktów styku podczas współpracy kół zębatych



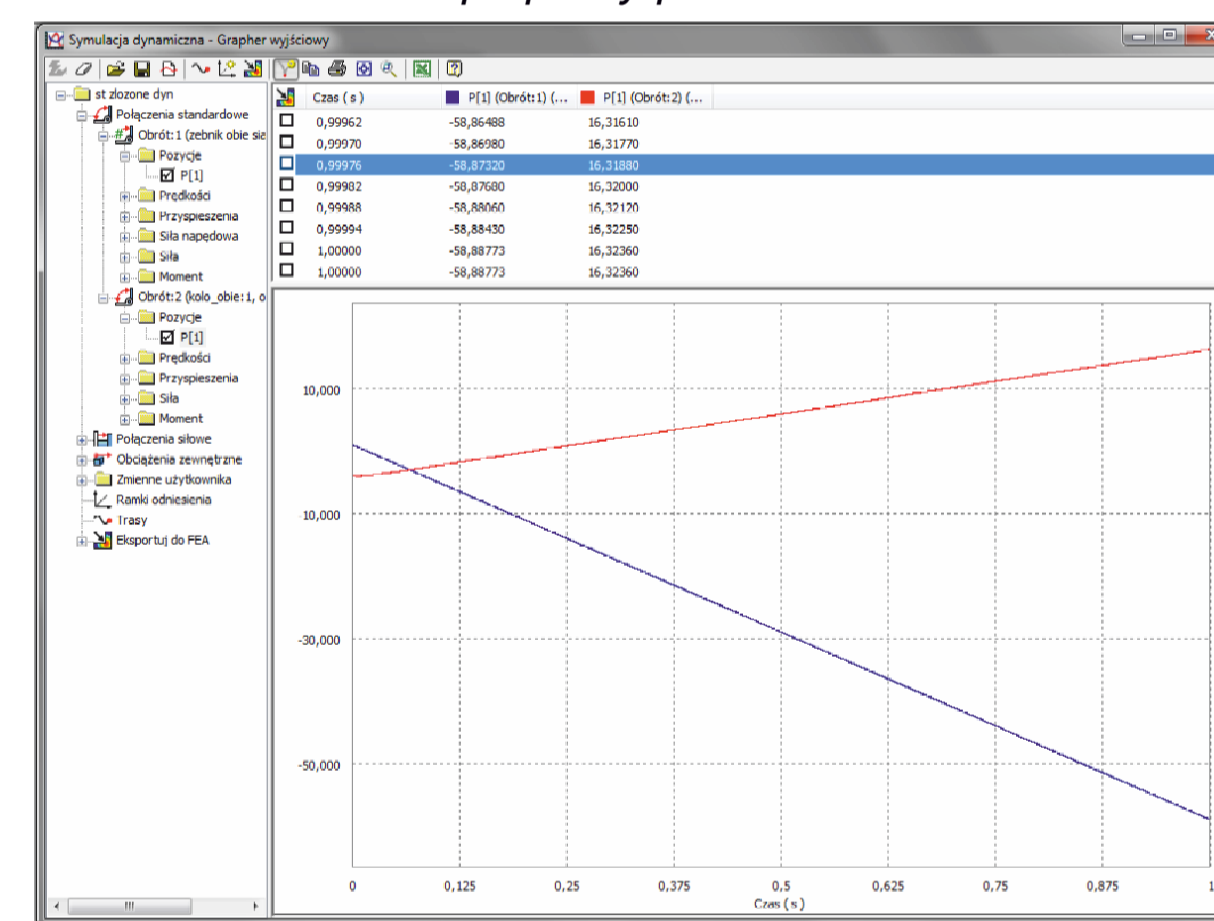
Okno programu Inventor w trakcie trwania symulacji współpracy przekładni



Kolejne położenia zębownika przekładni stożkowej służące do wyznaczenia sumarycznego śladu styku.



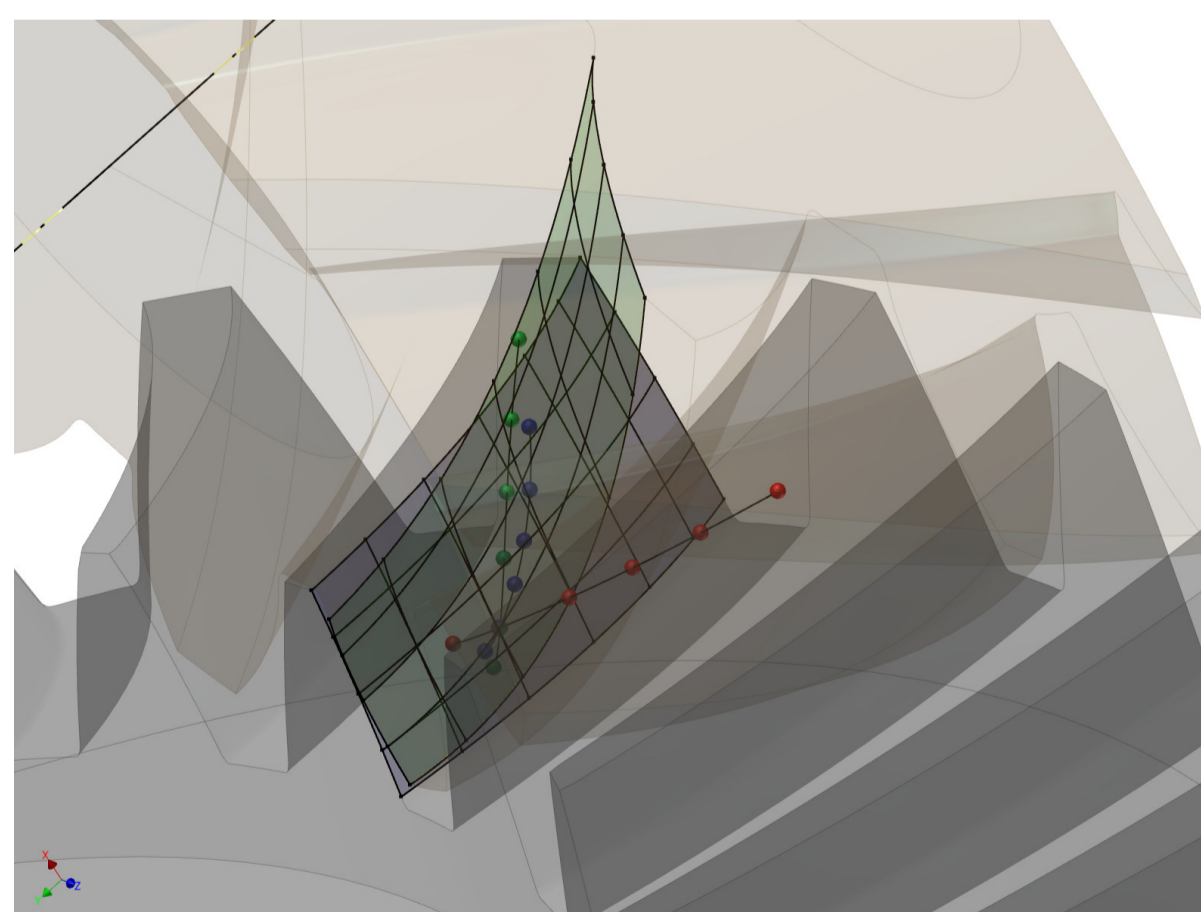
Uzyskane wyniki: a) ślad styku na pow. bocznej zęba koła, b) ślad styku na pow. bocznej zębownika, c) ścieżka styku



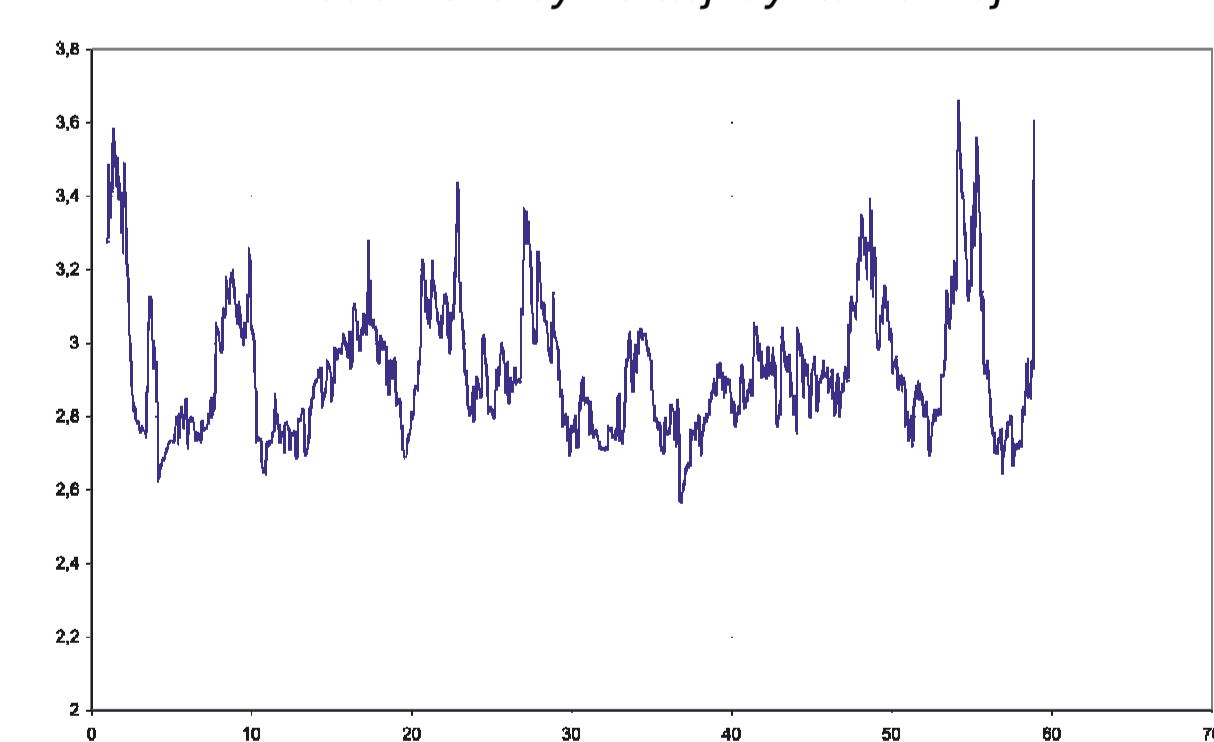
Wykresy przedstawiające zmiany kątów obrotu poszczególnych kół przekładni otrzymane w środowisku symulacji dynamicznej



Sumaryczny ślad styku przekładni stożkowej uzyskany na drodze iloczynny brył koła i zębownika.



Uzyskane wyniki



Wykres ruchowy przekładni stożkowej otrzymany na podstawie przeprowadzonej symulacji współpracy przekładni