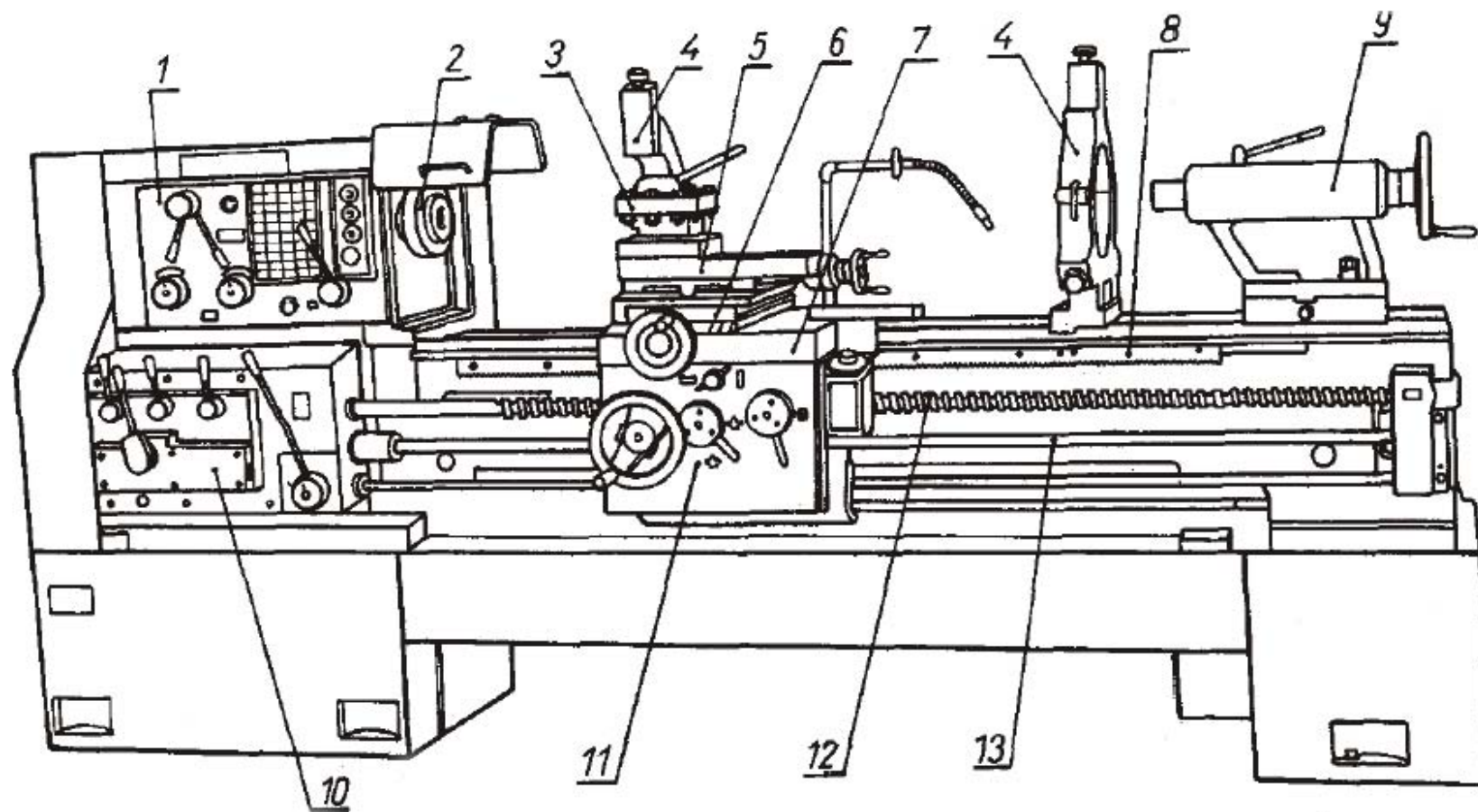
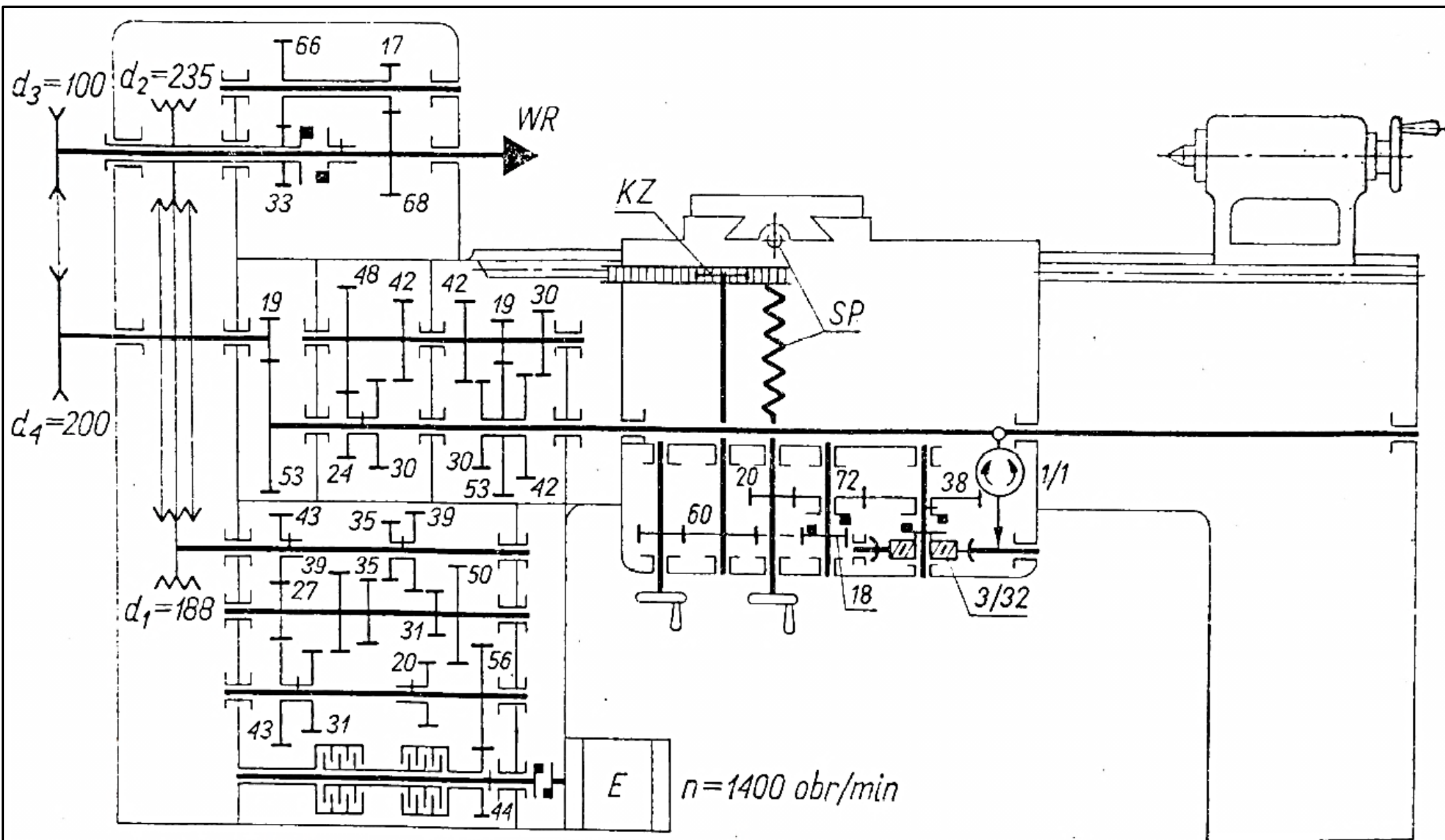


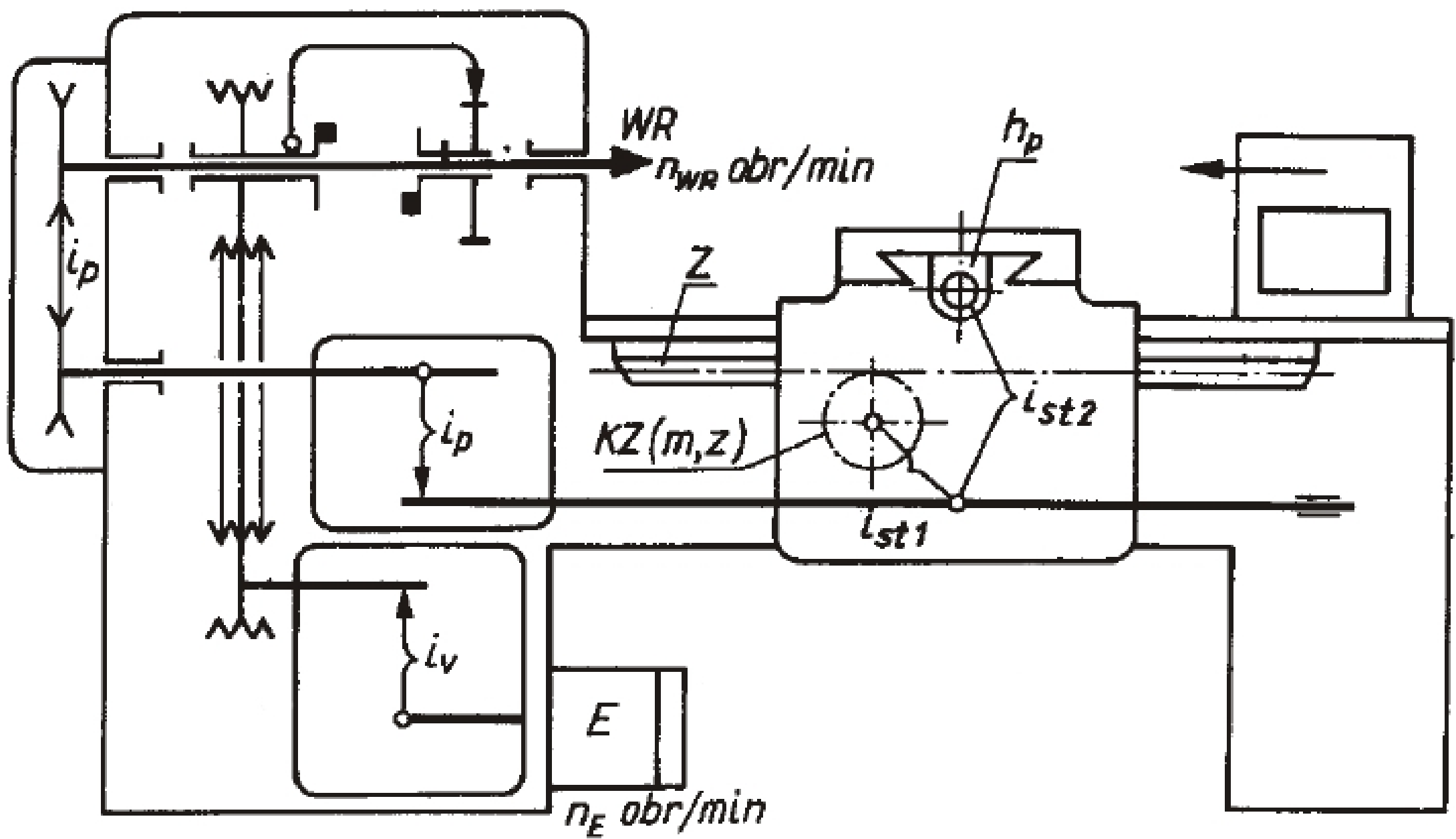
Szkice ilustrujące sposób oznaczania przełożeń: a) całego łańcucha, b) pojedynczej przekładni, c) łańcucha składającego się z przekładni pasowej i dwóch przekładni zębatach E – silnik elektryczny; ω_p , n_p – prędkość kątowna i obrotowa elementu początkowego (napędzającego); ω_k – prędkość kątowna i obrotowa elementu końcowego (napędzanego); d_1 , d_2 – średnice kół pasowych; z_1 , z_2 , z_3 , z_4 – liczby zębów kół zębatach; I – przełożenie całkowite łańcucha; i_1 , i_2 , i_3 , i_4 – przełożenia poszczególnych przekładni [6].

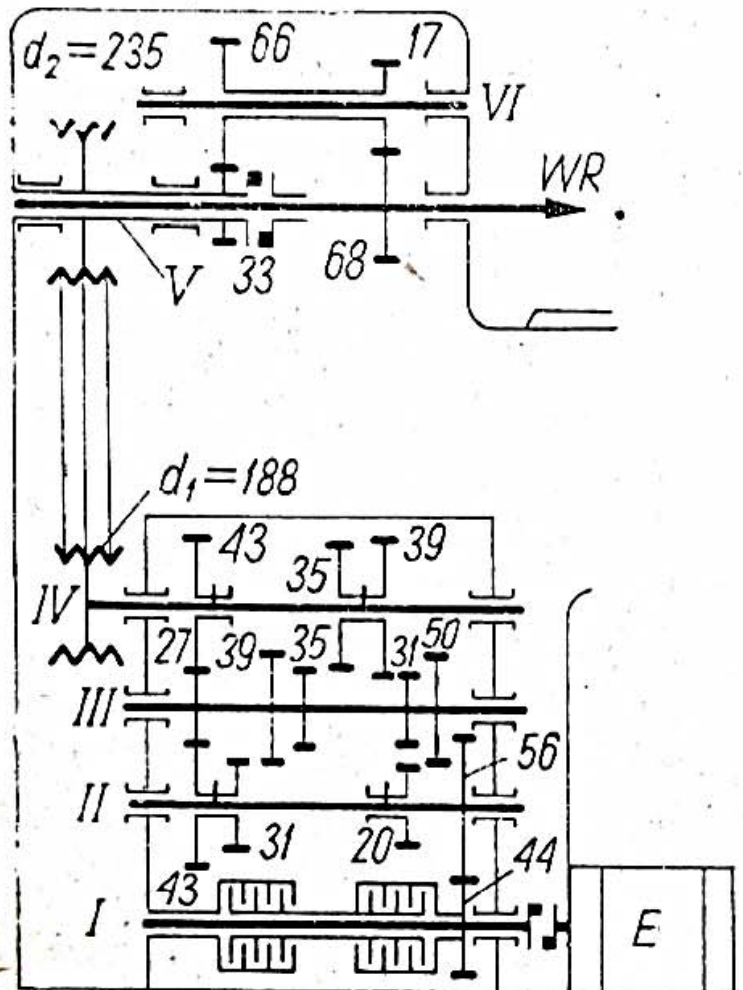


Tokarka kłowa uniwersalna TUJ 50: 1) wrzeciennik, 2) wrzeciono, 3) imak nożowy, 4) podtrzymka, 5) sanki narzędziowe, 6) Sanie poprzeczne, 7) sanie wzdluzne, 8) zębatka, 9) konik, 10) skrzynka posuwów, 11) skrzynka suportowa, 12) śruba pociągowa, 13) wałek pociągowy

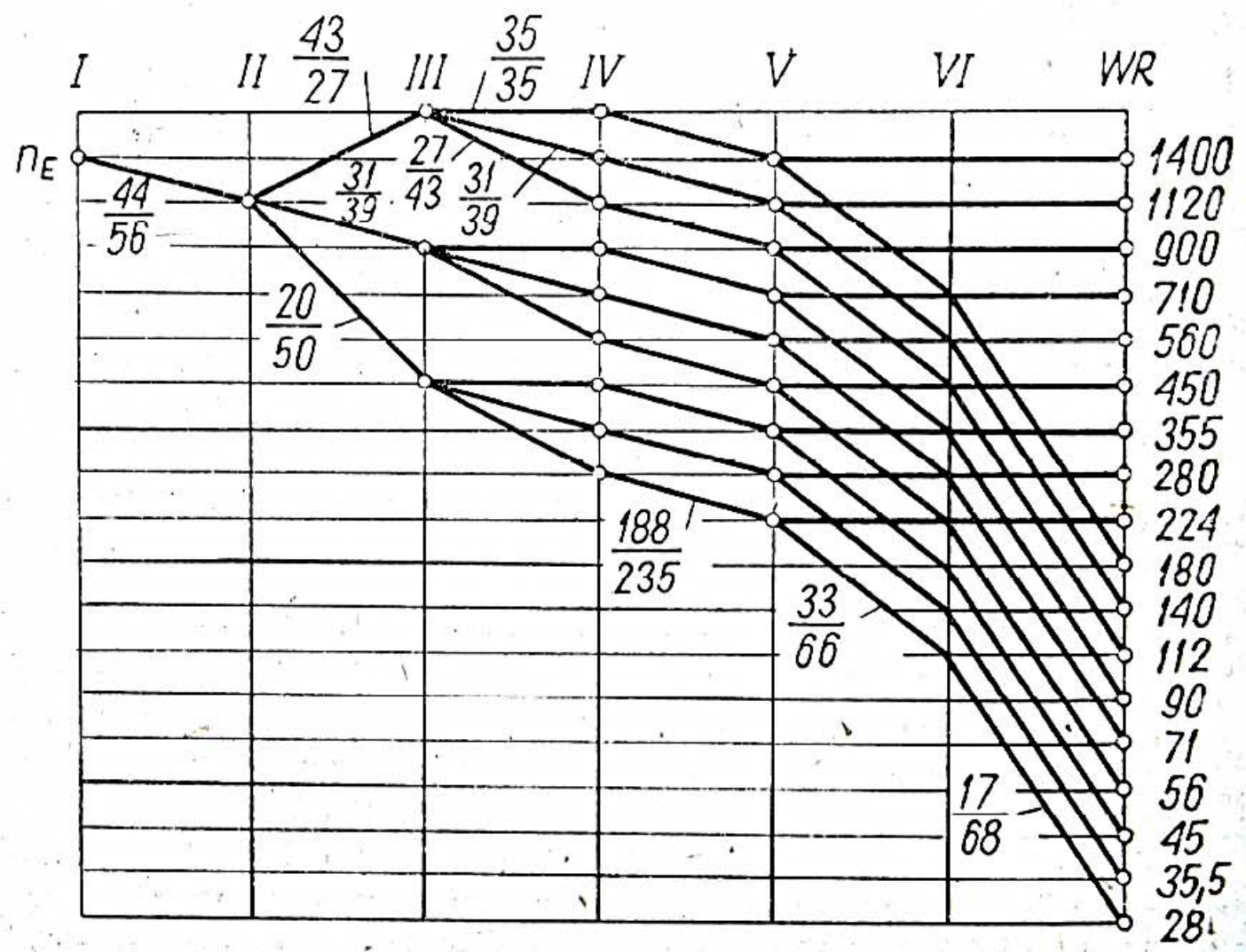


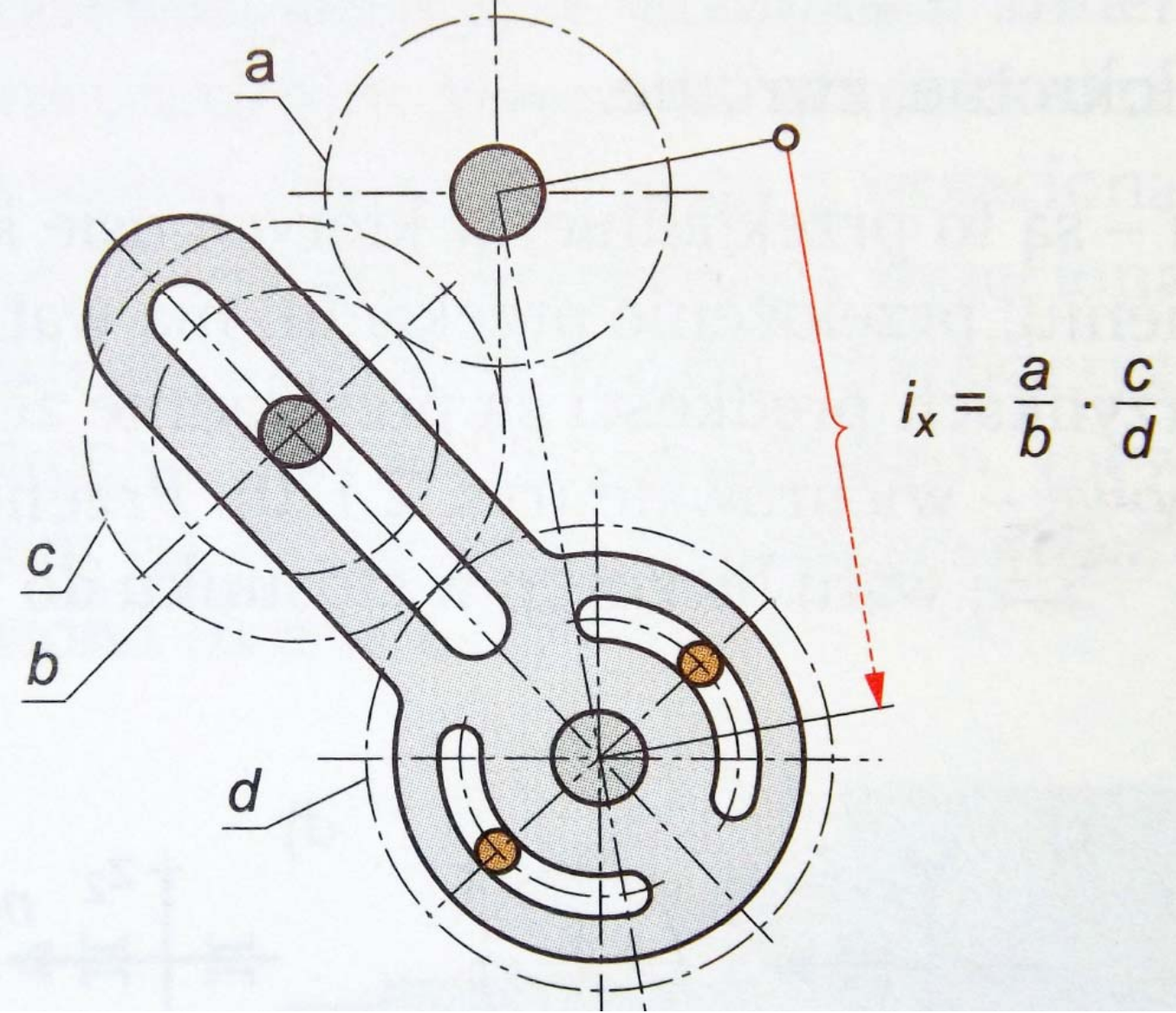
Schemat kinematyczny tokarki TPC-40

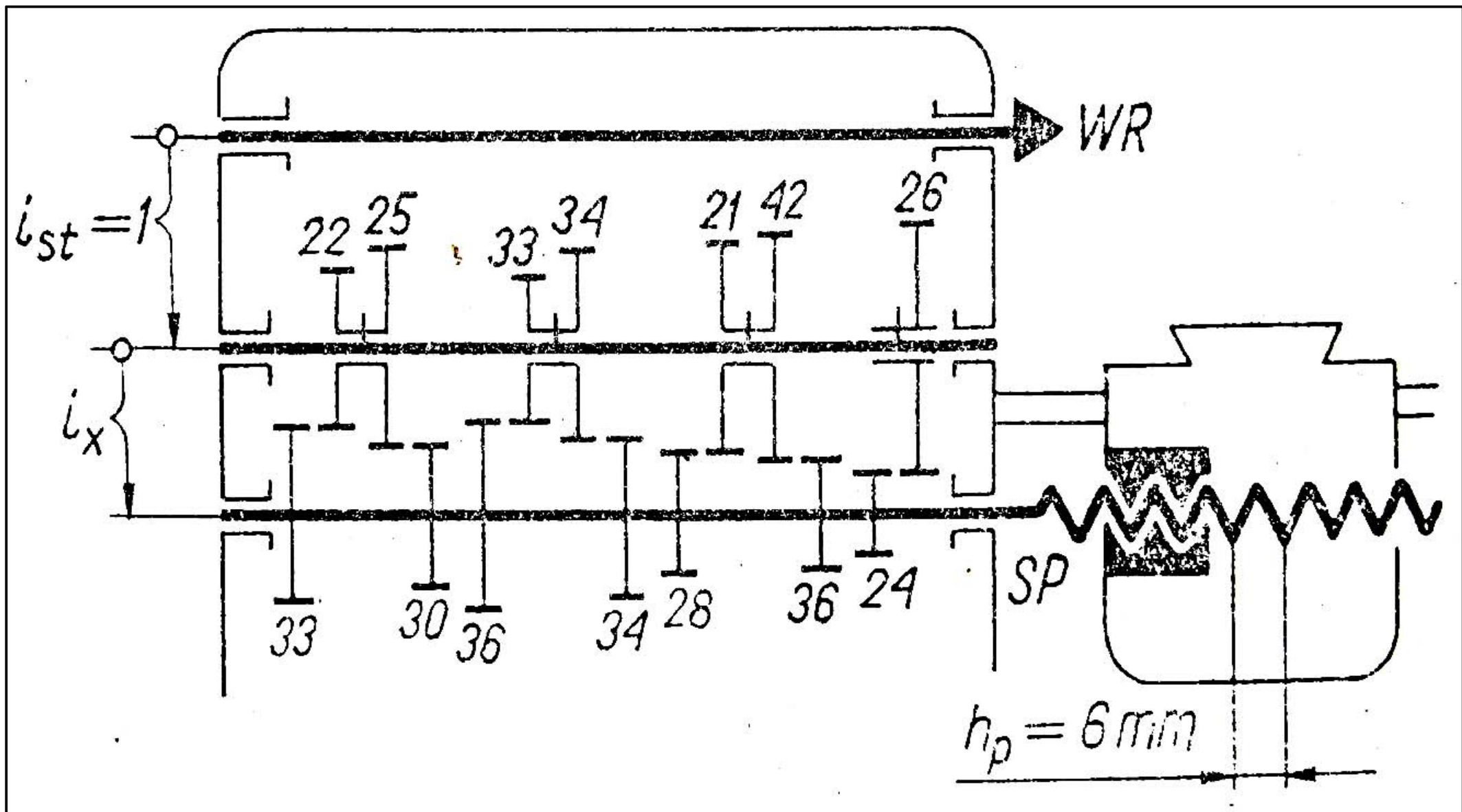


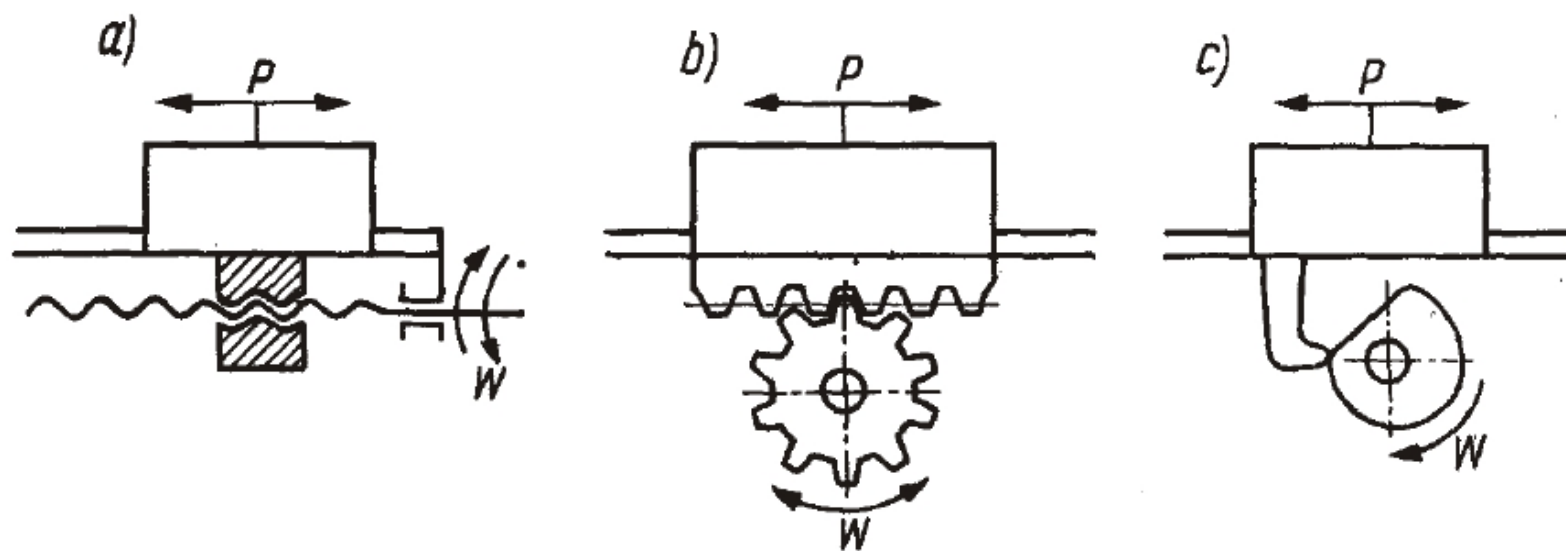


$n = 1400 \text{ obr/min}$

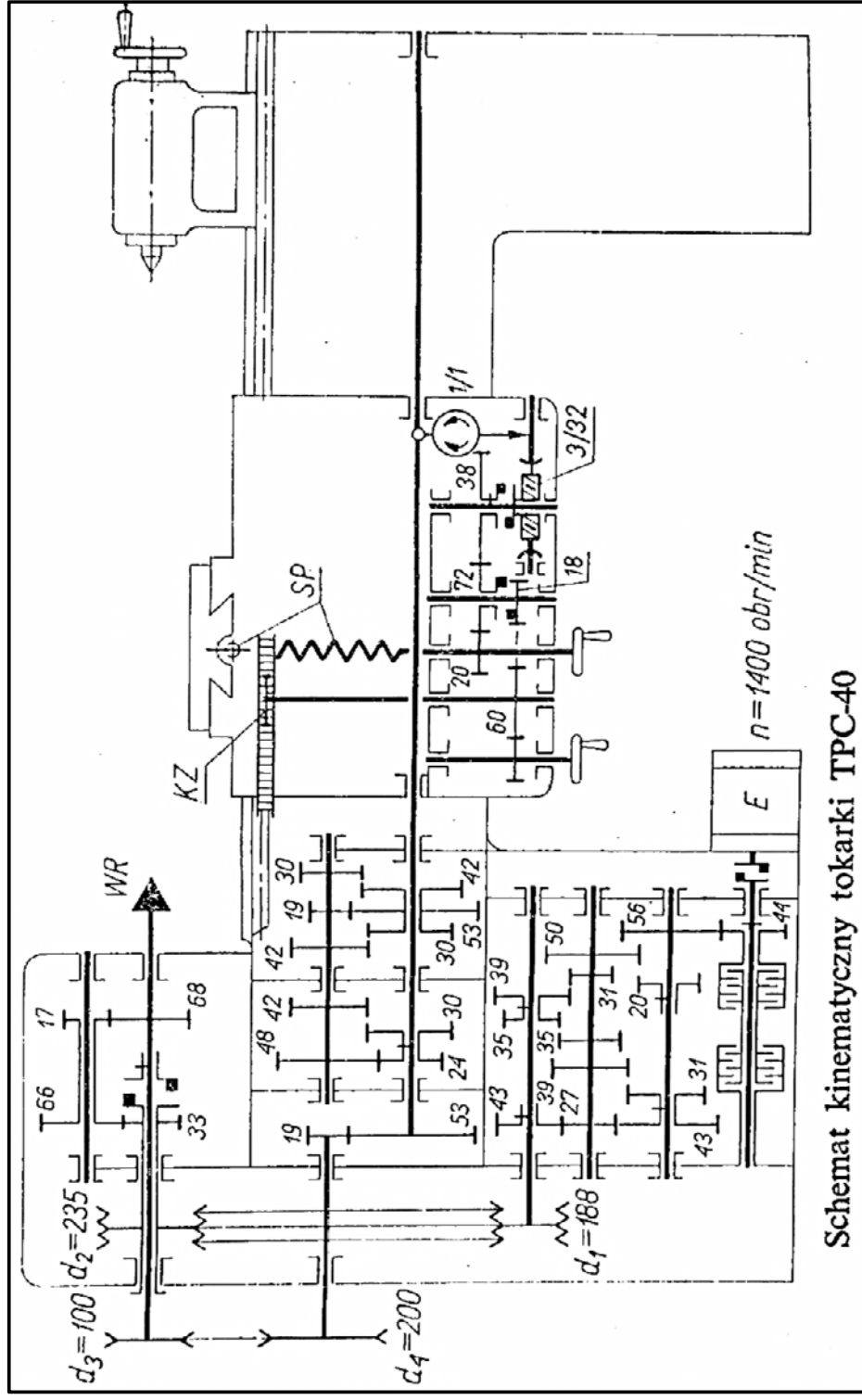








Schematy przedstawiające zasadę działania przekładni (par kinematycznych) przekształcających ruch obrotowy W na ruch prostoliniowy P : a) przekładnia śrubowa, b) przekładnia zębatkowa, c) przekładnia krzywkowa [6].



Schemat kinematyczny tokarki TPC-40

