

T.C.
İstanbul Teknik Üniversitesi
Kütüphanesi
Sayı: 1122

TAKIM TEZGÂHLARI

Cilt I

Yazar :
FARUK AKÜN
Profesör Yük. Müh.

Altinci Baskı

İSTANBUL TEKNİK ÜNİVERSİTESİ
MAKİNA FAKÜLTESİ
OFSET ATÖLYESİ
1978

Ferit BALTAÇI

15-11-1982

T.C.
İstanbul Teknik Üniversitesi
Kütüphanesi
Sayı: 1122

TAKIM TEZGÂHLARI

Cilt I

Yazar :

FARUK AKÜN

Profesör Yük. Müh.

Altıncı Baskı

İSTANBUL TEKNİK ÜNİVERSİTESİ
MAKİNA FAKÜLTESİ
OFSET ATÖLYESİ
1978

Üçüncü Baskıya Önsöz

Takım Tezgâhları adlı kitabın ilk iki baskısı, öğrencilerin istifadesine arz edilmesinden sonra kısa müddetler içinde tükenmiştir. Öğrencileri kitaptan mahrum bırakmamak amacıyla çabuk bir baskı yapabilmek için kitap iki cilde ayrılmış ve birinci cilt ofset sistemi ile yeniden basılmıştır. Kitabın ikinci cildi ise kısa bir süre içinde yeniden basılacaktır.

Kitabın üçüncü baskısının yapılmasını sağlayan Makina Fakültesine teşekkürlerimi arzederim.

Faruk AKÜN

İÇİNDEKİLER

Takım Tezgâhları

Giriş	1
-------------	---

BÖLÜM I

Takımlar 2

Takım malzemeleri	2
Takım çelikleri	2
Karbonlu takım çelikleri	3
Alaşimlı takım çelikleri	4
Aşınmaya dayanıklık	5
Su almada soğuma hızı	5
Su verme sonucu boyutlarda değişme	6
Düşük alaşım çelikleri	6
Yağ çelikleri	6
Hava çelikleri	6
Hız çelikleri	7
Kobalı hız çelikleri	8
Stellit	8
Sinterlenmiş karbürler	9
Sinterlenmiş karbür plaketlerin sapa yapıştırılması	12
Elmas	12
Kesme elmasının gövdeye tesbiti	13
Düzelme elmasıları	14
Elmasın toz ve emülsiyon halinde kullanılması	15
Elmas tozu kaplanmış taşlama ve parlatma diskleri	16
Seramik takımlar	16
Elmas taşlar	19
Zimpara taşları	21
Sert taneler	21

Bağlayıcı	22
Taşın sertliği	23
Tane büyülüğu	24
Bünyenin mesamat derecesi	24
İşaretleme	24
Taşların kullanılmış ve bakımları	25
Dengeleme	25
Taşların maksimum çevre hızları	26
Taş tipleri	26
Talaş kaldırma esasları	28
Talaş teşekkürülü	28
Dik kesme	28
Dik kesmede kesme açıları	28
Meyilli kesme	29
Normalar	30
Tornalama	40
Talaş kaldırında mevcut faktörler	40
Kesme hızı ile talaş kesiti arasındaki kısmi bağıntı	43
Kalem açılarının etkisi	55
Ortalama talaş kalınlığı	56
Kalem burun radyusunun etkisi	58
Titresimin etkisi	58
Kesme sıvısı kullanmanın etkisi	60
Talaş kaldırma tipinin etkisi	61
Takım ömrü	61
Kalem malzemesinin tesiri	61
İşlenen malzemenin tesiri - İşlenme kabiliyeti	64
Relatif işlenme kabiliyeti	65
Sertlik, kopma mukavemeti ve relatif işlenme kabiliyeti	67
Relatif işlenme kabiliyeti üzerinde kimyevi terkibin tesiri	67
Relatif işlenme kabiliyeti üzerinde mikrostrüktürün tesiri	70
Otomat çelikleri	71
Kesme kuvvetleri	71
Tezgâh gücü, kesme hızı, talaş kesiti, kesme kuvveti arasındaki bağıntı ve neticeler	74
Planyalama	84

Frezeleme	84
Kesme kuvvetleri	88
Ortalama talaş kalınlığı	89
Kesme hızı ve ilerlemeler	95
Kesme açıları	96
Çap ve dış yapısı	97
Dış tipleri	98
Delme	101
Kesme kuvvetleri	101
Kesme hızı	104
Kesme açıları	105
Matkap çapı ve çekirdek	106
Derin delik matkapları	107
Delik işleme	111
Raybalama	112
Boşaltma (broşaj)	113
Dış hatvesi	114
Kesme açıları	118
Taşlama	119
Sinterlenmiş karbürlerin taşlanması	121
Taşın çevre hızı	121
Parça çevre hızı	122
Paso derinliği	122
Parça devri başına ilerleme	122
Talaşsız şekil verme esasları	123
Makas ile kesme	123
Zımbalama ve delme	125
Kesme kuvvetleri ve iş	126
Çekme	127
Çekme kuvveti	127
Tutma kuvveti	127
Çekme işi	128
Damgalama	130
Sıcak dövme	131
Plastisite	134

BÖLÜM II

Tezgâhlarda tahrik	136
Tahrik şekilleri	136
Devir sayılarının kademeleştirilmesi yolları	138
Aritmetik kademeleme	140
Geometrik kademeleme	141
Tashihli geometrik kademeleme	142
Devir sayıları normu	143
Kademeli devir sayılarını sağlayan tertibat	150
İki eksenli ana formlar	150
Fambur dişli tertibatı	155
Üç veya daha çok eksenli kompoze tertibat	156
Kuple tertibat	161
Tahvil oranlarının seçimi ve tevzii	162
Kuruluş diyagramı	168
Devir sayıları diyagramı	168
İşaretleme	170
Kademeli kaşnak tertibatı	170
Devir sayılarının ve ilerlemelerin kademesiz ayarlanması	176
Mekanik tertibat	176
Sürtme ara çarklı varyatör	177
P. I. V tertibatı	177
El varyatörü	182
Prym - köhl varyatörü	183
Hidrolik tertibat	183
Teorik esaslar	184
Bir kesitten geçen toplam enerji	185
Bir hidrolik devrede hesaplar	186
Hidrolik devreler	191
Açık hidrolik devreler	191
Kapalı devre	197
Açık ve kapalı devrelerin mukayesesi	200
Devre elemanları	200

Daklı pompa	200
Ayarlı pompalar	202
Paletli pompalar	202
Radyal pistonlu pompalar	206
Eksenel pistonlu pompa	207
Ayarlama organları	207
Yön değiştirme organları	209
El ile çalışan sürgüler	211
Mekanik kumandalı yön değiştiriciler	212
Hidrolik kumandalı yön değiştiriciler	214
Elektromagnetik kumandalı yön değiştiriciler	214
Tahrik vasıtası - devredeki yağ	215
Devrede hava	218
Boru tesisatı	220
Hidrolik motorlar	220
Tezgâhların elektrik ile tahriki ve gerekli teçhizat	224
Alternatif akım motorları	224
Alternatif akım motorlarının frenlemesi	225
Daimi akım motorları	226
Leonard grupları	227
Šalterler ve tezgâhların kumandası	228
El ile kumandalı cihazlar	229
Aşırı yüklenmeye karşı emniyet cihazları	230
Sigortalar ile koruma	231
Gerilim düşüklüğüne karşı koruma	233
Otomatik cihazlar	233
Kontaktörler	233
Röleler	235
Otomatik elektro - hidrolik devreler	237
Tezgâhların elektronik yoldan kumandası	237
Elektromagnetik ve magnetik Kumanda	244
Tezgâhlarda güç ve verim	245

Takım Tezgâhlari

Giriş. Takımı tezgâhları, bir veya bir kaç takım kullanmak suretiyle, evvelce mağum şekil ve ölçülere uygun olarak maden, ağaç veya taş gibi maddeler işleyen makinelere denir. Asıl işlemeyi yapan aletler tabii ki takımlardır. Takımların insan eli yerine daha ölçülu ve daha kudretli olarak makinelere tarafından kullanılması, Takım Tezgâhlarıının doğmasına yol açmıştır. O halde tezgâhlar, takımları insan yerine kullanan makinelere, şeklinde de tarif edilebilir.

Yukarıdaki tariflerden de anlaşılacağı üzere, Takımlar ile Takım - Tezgâhları birbirinden ayrılmaz iki mefhum teşkil ederler. Binaenaleyh tezgâhlar üzerinde kullanılan takımlar ve çalışma şekilleri hakkında gerekli esas bilgilere sahip olmak, Tezgâhların anlaşılması için ana şartı teşkil eder.

Bu kitapta yalnız maden işleyen tezgâhlardan bahsedilecektir. Maden işleyen tezgâhlar iki ana guruba ayrırlılar :

- a) Talaş kaldırarak şekil veren tezgâhlar,
- b) Talaşsız şekil veren tezgâhlar.

Bu iki tezgâh gurubunun tasarlanıp hesaplanabilmesi için bilhassa hızlar ve kuvvetler bakımından, talaş kaldırma ve talaşsız şekil verme konularının incelenmesi gerekmektedir. O halde takımlar da gözönüne alınırsa, tezgâhlardan evvel tetkik edilecek konular şunlardır:

- a) Takımlar,
- b) Talaş kaldırma esasları,
- c) Talaşsız şekil verme esasları,

Bu konuları Birinci Bölümde inceliyeceğiz.

BÖLÜM I

Takımlar

Takımlar. Talaş kaldırın takımlar gerek malzemeleri, gerek çalışma şekilleri bakımından çeşitlidirler. Çalışma şekillerini ileride sırası geldikçe göreceğiz:

Takım malzemeleri: Şu gruplara ayrılabilir:

- Takım çelikleri,
- Stellit'ler (stellite),
- Sinterlenmiş karbürler,
- Elmas ve diğer sert taşlar,
- Seramik takımlar.

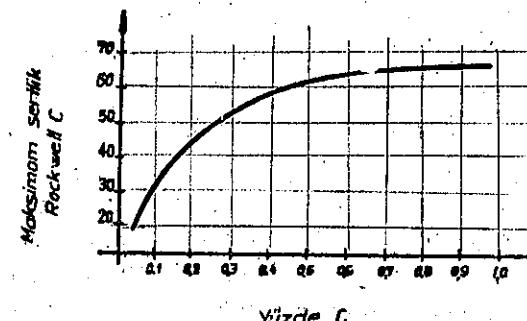
Takım Çelikleri: Takım çeliği genel olarak, makine endüstriinde kesici, presleyici, yufkaçlayıcı, v.s. takımları imâle elverişli çeliklere denir. Çelik, tarifi icabı, bir demir-karbon alaşımıdır. Takım çelikleri su alma kabiliyetini haizdirler. Bu sebeple belli sınırlar arasında karbon ihtiyacı ederler. Takım çelikleri evvelce pota içinde hazırlanır. Bu sebeple bunlara bazan pota çeliği de denir. Hâlen bunlar elektroldü veya yüksek frekanslı elektrik fırınlarında hazırlanmaktadır.

Takım çelikleri aralarında, Karbonlu takım çelikleri ve Alaşaklı takım çelikleri şeklinde ikiye ayrılabilirler. Hız çelikleri, alaşaklı takım çeliklerine dahildir.

1860 senelerine kadar talaş kaldırın takımlar için yegâne kullanılan çelik cinsi karbonlu takım çelikleri olmuştur. Bu tarihten sonra İngiliz Robert Mushet havada su alan yeni bir çelik keşfetti. Bu çelik içinde yeni eleman Tungsten ve Krom idi. 1890 tarihine kadar başka firmaların da taklit ettikleri bu çelik atölyelerde ancak sert parçaları

işlemek için kullanıldı. Nihayet F. W. Taylor meşhur talaş kaldırma tecrübeleri sırasında takım malzemelerini aralarında mukayese etmek lüzumunu hissetmiş ve neticede, White ile beraber, havada su alan çeliklere ıslı işlemin nasıl yapılması lazımlı geldiğini bulmuştur. Münasip şekilde ıslı işlem yapılmış olan bu çeliklerin kesme kabiliyetleri büyük ölçüde artıyordu. Böylece keşfedilen ve "hız çelikleri," adı verilen bu çelikler 1900 Paris Milletlerarası Fuarında teşhir edilmişlerdir. Hız çeliklerine 1906 da Vanadium'u hakiki mânada ilk katan da Taylor'dur.

Karbonlu Takım Çelikleri: Bu çelikler bugün dahi endüstride çok önemli bir yer işgal ederler. Genel olarak, bir çeliğin sertliği, münasip ıslı işlem yapmak şartıyla, ihtiyac ettiği karbon yüzdesine bağlıdır. Karbon yüzdesi arttıkça su verilme sonucu elde edilebilecek sertlik de artar. Bununla beraber takriben % 0,55 C oranından sonra sertlik fazla değişmez (Şek. 1). Karbonlu takım çelikleri takriben % 0,7 — 1,5 ara-



Şekil 1. — Çelikte karbon yüzdesine tabi olarak takribi sertlik

sı C ihtiyacı ederler. Akıcılığı ve doğmeyi kolaylaştırdıkları ve esasen cevherden geldikleri için terkiplerinde ayrıca az miktarda manganez, silisium ile, ifna edilememeleri dolayısıyle, az miktarda kükürt ve fosfor bakiyeleri bulunur.

Karbonlu takım çeliklerine iyi sertleşebilmeleri için, genel olarak, su içinde su verilir. Su verme sıcaklıklarını dönüşme (transformasyon) noktalarından 25-30°C yukarıda alınır. Bunlar su verme sonucu bün-ye itibarıyle martenzitik olurlarsa iyi bir kesici veya işleyici takım haline gelebilirler. Su verildikten sonra takımın çalışma tarzına göre bu çelikleri 200-300°C arasında temperlemek gereklidir. Takımın çalışan her-

hangi bir kısmında sıcaklık 300°C i geçmediği takdirde sularını kaybetmezler ve iyi sonuç verirler.

Karbonlu takım çeliklerinin su içinde daldırma yolu ile su alımları bir fayda ve bir de mahzur doğurur: Anı soğuma, deformasyon ve çatlama tehlikesine yol açar. Bu sebeple, bu malzeme karışık şekilli veya üniform olmayan kesitlere malīk takımlar için pek elverişli değildir. Buna mukabil kritik bir soğuma hızından daha yavaş soğuma halinde bu çelik su alımı yacagı için, çapı takriben 10-15 mm. den daha büyük ve kalın parçalarda iç kısımlar su almayıp yumuşak kalır. Böylece sertleşmemiş bir iç kısım ile sert, aşınmaya dayanıklı bir dış kısım kombinezonu elde edilmiş olur. Bu husus, bazı tip kesici takımlar için aşıkâr bir avantajdır: Meselâ, darbeli yüklerle mâruz presleme kalıpları, zimbalar v.s. gibi.

Bu çeliklerin «aşınmaya dayanıklığı» iç yapılarındaki karbür parçacıklarının, miktarı, büyülüük ve dağılma şekline bağlıdır. Bu sebeple, farklı karbon oranlı iki takım çeliğinin ıslı işlem sonucu sertlikleri eşit olsa bile, fazla karbon ihtiyacı eden daha fazla demir karbür ihtiyacı edecekinden aşınmaya karşı daha mukavim olur.

Hız çelikleri ve alaşımı takımlarına nispeten, karbonlu takım çeliklerinin aşınmaya dayanıklıkları daha düşük, su alma kabiliyetleri daha az (kalın kesitlerin içi yumuşak kalması sebebiyle), ıslı işlemde deformasyon temayılü daha büyük, aynı sertlikte gevrekliklerinin daha fazla olmak ve suyunu yüksek sıcaklıkta daha çabuk kaybetmek, (yani, kırmızı derece sertliği olmamak) mahzurlarına rağmen, karbonlu takım çelikleri, ucuzlukları sebebiyle, bütün takım çeliklerinin en fazla kullanılan nevidir.

Alaşımı Takım Çelikleri: Karbonlu çelik içine bileşimlerinde bulunan mutad olan C ve Mn, Si, P, S e ilâveten bazı alaşım elemanları katılarak alaşım çelikleri elde edilir. Alasım elemanlarının nevileri, miktarları ve dağılma şekline göre çeliğin karakteristikleri değişir. Alelade çeliğe alaşım elemanları, alaşının ıslı işlem sırasında durumunu değiştirmek, mekanik, fiziksel ve bazan da kimyasal özelliklerini İslâh etmek için ilâve edilir.

Başlıca alaşım elemanları ve kısaca etkileri şunlardır:

Silisium: Bir alaşım elemanı olmaktan ziyade, ekseriya küçük oranlarda yardımcı olarak kullanılır. Asıl vazifesi çelik imâlinde oksit gider-

mektir. Çeliğin su alma kabiliyetini artırmaktaki rolü ehemmiyetsizdir. Düşük alaşımı çeliklerinin mukavemetini yükseltir.

Manganez. Umumiyetle düşük oranlarda yardımcı olarak kullanılır. Bakiye kükürdün zararlı kirililik etkisini önlüyor. Su alma kabiliyetini artıran en ucuz elemandır. Alaşım târimini kullanmayı hak edecek derecede kullanıldığı takdirde çeliğin mukavemetini nikelden ve sünekligini ise kromdan daha fazla yükseltir.

Nikel. Nikel ilâvesi sertlik ve mukavemeti orta derecede artırır. Düşük sıcaklıklarda sünekligi artıran bir elemandır. Su alma kabiliyetini biraz yükseltir. Kritik sıcaklığı alçaltarak su verme sıcaklığını düşürdüğünden deformasyon tehlikesini azaltır.

Krom. Sertlik ve mukavemeti nikelden daha fazla artırır, süneklilik ise biraz düşer. Billür yapıyı inceltir, bu sebeple kromlu çelikler temiz işlenirler. Su alma kabiliyetini çok yükseltir. Aşınmaya dayanıklığı artırır. Korozyon ve oksidasyon mukavemetini artıran en önemli elemandır. Yüksek sıcaklıklarda mukavemeti orta derecede artırır.

Vanadium. Etkisi kromunkine benzer. Sertliği, mukavemeti artırır. Şüneklik fazla düşer. Su alma kabiliyetini en fazla artıran elemandandır. Billür yapıyı çok inceltir. İşlemeyi güçleştirir.

Molibden. Aşınmaya dayanıklığı ve mukavemeti artırır, işlemeyi güçleştirir. Su alma kabiliyetini çok yükseltir.

Tuğsten. Sert, aşınmaya dayanıklı karbürler teşkil ederek sertlik, mukavemet ve aşınmaya dayanıklığı artırır. Kırmızı derece sertliği ve yüksek sıcaklık mukavemeti sağlar.

Kobalt. Kırmızı derece sertliğini artırır. Gevrekligi fazlalaştırır. Su alma kabiliyetini düşürür.

Aşınmaya Dayanıklık: Bir takım çeliğinde bir alaşım elemanın bulunması takımın müناسip ıslı işleminden sonra elde edilecek sertliği üzerinde önemli bir tesir yapmaz, bununla beraber aşınmaya dayanıklığı artırır. Ekseri elemanlar su verilen çelik içine üniform olarak yayılmış kompleks eleman karbürleri teşkil ederler. Bu karbürler adı karbonlu takım çeliklerindeki demir karbürlerden daha sert olduklarından ölçülen sertlik aynı olsa bile, alaşım çeliklerinin aşınmaya dayanıklıkları daha fazladır.

Su Almadı Soğuma Hizi: Bazı alaşım elemanları çeliğin su alması için gereken soğuma hızını düşürürler, böylece bu elemanları yeter-

derecede ihtiiva eden çeliklere su yerine yağ içinde su verilebilir. Karbonlu takım çeliklerinin su alması için temini gereken soğuma hızı yüksek olup bunlar ancak su içinde daldırılarak sulanabilirler.

Su Verme Sonucu Boyutlarda Değişme: Bütün takım çelikleri su aldığı takdirde hacimlerinde bir artma olur. Ekseri, orta ve yüksek alaşım çelikleri gerekli soğuma hızının küçüklüğünden dolayı baştan başa su alırlar ve su vermede bu çeliklerin boyutlarında lineer bir artma olur. Su alabilmesi için temini gereken soğuma hızının yüksek olduğu karbonlu takım çeliklerinde ise, yalnız su alan dış tabakalar genişlemek isterler, iç kısımlar aynen kalırlar. Bunun sonucu olarak muhtelif boyutlar, parçanın şekline, su alan ve alımıyan tabakaların oranına göre, negatif değerlerden çok yüksek pozitif değerlere kadar değişen artmalar gösterirler. Bu durum iç gerilmelere ve dolayısıyle çatlamalara yol açar.

Düşük Alaşım Çelikleri: Az miktarda alaşım elemanı ihtiiva eden bazı çelikler, yalnız sathî olarak sertleşirler ve su içinde su verilmesini gerektirirler. Bununla beraber bu çelikler adı karbonlu takım çeliklerine nazaran hafifçe üstündürler.

Vanadium'lu takım çelikleri, karbon çeliklerinin kullanıldıkları işlerde, kesme şartlarını iyileştirmek ve kırılmazlığı artırmak için kullanılır. Az kromlu ve krom-vanadium'lu çeliklerden de daha fazla bir aşınmaya dayanıklılık elde etmek için faydalанılır.

Yağ Çelikleri: Evvelce bahsi geçtiği gibi, suda su vermenin en büyük mahzuru çatlama tehlikesi ile su alma sırasında deformasyondur. Bu temayüller «yağda su verme» de «suda su verme» ye göre daha azdır. Yağda su verilen ve az deformasyon yapan bu çelik gurubu başlıca, adı karbonlu takım çeliklerinin su vermede tehlikeli olduğu, veya baştanbaşa su alma istediği, veya daha iyi bir aşınmaya dayanıklılık arzu edilen parçalarda kullanılır. Yağ çelikleri de, ihtiiva ettikleri alaşım elemanları nispeten az olduğundan, «kızıl derece sertliğine» malik değildirler, yani yüksek sıcaklıkta sularını kaybederler. Bu sebeple kesme ağzında yüksek sıcaklık tevlit etmiyen işlerde kullanılırlar. Ekseriya hız çeliklerinin kullanımındaki masrafi kaldırımayacak işler için faydalıdırlar; meselâ, büyük ve ağır takımlar, zimba ve kalıplar, freze testereleri, matkap ve raybalar, kılavuzlar v.s. gibi.

Hava Çelikleri: Bu gurup, ağır işlerde büyük bir aşınmaya dayanıklılık ile yeter bir kırılmazlık sağlamak için kullanılır. Bu çelikler havada soğuyarak da su aldığılarından ıslı işlem sırasında çatlama veya

deformasyon bakımlarından son derece emindirler. Bunlar hız çelikleri derecesinde «kızıl derece sertliği» ne malik olmamakla beraber, adı karbonlu veya düşük alaşımı takım çeliklerine göre sularını kaybetmeden daha yüksek sıcaklıklarda çalışabilirler. Başlıca, vida haddeleri, saç işlemeye mahsus zimba ve kalıplar, soğuk haddeler, ıslı işleminden sonra taşlanmaları ekonomik olmamış karışık şekilli takımlar için kullanılırlar.

Hız Çelikleri: Bunlar takım çeliklerinin sınırını teşkil ederler. Başlıca iki guruba ayırlırlar:

- Başlıca alaşım elemanı tungsten olanlar.
- Başlıca alaşım elemanı molibden olanlar.

Evvvelâ tungstenli tip yayılmıştır. Molibdenliler, daha evvel de bilinmekle beraber, ilk defa Birinci Dünya Harbinde tungsten kitliği sebebiyle Amerikalılar tarafından ön plâna getirilmiştir.

Bunlardan hangi grupun daha iyi olduğunu dair kesin bir kanaat henüz yoktur. En fazla kullanılan terkip tipleri şunlardır:

Tablo 1. Çok kullanılan bazı hız çeliklerinin terkibi.

Tip	Sembol	Karbon C	Tungsten W	Krom Cr	Vanadium V	Molibden Mo
Tungs-tenli	18-4-1	0,70-0,80	17,00-19,00	3,50-4,50	0,90-1,30	- - - -
	18-4-2	0,75-0,90	17,00-19,00	3,50-4,50	1,80-2,20	0,60-0,90
	14-4-2	0,75-0,90	13,00-15,00	3,50-4,50	1,80-2,20	- - - -
Molib- denli	Mo-W	0,75-0,85	1,40-1,60	3,50-4,50	0,80-1,20	7,00-9,00
	W-Mo	0,80-0,90	6,00-6,75	3,50-4,50	1,75-2,05	5,00-5,50
	Mo-V	0,80-0,90	- - -	3,50-4,50	1,80-2,20	7,00-9,00

Bu tablodaki bütün çeşitler bir takım için en önemli özellik olan «kızıl derece sertliği» ni haizdirler; yani bunlar kesme ağzı kızıl derece sıcaklığına yaklaşısa bile gene çalışmaya elverişlidirler. Halbuki karbonlu takım çelikleri ile düşük alaşım çelikleri bu halde sularını kaybeder ve derhal aşınırlar. Hız çeliğinden bir takım ise takriben 590°C in

üstüne çikılmadığı takdirde, normal sıcaklıkta soğumaya bırakılırsa eski sertliğini gene kazanır; 590°C aşılırsa bir dereceye kadar daimi olarak yumuşar.

Hız çeliklerine diğer çelikler gibi aynı usuller ile şekil verilir. Bunlar umumiyetle tavlanmış ve normalize edilmiş çubuklar halinde piyasa arzedilir. Arzu edildiği takdirde dövme veya dökme halde de temin edilmeleri mümkündür. Bunların tavlanmış durumdaki Brinell sertlikleri 200-250 arasındadır. Karbonlu ve düşük alaşımlı takım çeliklerinin ise 170-200 dür. Hız çeliklerinden mâmûl takımının kesme ağızları «sert kromaj» yapılarak takım ömrü, işlenen malzemeye, kromaj tipine ve tabaka kalınlığına göre 5-10 misli artırılabilir.

Hız çelikleri havada da su alırlar. Böylece deformasyon ve çatlama tehlikesi azdır. Hacim değişmesi gene mevcuttur. Transformasyon noktaları diğer çeliklere nazaran yüksek olup su vermek için özel fırın ve teçhizata lüzum gösterirler.

Hız çelikleri diğer çeliklere göre takriben 5 defa daha pahalı olmalarına rağmen en çok kullanılan talaş kaldırma malzemesidir. Bu nın başlıca sebepleri şunlardır:

1 — Kızıl derece sertliğini haizdirler.

2 — Aşınmaya dayanıklıkları diğer takım çeliklerine nazaran daha fazladır.

3 — Kızıl derece sertliği özelliği sebebiyle tam icabeden şeke, yumuşak bir yüzey hâsil etmeden, taşlanarak sokulabilirler.

4 — Yalnız hız çelikleri «Nitrürasyon» ile sertleştirilmeye müsaitler. Böylece takımın ömrü % 50-200 mertebede artar.

5 — Su alma kabiliyetleri yüksektir, iç kısımlar da su alır, karışık sekilli parçalar için daha emindirler.

Kobaltlı Hız Çelikleri: Hız çeliklerine kobalt ilâvesi, takımın aşınmaya dayanıklığını artırır, böylece daha sert malzemeyi daha kolay ve daha büyük kesme hızları ile işlemek mümkün olur. Fakat kobaltlı hız çeliklerinin kırılıcılıkları daha fazladır ve daha pahalıdır. Bu sebeple bu çeliklerin kullanılması, normal tip hız çelikleri ile çalışmanın ekonomik olmadığı işlere inhisar eder.

Stellit: 1907 de Haynes tarafından ortaya konmuştur. Bunlar kobalt, krom, tungsten alaşımlardır; yani çelik degillerdir. Bir miktar demir ve karbon ihtiyac ederler. Terkipleri umumiyetle şöyledir:

% 12-20 tungsten, % 35-50 kobalt, % 25-35 krom, geri kalanı demir ile % 1,8-2,15 arasında karbondur.

Stellitlere ancak döküm ile veya taşlanarak şekil verilebilir. Isıt işleme lüzum göstermezler. Sertlikleri normal sıcaklıkta 60-62 Rockwell C, veya 600 Brinell'dir; kırılıcılıklar ve kolayca çatırlar. Bunları karbür takımalar ile talaş kaldırarak işlemek mümkünse de çok güçtür.

Takımlarda ekonomik sebeplerle stellit, 60 - 70 kg/mm² lik bir adı çelik sapa tesbit edilerek kullanılır; yani takımın ancak ucu stellittir. Tesbit, oksiasetilen kaynağı ile veya brazür ile kolaylıkla yapılabilir.

Stellitler bilhassa, dökme, dövme ve paslanmaz çelikler ile dökme demir ve temper dökümleri talaş kaldırarak işlemek için kullanılırsa da, kolayca çatlamaları ve darbeye dayanamamaları kullanma sahalarını daraltmaktadır. Stellitler kızıl derece sertliğini haizdirler ve 800°C 'a kadar sıcaklıklarda çalışılabilirler. Ömrleri hız çeliklerine nazaran daha fazladır.

Stellitler, aşınmaya dayanıklığın çok fazla olması istenen pres takımaları için de kullanılırlar.

Sinterlenmiş Karbürler: Bunlara Türkiye piyasasında yanlış olarak «elmas» tâbir edilir. Bunların ne elmas, ne de çelik ile hiç bir ilişkileri yoktur; hattâ bir alaşım da olmayıp metalürjik ve kimyasal bir usul ile hazırlanmış demir ihtiva etmeyen özel cisimlerdir. Bunların mahiyeti sudur: Fevkâlâde sert olan tungsten ve titan karbür tanecikleri bağlayıcı çimento olarak kobalt ile birlâşterilir. Böylece çok sert ve muhakkâ bir cisim elde edilir. Meselâ, tungsten karbür elde etmek için tungsten mineresi toz halinde öğütüllüp taneler takriben birkaç mikron (μ) büyülükle indirilir. Müteakiben kimyasal birkaç ameliyeden sonra, $800-900^{\circ}\text{C}$ da hidrojen ile irca edilerek toz halinde tungsten elde edilir. Bu toz karbürün kimyasal formülüün icap ettirdiği miktarda kömür tozu karıştırılarak $1400-1600^{\circ}\text{C}$ da bir elektrik fırınında tungsten karbüre tâhvîl edilir. Titan karbür ise yine gereği vechile hazırlanır. Nihayet hepsi de toz halinde bulunan tungsten karbür, titan karbür, kobalt, karbür takımının cinsine göre muhtelif oranlarda bir arada iyice karıştırılarak 4000-5000 kg/cm² basınç altında istenen şeke göre kalıplandır. Müteakiben, kobaltın sert karbür taneciklerini iyice sarması için parçalar ilk defa $850-950^{\circ}\text{C}$ sıcaklıkta pişirilip, kauçuk bağlayıcılı taşlar ile son şekil verildikten sonra $1400-1600^{\circ}\text{C}$ da son pişirme yapılır ve böylece karbür takım elde edilmiş olur. Görülüyör ki sinterlen-

niş karbürlerin imâlinde su verilmiş bir çeliğin bünyesi taklit edilmektedir.

Çelik işlemeye mahsus takımlar hem tungsten karbür ve hem de titan karbür ihtiyâ ederler, diğer bütün malzemeye mahsus takımlar ise yalnız tungsten karbür bulunur.

Alman Normu karbür nüanslarını aşağıdaki gibi tafsif etmiştir:

Tablo 2. Sinterlenmiş karbür nüansları

Sembol	C %	Co %	Ti %	W %	Diğer elemanlar
S 1	7,5	6	13	73	
S 2	7,5	8	11	73	
S 3	6,0	7	4	83	
G 1	6,0	6	—	88	
G 2	5,5	11	—	83	
G 3	5,0	15	—	80	
H 1	6,0	6	—	88	
H 2	6,0	7	—	85	1,5 Nb + Ta
F 1	8,0	6	18	67	0,5 N
G 4	—	20	—	80	

Bu nüansların görünüşleri tamamen aynıdır ve gözle tefrike imkân yoktur. Karışmalarına engel olmak için Alman normu bir renk sistemi kabul etmiştir. Takımın sapı bu renge boyanarak hangi nüanstan olduğu belirtilir. Ayrıca sap üzerine sembol de markalanır. Aşağıdaki tablo her nüansa ait rengi ve kısaca kullanma alanını vermektedir:

Sembol	Renk	Kullanma alanı
S 1	<i>Siyah</i>	İlerleme 1 mm/devir'i geçmemek şartıyla, yüksek, kesme hızı ile çelik işlemeye mahsus torna kalemleri.
S 2	<i>Beyaz</i>	İlerleme 2 mm/devir'i aşmamak şartıyla, orta kesme hızları ile çelik işlemeye mahsus torna kalemleri.
S 3	<i>Kırmızı</i>	İlerleme 3 mm/devir'i geçmemek şartıyla, düşük kesme hızları ile çelik işlemeye mahsus torna kalemleri, çelik işlemeye mahsus planya kalemleri, frezeler ve matkaplar.
F 1	<i>Gri</i>	Çelik işlemeye mahsus hassas torna kalemleri ve matkaplar.
F 2	<i>Çizgili gri</i>	F 1 gibi; yalnız kesme hızının daha yüksek ve parça yüzey durumunun daha iyi olması istediği hallerde mahsustur.
G 1	<i>Mavi</i>	200 B. ye kadar sertlikte dökme demir işlemeye mahsus torna ve planya kalemleri. Bakır, bakır alässimleri, hafif madenler, plastikler. Her çeşit malzeme için freze bıçakları, raybalar, matkaplar. Özellikle aletlerinin aşınmaya maruz kısımları.
G 2	<i>Kahverengi</i>	Sert ağaçları, kontrplâkları ve preslenmiş ağaçları, preslenmiş ve lifli malzemeyi işlemeye mahsus takımlar. Kaya ve maden matkapları.
G 3		Elektrod kömürlerini işlemeye mahsus takımlar.
G 4		Percin ve civata imâlinde büyük tazyiklere maruz kalıplar.
H 1	<i>Sarı</i>	Sert dökümler (su almış), B sertliği 200'un üstündeki dökme demirler, temper döküm, cam, porselen, sert kâğıt, silisium ilâvesiyle sertleştirilmiş olan fazla aşındırıcı basınçlı dökümden hafif madenler v.s. yi işlemeye mahsus takımlar. Bilhassa kötü kesme şartları altında, 180 kg/mm ² nin üstündeki çelikleri işlemeye mahsus takımlar.
H 2	<i>Çizgili sarı</i>	Sertliği 95 Shore'un üstünde olan sert dökümleri işleyen takımlar. Sert dökme demirler, bronzlar, plastikler ve kauçuk işlemeye mahsus takımlar.

Sinterlenmiş karbür plâketlerin sapa yapıştırılması: Karbürler hem pahalı, hem de kırılıcı olduklarından kesici takımların ancak kesici ağızları madenî karbürden yapılır, gövde kısmı alelâde çeliktir. Plâketler gövdeye Brazür (sert lehim) yapılarak kaynatılır, diğer kaynak şekilleri mümkün değildir. Plâketlerin gövdeye mekanik olarak tesbiti mümkünse de oturma yüzlerine çok itina etmek gerekir. Gövde malzemesi, taşıyacağı yüke göre, 60 ilâ 80 kg/mm² lik âdi çeliktir.

Brazür, elektrolitik bakır ile yapılır. Evvelâ plâketin oturduğu yuva itina ile frezelenir, plâket ise taşlanır ve böylece temas yüzleri birbirlerine iyice alışırlımsı olur. Şayet sapın kesiti 30×30 mm² den büyük ise, sap ve plâket beraberce 800°C a kadar bir ilk ısıtmaya tâbi tutulur. Saptaki yuvanın yüzleri okside olmaması için üstüne boraks eklilir. Sap ve plâket dışarı alınınca eriyen boraks kazınarak temizlenir. Müteakiben yuva üzerine bakır lehim levhası ve bunun üzerini de plâket yerleştirilerek fırına konur ve $1100-1150^{\circ}\text{C}$ a kadar ısıtılır. Fırına sokmadan evvel hem bakır levhaya ve hem de plâket üzerine boraks ekilmiş olmalıdır. Bakır levha eriyince kalem fırından çıkarılır ve plâket ile gövdedeki yuva arasında fazla aralık kalmaması için, ince uçlu bir madenî parça ile plâket üzerine bastırılır. Uç ince olmaz isë, plâket mevzii olarak âni soğuyacağından çatlama tehlikesi vardır. Fırın atmosferinin redükleşici karakterde olması gerektir.

Elmas: Talaş kaldırarak işlemeye elmas kullanımı 19 uncu asır başındanberi bilinmekte ve tatbik edilmektedir. Elmas ile işlemeye müsait olan malzeme başlıca şunlardır:

1. Hafif maden ve alaşımalar.
2. Demir olmayan maden ve alaşımalar.
3. Yatak alaşımaları.
4. Nadir madenler.
5. Kauçuklar.
6. Flâstikler, preslenmiş kağıt, sert dokular.
7. Taşlama takımları (taşlar).
8. Cam.
9. Çelik, dökme demir ve çelik.

Elmas takımlar, çatlama tehlikesi sebebiyle, ancak nispeten hafif kesme basınçları altında kullanılabilir. İşlenen parçaların ilk pasoları

umumiyetle hız çelikleri veya madenî karbürler ile alınır ve son paso elmas takıma bırakılır. Yalnız bazı özel hallerde, meselâ basınçlı döküm veya plâstik parçalar ilk pasolara lüzum göstermediklerinden doğrudan doğruya elmas takımlar ile işlenebilir. Emas takımlar ile verilen son pasolar gayet ince ve gayet süratlidir. Bu sayede elde edilen yüzey durumu çok temiz çıkar ki, esasen elmas takımlar bu maksatla kullanılır. Böylece işlenen bir parça taşlanmaya lüzum göstermez.

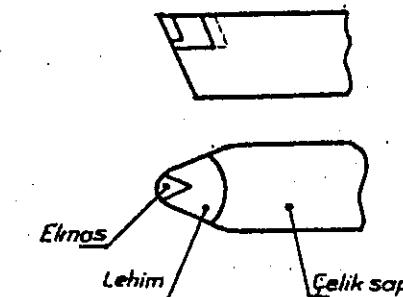
Kesme elmasının gövdeye tesbiti: Tesbit nazik ve zor bir problemdir. Çünkü küçük bir takımı kâfi talaş ağızı bırakarak küçük bir yuvaya emin bir şekilde tesbit kolay değildir. Elmasın ömrü ve çalışma verimi büyük ölçüde bu tesbitin iyi olmasını bağlıdır. Tesbit şu yollar ile yapılabilir:

a) *Sert lehim ile* : En çok kullanılan ve en eski usullerden biridir. Bilhassa küçük elmaslar için tercih edilir. Elmas, pirinç lehimî veya tercihan gümüş lehimî yapılarak tutturulur (Şek. 2). Bu lehimîn ergime derecesi 630°C i bulur. Flaks olarak boraks kullanılır. Bu usulün mahzuru yüksek sıcaklığın elmasta kesme kenarına zarar vermesidir.

b) *Sinterleme usulü ile* : Bu usul çok yenidir. Elmasın yalnız taban ve talaş yüzleri işlenir, diğer kısımlar ham olarak bırakılır. Böylece işlenmemiş olan alt ve yan yüzler bir sinter plâketinin içine oturtulur (Şekil 2 de lehim kısmına benzer). Bunun için elmas sinterlemeye elverişli toz halindeki bir maden içinde beraberce preslenir. Elmas sıkıştırılmış toz halindeki plâketten dışarı alındıktan sonra sinterleme yapılır. Böylece plâket aynı zamanda sapa kaynar. Müteakiben elmas plâket içine yerleştirilerek tesbit edilir.

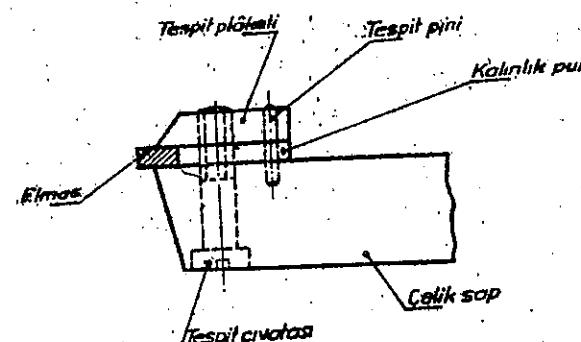
Bu usule müşabih olarak diğer bir yol da tamamen ham elması evvelâ bir sinter plâketin içinde tesbit etmek ve daha sonra elmasta taban ve talaş yüzlerini işlemektir.

c) *Mekanik tesbit* : Çok kullanılan bir usuldür. Bunun için elmasın bütün yüzleri işlenir. Bu yüzlere her taraftan tamamen intibak



Şekil 2 — Elmas ucun lehim ile sapa tesbiti

edelek şekilde bir yuva hazırlanır. Bir civata ve bir tespit plâkası, veya bir çektirmeye civatası ve bir kama tertibatı yardımı ile elmas yuvaya sıkıştırılarak tesbit edilir (Şek. 3).



Şekil 3 — Bir mekanik tesbit usulü

Düzelme elmasları: Bunlar taşlamada kullanılan zımpara taşlarını bilmek ve düzeltmek için kullanılırlar. Taşın tam yuvarlak olması şarttır. Düzeltmek işi bir nevi tornalamadır. Bu ameliye bol kesme sıvısı akımı altında yapılır. Umumiyetle potash su kullanılır. Bu maksat ile, bilenecek taşın çapına göre büyütülmüş belli sınırlar arasında olan bir elmas parçası çelik bir sapın ucuna tesbit edilir. Normal olarak ham, traş edilmemiş elmas bu işi görür. Yalnız meselâ, vida taşlaması v.s. gibi profil bahis konusu olan hassas işlerde traş edilmiş elmas kullanılır. Bununla beraber, meselâ, dökme demir ve döyme parçalarının tasihinde kullanılan taşlar elmas ile düzelttilirse, bu ekonomik olmaz. Bu gibi taşlar salgıyı gidermek için evelâ normal bir çelik kalem ile çok düşük bir çevresel hız ile, daha sonra da elmas ile torna edilerek düzelttilir. Elmasın sapa tesbiti, sert lehim, hazırlanan bakır bir yuvaya «çakma», dökme, mekanik olarak sıkıştırma ve sinterleme yolu ile yapılabılır. Sert lehimleme için sap ucuna eksenel bir delik açılır. Elmas bu delik içine yerleştirilir ve hafifçe «çakılarak» tesbit edilir. Müteakiben sap ısıtılır ve kalan boşluklar gümüş lehim veya diğer bir lehim ile doldurulur. Elmas hararete uzun zaman maruz bulundurulmamalıdır.

Elmasın kesici kenarları mütemadiyen taşın sert tanecikleri ile temas ettiğinden aşınırlar. Yeni bir kesme kenarının işleme durumuna gelmesini temin için elması, dolayısıyle sapi, bir miktar döndürmek ge-

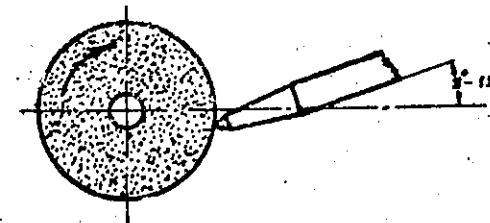
rekur. Bu sebeple ekseri elmas düzelticilerin sapları üzerinde bir döndürme ve bölme tertibi vardır.

Düzelme için çok küçük elmas parçalarının kullanılması ekonomik değildir. Küçük elmaslar çok çabuk aşınırlar, aynı zamanda düzeltme basinci tesiriyle yuvalarından kolayca söküllerken kaybolurlar.

Ayrıca normu DİN 1820 de düzeltme elması verilmektedir. Bu norm elmasın tesbiti için sert lehim ve «çakma» usulünü tavsiye etmektedir. Düzeltilecek taşın çapına göre kullanılacak elmas büyütüğü de aşağıdaki gibidir:

Taş çapı (mm)	Karat cinsinden elmas ağırlığı (1 karat = 0,200 g)
100 den küçük	0,25 — 0,50
100 — 200	0,5 — 0,75
200 — 300	0,75 — 1,0
300 — 500	1,0 — 1,5
500 den büyük	1,5 dan büyük

Düzelmede dalmayı ve titresimi önlemek için elmas taşın bir miktar alt yarısı üstüne tatbik edilir (Şek. 4). Son senelerde düzelticiler



Şekil 4 — Elmasın taşa tatbik şekli

üzerinde büyük inkişaflar kaydedilmiştir. Modern tezgâhlar üzerinde, düzeltici elmas taşın öünden her geçişinde taşı otomatik olarak düzeltir ve her pasoda elmasın taşı yanaşması miktarı, yani paso derinliği 2 μ civarındadır. Bir defadaki paso derinliğinin 0,02 mm. yi geçmemesi icap eder. Düzeltmedeki devir başına ilerleme ne derece küçük olursa, düzeltilen taş ile taşlamada elde edilecek parça yüzey düzgünliği o derece mükemmel olur. Binaenaleyh taşın düzeltilmesinde ilerlemeyi seçenek arzu edilen yüzey düzgünliği göz önünde bulundurulmalıdır.

Elmasın toz ve emülsiyon halinde kullanılması: Elmas darbeli çalışan kapalı özel konkasörler içinde öğütülerek toz haline getirilir. El-

más tozu 40 µ büyüklüğe kadar elekler ile ve daha küçük taneler için bir sıvı içinde çökelme müddetine göre tasnif edilir. Alman normu DIN 848 de tane büyülükleri ve tahsis edildikleri işler verilmektedir.

Elmas tozu piyasaya ya toz halinde veya macun halinde sevkedilir. Bir çok firmalar macunlar için tane büyülüğüne tâbien bir renk sistemi kabul etmişlerdir. Böylece macunun karıştırılmaması ve ekonomik olarak kullanılması sağlanmış olur.

Sinterlenmiş karbürler, safir ve bazı hallerde çelik ve cam, elmas tozu ile elverişli bir şekilde taşlanabilir ve parlatılabilir. Elmas tozu bîhassa plastik kahiplarının parlatılmasında çok kullanılır.

Elmas tozu kaplanmış taşlama ve parlatma diskleri: Bunlar bîhassa kıymetli taş endüstrisinde kullanılırlar. Bununla beraber su ve rıltımlı çeliklerin ve sinterlenmiş karbürlerin işlenmesinde de elverişlidirler. Elmas işleyen diskler, (¹) takriben % 1,5 silisium ve % 1,5 fosfor ihtiva eden çok porlu (mesamatlı) ve umumiyetle 230 kg/mm² sertlikte bir dökme demir disk üzerine, zeytinyağı ve petrol ile macun haline getirilmiş 2 karat ağırlığında elmas tozu sürülmek veya denature alkol ile temizlenen diske bir miktar yağ ile elmas tozu tatbik etmek suretiyle hazırlanırlar. Disklerin çapı 250 mm ve eni 10 mm. kadardır ve 2500 devir dakikalık bir hızla döndürülürler. Elmas tozu büyülüğu 2 µ dan küçük alınır.

Sinterlenmiş karbürlerin parlatılması için 150-200 mm. çapında bir disk kullanılır. 0,1 karat miktarda elmas tozu, zeytinyağı veya madeni yağa bulanarak el ile hafifçe ve homogen olarak diskin yüzüne sürüülür. Müteakiben, toz, bir sinterlenmiş karbür plâket yardımı ile ve düşük bir devir sayısı ile diskin mesamati içine bastırılır. Kullanma sonucu disk körlenirse elmas tanelerinin temizlenip keskinliklerini yeniden iktisap etmeleri için bir kaç damla gaz sürülp disk yüzüne dağıtılr. Az bir miktar elmas tozu da eklenirse disk yeni halini alır.

Seramik Takımlar: Son senelerde kesici takım malzemesi arasına seramikler de girmış bulunmaktadır. Bunlar Alüminium oksit, silisium karbür ve benzeri malzeme olup, «bağlayıcı» ile veya bağlayıcısız olarak talaş kaldırma işlerinde kullanılmaktadır. Kullanılma ve imâl şekli başka olmakla beraber, zımpara taşları ve bîhassa süperfinisyon taşları bu yeni malzemeye başlangıç teşkil eden bir nevi seramik takım addedile-

¹⁾ «Skelf» tâbir edilir. Bibliyografya:

a) Gem Cutting, I.D. Willems, Chas. A. Bennett co., Peoria, Illinois, 1948.

b) The Art of Lapidary, F. J. Sperisen, The Bruce Publishing co., Milwaukee, 1950.

bilir ve fikir olarak başlangıç 20 ci asrin başlarını bulur. Seramik takımlar halen, son derece hızlı son paso işlemlerinde elverişli görülmektedirler (¹). Kesme, kesme sıvısı kullanarak veya sıvısız yapılabılır. Bu takımlar kullanmayı müteakip elle tutulabilecek hızla soğular ve fazia ısmazlar. Kullanılma alanları şimdilik daha ziyade yumuşak ve sert çeliklerdir. Seramik takımların hakiki manâda ortaya çıkması 1956 senelerinde başlamıştır ve ilk müşahedeler bu kesici takım malzemesinin cam kadar kırılıcı ve karbür takımlara göre 4 ilâ 5 defa daha dayanıklı olduğunu göstermiştir (²). Halen bu takımların imâli üzerinde tecrübe ve tekâmul devam etmekte olup en büyük mahzurları, kırılıcılıkları yüzünden ufak bir şok karşısında dahi kesme kenarının âniden tamamen tahrip olmasıdır. Bununla beraber, son senelerdeki çalışmalar bu mahzurun giderilmesi yolunda ilerlemelere yol açmaktadır.

Seramik takımlar umumiyetle alüminium oksid veya korendon'dan yapılır. Korendon alümin'in stabl olan α şeklidir. Seramikler yapıtibariyle 2 sınıfa ayrılabilir: Birincisi, hemen hemen saf olan ve en az %98 i bulan sinterlenmiş alümininden ibarettir. Bu sınıfa daha ziyade «sinterlenmiş oksit» takımlar adı verilmektedir. İkincisi, takriben % 90 i alümin olan ve içine muhtelif elemanların katıldığı bir malzemedir. İlâve elemanlar magnesium oksit, krom oksit, demir ve titan oksit olabilir. Hemen bütün madensel oksitlerin kemirici etkileri esasen, bu oksitlerin taşlama, parlatma ve optik yüzey elde etme işlemlerinde kullanılmaları dolayısıyle, asırlardan beri bilinmektedir.

Takımların hazırlanışı, belli bir tane büyülüğe indirilmiş olan ögütülmüş alümin pudrası ile başlar. İcap ediyorsa bu pudraya bağlayıcılar da katılır. Pudraya müteakiben kalpta sıkıştırarak veya diğer usuller ile basınç altında şekil verilir ve son pişirmeden evvel bir fırında kurutulur. Basınç altında şekil verme ve sinterleme aynı zamanda

Takım malzemesinin mukavemet değerleri (Kg/mm²)

Takım Malzemesi	Basınca mukavemet	Eğilmeğe mukavemet
Hız çeliği	380 - 420	300 - 370
Sinterlenmiş karbür	400 - 500	70
Sinterlenmiş alüminium oksit	170 - 300	25 - 55
Sinterlenmiş berilium oksit	80	14
Sinterlenmiş thorium oksit	150	10
Sinterlenmiş zirconium oksit	200	15

(1) Tool Engineers Handbook, Mc Graw - Hill, 1959 ..

(2) Les Outils en céramique, E. Blanpain, Eyrolles, Paris, 1958

yapılabilir. Arkadaki tabloda muhtelif takım malzemesinin basınç ve eğilme mukavemetleri mukayese edilmektedir.

Bu tablo alüminium oksidin, diğer oksitlere üstünlüğünü ortaya koymaktadır. Tablodaki değerler sabit yükler hâli için olup, bilhassa oksitler değişen yükler ve titreşim sırasında çok kırılıcıdır. Buların teknik şok karşısındaki mukavemetleri de zayıftır. Fakat «kızıl derece» sertliği bakımından yâni sertliklerini yüksek sıcaklıklarda muhafaza etmek yönünden diğer bütün takımlara üstündürler. Aşağıdaki tablo takım malzemelerinin sertliklerinin sıcaklık ile ne derece değiştiğine dair ortalama bir fikir vermektedir:

Takım Malzemesinin Yaklaşık Rc (Rockwell C) sertiği

Malzeme	Sıcaklık °C.								
	0	200	300	400	500	600	800	1000	
Karbon çeliği	70	67	63	48	10	—	—	—	
Hız çeliği	65	64	63	63	60	55	28	—	
Karbür	—	—	—	—	—	—	70	65	
Seramik	—	—	—	—	—	—	—	70	

Sinterlenme Tekniği : Sinterleme, genel olarak pudra halindeki ve sıcaklıkla ayrılmayan bir maddenin ergime derecesi hatta yumuşama derecesi altında birbirlerine sanki ergilme yolu ile erişilmiş gibi kaynaması hadisedidir. Sinterleme yalnız oksitlere değil, bir çok maddeye ve bu arada karburlere v.s. tatbik edilebilir. Alümin'in sinterlenmesinde esas eleman mümkün mertebe ince pudra halinde % 95 ilâ % 100 saf olan alümin α dan ibarettir. Sinterlemeyi kolaylaştırın bazı ilâveler ise firmalarca bir sir olarak muhafaza edilmektedir. Bununla beraber ilâvesiz alüminle de sinterleme yapılabilir. Tecrübler ancak tane büyüğü 1 ilâ 10 mikron arasında olan ince pudra halindeki alüminle sinterleme yapılabileceğini göstermektedir. Bu ince pudraya kâğıpta presleme, dökme v.s. yolu ile evvelâ şekil verilir. Tanelerin birbiriyile temas sathını artırabilmek için, bu şekil vermenin yeter bir basınç altında yapılması lazımdır. Böylece çok porlu bir madde elde edilir. 1300 — 1400 °C a kadar ilk kurutmalarda hiç bir bünye değişmesi vuju bulmaz. Bu sıcaklığın üstünde sinterleme başlar ve sıcaklık yükseldikçe maddede bir «çekme» yani boyut küçülmesi başlar. Bu «çekme» taneciklerin birbirlerine yaklaşması ve por'ların dolmasından ile-

ri gelir. Böylece sıcaklık yükseldikçe küçük kristaller birleşerek daha büyük kristallerin teşekkülüne yol açarlar ve 1800 — 1900 °C da bu kristallerin büyülüüğü ilk tanelerin 50 ilâ 100 mislini bulur. Neticede ya hiç porozite kalmaz veya pek az kalır ve kütlenin yoğunluğu kordonun teorik kesafeti olan 3.98 e yaklaşıır. Mekanik bir tesirle bu küt'e kırılırsa çatlama kristallerin yapışma yüzeylerinden olmayıp kristaller boyuncu olduğu görülür. Bu da sinterlemenin mekanik mukavemet bakımından değerini ortaya koyar.

Seramik Takımların Özellikleri: Elastiklik modülü nisbeten yüksektir. Termik genişleme kat sayısı karbürlerinkinden fazla çeliğinkine yakındır (çeliğinin takiben yarısı). Sertlik ve basmaya mukavemeti yüksektir. En büyük mahzurları eğilme mukavemetlerinin çok düşük olması ve çok kırılıcı olmalarıdır.

Tesbit: Seramik plâketlerin çelik sapla tesbiti mekanik tesbit veya «lenimleme» suretiyle yapılır. Bugün daha ziyade mekanik tesbit yolu tercih edilmektedir. Diğer taraftan plâketi metalize ettikten sonra sert lehim yapmak, veya özel lehim usulleri de tatbik edilebilmektedir.

Aşınma: Seramik takımlarda aşınma, 1) Talaş yüzünde bir krater teşekkülü. 2) Taban yüzünde bir aşınma şeridinin gittikçe büyümesi şeklinde kendini göstermektedir. Fakat krater teşekkülü ya hiç, ya az olmakta ve aşınma daha ziyade taban yüzünde olmaktadır. Bu yüzde aşınma şeridi genişliği 0.6 ila 0.9 mm yi bulduğu zaman takım umumiyetle aşınmış kabul edilir. Seramik takımların bilenmesi takım kalitesini ekseri düşürdüğünden halen tutulan yol, bunların sıra ile değiştirilebilen çok kesici kenara sahip olacak şekilde şekillendirilmesi ve mekanik tesbite baş vurarak aşınan kenarı aşınmayan ile değiştirmek ve sonunda plaketi olduğu gibi atmaktır. Seramik takımlarda kesme hızı aynı ömrü için karbür takımlara nazaran 3 ilâ 4 misli daha yüksektir.

Bileme : Tavsiye edilmemekle beraber elmas taşlar ile veya takiben 10 m/m çevresel hız ile, yani yavaş döndürülen yumuşak zımpara taşları (I veya J) ile yapılabilir. Bileme ameliyesi karburlere nazaran çok daha kolay ve hızlıdır.

Elmas Taşlar: Bunlar sert tanecikleri elmas tozu olan zımpara taşlarıdır, yani normal taşlara nazaran başlıca farkları, kemirici tanelerin elmas olmasıdır. Bu taşlar bilhassa sinterlenmiş karbür takım ari'nın taşlanması ve bilenmesi için kullanılır. Kemirici taneleri, ilerde göreceğimiz üzere, alüminium oksit olan normal taşlar karbür takım-

lari kemirmez. Özel olarak hazırlanmış silisium karbur taneli normal taşlar ile karbürleri zor da olsa bilemek mümkündür. Fakat sinterlenmiş karbur takımların bilenmesine en elverişli olanlar elmas taşlardır.

Elmas taşları imal için belli tane büyüklüğünde ve miktarında elmas tozu bir bağlayıcı çimento içine yayılır ve taşa presle şekil verilir. Bağlayıcı bakımından başlıca üç çeşit elmas taşı cinsi mevcuttur:

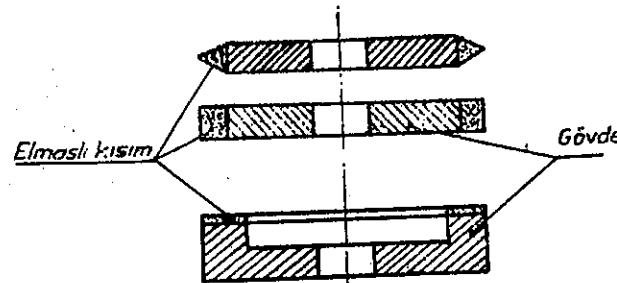
- 1 — Bağlayıcısı bakelit olanlar,
- 2 — » madeni »
- 3 — » keramik »

Bakelit elmas taşlar sun'ı bir reçine içine elmas tozu karıştırmak ve elde edilen karışma presliyerek gerekli şekli vermek yolu ile yapılır. Plastik bağlayıcılı elmas taşlar da bu sınıfa girerler.

Madeni elmas taşlar, madeni bir tozu elmas tozu ile karıştırıp presliyerek imal edilirler. Madeni toz demir tozu veya muhtelif bronz tozları, mesela Berillium tozu olabilir.

Keramik elmas taşlar, aynen normal taşlar gibi hazırlanırlar.

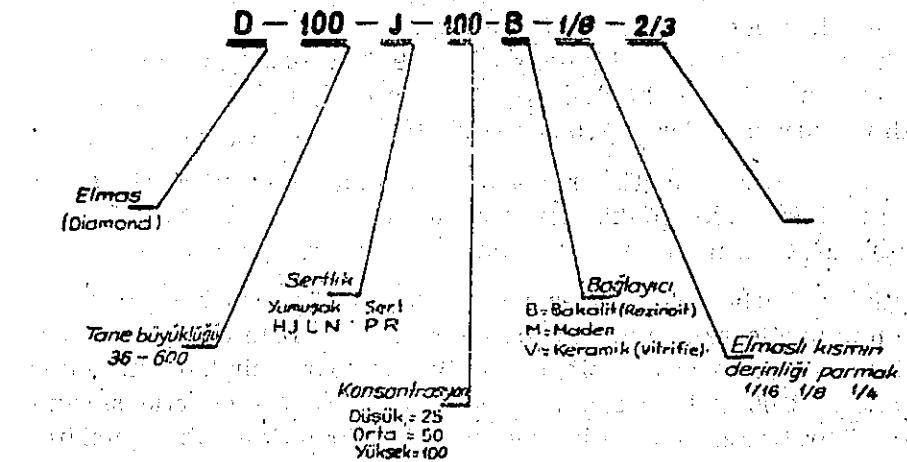
Elmas taşların diğerlerinden başlıca farkı, iktisadi gaye ile, elmas taneli taşlama vasatının uygun malzemeden yapılmış bir gövde üzerine bir tabaka halinde yerleştirilmesidir. Şekil 5, birkaç tip elmas taşı şéklini göstermektedir.



Şekil 5 — Bazı elmas taş şekilleri

Elmas taşlar için son senelerde bir çok memleketlerde normlar hazırlanmaya başlanmıştır. Bununla beraber gerek bunlar, gerekse firmaların tesbit ettileri özel normlar birbirinden oldukça farklıdır. Nor-

ton firmasının elmas taşlara mahsus işaret sistemi şekil 6 da gösterilmiştir.



Şekil 6 — Elmas taşlar için Norton işaretleme sistemi

Taşlamada Kullanılan Taşlar (Zımpara taşları): Taş, bir kesici dala doğrusu kemirici bir takım olup kesici ağızları gayri mahduttur. Kesici ağızları, taşın kemirici taneciklerinin keskin kenarları teşkil eder. Bu tanecikler, taşın cinsine göre belirli büyüklükte sert billürlardan (kristallerden) ibarettirler. Billürlar, tabiatları icabı, keskin kenarlara maliktirler ve bir billür kırıldığı takdirde atom yapısı dolayısıyle yine aynı formda, aynı sayıda kesici kenarı havi billürlara ayrılr.

Bir taşın iyi sonuç vermesi ve ekonomik olarak çalışabilmesi için, muhtelif bakımından, yapılan işe uygun olarak seçilmesi lazımdır. Taş seçiminde gözönünde bulundurulacak hususlar şunlardır: Sert tanelerin mahiyeti, sert taneleri birbirine bağlıyan vasatin (çimentonun) mahiyeti ve mukavemeti, sert tanelerin büyülüğu, bünyenin mesamat derecesi. Buradan da anlaşılıyor ki, bir taş, sert taneler ile bağlayıcı bir vasattan teşekkür eder.

Sert taneler: Sert taneler tabii olabilecekleri gibi sun'ı de olabilirler. Mesela «zımpara» tabii bir maddedir. Bununla beraber tabiatten elde edilen bu sert maddeler saf olmadıklarından mahzurludurlar. Özel elektrik ocaklarında hazırlanan sun'ı sert maddeler ise çok daha homogen ve safırlar, bu sebeple tabii olanlara tercih edilirler. Taşlar için kullanılan sert maddeler arasında şunlar sayılabilir:

Tabii korendon, % 90-98 saf Al_2O_3 , altı köşeli kristal, Mohs iskala-sına göre sertliği 9.

Sun'ı korendon, % 75, % 99 saf Al_2O_3 .

Silisium karbür, kristal halde SiC , % 98 saf, Mohs sertliği > 9.

Bor karbür, kristal halde B_4C , Mohs sertliği > SiC .

Elmas, kristal halde C , Mohs sertliği 10.

Bundan evvel elmas taşları görmüştük. Yukardaki maddelerin hepsi taş imâlinde kullanılmakla beraber, bunlar arasında bilhassa a) Silisium karbür, b) Alüminium oksit çok kullanılırlar.

Silisium karbür elde etmek için tuğladan yapılmış her tarafı kapalı, ırı umiyetle rezistanslı tip özel bir elektrik fırınına ele geçirilen koktozu, kum, testere talası ve bir miktar tuzdan ibaret bir karışım konur. Elde edilen 2200°C lik sıcaklık karşısında 30 saat müddetle silisium oksitinden ibaret olan kum ile karbon, yani kömür birleşir. Fırın açılarak elde edilen külçe alınır, konkasörlerde kırılır, öğütülür, ele geçirilir ve tane büyülüğüne göre tasnif edilir. Silisium karbür, taşı imal eden firma-ya göre bir çok ticari isimler alır: Carborundum, Carborite, Crystolon, Sicarit, Corex gibi.

Alüminium oksit kilden hareketle elde edilir. Kil takriben % 60 alüminium oksitinden (¹) ibarettir. % 40 nı ise kuarts, silis, demir, titan ve su teşkil eder. Evvelâ kil kurutulur ve müteakiben kile, demir ve diğer elemanların birleşmesi için kömür ilâve edilir. Karışım bir elektrik arka ocağına konarak ergitilir, ağır olan demir dibe çöker, nispeten saf alüminium oksit ise üstte yerer. Bu üst kısım ocaktan alınarak blok halinde dondurulur, parçalanır, ufananır, ele geçirilir, tasnif edilir.

Alüminium oksit bir çok ticari isimler alır. Meselâ, Elektrit, Alundum, Diamantin, Aloxite, Rex gibi.

Silisium karbürün Mohs cetveline göre sertliği 9 dan biraz bü-yktür. Alüminium oksitinki ise 9 olup biraz daha yumuşaktır.

Bağlayıcı: Bağlayıcı madde çok sayıda sert taneciği birbirine bağlayarak yekpare bir cisim teşkiline yarar. Bu madde çeşitlidir, yani keramik, madeni veya nebatî olabilir.

Keramik bağlayıcı (vitrifiye), az miktarda diğer maddelerle birlikte esas itibariyle «kil» den teşekkül eder. Sert tanecikler ile kil iyice

karıştırılıp, homogen bir hamur yapıldıktan sonra pres ile form verilir ve büyük ocaklarda takriben 1100°C sıcaklıkta ve 100 saat müddetle pişirilir. Böylece bağlayıcı, porselen sertliğini alır ve yeter de-recede mesamatlı (porlu) olur.

Keramik taşlar su, yağ ve sıcaklıktan müteessir olmazlar, yalnız elâstik olmayıp darbeye tahammülleri yoktur. Endüstride en çok kullanılan taşlar bunlardır.

Madeni bağlayıcılar su camından (¹) teşekkül ederler. Bunlara sili-kat taşlar denir. Sudan müteessir olmaması için içine çinko oksit ilâve edilir. Sert tanecikler ve bağlayıcı beraberce sıkıştırılarak şekil verilir. Bu taşlar $300-350^{\circ}\text{C}$ da pişirilirler. Mukavemetleri azdır, fakat ucuzdur-lar. Taş aşınmasının mümkün mertebe az olması istenen hafif işlerde kullanılırlar.

Nebatî bağlayıcı maddeler şellâk gibi tabii reçineler, bezir yağı ve kaçuktur. Bu gibi taşların esas vasfı elâstik olmaları ve kırılıcı olma-malarıdır; darbeye keramik taşlardan çok daha iyi dayanırlar. Buna mukabil sıcaklığı tahammülleri olmayıp, bağlayıcı yapışkan bir hal alır, çıkan talas taşa yapışarak taşın mesamatını tıkar, taş artık kemirmez. Kauçuk taşlar 0,13 mm. inceliğe kadar yapılmaktadır.

Sun'ı reçine, diğer tâbirle rezinoid, bağlayıcı olarak çok kullanılmaktadır. Bunlara Bakelite, Redmanol gibi ticari isimler verilmiştir. Rezinoid taşlar tabii reçineli taşların haiz olduğu elâstikliği haiz olmakla beraber, üstelik sıcaklığı daha çok dayanırlar, çünkü daha me-samatlıdırlar. Aynı sebeple daha zor tıkanırlar ve kemirme etkilerini daha iyi mühafaza ederler. Rezinoid taşlar hassas işler için kullanılırlar.

Taşın «sertliği»: Sertlik ile sert taneciklerin sertliği değil, bağlayıcının sertliği, daha doğrusu ufananma mukavemeti kastedilmektedir. Meselâ, keramik taşlarda sertlik, pişirme sıcaklık ve müddetine göre farklıdır.

Bağlayıcının ufananma mukavemeti, sert taneciklerin aşınma hızına göre değişimlidir. Sert taneciklerin uçları bağlayıcıdan dışarı çıkarılar ve taşlanacak parçayı kemirerek tedricen aşınırlar. Aşınma münasip bir dereceye geldiği zaman taşlanan parça, aşınan tanecikleri bağlayıcı içindeki yatağından sökerek taşı uflatılabilmelidir. Yani, teorik olarak taneler ancak körleninceye kadar tutunabiliyorlarsa taşın sertliği münasip demektir. Körlenen taneler döküllerken yerlerine taze, sıvı tanecikler çıkar ve böylece taş da kendi kendine bilenmiş olur.

(¹) Su camı : $\text{KNaSiO}_3 \cdot 9\text{H}_2\text{O}$

(¹) Kil, saf kaolen : $\text{Al}_2\text{O}_3 \cdot 2\text{SiO}_2 \cdot 2\text{H}_2\text{O}$

Eğer, taneciklerin aşınması, bağlayıcıının ufananmasından hızlı ise, taş o iş için *sert* demektir. Taş artık kemirmekten ziyade işe sürütnür ve neticede *tikanır*. Taşın yeniden elmas ile bilenmesi lâzım gelir.

Eğer bağlayıcı, taneciklerin aşınmasından hızlı olarak ufanıyorsa taş *yumuşak* demektir. Taşın aşınması lüzumsuz yere fazla olur.

Parça ne kadar sert ise tanecikler o kadar çabuk aşınırlar. O halde, genel olarak, taşlanan malzeme ne kadar sert ise taş o derece *yumuşak* seçilmelidir. Bununla beraber pırınc gibi bazı malzeme için taşın yüzünün maden tozu veya taşla ile dolması ve sıvanmaması için çabuk ufanan *yumuşak* taşlar kullanılır.

Taş, taşlanan malzeme için sert ise tanecikler körlendikleri ve bağlayıcı ile aynı seviyeye kadar aşındıkları halde dökülmezler. Bu durumda taşın çevresi "*camlastı*" denir. Böyle bir taş artık çok zor kemirir. Yeni bir paso verilirse, taşın kemirmesi zayıfladığından taşlama basıncı artar ve gerek bu basınç ve gerekse sürtmeden çıkan ısı parçayı deformasyona uğratır, parçanın yüzü menevişlenir.

Taş bazan da mesamatları ve sert tanelerin arası maden talaşı ile, dolarak da körlenebilir. Bu halde taş "*tikandı*" denir.

Camlaşma ve tikanma hallerinde taşa eski keskinliğini tekrar iade etmek için taş bir *tırtıl* ile bilenir veya bir özel düzeltme taşı veya elmas ile düzelttilir. Hassas işler için elmas ile düzeltme yapılmalıdır. Bir mil üzerinde yıldız şeklinde avara çelik disklerden ibaret olan tırtıl, yalnız bilemeye yarar, fakat taş pek az düzeltir, yani eksen ile konsantrik kılardır. Düzeltme taşları hassas bilyalı yataklar üzerine oturtulmuş silisium karbür taneli taşlardan ibaret olup genel olarak taş hem biler hem de yeter derecede düzeltirler.

Taşın sertliği alfabe harfleri ile gösterilir. Alfabetin ilk harfleri *yumuşak*, sonları sert taşlara delâlet eder.

Tane büyüklüğü: Konkasörler yardımcı ile öğütülen sert taneler elekklere sevk edilerek tane büyüğünü göre tasnif edilir. Tane büyüğü rakamlar ile gösterilir. Bu rakamlar, tanelerin bir parmak uzunluğuna kaçı delik (göz) düşen bir elekten ancak geçebilecek büyüğünde olduğunu gösterir. Meselâ, bir taşın tane büyüğü 36 demek, tanelerin bir parmakta 36 delik olan bir elekten ancak geçebileceğini ifade eder. Görülüyorki, rakam büyükçe taneler küçülür. 240 dan daha ince taneler çökeltme (yüzdürme) usulü ile tasnif edilirler. Halen en fazla 600 incelikte taneler kullanılmaktadır.

Bünyenin mesamat derecesi (Strüktür): Bir taşın etkisi, mesamat (por) derecesine göre değişir. Aynı sertlige ve aynı tane büyüğününe malik taşlar çok farklı bünyeye, dolayısıyle çok farklı bir bileme et-

kisine malik olabilirler. Bünye de rakamlar ile ifade edilir. Rakam büyükçe taşın daha mesamatlı olduğu anlaşıılır.

İşaretleme: 1949 tarihli ve ASA B5.17 sayılı son Amerikan Standardına göre taşlar (Şekil 7) deki gibi işaretlenirler.

İşaretleme 1949. tarihli ve ASA B5.17 sayılı son Amerikan standartına göre taşlar aşağıdaki şekilde işaretlenir

Sert tane cinsi	Tane büyüküğü	Sertlik	Şırıktır	Bağlayıcı	Firmaya ait özel işaret
51	- A - 36 - L - 5 - V - 23				
Sert tanelerin cinsini tafsil fir- maya ait işaret					
Kaba Orta	Ince	cok		Mesamat	
10	30	70	220	Az	Cok
12	36	80	240	1	9
14	46	90	280	2	10
16	54	100	320	3	11
20	60	120	400	4	12
24		150	500	5	13
		180	600	6	14
<i>A: Alüminyum oksit</i>				7	15
<i>C: Silisium karbür</i>				8	
<i>Yumuşak</i>				V = Keromik	
<i>Orta</i>				S = Silikat	
A B C D E F G H I J K L M N O P Q R S T U V W X Y Z				R = Kauçuk	
<i>Sert</i>				B = Rezinoid	
				E = Selliak	
				O = Oksiklorür	

*Not: Kalın yazılı işaretlerin taş üzerine konulması mecburi,
incelerinde ise ihtiyacılıdır*

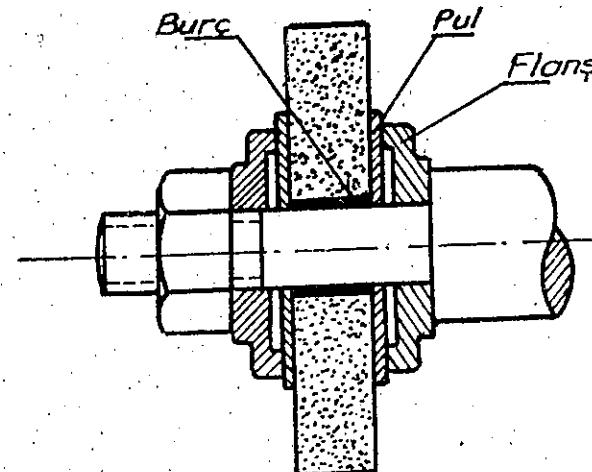
Şekil 7 — ASA B5.17 - 1949 a göre taşların işaretlenmesi

DİN 69100 de verilen Alman Normu Amerikan Standardından pek az farklıdır.

Taşların kullanımı ve bakımları: Bir taş tezgâha takmadan evvel, çatlak olup olmadığını kontrol etmek lâzımdır. Çatlaklar göz ile farkedilemeyeceğinden bunları meydana çıkarınak için en iyi usul sert ağaçtan bir değnek ile taş üzerine ihtiyatla vurmaktır. Ses tannan ise taş sağlam, boğuk ve viziltili ise çatlaktır. Çatlak bir taş çalışma sırasında patlayıp saçılıarak büyük kazalara sebep olur.

Hassas tezgâhlara mahsus taşların göbekleri özel olup, taşlar bu göbeğe mekanik olarak tesbit edilirler. Alelâde taşların göbekleri ise umumiyetle kurşun ile doldurulur. Taş bu kurşun göbeğin ortasına açılan delik yardımıyle kendini çeviren mil üzerine oturtulur. Oturma

hafif bir sürtünme ile geçecek şekilde olmalıdır. Mil üzerine oturtulan taşın tespiti iki yüzünden iki flans ile yapılır (Şek. 8). Flanslar birbir-



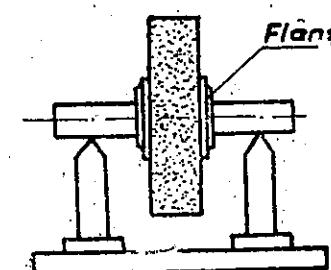
Şekil 8 — Taşın mil üzerine tesbiti

rinin tamamen aynı olmalı ve simetrik olarak takılmalıdır. Ayrıca, flansların taşa yaslanan yüzleri göbek kısımlarında boşaltılmalıdır; böylece flans taşa ancak çevresi boyunca temas eder. Flans çapı taş çapının $1/2$ ile $1/3$ ü kadar olmalıdır. Flanslar ile taş arasına elâstikiyet için daima yumuşak kartondan, deriden veya kauçuktan pullar konmalıdır.

Dengeleme: Taşlar piyasaya dengelenmiş olarak sürürlüler. Bu nülla beraber küçük imâl hataları ve montaj kusurları sebebiyle taşın çalışması sessiz ve kusursuz değilse, flanslar da beraber gözönüne alınmak şartıyla, taşı yeniden dengelemek lâzım gelir. Taşı iki bıçak sırtı üzerinde deniyerek statik olarak dengelemek kâfidir. Selpa üzerinde ağır nokta tesbit edildikten sonra flanslar üzerinde gerekli ağırlık kaydırımları yapılarak taş dengelenir (Şek. 9).

Taşların maksimum çevre hızları: Taşın çevre hızı bağlayıcının cinsine göre değişmeli üzere, belirli bir sınırı geçerse parçalanma tehlikesi baş gösterir. Tablo 3 de saniyede metre olarak maksimum çevre hızları verilmektedir.

Taş tipleri: Taş tipleri ve büyükükleri standarttır ve muhtelif memle-

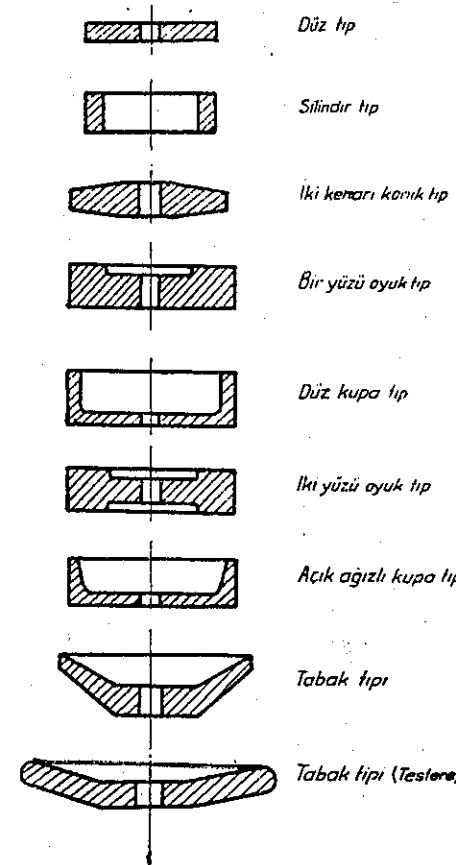


Şekil 9 — Dengeleme sehpası

Tablo 3. Zimpara taşlarının çevre hızları

Bağlayıcı	Taşlama tipi	Taş çapı 150 mm. ye kadar	Taş çapı 150 mm. den büyük
		V_{max} (m/s)	
Madeni	el ile	15	12-15
	tezgâh ile	20-25	15-20
Silikat, keramik, nebatî, rezinoid	el ile	25-30	20-25
	tezgâh ile	30-35	25-30

ket normlarında tesbit edilmişlerdir. Meselâ (DİN 69120 ilâ 69188). Mevcut taş tipleri şekil 10 da verilmiştir. Bu tiplerin kullanıldığı yerler



Şekil 10 — Taş tipleri

pekiçitli olup kullanma alanlarını sınırlamak uygun değildir. Ayrıca hepsi her çeşit bağlayıcı ile imâl edilmektedir.

Talaş kaldırma esasları

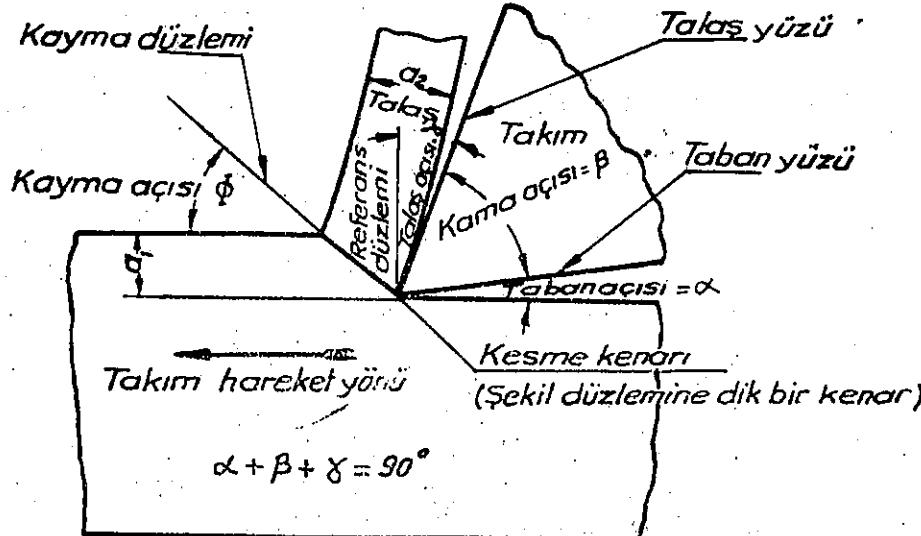
Talaş teşekkürkübü: Talaş kaldırında, işleme şekli ne olursa olsun, esas itibariyle üç tip talaş mevcuttur:

a) **Kesintili talaş tipi:** Bu tip talaş, takım ağızından parça parça veya parçalar birbirine çok zayıf olarak yapışmış durumda çıkar. Bu tipe gevrek malzeme işlenirken veya düşük kesme hızı ile sünek malzeme işlenirken rastlanır. Gevrek malzeme halinde yüzey durumu iyi, kesme kuvveti düşük ve takım ömrü mâkül olduğu halde, sünek malzeme halinde yüzey durumu kötü ve takım ömrü kısa olur.

b) **Akma talaş tipi:** Talaş devamlı bir deformasyon ile, çatlaksız olarak takım ağızından talaş yüzüne doğru akar. Bu tip talaş sünek malzemenin yüksek kesme hızı ile (sinterlenmiş karbür takımlar hâli) işlenmesinde elde edilir. Gerek yüzey durumu, gerek güç sarfiyatı ve gerekse takım ömrü bakımlarından en faydalı tip budur. Fakat, uzun talaş güçlüklerle yol açtığından (sarılma vs.), muhtelif çarelere baş vurularak talaşı kırmaya çalışılır.

c) **Yapışık kenarlı talaş tipi:** Bu tip akma talaş tipine benzer. Yalnız kesme kenarının talaş yüzü üzerine bir miktar talaş yapışarak, diğr tâbirle sıvanarak, kesme kenarının şeklini bozar. Böyle bir talaş tipine ekseriya sünek malzemeyi orta kesme hızları (hız çeliğinden takımlar hâli) ile işlerken rastlanır. Parçanın yüzey düzgünlüğü zayıftır.

Dik kesme: Kesme kenarı, takımın işlenen parçaya göre relatif (izaffi) hareket yönüne dik ise bu halde kesme diktir, denir (Şek. 11).



Kayma açısı: Talaşın kayma düzlemi ile takımın hareket yönü arasındaki açıdır. Bu açının önemi büyüktür. Çünkü Φ açısı değişikçe a_2 talaş kalınlığı da değişir. a_1 paso derinliğini sabit kabul edersek, Φ açısı küçükse a_2 , büyükse a_2 , küçük olur. Halbuki a_2 kalınlığının küçük, yani talaşın ince olması, talaş rıjitiğinin daha az, dolayısıyla talaş ile talaş yüzü arasındaki sürtme kuvvetlerinin daha küçük olmasını sağlar. Bu da takım ömrünün artması demektir. a_1 ve a_2 değerleri ile Φ arasında şu bağlantı mevcuttur :

$$\frac{a_1}{a_2} = n \quad \text{ise}$$

$$\tan \Phi = \frac{n \cdot \cos \gamma}{1 - n \cdot \sin \gamma}$$

ve

q — Kesmeden evvel talaş kesidi alanı, mm^2

ϱ — İşlenen madenin özgül ağırlığı.

m — Çıkan talaşın mm uzunluğu başına düşen gr. cinsinden ağırlığı olmak şartıyla,

$$n = 0,00173 \frac{q \cdot \varrho}{m}$$

dir.

Dik kesmede kesme açıları: Takımın hareket yönüne dik olan düzleme «referans (= nispet) düzlemi» adı verilir. Takımın iş parçasına göre relatif hareketinde üç adet karakteristik açı mevcuttur (Şek. 11). Bu açılar α , β ve γ açılarıdır. Bunlardan α ya «taban açısı», β ya «kama açısı» ve γ ya da «talaş açısı» denir. Şekilde görüldüğü gibi bu açılar hareket yönü ve referans düzlemine nispet edilerek ölçülürler.

Kesme açılarının ne gibi etkiler yapabileceğini kısa olarak gözden geçirelim:

α taban açısı kesici ağızın, daha doğrusu taban yüzünün, işlenen parçaya sürtmemesini, β ve γ açıları da kesici ağızın nüfuz edici, yani kesici olmasını sağlar. Eğer β açısı çok küçük, dolayısıyla γ açısı çok büyük ise, ağız zayıflıyacağından nispeten çabuk hasara uğrayacak, yani körlenenecektir. Bilakis β kama açısı çok büyük, yani γ açısı çok küçük ise, ağız fazla hantal ve küt olacağından göreceği fazla mukavemet ve fazla isınmak yüzünden umumiyetle daha çabuk bozulacaktır. Şu halde bu açılar için çalışma şartlarına göre bir takım en müناسip değerler mevcut olması lazım gelir. Bu açıların değerleri, verilen şartlara

göre, her «takım malzemesi - parça malzemesi» çifti için tecrübe ile tayin edilir.

α taban açısının ancak sürtmeyi önleyeceğ kadar büyük olması icap eder. Daha büyük alınırsa kesme ağızı lüzumsuz yere zayıflar. Bu sebepten bütün takımlarda α taban açısı sürtme tehlikesini önleyebilecek kadar ve umumiyetle 5 ile 8 derece arasında seçilir.

Lüzumsuz sürtmeye engel olmak için α taban açısı hiç bir zaman negatif alınmaz.

Fakat γ açısı bazı hallerde negatif seçilmektedir. (Şek. 12) deki durumda γ açısı negatif kabul edilir. Bu halde takımın talaş yüzü referans düzleminin gerisinde değil önünde bulunur.

Meyilli kesme: Takımın parçaya göre relatif hareketinde, takımın kesme kenarı, hareket yönüne (relatif hız) dik değilse kesme meyillidir, denir. (Şek. 13) de meyilli kesme durumuna ait prensip şeması verilmiştir. Şekilde kesme kenarı, λ kadar meyillidir.

Dik kesme, meyilli kesmenin hususi bir halidir ve takım açıları bahsine «dik kesme» ile girilmesinin sebebi mevzuun kolay kavranmasıdır.

Genel hal olan meyilli kesmede birbirine dik üç düzlem tarif edilir.

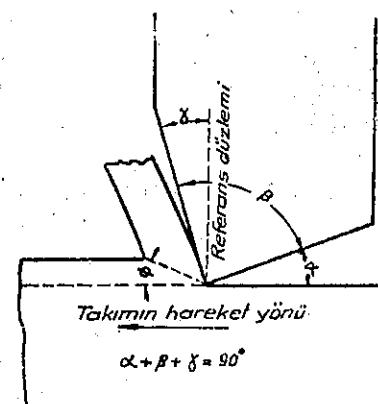
1 — Referans düzlemi, takımın parçaya göre relatif hareket yönüne (⁽¹⁾) dik düzlemdir.

2 — Kesme düzlemi, takımın relatif hareket yönü (hız vektörü) ile takımın kesme kenarının teşkil ettiği düzlemdir.

3 — Kesme açıları düzlemi, referans düzlemi ile kesme düzlemine veya bunların ara kesitlerine dik olan düzlemdir.

Kesme açıları düzlemi şöyle de tarif edilebilir: Kesme kenarı ile

NOT ⁽¹⁾) Takımın parçaya göre hareketinde takımın kesme kenarının her noktası parçaya göre izafi bir hız vektöründe maliiktir. Fakat kesme kenarının hareketi umumiyetle bir öteleme (intikal - translasyon) hareketi gibi nazari itibare alınabileceğinden «takımın hareket yönü» serbest bir hız vektöründen, yan yolu ve büyüklüğü belli kayan bir vektörden ibaret farzedilebilir.

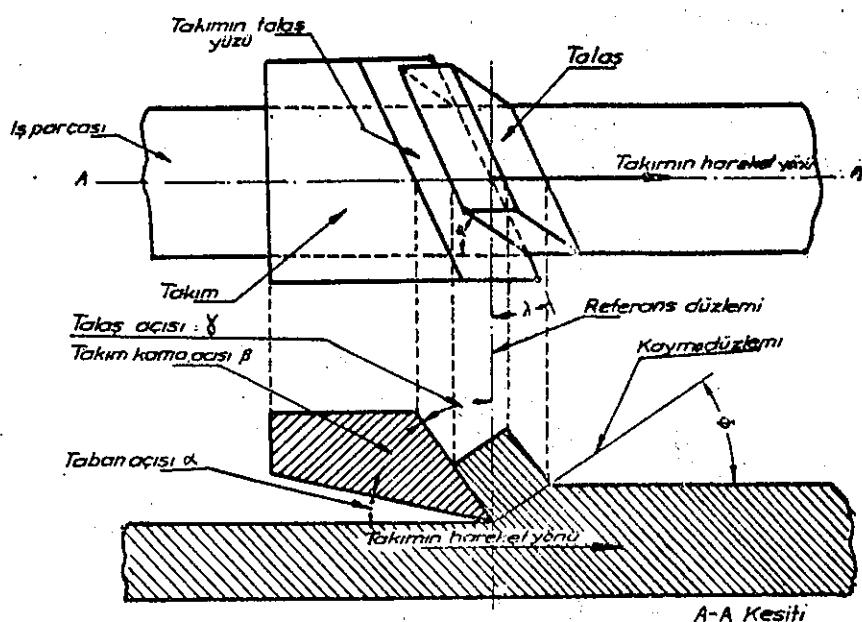


Şekil 12 — Negatif talaş açısı

takımın hareket yönünün teşkil ettiği düzleme dik olan ve hareket yönünden geçen bir düzlemlidir.

Referans düzlemi ile kesme kenarı arasındaki açıya «meyil açısı» denir ve λ ile gösterilir.

Effektif kesme açıları, kesme açıları düzlemini üzerinde, hareket yönü ve referans düzlemine göre ölçülürler; daha doğrusu, kesme düzlemini ve referans düzleminin kesme açıları düzlemini ile ara kesitlerine nispet edilirler (Şek. 13). α taban açısı, β kama açısı ve γ talaş açısı arasında gine $\alpha + \beta + \gamma = 90^\circ$ bağıntısı vardır. Şayet γ negatif ise, ifade cebrik olduğundan gine doğrudur.



Şekil 13 — Meyilli kesmede effektif kesme açıları

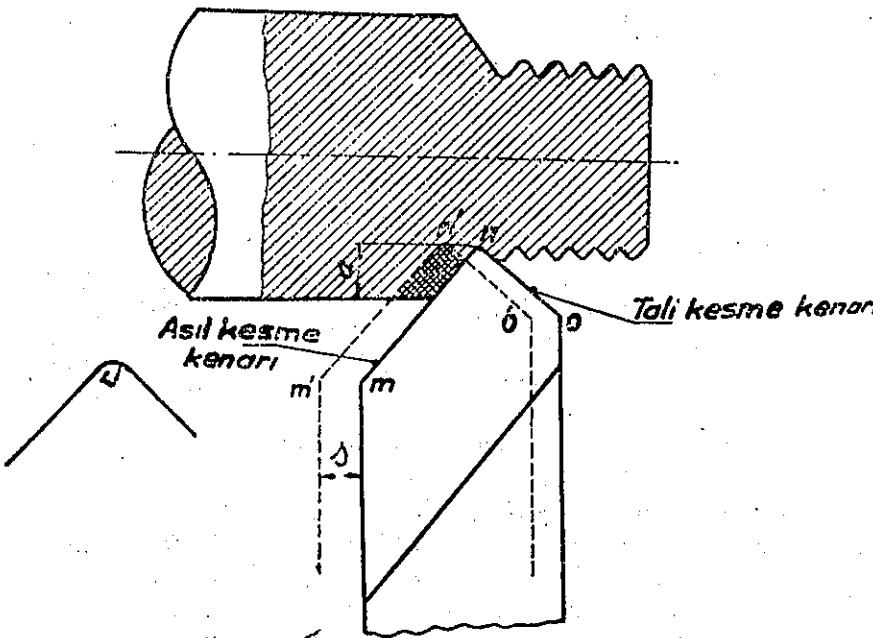
Yukardaki izahata göre, mevcut bir takımın kesme kenarının λ meyilini hareket yönüne göre değiştirmekle effektif kesme açıları, veya kısaca, kesme açıları, değiştirilebilir. (Şek. 13) deki takımın λ meyili ne kadar büyütülürse, takım tamamen aynı kaldığı halde, effektif β açısı o derece küçülür. Bu durum sanki dik kesmede takımın β kama açısı küçültülmüş gibi bir etki yapar. α taban açısı az değiştiğinden sabit kabul edilirse, β nin λ ya tâbi olarak değişmesi ile γ açısı da değişeceğ demektir. Halbuki talaş kaldırılmada en karakteristik açı γ açıdır. Bu hususu Kronenberg «effektif γ talaş açısının talaş kaldırılmada büyük

önemi şu husustan ileri gelir ki, bu açı yalnız kesme kuvetine değil, fakat parça yüzey düzgünlüğüne ve takım ömrüne de doğrudan doğruya tesir eder» şeklinde ifade etmektedir.

Aleiaðde bir þıçak kesilen þırþeye ne kadar ileri geri sürterek tatbik edilirse kesmenin de o derece kolaylaşması bu yüzden effektif β kama açısının küçülmesinden ileri gelir.

Yukardakinden başka olarak, λ meyil açısının en önemli etkisi talaþın akma yönünü belirli kılmıştır. Şekilde, λ açısının mevcudiyeti talaþın çıkarken kesme kenarının dış tarafına doğru yatmasına sebep olur. Böylece takımın talaþ yüzü üzerinde ölçümek şartıyla, talaþ takımın talaþ yüzüne bir φ açısı kadar meyil ile tırmanır. λ ne kadar büyük ise φ de o derece büyük olur. φ açısına «talaþ akış açısı» adı verilir.

Sonuç: Kesici bir kenarın işlenen parçaya göre durumu ve kesme şartları, 1) effektif kesme açıları, 2) meyil açısı ile tamamen belirli olur.



Şekil 14 — Bir torna kaleminde kesme kenarları ve talaþ kesisi

Görülüyor ki, herhangi bir takım gözönüne alınırsa, «takım malzemesi-þıçak parçası malzemesi» çiftine en uygun effektif kesme açıları biliniyorsa, mevcut bütün kesme kenarlarına yukarıda verdigimiz genel

prensibi tatbik ederek o takımı kusursuz olarak realize etmek mümkündür.

Yukarda gördüğümüz genel ve esas mefhumlar her türlü talaþ kaldırılan takım için doğrudur.

Takımlar başlıca iki grupta ayrılabilirler:

a) *Tek ağızlı takımlar*: Torna, plânya, delik tezgâhi vs. ye ait kalemler.

b) *Cok ağızlı takımlar*: Freze þıçakları, matkaplar, broşlar vs.

Tek ağızlı takımlara misâl olarak bir sağ yan tornalama kalemini ele alalım (Şek. 14). Burada kalemin ağızı üç elemandan teşekkül eder:

1) *mn*: aslı kesme kenarı, 2) *no*: tâli kesme kenarı, 3) kalemin rぶun radyusu. Bu üç kesme elemanına evvelce verdigimiz prensibi ayrı ayrı tatbik etmek ve her biri üzerinde en uygun effektif kesme açılarını realize etmek mümkündür. Herhangi tip bir takım için effektif kesme açılarının en uygun değerleri talaþ kaldırma deneyleri ile ve başlıca şu genel kriterler gözönünde tutularak tâyin edilir:

1. Takım ömrü.
2. Kesme kuvvetinin büyülü¤ü ve güç sarfiyatı.
3. İşlenen parçanın yüzey düzgünlüğü.
4. Talaþ akışındaki kolaylık.

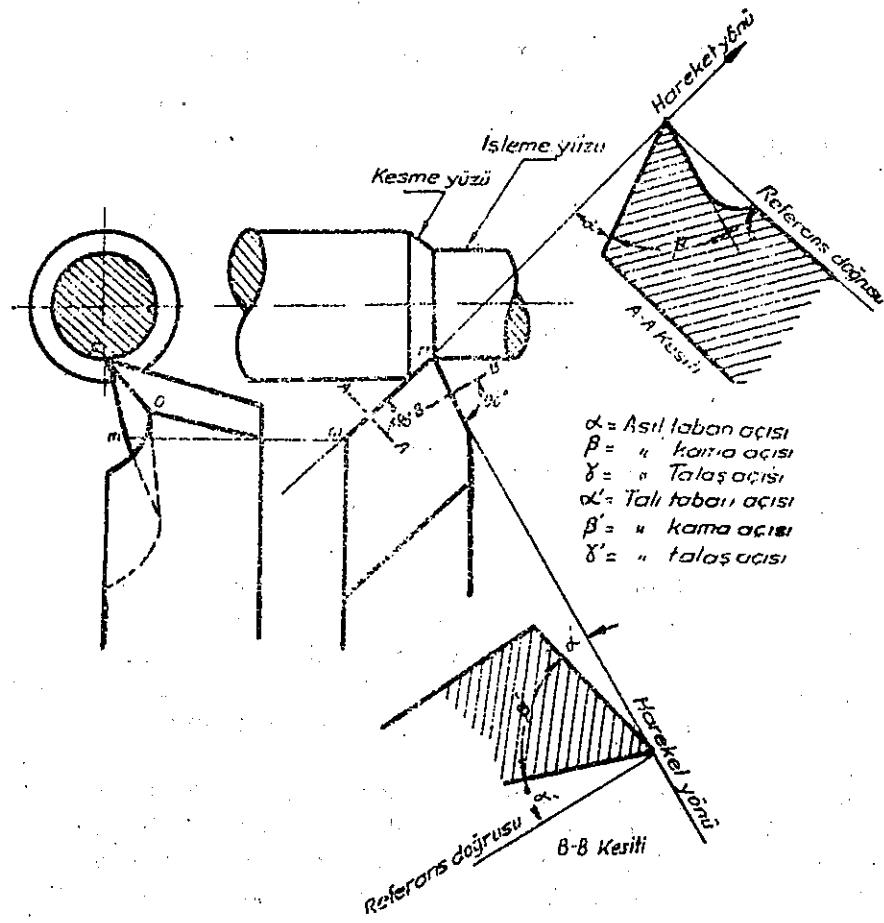
Bu hususlar gözönünde tutulduğu takdirde her kesme kenarı için umumiyetle ayrı bir en uygun effektif kesme açısı takımı elde edilmektedir. Şu halde her talaþ kaldırma durumu için bütün kesme kenarlarına ait en uygun (effektif) açılar ayrı ayrı tâyin edilmek ve gerek takım üzerinde ve gerekse takımın parçaya göre durumunda realize edilmek gereklidir.

Aldigimiz sağ torna kalemindede effektif kesme açılarını tâyin edelim (Şek. 15). Kalemin parçaya göre relativ hareketinde hareket yönü şekil düzlemine diktir. Şu halde şekil düzlemi referans düzleminden ibarettir. Hareket yönü ile *mn* kesme kenarının teşkil ettiği düzlem (kesme düzlemi) ise, kesme kenarının *mn* izdüşümünden geçen ve şekil düzlemine dik olan düzlemdir. O halde bu düzleme dik olan ve hareket doğrultusundan geçen kesme açıları düzleme öyle bir düzlemdir ki, 1) şekil düzlemine diktir, 2) bunun şekil düzlemi üzerindeki AA izdüşümü kesme kenarının *mn* izdüşümüne diktir.

Buna göre, kesme açılarını bulmak için AA kesitini almak yeter.

Aynı prensibi α tâli kesme kenarına takip edersek, α' , β' , γ' tâli kesme açlarını bulmak için tâli kesme kenarının α izdüşümüne dik olan bir kesit almak icap edeceğü görüldür: BB kesiti.

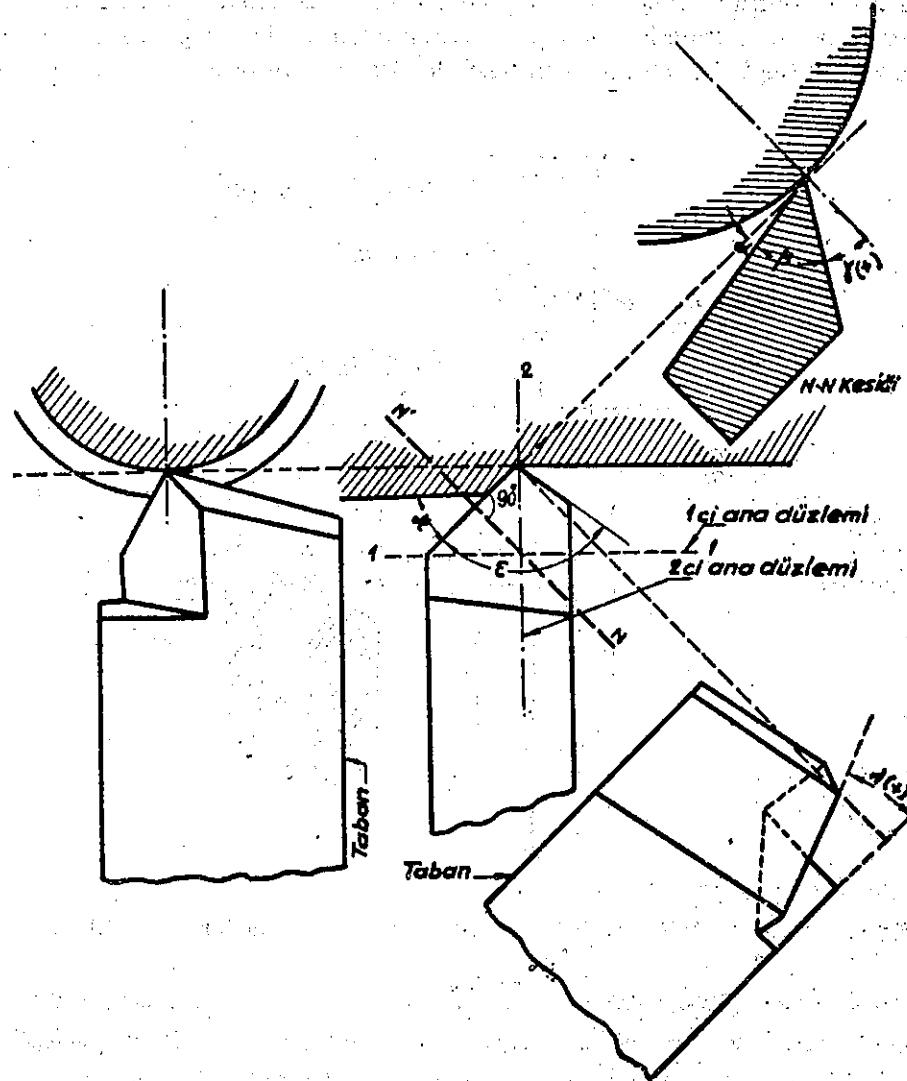
Talaş yükünün büyük bir kısmını asıl kesme kenarı taşıyarak ve bu sebeple aşınmaya tâli kesme kenarına nazaran çok daha fazla maruzdur.



Şekil 15 — Bir sağ yan kaleminde tâli ve asıl kesme açlarının bulunması

Bu sebeple asıl kesme açları bilhassa takım ömrü ve kesme kuvvetleri gözönüne alınarak tâyin edildiği halde, tâli kesme açlarının seçiminde bilhassa işlenen parçanın yüzey düzgünlüğü, talaşın akış şekli gibi faktörlere dikkat edilir. Talaş akışının, işlenen parçanın yüzey düzgünlüğü-

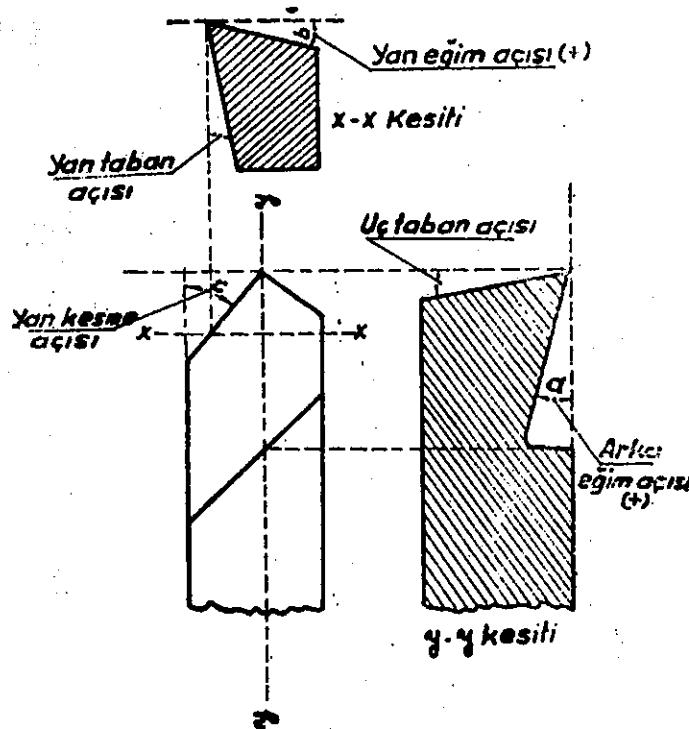
nü bozmayacak, tezgâh üzerinde oraya buraya takılıp sarılmayacak, görüşü azaltmayacak, işçiyi rahatsız etmeyecek şekilde olması lâzımdır. Asıl talaş açısı γ ile tâli talaş açısı γ' , asıl kesme kenarının λ eğim açısı dolayısıyle birbirine bağlıdır. Bu sebeple, asıl ve tâli bütün açılar yerine, asıl kesme açları ile asıl kesme kenarının λ eğiminin verilmesi de



Şekil 16 — DIN 768 normuna göre kesme açıları

kalem ağzının belirli olmasını sağlar. Bu halde, parça yüzey düzgünliği ile talaş açısını ayarlamak için açının değeri üzerinde oynanır.

Normlar: Alman normu aldığı bir torna kalemi misali üzerinde kesme açlarını (Şek. 16) daki gibi tarif etmektedir. Görülüyor ki, asıl kesme kenarı üzerindeki açılar yukarıda verdigimiz prensibe uymaktadır, yani bunlar effektif kesme açlarından ibarettirler. Yalnız, tâli kesme kenarı üzerinde kesme açları teker teker verilecek yerde asıl kesme kenarının eğim açısının verilmesi ile iktifa edilmiştir (yukarda izah



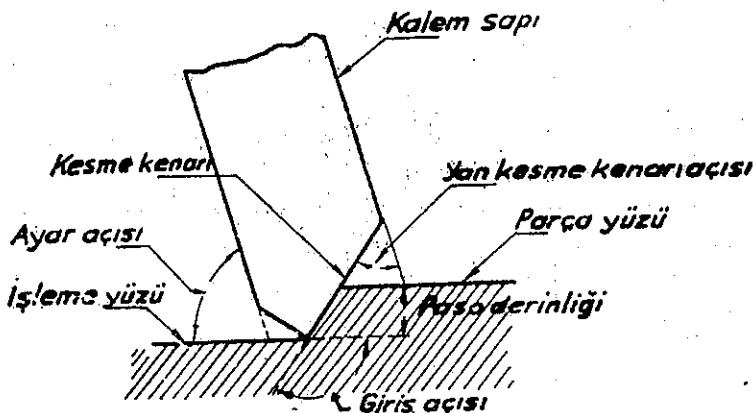
Şekil 17 — ASA B5. 13-1939 normuna göre kesme açları (kısıtlılmıştır)

edildi). DİN'e göre, α açısına *serbest açı*, β açısına *kama açısı*, γ açısına *talaş açısı*, λ açısına *eğim açısı*, ε açısına *uç açısı*, π açısına *yerleştirme açısı* denir. π açısına biz *kesme kenarı açısı* diyeceğiz. Kesme kenarı burundan itibaren yükseliyorsa λ açısı pozitif, aksi halde negatif itibar edilir.

Kesme açlarının üzerinde ölçüldüğü N'N kesit düzlemi, DİN 768 de ki tarife göre, 3 ncü ana düzleme ve aynı zamanda kesme kenarının bu 3 ncü düzlem üzerindeki projeksiyonuna dik bir düzlemdir. Üçüncü ana düzlem (ki birbirine dik olan ve tezgâhin ana hareket doğrultularını ara kesit olarak kabul eden üç adet koordinat düzleminden biridir) ise, kesme kenarının gözönüne alınan noktasından geçmek üzere, birbirine dik olan «derinlemesine paso hareketi» ile «yanlamasına ilerleme hareketi» doğrultularını ihtiva eden düzlemdir, yani şekil 16 da şekil düzleminden ibarettir.

Görülüyor ki Alman normu kesme açlarını, evvelce verdiğimiz kesme açlarının tarifine uygun şekilde, hem parça ve hem de takımın birbirine göre relatif durumu gözönünde tutularak ele almıştır.

Amerikan ASA standarı DİN normunun aksine, kesme açlarını



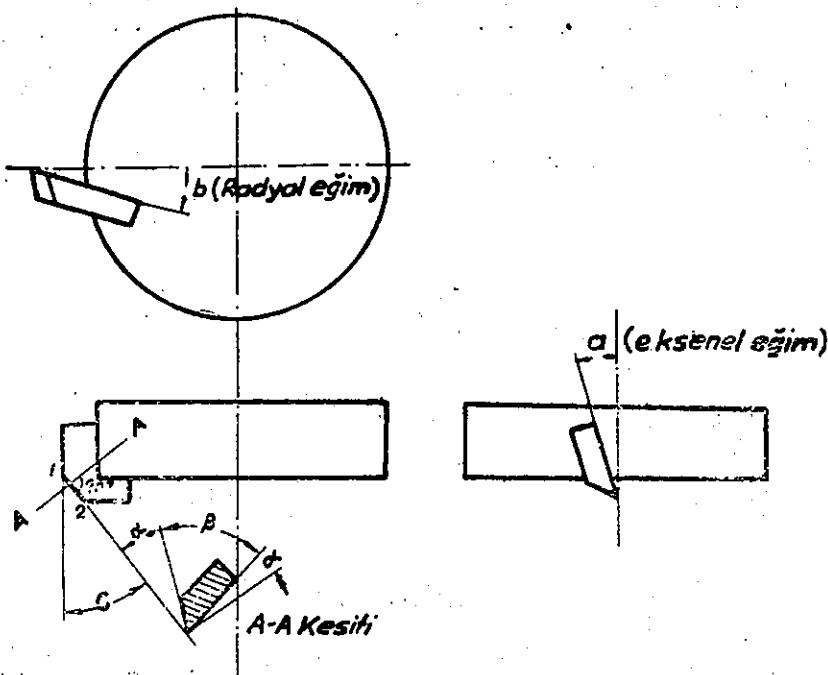
Şekil 18 — ASA B5. 13 - 1939 normuna göre işleme açları (kısıtlılmıştır)

tesoit için kalemin (gövdesinin) üç boyutunu eksen sistemi olarak almaktaadır (Şek. 17). *Takma uçlu kalemler halinde eksen sistemi sapın üç boyutundan ibarettir*. Kalem sapı eksenlerine göre ölçülen bu açılarla «kalem açları» adı verilmektedir.

Kalemin parçaaya göre relatif durumu işleme açları ile belirtilmektedir. Bunlar *ayar açısı*, *giriş açısı* (Şek. 18), *sahih eğim açısı* vs. dir. Sahih eğim açısı, evvelce verdiğimiz prensipe uygun düşen effektif γ talaş açısından ibarettir.

Kalem açları, yalnız kaleme şekil vermeğe ve bilmeğe yarıyan açılarıdır. Halbuki işleme açları kalemin parçaya göre çalışma durumunu belirtirler.

Effektif γ talaş açısı, λ eğim açısı, ve α yerleştirmeye açısı ile ASA'nın tarif ettiği a back rake (arka eğim açısı), b side rake (yan eğim açısı), c side cutting edge angle (yan kesme açısı) arasında bir bağıntı kurulabilir. Ayar açısı (setting angle) değerinin 90° olduğunu kabul etmek şartıyla (ayrıca, kalemin taban yüzünün tezgâhın derinlemeye



Şekil 19 — Bir takma dişli alın freze bıçağının (1 - 2) kesme kenarına ait kesme açıları

sine paso hareketi doğrultusuna da uyması gerekmektedir ki, bu husus umumiyetle gerçekleşir:

$$\operatorname{tg} \gamma = \operatorname{tg} a \cdot \sin c + \operatorname{tg} b \cdot \cos c \quad (1)$$

$$\operatorname{tg} \lambda = \cos c \cdot \operatorname{tg} a - \sin c \cdot \operatorname{tg} b \quad (2)$$

$$\alpha = 90^\circ - c \quad (3)$$

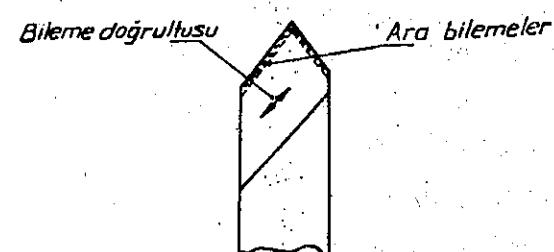
hesaplanır.

Bir torna kalemi yerine meselâ bir alın freze bıçağını ele alırsak;

(a) eksenel eğimi, (b) radyal eğimi göstermek şartile (1) ve (2) bağıntıları aynen doğrudurlar (Şekil 19). Böyle bir freze bıçağı halinde (c) açısına köşe açısı adı verilir.

Not 1 — Şu hususu kaydedelim ki, bir takımın parçaya göre «işleme durumunu» belli olduğuna göre, takıma gerekli effektif kesme açılarını verebilmek için bilemede a , b ve c kalem açılarının bilinmesi icabeder. Yani, meselâ bir torna kalemini ele alırsak bunu bileyip arzu ettiğimiz effektif kesme açılarını temin edebilmemiz için, bilemede kalemin üzerine tesbit edildiği tablaya, gerekli açıları verebilmek üzere γ ve λ açılarından hareketle a , b , c açılarının hesap edilmesi lâzımdır.

Not 2 — Bilemede şu hususa dikkat etmelidir: Takımın ağızlarında talaş yüzü mümkün mertebe geniş bilenmelii ve talaş yüzü bir düzleml olmalıdır. Bu temin edilirse kesme kenarları boyunca taban yüzleri bilerek, talaş yüzüne dokunmaksızın bileme çubucak yapılabilir. Talaş yüzü γ ve λ yi belirttiğinden bu açılar da aynı kalır. (Şek. 20) mîsâl olarak verilmiştir.



Şekil 20 — Bir sağ torna kaleminin bilenmesi

Not 3 — Effektif kesme açıları her takım malzemesi ve her iş parçası malzemesi için her işleme halinde umumiyetle kesin olarak verilmeyip bir aralıkta verilir. Meselâ, tornalama halinde hız çeliği ile yumuşak çelik ($\sigma_{k_{çelik}} < 50 \text{ kg/mm}^2$) işlerken, tecrübeberin verdiği neticelere göre, γ talaş açısı 18 ile 25 derece arasında bulundurmak fazla bir değişiklikle meydan vermiyeceği için kâfidir. Bu toleranstan dolayı Anglo-Sakson niemleketlerinde takımlar için ayar açısı zikredilmeksızın umumiyetle a , b , c açıları ve hatta yalnız a ve b açıları verilmekle iktifa edilir. c açısı umumiyetle 20 ile 45 derece arasındadır.

Not 4 — Takma uğlu kalemlerde yan meyil bir defa için baştan başa bilenerek verilir. Arka meyil ise esasen ucun meyilli takılması ve-

rilmıştır. Bileme yalnız muhitte yapılır ve uç yalnız başına elde bilenerek istenilen şekil verilir. Talaş yüzüne dokunulmaz, bileme daima taban yüzünde yapılır. α arka meyil açısı sapta malzemeye göre değişir. Yanı icap ederse, sapın uç derecesi malzemeye uyması için sap değişti-rilir. Yan meyli istediğimiz gibi başlangıçta verebiliriz ve bunu c açısına ve malzemeye göre seçebiliriz. Esasen takma uğlu sapların esaslı bir faidesi bu şekilde bileme zamanından kazanmayı sağlamasıdır.

TORNALAMA

Tornalama, talaş kaldırma işlemlerini sürekli olması bakımından en iyi karakterize eden ve en klasic olan şekildir. Aşağıda vereceğimiz bilgiler bu bakımından, diğer talaş kaldırarak işleme şekilleri için de bir esas teşkil eder.

Talaş kaldırma mevcut faktörler: Araştırmaların ortaya koyduğu neticelere göre, işlemeyi ilgilendiren faktörlerin sayısı çok fazla olmakla beraber, bunların başlıcalarını ele alırsak, yeter bir takribiyetle, aşağıdaki faktörlerin birbirlerine bağlı olduklarını söyleyebiliriz:

1. Takımın ömrü (kalemin müteakip iki bilenmesi arasında efektif olarak çalıştığı müddet): T , dak.
 2. Kesme hızı: v , m/dak.
 3. Devir başına ilerleme: s , mm/devir.
 4. Paso derinliği: a , mm (bak: Şekil 14).
 5. Kesme açıları: ($\alpha, \beta, \gamma, \chi, \varepsilon, \lambda$) veya topluca, Γ
 6. Takım ağızının şekli ve burun radyusu: L
 7. Titreşim durumu: F
 8. Soğutma ve yağlama şartları: Q
 9. Malzeme çifti (takım malzemesi ve iş parçası malzemesi): M
- Su halde bu faktörler arasında;

$$f(T, v, s, a, \Gamma, L, M, F, Q) = 0 \quad (4)$$

şeklinde genel bir bağıntı mevcut olması lâzım gelir. Bu fonksiyonun çok karışık olması sebebiyle, yapılan araştırmalarda bir çok faktörler

sabit tutularak ancak kısmi fonksiyonların tâyinine çalışılmaktadır. Sabit tutulan faktörlerin değerlerinde yapılacak değişikliğin elde edilen kısmi fonksiyonun şeklini değiştireceğine dikkat etmek lâzımdır. Araştırmâ sonuçları olarak elde edilen kısmi fonksiyonların, gerek bu sebep-le ve gerekse karışıklıkları sebebiyle matematik bir ifade şeklinde sokulmalari müşkuldür.

(4) genel bağıntısının özel bir hali olarak v kesme hızı ile T ka-lem ömrü arasındaki bağıntı

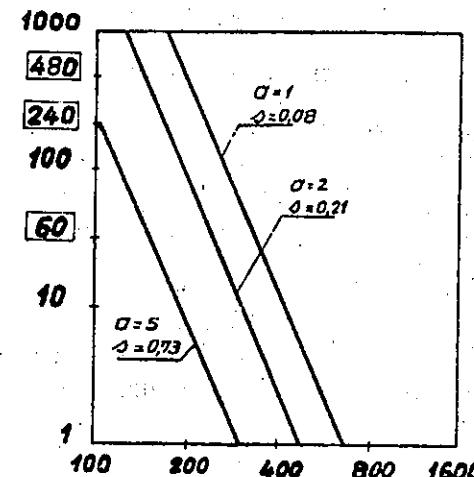
$$v \cdot T^{\frac{1}{n}} = \text{Sabit} \quad (5)$$

şeklinde ifade edilebilir. Bu bağıntının doğru olabilmesi için v ile T hariç bütün diğer faktörlerin sabit olması lâzım gelir. Diğer bir tâbirle, (5) bağıntısında ikinci taraftaki sabitin değeri, diğer faktörlere tâbidir. Bu bağıntı çift logaritmik koordinat sisteminde bir doğru halindedir. Hakikaten:

$$\log v + \frac{1}{n} \log T = \log St$$

veya

$$(\log v) = -\frac{1}{n} \cdot (\log T) + \log St$$



Şekil 21 — «Kesme hızı - ömrü» diyagramı
(Sinterlenmiş karbür kalemler ile 85 kg/mm^2 lik bir çeliğin işlenmesi)

oulunur. Görüldüğü gibi, v ile T nin logaritmeleri arasındaki bağıntı lineerdir, yani bir doğru denkleminden ibarettir. Şu halde eksen sisteminde absis ve ordinat logaritmik alınırsa (5) bağıntısı bir doğru olarak görülecektir. (Şek. 21) üç hal için bu bağıntıyı vermektedir.

n üssünün değeri malzeme çiftine bağlıdır. s devir başına ilerlemeyi göstermek üzere n in değerleri aşağıdaki gibidir:

	$s > 0,5 \text{ mm}$	$s < 0,5 \text{ mm}$
Karbon çeliği — Çelik	$n = 5$	$n = 13$
Karbon çeliği — Dökme demir	$n = 13$	$n = 13$
Hız çeliği — Çelik	$n = 8$	$n = 10$
Hız çeliği — Dökme demir	$n = 10$	$n = 10$
Stellit — Çelik	$n = 5,5$	$n = 7$
Stellit — Dökme demir	$n = 7$	$n = 7$
S. Karbür — Çelik	$n = 6$	$n = 8$
S. Karbür — Dökme demir	$n = 8$	$n = 8$

Not: W. Dahwihi'in yaptığı tecrübelere göre küçük kesme hızları ile çalışıldığı zaman, yapışmış kenarlı talaş tipi husule geldiği takdirde

$T'' = St$ bağıntısı artık cari olmamaktadır.

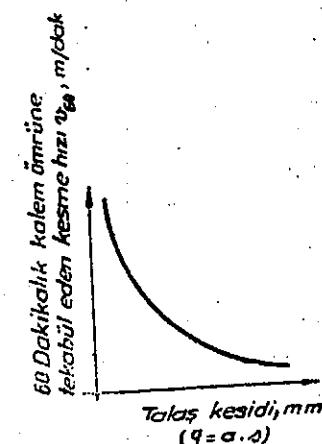
Endüstride bugün işleme şartları umumiyetle, 60, 120, 240 veya 480 dakikalık bir takım ömrü icap ettirmektedir. Paralel tornalarda takım ömrünün alelade işler için 60, hassas işlerde 120, yarımat otomatik tornalarda 120, otomatik tornalarda 480 dakika olması tavsiye edilebilir.

Belli şartlar altında, meselâ 60 dakikalık bir kalem ömrüne tekabül eden kesme hızı v_{60} , ve meselâ 240 dakikalık ömrü tekabül eden kesme hızı ise v_{240} şeklinde gösterilir. v_{12} kesme hızı belli ise, v_{12} kesme hızına (5) bağıntısı kullanılarak kolayca geçilebilir:

$$v_{12} \cdot T_{12}^{\frac{1}{n}} = v_{12} \cdot T_{12}^{\frac{1}{n}}$$

Yalnız, bu eşitliğin doğru olabilmesi için her iki halde de kesme şartlarının, yani talaş kesiti vs., bütün diğer faktörlerin aynı olması lâzım gelir.

Kesme hızı ile talaş kesiti arasındaki kisman bağıntı: Talaş kesiti büyüdükçe T dakikalık kalem ömrüne tekabül eden v_t kesme hızı düşer (Şek. 22). v_t kesme hızı üzerinde, paso derinliğine göre, devir başına ilerlemenin tesiri çok daha fazladır. Bu sebeple Almanyada AWF (Ausschuss für Wirtschaftliche Fertigung — İktisadi İmalât Komisyonu) in tesbit ettiği değerler yalnız ilerleme gözönüne alınarak verilmiştir (Bak: Tablo 4). Tablodaki kesme hızı ve özel kesme kuvveti değerleri 2 ilâ 5 mm. lik bir paso derinliği için doğrudurlar. Bu sebeple



Şekil 22 — 60 dakikalık takım ömrüne tekabül eden kesme hızı v_{60} in talaş kesitine göre değişmesi

daha büyük paso derinlikleri için tablodaki değerler küçültülmeli ve daha küçükleri için de büyütülmelidir. Kesme hızı değerleri tabloda, 240 dak. lik bir kalem ömrü için verilmiş olup, v_{60} veya v_{480} e geçmek için tablonun verdiği v_{240} değerlerini tabloda sondan ikinci sütunda verilen katsayılar ile çarpmalıdır.

Tablodaki değerler, kesme kenarı açısı $\alpha = 45$ derece için doğrudur. Aksi halde, bu değerleri şu katsayılar ile çarpmak lâzımdır:

	30	45	60	90
Hız çeliği — Çelik	1,25	1,0	0,80	0,66
Hız çeliği — Dökme demir	1,25	1,0	0,89	0,72
Hız çeliği — Diğer malzeme	1,1	1,0	0,96	0,90
S. karbür — Her türlü malzeme	1,1	1,0	0,96	0,90

Tablo 4
AWF 158 e
Tornalamaada kesme açıları, kesme

Malzeme	Kopma muka- vemeti <i>kg/mm²</i>	Özel kesme kuvveti ve takım malzemesi	Taban açısı <i>α</i> derece	Talas açısı <i>γ</i> derece	mm/devir		
					ilerlemeleri (m/dak)		
					0,1	0,2	0,4
St 34	--	<i>k_s</i>			360	260	190
St 37	50	HÇ	6...8	18..25	58	43	32
St 42		SK	4...6	16..20	195	170	140
St 50	50	<i>k_s</i>			400	290	210
	--	HÇ	6...8	16..20	46	34	25
	60	SK	4...6	14..18	166	140	118
St 60	60	<i>k_s</i>			420	300	220
	--	HÇ	6...8	14..18	37	28	21
	70	SK	4...6	12..16	140	118	100
St 70	70	<i>k_s</i>			440	315	230
	--	HÇ	6...8	12..18	29	22	17
	85	SK	4...6	12..16	125	100	30
St 85	85	<i>k_s</i>			460	330	240
	--	HÇ	6...8	10..14	25	18	13
	100	SK	4...6	8..12	103	85	67
Dökme çelik	30	<i>k_s</i>			320	230	170
	--	HÇ	6...8	10..14	49	36	27
	50	SK	4...6	8..12	88	75	63
Dökme çelik	50	<i>k_s</i>			360	260	190
	--	HÇ	6...8	10..14	32	24	18
	70	SK	4...6	6..10	78	60	50
Dökme çelik	70	<i>k_s</i>			390	285	205
		HÇ	6...8	6..10	19	15	11
		SK	4...6	4..8	48	40	34

göre
kuşvetleri ve kesme hızları

olarak	<i>v₆₀ : v₂₄₀ : v₄₈₀</i>			Sinterlenmiş karbür'den S 1, S 2, S 3 nüansları için kesme hızı oranları S 1 : S 2 : S 3
	0,8	1,6	3,2	
	icin <i>v₂₄₀</i>			
136	98	70		
24	18	13	1,42 : 1,0 : 0,84	
118	100	85	1,25 : 1,0 : 0,80	1,41 : 1 : 0,67
152	110	80		
19	14	11	1,41 : 1,0 : 0,84	
100	85	71	1,26 : 1,0 : 0,90	1,49 : 1 : 0,67
156	110	80		
16	12	9	1,42 : 1,0 : 0,84	
85	71	60	1,26 : 1,0 : 0,89	1,67 : 1 : 0,67
164	120	87		
13	9,5	7,1	1,40 : 1,0 : 0,85	
63	50	41	1,25 : 1,0 : 0,89	1,68 : 1 : 0,68
172	125	98		
10	7,5	5,6	1,40 : 1,0 : 0,85	
53	43	38	1,25 : 1,0 : 0,89	1,68 : 1 : 0,68
124	88	65		
20	15	11	1,43 : 1,0 : 0,85	
53	45	39	1,26 : 1,0 : 0,89	1,68 : 1 : 0,68
136	99	70		
13	10	7,5	1,44 : 1,0 : 0,84	
43	36	27	1,25 : 1,0 : 0,89	1,67 : 1 : 0,67
150	102	72		
8,5	6,3	4,8	1,44 : 1,0 : 0,84	
28	24	20	1,25 : 1,0 : 0,89	1,68 : 1 : 0,66

(Tablo 4 den devam)

Malzeme	Kopma muka- vemeti <i>kg/mm²</i>	Özel kesme kuvveti ve takım malzemesi	Taban açısı <i>α</i> derece	Talaş açısı <i>γ</i> derece	mm/devir		
					0,1	0,2	0,4
					ilerlemeleri (m/dak)		
Mn çeliği, Cr-Ni çeliği, Cr-Mo çeliği ve diğer alaşım çelikler	70	<i>k_s</i>			471	340	245
	---	HÇ	6...8	12..18	29	21	15
	85	SK	4...6	12..16	125	100	80
	85	<i>k_s</i>			500	360	260
	---	HÇ	6...8	8..12	23	17	12
	100	SK	4...6	6..10	83	71	56
Paslanmaz çelik	100	<i>k_s</i>			530	380	275
	---	HÇ	6...8	4...6	20	14	8
	140	SK	4...6	4...8	58	45	36
	140	<i>k_s</i>			570	410	300
	---	HÇ	6...8	4...6	11	6,7	4,2
	180	SK	4...6	3...6	35	28	22
Takım çeliği	60	<i>k_s</i>			520	375	270
	---	SK	4...6	8...12	53	43	34
	150	<i>k_s</i>			570	410	300
Sert manga- nez çeliği	---	HÇ	6...8	4...6	10,5	46	53
	180	SK	4...6	0...6	30	24	19

k_s = Özel kesme kuvveti (*kg/mm²*), HÇ = Hiz

olarak			<i>v₁₀₀</i> : <i>v₂₄₀</i> : <i>v₁₆₀</i>	Sinterlenmiş karbür'den S 1, S 2, S 3 nüansları için kesme hızı oranları S 1 : S 2 : S 3
0,8	1,6	3,2		
	icin <i>v₂₄₀</i>			
176	145	112		
11	7,5	5,3	1,40 : 1,0 : 0,85	
62	50	42	1,25 : 1,0 : 0,89	1,68 : 1 : 0,66
185	132	98		
8,5	6 (4,2)		1,41 : 1,0 : 0,89	
45	36	30	1,25 : 1,0 : 0,89	1,66 : 1 : 0,67
200	150	102		
5,6 (4)			1,40 : 1,0 : 0,85	
30	24	20	1,26 : 1,0 : 0,89	1,66 : 1 : 0,66
215	155	105		
19	16		1,42 : 1,0 : 0,84	
			1,27 : 1,0 : 0,89	1,70 : 1 : 0,67
192	133	95		
28	22	18	1,25 : 1,0 : 0,89	1,68 : 1 : 0,68
215	160	110		
5			1,43 : 1,0 : 0,85	
16	13	10	1,26 : 1,0 : 0,88	1,68 : 1 : 0,68
252	180	127		
12	10	8,5	1,26 : 1,0 : 0,88	1,67 : 1 : 0,68

çeliği, SK = Sinterlenmiş karbür (S 2)

(Tablo 4 e ek)

Malzeme	Brinell sertliği	Takım	S. karbur nüansı	Taban açısı α derece	Talaş açısı γ derece	mm/devir olarak						$v_{60} : v_{240} : v_{480}$
						0,1	0,2	0,4	0,8	1,6	3,2	
Kır dökme demir	---	k_s				190	136	100	72	52	37	
	200	HÇ				48	34	19	13	11	6,7	1,41 : 1 : 0,84
		SK	G 1	6....8	6....12	140	118	95	80	67	53	1,42 : 1 : 0,84
				5....7	6....10	290	280	150	108	79	55	
Kır dökme demir	200	k_s				28	22	13	9,5	6,7	4,5	1,43 : 1 : 0,84
	---	HÇ				106	90	75	73	53	44	1,42 : 1 : 0,85
	250	SK	H 1	6....8	4....8	320	230	170	120	85	61	
				5....7	3....6	24	17	11	7,5	5	3,4	1,42 : 1 : 0,84
Kır dökme demir	250	k_s				75	63	53	40	36	32	1,41 : 1 : 0,84
	---	HÇ				240	175	125	92	64	45	
	400	SK	H 1	6....8	3....6	43	30	20	14	9,5	6,3	1,43 : 1 : 0,84
				5....7	2....5	106	90	75	63	53	44	1,42 : 1 : 0,85
Temperlenmiş dökme demir		k_s				330	260	190	136	98	70	
		HÇ	H 1, S 1,	6....8	12....16	21	17	15	13	10	8	1,42 : 1 : 0,85
		SK	S 2	4....6	10....12	210	152	110	80	56	46	
Sert dökme demir		k_s				66	53	38	28	21	16	1,20 : 1 : 0,89
65 — 90 Shore		SK	H 1	5....7	0....4	500	450	375	335	300	280	2,24 : 1 : 0,67
Bakır		k_s				190	136	100	72	51	36	
		HÇ		6....8	25....30	236	190	160	125			1,80 : 1 : 0,74
		SK	G 1	6....8	25....20	160	115	85	60	44	32	
Tecritli (mika levhali) komütatör bakırı		k_s				140	95	63	43	27	21	1,33 : 1 : 0,83
		SK	G 1	6....8	14....20	600	530	450	400	355	315	2,24 : 1 : 0,66
Pirinç	80	k_s										
	---	HÇ		6....8	8....14							
	120	SK	G 1	6....8	8....14							

(Devamı var)

(Tablo 4 e ek, devam)

Malzeme	Brinell sertliği	Takım	S. karbür nüansi	Taban açısı α	Talas açısı γ
Kızıl döküm	k_s				
	HÇ		6...8	12...14	
	SK	G 1	6...8	12...14	
Dökme bronz	k_s				
	HÇ		6...8	6...12	
	SK	G 1	6...8	6...12	
Zn - Al 10 - Cu 2	k_s				
	HÇ		8...12	6...10	
	SK	G 1	6...8	6...10	
Saf alüminium	k_s				
	HÇ		8...12	35...40	
	SK	G 1	8...12	30...40	
Yüksek Si oranlı Alüminium Ala- şımları (% 10..13)	k_s				
	HÇ		6...9	15...22	
	SK	G 1	6...9	12...20	
Alüminium alaşımıları (piston alaşımından hariç)	k_s				
	--	HÇ	7...10	18...25	
	30	SK	5...7	12...18	
	30	k_s			
	--	HÇ	7...10	18...25	
	42	SK	5...7	12...18	
	42	k_s			
	--	HÇ	7...10	18...25	
	58	SK	5...7	12...18	

 k_s = Özel kesme kuvveti (kg/mm^2), HÇ = Hız

mm/devir olarak						$v_{60} : v_{240} : v_{480}$
0,1	0,2	0,4	0,8	1,6	3,2	
ilerlemeleri için v_{240} (m/dak)						
140	100	70	52	39	28	
83	63	48	36	25	28	1,35 : 1 : 0,84
500	450	375	335	300	280	1,41 : 1 : 0,84
340	245	180	128	93	65	
63	48	40	32	27	21	1,32 : 1 : 0,84
355	280	236	200	180	165	1,77 : 1 : 0,77
94	70	56	43	33	26	
43	40	38	38	36	34	2,10 : 1 : 0,70
250	236	224	212	200	190	2,00 : 1 : 0,70
105	76	56	40	28	21	
224	170	112	67	43	28	1,76 : 1 : 0,76
1320	1120	950	850	710	600	1,79 : 1 : 0,76
140	100	70	52	39	28	
86	56	38	25	17	11	1,78 : 1 : 0,76
224	190	160	140	118	100	2,22 : 1 : 0,67
115	84	60	43	31	22	
75	48	32	21			1,77 : 1 : 0,76
300	250	212	180	160	128	1,77 : 1 : 0,75
140	100	70	52	38	28	
71	45	30	20			1,78 : 1 : 0,75
280	236	200	170	150	118	1,77 : 1 : 0,75
170	122	85	64	46	33	
67	43	28	19			1,77 : 1 : 0,75
265	224	190	160	140	114	1,78 : 1 : 0,75

çeliği, SK = Sinterlenmiş karbür

Kronenberg talaş kesiti q ile v_{60} kesme hızı arasındaki bağıntıyı basit bir matematik bağıntı şékline sokmuştur ⁽¹⁾:

$$v_{60} = \frac{C_e}{\epsilon_e} \sqrt{q} \quad (6)$$

Burada

v_{60} : 60 dakikalık kalem ömrüne tekabül eden kesme hızı, m/dak

C_e : 1 mm² lik talaş kesiti ve 60 dakikalık kalem ömrü için kesme hızıdır. Bu kat sayı malzeme çiftine, soğutma şartlarına vs. bağlı olarak değişir.

q : mm² cinsinden talaş kesitidir. Bu miktar $q = a \cdot s$ olarak hesaplanabilir.

ϵ_e : Başlıca, malzeme çiftine bağlı bir üstür.

(6) bağıntısı yardımı ile, verilen bir q talaş kesidi ve 60 dakikalık ömrür için kesme hızı kolayca bulunabilir. (6) bağıntısı, $\frac{a}{s}$ oranının ve ϵ_e kesme kenarı açısının sabit değerleri için (daha doğrusu bütün diğer kesme şartları aynı kalmak şartıyla) oldukça doğru olmakla beraber, a/s oranı değiştiği takdirde, diğer kesme şartları aynı kalsa bile, C_e ve ϵ_e değerleri büyük ölçüde değişebilmektedir. Bununla beraber a/s oranı 5 ile 10 arasında kalmak şartıyla yapılan hata umumiyetle % 10 u geçmez.

Kronenberg'e göre hız çeliği bir kalem için C_e ve ϵ_e değerleri şunlardır (A.W.F. in tavsiyelerine uygun olarak):

Tablo 5.

Malzeme	ϵ_e	C_e
Pirinç	1,65	112
Bronz	2,23	80
Dökme çelik	2,75	28,7
Çelik 30 - 50 kg/mm ²		50
50 - 60 "	2,44	35
60 - 80 "		20

⁽¹⁾ Kronenberg, Grundzüge der Zerspanungslehre, J. Springer, 1927

Krom - nikel çeliği	1,75	29
Dökme demir, yumuşak		42
" orta	3,6	26
" sert		15

Gerek Tablo 4, gerekse Tablo 5 de verilen değerler ortalama değerler olup, işlenen malzemenin terkip ve yapısında küçük gibi görülebilecek farklar bazı halde pek büyük inhiraflara sebep olmaktadır. Bu etkileri ilerde (işlenme kabiliyeti) bahsinde göreceğiz.

Tablo 5 e benzer bir takribi tablo, Tablo 4 göz önüne alınarak sinterlenmiş karbürler için hazırlanabilir. Aşağıdaki değerler 240 dakikalık bir kalem ömrü, yani v_{240} için verilmiştir:

Tablo 6.

Malzeme	ϵ_e	C_e	Nüans
Pirinç	7,2	480	G 1
Bronz	5,9	270	G 1
Dökme çelik 80 - 90 kg/mm ²	7,5	125 - 58	S 1
Çelik 30 - 50 kg/mm ²	7,4	200	S 1
50 - 60 "	6,5	170	S 1
60 - 83 "	6,3	130	S 1
80 - 10 "	6,0	90	S 1
100 - 140 "	5,0	40	S 1
Paslanmaz çelik	6,0	60	S 1
Takım çeligi 150 - 180 kg/mm ²	6,0	30	S 1
Dökme demir			
180 B. kadar	6,5	100	G 1
180 - 250 B	5,8	70	H 1
250 - 400 B	5,9	54	H 1

$$\frac{(C_e)_s}{(C_e)_sl} = 0,7 \cdot \frac{(C_e)_sl}{(C_e)_s}$$

v_e kesme hızını takribi olarak

$$v_t = \frac{C_o}{a^x \cdot s^y} \quad (7)$$

şeklinde de ifade etmek mümkündür.

Burada C_o , kesme şartlarına ve bilhassa malzeme çiftine bağlı bir katsayı olup C_s katsayısına tekabül eder. x ve y ise malzeme çiftine bağlı üslerdir. (7) bağıntısı çok takribi bir bağıntı olup, C_o , x ve y değerleri bu sebeple iyi etüd edilmiş değildir. Fakat paso derinliği ve ilerlemenin kesme hızı üzerindeki etkisini ayrı ayrı belirtmesi bakımından enteresandır. Aşağıdaki tablo hız çeliği ile kuru işleme hali için verilmiştir (Manual on cutting of Metals, 1939, ASME deki tablolara istinaden) :

Tablo 7.

(7) bağıntısına göre x , y ve C_o değerleri (v_{60} için)

Malzeme	Kesme kenarı açısı $\alpha = 90^\circ$		Kesme kenarı açısı $\alpha = 60^\circ$	
	$r = 0$	$r = 1,6$	$r = 3,2$	$r = 6,4$
Çelik	$x = 0,05$	$x = 0,15$	$x = 0,22$	$x = 0,25$
	$y = 0,65$	$y = 0,65$	$y = 0,65$	$y = 0,65$
	C_o	$1,3 C_o$	$1,75 C_o$	$2 C_o$
Dökme demir	$x = 0,035$	$x = 1,10$	$x = 0,15$	$x = 0,16$
	$y = 0,40$	$y = 0,40$	$y = 0,40$	$y = 0,40$
	C_o	$1,2 C_o$	$1,4 C_o$	$1,5 C_o$

r = kalem burun radyusu,

Bu tabloya göre ($x \leq 0,15$, $y = 0,65$):

s ilerlemesi iki defa artarsa v_{60} kesme hızı, 1,57 defa azalır,

s ilerlemesi 4 defa artarsa v_{60} kesme hızı 2,46 defa azalır.

Halbuki:

Krom - nikel çeliği	1,75	29
Dökme demir, yumuşak		42
" orta	3,6	26
" sert		15

Gerek Tablo 4, gerekse Tablo 5 de verilen değerler ortalama değerler olup, işlenen malzemenin terkip ve yapısında küçük gibi görülebilecek farklar bazı halde pek büyük inhiraflara sebep olmaktadır. Bu etkileri ilerde (işlenme kabiliyeti) bahsinde göreceğiz.

Tablo 5 e benzer bir takribi tablo, Tablo 4 göz önüne alınarak sinterlenmiş karbürler için hazırlanabilir. Aşağıdaki değerler 240 dakikalık bir kalem ömrü, yani v_{240} için verilmiştir:

Tablo 6.

Malzeme	ϵ_x	C_s	Nüans
Pirinç	7,2	480	G 1
Bronz	5,9	270	G 1
Dökme çelik 80 - 90 kg/mm ²	7,5	125 - 58	S 1
Çelik 30 - 50 kg/mm ²	7,4	200	S 1
50 - 60 "	6,5	170	S 1
60 - 83 "	6,3	130	S 1
80 - 10 "	6,0	90	S 1
100 - 140 "	5,0	40	S 1
Paslanmaz çelik	6,0	60	S 1
Takım çeligi 150 - 180 kg/mm ²	6,0	30	S 1

$$\frac{(C_o)_s}{(C_o)_st} = \frac{0,7 \cdot (C_o)_st}{(C_o)_st + 0,5}$$

Dökme demir

180 B. kadar	6,5	100	G 1
180 - 250 B	5,8	70	H 1
250 - 400 B	5,9	54	H 1

v_t kesme hızını takribi olarak

$$v_t = \frac{C_o}{\alpha^x \cdot s^y} \quad (7)$$

şekilde de ifade etmek mümkündür.

Burada C_o , kesme şartlarına ve bilhassa malzeme çiftine bağlı bir katsayı olup C , katsayısına tekabül eder. x ve y ise malzeme çiftine bağlı üslülerdir. (7) bağıntısı çok takribi bir bağıntı olup, C_o , x ve y değerleri bu sebeple iyi etüd edilmiş değildir. Fakat paso derinliği ve ilerlemenin kesme hızı üzerindeki etkisini ayrı ayırtmesi bakımından enteresandır. Aşağıdaki tablo hız çeliği ile kuru işleme hali için verilmiştir (Manual on cutting of Metals, 1939, ASME deki tablolara istinaden) :

Tablo 7.

(7) bağıntısına göre x , y ve C_o değerleri (v_{60} için)

Malzeme	Kesme kenarı açısı $\alpha = 90^\circ$		Kesme kenarı açısı $\alpha = 60^\circ$	
	$r = 0$	$r = 1,6$	$r = 3,2$	$r = 6,4$
Çelik	$x = 0,05$ $y = 0,65$	$x = 0,15$ $y = 0,65$	$x = 0,22$ $y = 0,65$	$x = 0,25$ $y = 0,65$
	C_o	$1,3 C_o$	$1,75 C_o$	$2 C_o$
Dökme demir	$x = 0,035$ $y = 0,40$	$x = 1,10$ $y = 0,40$	$x = 0,15$ $y = 0,40$	$x = 0,16$ $y = 0,40$
	C_o	$1,2 C_o$	$1,4 C_o$	$1,5 C_o$

r = kalem burun radyusu,

Bu tabloya göre ($x = 0,15$, $y = 0,65$):

s ilerlemesi iki defa artarsa v_{60} kesme hızı, 1,57 defa azalır,

s ilerlemesi 4 defa artarsa v_{60} kesme hızı 2,46 defa azalır.

Halbuki:

α paso derinliği 2 defa artarsa v_{60} kesme hızı 1,11 defa azalır.

α paso derinliği 4 defa artarsa v_{60} kesme hızı 1,23 defa azalır.

Kalem açılarının etkisi : Açıların (4) genel bağıntısı içindeki etkisi, diğer faktörlere, bilhassa a , s , soğutma ve yağlama şartları, malzeme çiftine göre değişmektedir. Kesin değerler vermek halen mümkün olmamakla beraber şu kaideler mevcuttur:

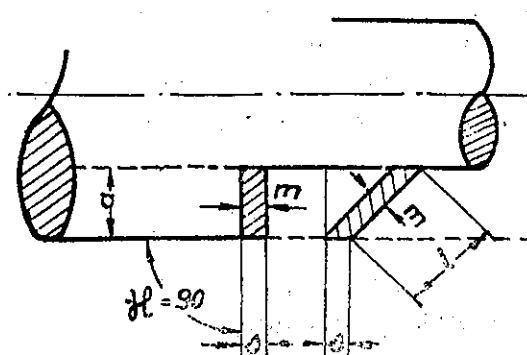
γ talaş açısı sıfırdan itibaren büyürse, kesme şartları sabit kalmak şartıyla (yani, diğer bütün faktörler sabit kalmak şartıyla), kalem ömrü T umumiyetle evvelâ artar ve bir maksimumdan geçtikten sonra düşmeye başlar. Taban açısı α nin etkisi de aynıdır.

α kesme kenarı açısı sıfırdan itibaren büyürse, kalem ömrü umumiyetle sürekli olarak düşer. α nin 45° den 90° ye çıkması, hız çeliği ile çelik veya dökme demir işlenmesi halinde v_{60} kesme hızının %30 kadar düşmesine sebep olmaktadır. S. karbür kalemler halinde bu etki o derece büyük olmayıp %10 mertebedindedir.

Tablo 4 de her malzeme çifti için en müناسip α taban açısı ve γ talaş açısı değerleri verilmiştir.

Yukardaki hükümlere göre α açısını mümkün mertebe küçük seçmek lâzım gelir. Bununla beraber dökme parçaların sert kabuk kısmını işlerken, bu sert ve aşındırıcı kısım ile kalemin kesme kenarının mümkün mertebe kısa bir kısmının temas halinde kalması için, α açısını büyük seçmek makuldür.

Aksine, Stellit kalemler için α açısının 85° mertebesinde ve γ açısının ise 10° mertebesinde seçilmesi müناسiptir.

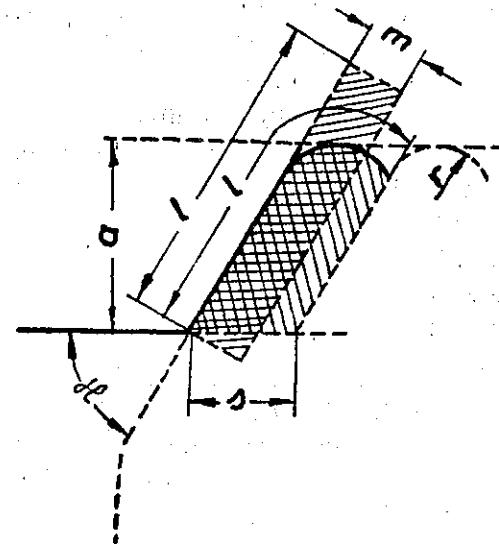


Şekil 23 -- α kesme kenarı açısının talaş kalınlığına tesiri

Karbür kalemlerde 30° ye varan küçük α açıları kullanmak iyi sonucu vermektedir.

α açısının küçülmesile kalem ömrünün veya kesme hızının artması aşağıdaki şekilde izah edilebilir:

a paso derinliği ve s devir başına ilerlemesi aynı kalmak üzere α açısı değiştirildiği zaman, (Şek. 23) den görüleceği üzere, talaş kalınlığı (m) ile kalem kesme kenarının kesmeye iştirak eden l boyu değişir. α açısı küçüldükçe m küçülür ve l boyu büyür. Bununla beraber a ve s sabit kaldıgından, $q = a \cdot s$ talaş kesiti sabit kalır. Fakat küçük α lar



Şekil 24 — Ortalama talaş kalınlığı

halinde aynı q talaş kesiti daha büyük bir l kesme kenarı üzerine yayıldığından kalemin birim uzunlukta kesme kenarı üzerine isabet eden yük azalır ve böylece kalem ömrü artar.

Ortalama talaş kalınlığı: Ortalama talaş kalınlığı diye, kalemin bilfül kesmeye iştirak eden kesme kenarı uzunluğu (l), talaş kesiti' q ise (Şek. 24)

$$m = \frac{q}{l} \quad (8)$$

değeri denir. Burada q talaş kesiti takribi olarak $q = a \cdot s$ şeklinde hesaplanabilir. (l) e «talaş uzunluğu» veya «talaş eni» denir.

m ortalama talaş kalınlığının ne şekilde değiştigini gösteren bir misal verelim:

Tablo 8. Ortalama talaş kalınlığının değişmesi

α açısı	Kalem burnu radyusu r mm	Talaş ölçülerİ $a \cdot s$ mm mm	Talaş kesiti q mm ²	Ortalama talaş kalınlığı m mm
30	3	$5 \times 0,4$	2,0	0,185
45	3	"	"	0,245
45	1	"	"	0,270

Kesme hızı ortalama talaş kalınlığına tâbi olarak değişir. Bu kalınlık azaldıkça, kalem ömrü veya v_t kesme hızı artar. (Bak: Grundlagen und Prüfverfahren der Zerspanung von Dr. - Ing. Walther Leyensetter — AWF, 1938).

Bununla beraber belli kesme şartları altında, kalemin t ömrüne tekabül eden v_t kesme hızı, yalnız m ortalama talaş kalınlığına tâbi olmayıp, kesme kenarının kesmeye iştirak eden l uzunluğuna göre de değişir. (l) uzunluğu büyüdükçe v_t kesme hızı düşer. (l) uzunluğunun v_t üzerine tesiri karbonlu takım çelikleri için çok bârizdir. Bu tesir hız çelikleri ve Stellitler için nispeten az, karbür kalemler için ise pek cüzdür.

Yukardaki mülâhazalara göre (7) bağıntısının $v_t = \frac{C_1}{l^x \cdot m^y}$ şeklinde verimesi daha makûdür.

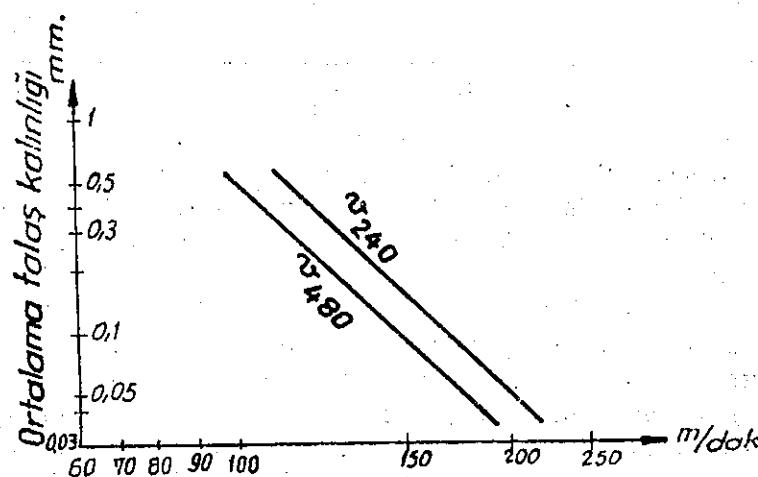
m ortalama talaş kalınlığını değiştiren faktörler şunlardır:

- 1) a , paso derinliği, mm
 - 2) s , devir başına ilerleme, mm
 - 3) α , kesme kenarı açısı, derece
 - 4) r , kalem burun radyusu, mm
- $q = a \cdot s$ sabit kalmak üzere, a/s oranının büyümesi m kalınlığını küçültecteğinden v_t kesme hızı artar. Gine a ve s aynı kalmak şartıyla α açısının küçülmesi ve r burun radyusunun büyümesi l faal kesme kenarı

uzunluğunu artıracağından m küçülür ve böylece v_t kesme hızı artar (Şek. 25).

Talaş ve taban açılarının m üzerinde tesirleri pratik olarak yoktur. Esasen bu açıların değeri her malzeme çifti için muayyendir ve nadiren değiştirmeye lüzum görülür.

Kalem burun radyusunun etkisi: Bu etki Tablo 8 de açık bir şekilde görülmektedir. Genel olarak kalem burun radyusu r arttıkça kalem ömrü, daha doğrusu t dakikalık kalem ömrüne tekabül eden v_t kesme



Şekil. 25 — AWF e göre kesme hızının ortalama talaş kalınlığına tâbi olarak değişmesi ($\sigma = 85 \text{ kg/mm}^2$ lik çelik, sinterlenmiş karbur kalem)

hızı artar (meselâ v_{60}). Bu artışın sebeplerinden birini ortalama talaş kalınlığı bahsinde görmüştük.

r in büyülüğu ayrıca burnun çatlama ve kopma tehlikesini de azaltır. Bu sebeplerle $r = 0,5 \text{ mm}$ den daha küçük radyuslar kullanılmamalıdır. Bu iyi etkilerine karşılık, r in büyümesi talaş akışını kötülestirerek parça yüzey düzüğünü bozar. r burun radyusunun en müناسip değeri s devir başına ilerlemesine tâbi olarak, $r = 3s$ ilâ 6s dir (¹).

Titreşimin etkisi: Titreşim tâbiri ile, kalem ve parça arasındaki relatif titreşimi kastediyoruz. Talaş kaldırımda titreşimin rolü henüz tam olarak tâyin edilmiş değildir. Buna sebep titreşim elemanlarının

(¹) Betriebshütte, Taschenbuch für Betriebsingenieure, Verlag von Wilhelm Ernst und Sohn, Berlin, 1953.

(amplitüd, frekans, dalgı şekli, hızlar, ivmeler) sınırsız tertip şekline göre titreşimin etkisinin değişmesidir.

Talaş kaldırımda daimî bir titreşim mevcuttur. Bazı titreşim şekiller çok zararlıdır. Titreşim, takım ömrüne, işlenen parçanın yüzey durumuna vs. kötü etkiler yapar. Titreşimin en zararlı olan şekli, amplitüd itibarıyle işlenen sahî üzerinde titreşimden mütevelliit zararlı takım izleri bırakacak derecede büyük olmalıdır. Bu şekil titreşime ingilizce «chatter», almanca «flatter» ve fransızca «broutage» denir. Biz de «tartaklama» adını vereceğiz. Bu tip titreşim sesli olması sebebiyle işçinin ruhî haleti üzerinde de kötü etkiler yapar.

Talaş kaldırımadaki titreşim esas itibarıyle iki türlüdür: a) cebri titreşim, b) kendiliğinden doğan titreşim.

Cebri titreşim bizzat talaş kaldırma olayı dolayısıyla değil, fakat tezgâhın mekanik hareketlerinden ileri gelen dikte edilmiş bir titreşimdir.

Kendiliğinden doğan titreşim ise talaş kaldırma olayı dolayısıyla, tezgâhtan ve dış fñuhitten müstakil olarak vukua gelen titreşimdir.

Bir tartaklama titreşimin başlaması için, kendiliğinden doğan titreşim frekansının, tezgâhın bir kısmının ve bîlhassa takım veya takım taşıyıcısının tabii frekansına uyması kâfîdir.

Kendiliğinden doğan titreşim, esas itibarıyle, kesme hızı arttığı zaman kesme kuvvetinin azalmasından ileri gelir. Bu son hususiyet ekseri madenler için mevcuttur. Kalem titreşim yaptığı zaman, kesme kenarının parçaya göre relativ kesme hızı daima değişir. Kalem ucunun parça ile aynı istikamette hareket ettiği anda relativ kesme hızı, nominal kesme hızı v_0 a göre daha küçüktür. Bu sebepten kesme kuvveti büyütürek kalemi «0» noktasına göre daha geri kalmaya zorlar. Kalem, üç geri noktaya gelip geri dönerken ise, kesme hızı v_0 dan daha büyük olup kesme kuvveti v_0 hızından; yani muvazene durumuna tekabül eden halden daha küçük bir değer alır ve böylece kalem ucu parçayı v_0 dan daha büyük bir hızla kesmeye teşvik edilmiş olur. Kalem ucu böylece «0» muvazene noktasını geçer ve bu teşvik kalem eğilme momentinin büyümlesiyle önleninceye kadar devam eder.. Kendiliğinden doğan titreşim cu «devre» nin tekerrüründen ibarettir.

Tecrübeler tartaklama titreşimin düşük kesme hızlarında ve yeni bilenmiş kalemler ile daha az vuku bulduğunu göstermiştir.

Titreşim üzerinde «talaş oranı»nın da büyük rolü vardır. Burada talaş oranı ifadesi ile talaş eninin (l), ortalama talaş kalınlığına (m) orâfakasdedilmektedir. Bu değerler talaş kaldırımdan evvelki geometrik değerlerdir. Evvelce gördüğümüz üzere, tarif olarak, talaş eni

kalemin kesme kenarının çalışan uzunluğuna eşittir. Talaş kalınlığı ise ortalaması bir değer olup, talaş kaldırılmadan evvelki talaş kesiti alanının talaş enine bölümü ile elde edilen neticedir.

İyi haldeki bir tezgâh üzerinde, iyi tesbit edilmiş bir iş parçası ve kalem ile çalışırken $l/m < 15$ halinde tartaklama titresim umumiyetle görülmez. Müsait şartlar altında çelik işlerken l/m in 25 e kadar olan değerleri için titreşimsiz çalışmak mümkün olur. 25 den büyük değerler için tartaklama titresim umumiyetle başlar.

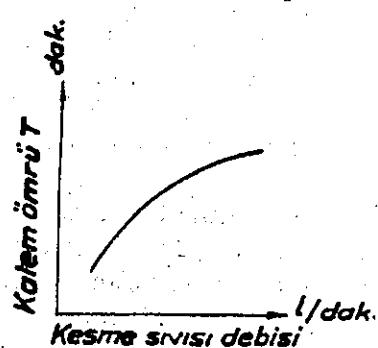
Şunu kaydedelim ki iş parçası ve takımın rıjît olarak tesbit edilmemesi veya tezgâh yatak ve kızaklarındaki boşluklar tartaklama titresimi birinci derecede teşvik eden amillerdendir.

Mevcut bir tezgâh ile bir parça işlenirken tartaklama titresim görürlürse bunu önlemek için bu çeşit titreşimin tâbi olduğu faktörler üz-

erinde değişiklik yapmak bazan titreşimi önleyebilir. Mesela, kesme sıvısının cins ve miktarını değiştirmek, kesme hızını değiştirmek, talaş oranını değiştirmek vs. gibi.

Tartaklama titresim kalem ömrü nü azaltacak şekilde tesir eder. Taylor bu çeşit titreşimin 90 dakikalık kalem ömrüne tekabül eden kesme hızını % 10 ilâ 15 düşürdüğünü zikretmektedir.

Sekil 26 — Kesme sıvısı miktarının kalem ömrüne tesiri



Kesme sıvısı kullanımının etkisi:

Diger faktörler sabit kalmak şartıyla, kesme sıvısının debisi ile kalem ömrü T arasındaki münasebet (Sek. 26) da görüldüğü üzere kalem ömrü, muayyen bir kesme sıvısının muayyen bir debi değerinden sonra pratik olarak artmamaktadır. Şimdi bu sınıra girecek kadar bol (aşgari dakikada 20 litre) kesme sıvısı kullanıldığını farzedelim. Bu halde diğer faktörler ile beraber kalem ömrü T aynı kalmak şartıyla, kesme hızı v , çelik işlenmesi halinde kuru olarak işlemeye nazaran takiben şu nispetlerde artmaktadır (¹):

- Devir başına ilerleme $s > 0,5$ mm ise: $1,35 s^{0,15}$ misli ($s = 0,5$ mm için netice 1,17 bulunur).
- $s < 0,5$ mm ise 1,16 misli. Artış (a) paso derinliğine tabi görün-

(¹) Manual on Cutting of Metals, A. S. M. E., 1939.

memektedir. Yukardaki artış miktarları hız çeliğinden kalem ile çelik işlerken càridir.

Dökme demir üzerinde kesme sıvısı umumiyetle kullanılmamaktadır. Bununla beraber Taylor (¹) dökme demir üzerinde yaptığı tecrübelerde ortalaması olarak % 16 nispetinde bir kâr (kesme hızı üzerinden) bulmuştur.

Talaş kaldırma tipinin etkisi: Bu etkiyi görmeden evvel takım ömrü mefhumunu tarife lüzum vardır.

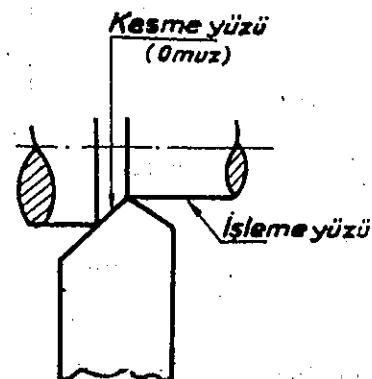
Takım ömrü: ASA B5. 19-1946 da s. karbürden gayri malzemeden yapılmış tek ağızlı takımlarda «aşınma — ömr» bağıntısı kısaca aşağıdaki şekilde tarif edilmektedir:

İlk harabiyat alâmeti kesme kenarından küçük bir parçanın kopmasıdır. Şayet kopma (omuz) üzerinde ise parçanın yüzey durumu bozulmamakla beraber kopan kısımda taban açısı sıfır civarına inceğinden sürtme sonucu çıkan ısı sebebiyle omuz kısmı renklenir (Sek. 27). Kopma yeri büyündükçe omuz üzerindeki renkli şerit genişler, nihayet silindirik işleme yüzü ile birleşince kesme kenarı âni olarak harap olur. Kalem artık kesmeden ziyade parçayı zorlar ve sıvar. Kalem ömrü artık nihayet bulmuştur.

İlk kopma silindirik kısım üzerinde ise işleme yüzünün yüzey durumu kötüleşir. Kopan kısmı gittikçe büyür. Çikan ısı artarak kesme kenarının bir anda bütbüütün harap olmasına yol açar. Bu kalem ömrünün sonudur. İlk harabiyetten sonraki aşınma parça çapının hassasiyetini kaybetmesine yol açar.

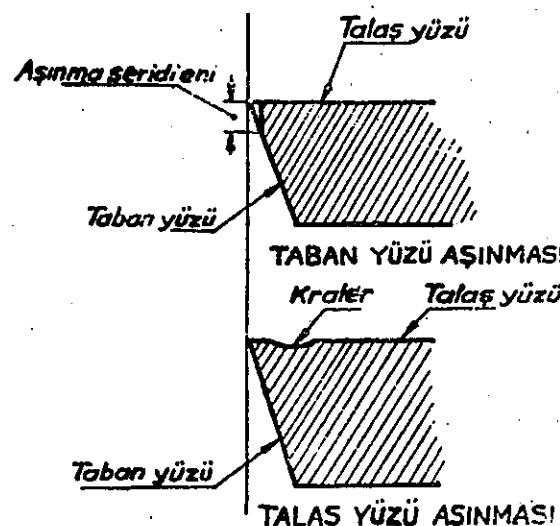
İlk harabiyet, son harabiyetin zaman itibarile yüzde 25 ilâ 95 inde vuku bulabilir. Kalem burun radyusu ve kesme kenarı açısı üzerinde oynuyarak ilk harabiyetin omuz kısmı üzerinde vuku bulması temin edilebilir. Kalem ömrü olarak umumiyetle son harabiyet esas alınır. Fakat mesela otomatik tornalarda ilk harabiyet zamanının kalem ömrü olarak alınması lazımdır. Çünkü bu gibi tezgâhlar ile işlenen paçaların ekseniye yüzey düzgünliğini iyi olması lazımdır.

(¹) F. W. Taylor, On the Art of Cutting of Metals, A.S.M.E. Transactions, 1907.



Sekil 27 — Tornalamada kesme yüzü ve işleme yüzü

Karbür kalemlerde de durum esas itibariyle aynıdır. Bu kalemlerde aşınma iki türlü tezahür eder. Taban yüzünde kesme kenarına paralel bir aşınma şeridi teşekkül eder ve genişliği gittikçe artar. Talaş yüzünde ise diğer bir aşınma şeridi vücut bulur ve bu şerit tam körlemeye kadar yavaş yavaş büyür. Fakat ekseriya bu şerit yerine kesme



Şekil 28 — Sinterlenmiş karbür kalemlerde aşınma

kenarının hemen gerisinde bir çukur hâsil olur. Bu çukura *krater* denir. Krater eliptiktir; alanı ve derinliği gittikçe artar. Elipsin büyük ekseni kesme kenarına paraleldir (Şek. 28).

Kalem çalışırken taban aşınma seridi, talaş yüzündekine nazaran (mevcut ise) daha süratle büyür. Çalışmaya sonuna kadar devam edilirse ya krater büyüterek kesme kenarına dayanır ve kenarın kopmasına sebep olur (sünek malzeme işlenmesi hâli) veya taban aşınma şeridi nihayet o derece genişler ki sürtme dolayısıyla çıkan çok fazla ısı, kesme kenarını yakar ve harap eder (kırıcı malzeme işlenmesi hâli). Bu takım ömrünün sónudur. Çalışmaya gine devam edilirse kesme kuvvetlerinden eksenel ve radyal bileşenler harabiyetle beraber âni olarak büyük değerler alırlar. Radyal bileşen parçayı kalemden uzaklaştırarak paso derinliğinde ehemmiyetli düşmeliere yol açar, yani kalem adeta kesmeyi reddeder. Yanmış hale gelinceye kadar kullanılan bir kale-

min yeniden bilinmesi fazla zamana ve takım malzemesi için israf de-recesinde bir düzeltmeye yol açar. Bu sebeple en iktisadi yol takımı zamanında bilemektedir. Aşınma şeridi eni belli bir değere varınca kalem körlemmiş farzedilir. Çünkü kalemin aşınması parça çapının büyümesine ve yüzey düzgünlüğünün bozulmasına sebep olur. halbuki son pasolarda, istenen işe göre, çap farkı ve yüzey düzgünlüğündeki bozukluk belli bir haddi aşmamalıdır.

Umumiyetle kaba talaş almada takım ömrü, kesme kenarının son ve tam harabiyeti ile nihayet bulur; son pasolarda ise aşınma şeridi eni belli bir değere varınca kalem körlemmiş farzedilir. Çünkü kalemin aşınması parça çapının büyümesine ve yüzey düzgünlüğünün bozulmasına sebep olur. halbuki son pasolarda, istenen işe göre, çap farkı ve yüzey düzgünlüğündeki bozukluk belli bir haddi aşmamalıdır.

Deneysel gösteriyor ki, T zamanı, ister takım ömrünü (son harabiyet), ister belli aşınma derecesi müddetini göstersin, v kesme hızı ile T zamanı arasındaki bağıntı daima

$$v \cdot T = St$$

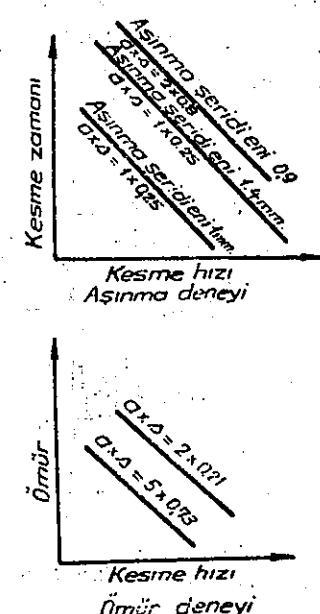
T ömr, veya
 T aşınma zamanı
şeklindedir, yani log-log koordinat sisteminde bir doğrudur; ve kesme şartları değiştirildiği takdirde biribirine平行 doğrular elde edilmektedir (Şek. 29).

Şekil 29 — Aşınma ve ömr de-neyeleri. a) Belli bir aşınma şeridi enine tekabül eden kesme zamanı ile kesme hızı bağıntısı, b) Kalemin tam harabiyet zamanına tekabül eden kalem ömrü ile kesme hızı bağıntısı.

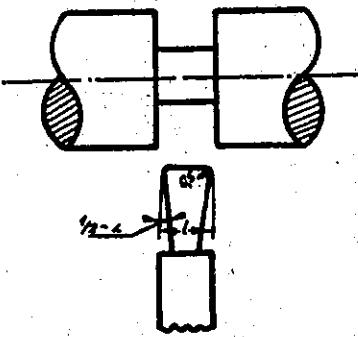
Görlüyor ki işleme şecline göre, yani kaba talaş, son paso, kesme, form verme vs. hallerinde takım ömrünün tarifi değişmektedir. Her işleme şeclinin icap ettiirdiği diğer şartlar da gözönüne alınırsa, işleme şecline tâbiyen (4) genel bağıntısının değişeceği kolaylıkla anlaşıllır. Bu sebeple kısmi bağıntılar da değişirler.

Kaba talaş kaldırma: Gaye parçadan birim zaman zarfında mümkün mertebe fazla talaş hacmi kaldırılmaktır; a) paso derinliği umumiyyetle (1—25) mm arasında s devir başına ilerlemesi (0,05—3) mm arasında oynar.

Son pasolar: Gaye, işlenen parçaya mümkün mertebe düzgün bir



yüzey sağlamak ve gerekli son boyutu vermektedir. Yüzey düzgünliği, kesme hızı arttıkça iyileştiğinden çok küçük bir q talaş kesiti ve buna bağlı olarak büyük bir kesme hızı ile çalışılır. Son pasolarda m umumiyetle ($0,1$ — $0,5$) mm ve s ise ($0,05$ — $1,5$) arasında değişir.



Şekil 30 — Kesme ve yarma

($0,05$ — $0,3$) mm arasında, l ise umumiyetle ($1,5$ — 20) mm arasında değişir. Kesme hali için v_{e0} kesme hızı, kaba talaş ve son pasolara göre, aynı devir başına ilerlemeler için takriben aynıdır. O halde kesme hızı

$$v_{e0} \approx \frac{C_v}{m_y} \quad (9)$$

şeklinde ifade edilebilir. Çelik için $y \approx 0,65$, dökme demir için $y \approx 0,40$ dir.

Form verme: (Şek. 31): Gaye, parçaya profili bir bıçağın şeklini vermektedir. Aynen kesme haline benzer. v_{e0} kesme hızı form vermede aynı ilerlemeler için kaba talaş haline göre aynı kesme şartları altında beşte birer düşer. m umumiyetle ($0,02$ — $0,3$) mm arasında, l ise (3 — 50) mm arasında değişir.

Kalem malzemesinin tesri: Bu tesri takribi olarak aşağıdaki tabloda görmek mümkündür:

Tablo 9. Takım malzemesinin tesri

C_v katsayılarının değişmesi
(kesme hızının değişmesi)

Takım malzemesi	Kaba talaş veya son pasolar	
	Çelik	Dökme demir
Hız çeliği:		
18—4—1	C_v	C_v
14—4—1	$0,90 C_v$	$0,90 C_v$
18—4—2	$1,04 C_v$	$1,05 C_v$
18—4—3	$1,15 C_v$	$1,15 C_v$
18—4—1 + % 4 Co	$1,20 C_v$	$1,20 C_v$
18—4—2 + % 10 Co	$1,35 C_v$	$1,35 C_v$
20—4—2 + % 18 Co	$1,40 C_v$	$1,40 C_v$
Karbonlu takım çeliği ($C=1,0$):		
S. Karbür:	$1/7 C_v$	$1/3 C_v$
Stellit:		
J metal	$1,4 C_v$	$1,8 C_v$
No. 2	$0,74 C_v$	C_v

İşlenen malzemenin tesri — İşlenme kabiliyeti: İşlenme kabiliyeti terimi İngilizcede (Machinability) ve Almancada (Zerspanbarkeit) kelime ile ifade edilir. Bu terim kesin olarak tarif edilmiş değildir. Bununla beraber genel mânası bizzat terimin ifade ettiği üzere, verilen bir iş parçası malzemesinin ne derece kolaylıkla işlendiğidir.

İşlenme kabiliyeti şüphesiz ki, talaş kaldırma faktörlerinin aldığı

değerlere göre değişir. Bununla beraber malzemeleri aynı işleme şartları altında birbirleri arasında mukayese etmek mümkündür.

İşlenme kabiliyetini ölçmek için esas tutulacak en mühim kriterler şunlardır:

1) Muayyen kesme şartları altında—diğer tabirle, (4) genel bağıntısındaki faktörlerin belli değerleri için—kalem ömrünün, veya muayyen kesme şartları altında kesme hızının büyülüklüğü.

Bu halde, kesme hızı veya takım ömrü ne derece büyükse, o malzemenin işlenme kabiliyetinin o derece iyi olduğu kabul edilir.

(2) Kesme kuvvetlerinin büyülüğu veya güç sarfiyatı.

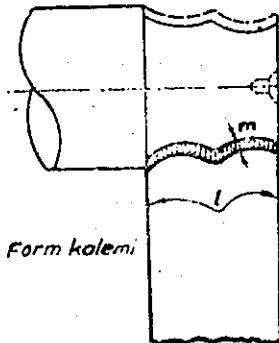
Muayyen kesme şartları altında, bir malzeme ne kadar az kesme kuvveti veya güç sarfiyatı ile işlenebiliyorsa, o malzemenin işlenme kabiliyetinin o derece iyi olduğu kabul edilir.

3) İş parçası üzerinde husule gelen yüzey düzgünlüğü derecesi.

Bu halde de muayyen kesme şartları altında o malzemenin yüzey düzgünlüğü ne derece iyi ise o malzemenin işlenme kabiliyetinin o derece iyi olduğu itibar edilir.

Bunlar arasında da en önemlisi 1 nci maddedir, yani takım ömrü veya kesme hızıdır. Bununla beraber kesme kuvvetinin ve güç sarfiyatının derecesi de büyük rol oynar, çünkü bu değerler büyük ise daha rafit ve daha büyük bir tezgâha lüzum vardır. Bu da tesis masraflarını artırır. Bundan başka işlenen parçaların yüzey düzgünlüğü, parçaların reddine sebep oluyorsa bu husus da maliyet üzerine tesir eder.

Sunu kaydedelim ki, belli bir malzeme işlendiği zaman elde edilen takım ömrü, güç sarfiyatı ve yüzey düzgünlüğü, talaş kaldırma faktörlerine tâbi olarak değişir. Ayrıca bir malzeme grubunun, meselâ takım ömrü esas tutularak talaş kaldırma faktörlerinin muayyen bir değer takımı için, işlenebilme kabiliyetlerini sıralamış olalım. Şayet talaş kaldırma faktörlerinin değerleri değiştirilirse bu sira her zaman aynı kalmasın. İşte mevcut malzemeyi işlenme kabiliyetine göre kesin olarak sıra-



Sekil 31 — Form verme

lamak bu bakımından mümkün değildir. Bununla beraber normal işleme şartları için aşağıda görüleceği üzere takribî de olsa bir sıralama yapmak mümkündür.

Relatif işlenme kabiliyeti: Bu kabiliyet, diğer talaş kaldırma faktörlerinin aynı kalması şartıyla, belli bir takım ömrü için, kaba talaş almada malzemelerin kesme hızlarını mukayese etmek suretiyle ölçülür. Mukayese malzemesi olarak umumiyetle işlenmesi en güç, yani muayyen bir takım ömrü, meselâ 60 dakika için en küçük kesme hızını icap ettiren bir malzeme esas alınır ve diğer malzemelerin aynı talaş kaldırma şartları altındaki kesme hızları bu hız'a nisbet edilir, yani bölünür. Böylece relatif işlenme kabiliyetlerini ifade eden bir takım rakamlar elde edilir.

Bazan da işlenme kabiliyetleri, kesme hızı en büyük bir malzemenin yüzdesi olarak verilir. Meselâ, bir malzemenin izaffî işlenme kabiliyeti % 50 demek bu malzemeyi, talaş kaldırma faktörlerinin aynı değerleri için, nisbet malzemesinin kesme hızına nazaran yüzde elli nisbetinde bir kesme hızı ile işlemek mümkündür demektir.

Görlüyük ki, relatif işlenme kabiliyeti, netice itibariyle relatif kesme hızından ibarettir ve meselâ (6) bağıntısındaki C, kat sayılarını mukayese ederek bulunabilir.

Sunu kaydedelim ki, relatif işlenme kabiliyetini adedî olarak tesbit için genel bir kaide yoktur ve muhtelif teknik literatürde rastlanan relatif işlenme kabiliyetleri ayrı ayrı mütalea edilmelidir.

Misal olarak Tablo 10 u veriyoruz.

Evvelice de belirttiğimiz gibi, relatif işlenme kabiliyetlerini belirten rakamlar oldukça takribidirler. Buna sebep aynı cins malzeme gurubu içinde dahi ϵ_c değerlerinin değişebilmesidir. ϵ_c değerleri ise log-log koordinat sisteminde $v_c = f(q)$ eğrisinin eğimini muayyen kılar. O halde ϵ_c lerin farklı olması halinde, iki malzemeden birinin diğerine nazaran relatif işlenme kabiliyeti, q talaş kesitinin değerine tabi olarak değişebilir. Aynı sebep dolayısıyle karakter ve cins itibariyle farklı madenlerin relatif işlenme kabiliyetleri mukayese edilemez. Bunlar ancak kendi aralarında mukayese edilebilirler. Meselâ, alüminium alaşımları, çelikler, pirinçler, magnezium alaşımları gibi.

Sertik, kopma mukavemeti ve relatif işlenme kabiliyeti: Bir çok malzemenin Brinell sertliği ile kopma mukavemeti arasında takribî bir

σ	kopma	C	Cr	Ni	Va	Mn	S	Durum	İşli İşlem	İşlenme kabiliyeti
32		1,0-1,4	—	—	—	11,0-14,0	—	Sıcak dövülmüş	—	1,0
46,5		0,15-0,25	—	—	—	0,30-0,60	0,055	Sıcak haddelenmiş	—	6,0
73		0,45-0,55	—	—	—	0,60-0,90	0,055	Sıcak haddelenmiş	—	2,9
91		0,45-0,55	—	—	—	0,60-0,90	0,055	—	(Su verilip tırtıltan yapılmış)	1,9
65		0,90-1,05	—	—	—	0,60-0,90	0,055	—	Tırtıltan yapılmış	2,4
62		0,15-0,25	0,60	1,25	—	0,30-0,60	—	Sıcak haddede.	—	3,4
85		0,45-0,55	0,60	1,25	—	0,60-0,90	—	—	Normalize	2,1
68		»	»	»	—	»	—	—	—	3,0
122		»	»	»	—	»	—	—	(Su verilmiş, tırtıltan yapılmış)	1,5
—		0,45-0,55	1,0	—	0,18	—	—	—	Tırtıltan yapılmış	2,9
160		»	—	—	«	—	—	—	(Su verilmiş, tırtıltan yapılmış)	1,1
60		0,15-0,25	—	—	3,50	—	0,30-0,60	0,50	Sıcak haddede.	—
73		»	—	—	»	—	»	0,50	Sıcak şekil veril.	—
90		0,45-0,55	—	—	3,50	—	0,40-0,90	—	—	—
112		»	—	—	»	—	»	—	(Su verilmiş, tırtıltan yapılmış)	1,9

münasebet mevcuttur. Aynı şekilde, bu gibi malzemelerin Brinell sertliği veya kopma mukavemeti ile relativ işlenme kabiliyeti arasında takribi bir münasebet kurmak mümkündür. Genel olarak, bir malzemenin Brinell sertliği veya kopma mukavemeti ne kadar büyüğse o malzemenin relativ işlenme kabiliyeti, yani relativ kesme hızı, o derece düşüktür. Nitekim (6) münasebetindeki v_{es} kesme hızları, daha doğrusu C_r katsayıları Tablo 5 ve 6 da kopma mukavemeti ve Brinell sertliklerine göre verilmiştir.

Bununla beraber, aynı kopma mukavemeti veya Brinell sertliğine malik iki malzemenin işlenme kabiliyeti büyük farklar gösterebilir. Buna relativ işlenme kabiliyetini ele alarak misal verelim (1) :

S.A.E. 1112 çeliği, soğuk haddelenmiş : $C : 0,08-0,16$, $Mn : 0,60-0,90$, $S : 0,10-0,20$; kopma mukavemeti $\sigma_e = 62 \text{ kg/mm}^2$; akma mukavemeti $\sigma_a = 53 \text{ kg/mm}^2$; uzama 50 mm de % 20; alan büzülmesi % 45; Brinell sertliği 187 ;

Kalem: 18—4—1, $r = 1,6 \text{ mm}$

$$C_r = 66$$

S.A.E. X 1112 çeliği, soğuk haddelenmiş : $C : 0,08-1,6$, $Mn : 0,60-0,90$, $S : 0,20-0,30$; kopma mukavemeti $\sigma_e = 62 \text{ kg/mm}^2$; akma mukavemeti $\sigma_a = 53 \text{ kg/mm}^2$; uzama 50 mm de % 20; alan büzülmesi % 45; Brinell sertliği 183 ;

Kalem: 18—4—1, $r = 1,6 \text{ mm}$

$$C_r = 90$$

S.A.E. X 1020 çeliği, soğuk haddelenmiş: $C : 0,15-0,25$, $Mn : 0,70-1,00$, $S : 0,055 \text{ max.}$; $\sigma_e = 60 \text{ kg/mm}^2$; $\sigma_a = 56 \text{ kg/mm}^2$; uzama 50 mm de % 6; alan büzülmesi % 57; Brinell 156; kalem 18—4—1, $r = 1,6 \text{ mm}$

$$C_r = 50$$

S.A.E. 2315 çeliği, soğuk haddelenmiş: $C : 0,10-0,20$, $Nikel : 3,25-3,75$, $Mn : 0,30-0,60$; $\sigma_e = 61 \text{ kg/mm}^2$; $\sigma_a = 55 \text{ kg/mm}^2$; uzama 50 mm de % 17; alan büzülmesi % 61; Brinell 192; kalem 18—4—1, $r = 1,6 \text{ mm}$

$$C_r = 30$$

Bu dört halde de kuru olarak çalışılmış, kesme açıları ve sekil bakımından tamamiyle aynı olan 18—4—1 hız çeliğinden bir kalem kullanılmıştır. Kalemde arka meyil 8° , yan meyil 14° , x kesme kenarı açısı 90° dir.

(1) «Manual on cutting of Metals, A. S. M. E. 1939» a istinaden.

Kopma mukavemetleri eşit olan bu dört malzeme kendi aralarında sıralanırsa relatif işlenme kabiliyeti olarak şu sonuçlar bulunur:

S. A. E. 2315	1
S. A. E. X 1020	1,7
S. A. E. 1112	2,2
S. A. E. X 1112	3,0

Buna benzer bir misal dökme demirler için de verilebilir: Meselâ, 170 Brinell sertliğinde adı bir dökme demir, 240 Brinell'lik bir nikel-krom dökme demirinden daha zor işlenebilir.

Relatif işlenme kabiliyeti üzerinde kimyevi terkibin tesiri (¹): Bir madeni teşkil eden alaşım elemanlarının takım ömrü (veya relatif işlenme kabiliyeti) üzerindeki tesirleri muhtelifdir. Diğer malzeme için henüz az bilinmekle beraber, çeliğe katılan elemanların relatif kesme hızı üzerindeki tesirleri genel olarak belliidir. Bu tesir kopma mukavemeti veya Brinell sertlikleri eşit kalmak şartıyla mütalea edilmelidir.

Karbonun tesiri : % 0,1—0,3 arasında C'nun artışı, relatif kesme hızını orantılı olarak az miktarda artırmaktadır. % 0,3—0,9 arasında ise relatif kesme hızı, sıcak haddelenmiş, dövülmüş veya normalize edilmiş halde, karbon artışı ile orantılı olarak az miktarda düşmekte ve tavlanmış halde bilekis artmaktadır. 300 Brinell'in üstünde su verilmiş halde ise C oranı ne olursa olsun bir tesir görülmemektedir.

Manganezin tesiri: AISI ve göre Manganez 0,25—2,0 oranları arasında relatif kesme hızı üzerinde menfi tesir yapmaktadır. Halbuki (Manual on cutting of Metals) daki neticeler manganezin relatif kesme hızını, orantılı olarak artırdığını göstermektedir.

Fosfor, 0—0,15 oranları arasında müsbat tesir yapmakta, yani relatif kesme hızını orantılı olarak artırmaktadır.

Kükürt, 0—0,3 oranları arasında orantılı olarak gayet kuvvetli müsbat tesir yapmaktadır.

Silisium, 0—2,0 arasında orantılı olarak zayıf bir menfi tesir yapmaktadır.

Krom, 0—1,10 arasında orantılı olarak zayıf bir menfi tesir göstermektedir.

Nikel'in tesiri, 0—5,0 arasında orantılı olarak gayet kuvvetli şekilde menfidir.

Molibden, 0—0,75 arasında orantılı olarak orta derecede menfi tesir yapmaktadır.

(¹) Tool Engineers Handbook, Mc. Graw - Hill, New York, 1949

Vanadium'un relatif kesme hızına tesiri yoktur. Yalnız tam tavlanmış çeliklerde pek kuyvetli menfi bir tesir gösterir.

Relatif işlenme kabiliyeti üzerinde mikrostruktur'ün tesiri: Genel olarak bünye içinde sert elemanlar mevcutsa kalem ömrü düşer ve bünye içindeki kristallerin büyülüğu arttıkça kalem ömrü artar. Soğuk şekil verme, umumiyetle müsbat tesir yapmaktadır.

Otomatik çelikleri: Bu çeliklere Almanca *Automatenstahl* ve İngilizce *Free-cutting steel* denir. İşlenme kabiliyetleri fevkâlâde iyi olan çeliklerden ibarettirler. Bu çelikler otomatik tezgâhlar ve revolver tornalar da işlenirler. Özellikleri şunlardır:

1. v_c , kesme hızı yüksektir.

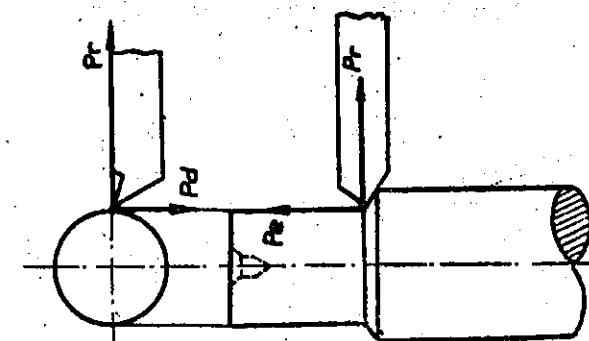
2. İşlenen parçanın yüzel durumu, bu bakımdan başka bir maa meleye tâbi tutulmaya lüzum göstermeyecek kadar temizdir.

3. Çikan talaş kısa kırıcıdır, dolaşma ve tikanma tevlit etmez.

4. Kesme kuvvetleri küçüktür.

Bu çeliklerde işlenme kabiliyetini artırmak için kükürt oranı çok yüksektir ve % 0,30'u bulur. Aynı maksatla fosfor oranı da nisbeten yüksektir. Son zamanlarda işlenme kabiliyetini artırmak üzere küçük oranlarda kurşun vs. ilâvesinin tesirleri de araştırılmaktadır.

Kesme kuvvetleri: Kesme kuvvetleri talaş almada, talaşı kesmekten, talaşa şekil değiştirmekten ve talaş ile takımın bîlhassa talaş yüzü arasındaki sürtmeden ileri gelir (Şek. 32). P_c kesme kuvveti bir



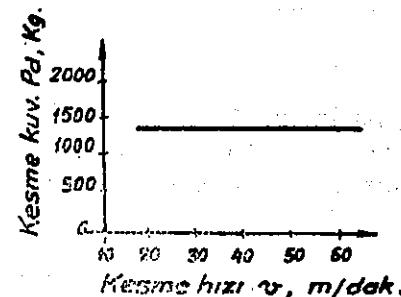
Şekil 32 — Kesme kuvvetinin üç bileşeni

vektör olarak (siddet ve yön) kesme şartlarına tâbidir ve birbirine dik üç bileşene ayrılr: Eksenel bileşen P_c (ilerleme kuvveti); radyal bileşen P_r (kalem kuvveti); düşey bileşen P_d (asıl kesme kuvveti). Bu bileşenlerin doğrultuları tezgâhin ana hareket doğrultuları ile aynıdır. Bu

Üç bileşenden en önemlisi P_d düşey bileşenidir, diğerleri nisbeten küçüktürler. Bu sebeple ilerde kesme kuvveti tâbiri ile daima P_d düşey kuvvetini kastedeceğiz.

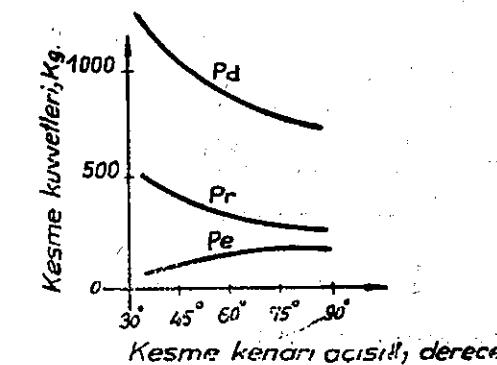
Kesme kuvveti üzerinde kesme hızının tesiri pek azdır ve ihmali edilebilir (Şek. 33).

Kesme kuvvetine kesme sıvısı kullanıp kullanılmamasının tesiri de cüz'ıdır. Talaş açısı ve kesme kenarı açısı büyündükçe kesme kuvveti düşer (Şek. 34).

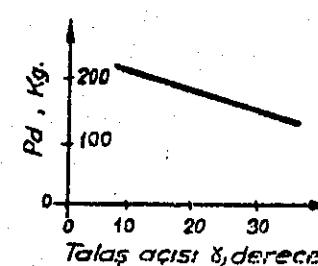


Şekil 33 — Belirli kesme şartları altında kesme kuvvetinin kesme hızına göre değişmesi, takriben yatay bir doğrudan ibarettir. Hakikatte kesme kuvveti, kesme hızı arttıkça cüz'i miktarda düşer.

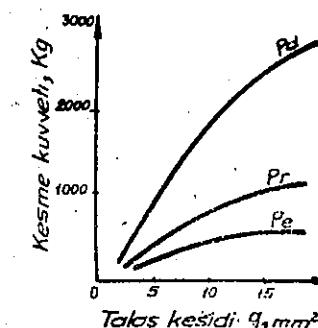
Talaş kesitinin, kesme kuvveti üzerindeki tesiri çok büyüktür. Kesme kuvveti, $q = a \cdot s$ talaş kesiti arttıkça, degressif olarak (yani azalarak)



Şekil 35 — Belirli kesme şartları altında kesme kuvvetinin x açısına göre değişmesi



Şekil 34 — Belirli kesme şartları altında, kesme kuvvetinin talaş açısına göre değişmesi



Şekil 36 — Belirli kesme şartları altında kesme kuvvetlerinin talaş kesitine göre değişmesi

artar (Şek. 36). Bu sebeple k_s işaretini ile gösterdiğimiz, birim talaş kesiti başına (mm^2 başına) düşen kesme kuvveti, talaş kesiti büyündükçe düşer. Tablo 4 de s ilerlemesine tâbi olarak k_s değerleri verilmektedir. Meselâ $50 kg/mm^2$ lik bir çelik halinde, $s = 0,1 mm$ ise $1 mm^2$ talaş kesiti için kesme kuvveti (k_s) 400 kg olduğu halde, $s = 3,2 mm$ ise $k_s = 80$ kg'a düşmektedir. k_s değeri a paso derinliği ve s ilerlemesi arttıkça düşmekle beraber, s in tesiri a ya göre çok daha fazladır. Bu sebeple Tablo 4 de a nin tesiri ihmali edilmiştir.

Kronenberg'e göre kesme kuvveti şu bağıntı ile ifade edilebilir:

$$P_d = k_s \cdot q \quad (10)$$

$$k_s = \frac{C_{k_s}}{\epsilon_{k_s} \sqrt{q}} \quad (11)$$

Burada,

P_d : düşey kesme kuvveti, kg

q : talaş kesidi, mm^2

k_s : $1 mm^2$ ye düşen kesme kuvveti ($k_s = \frac{P_d}{q}$), kg/mm^2

$C_{k_s} \cdot q = a \cdot s = 1 mm^2$ talaş kesiti halinde kesme kuvveti, kg. Bu değer kesme şartlarına göre değişir, başlıca işlenen malzemeye tâbidir. ϵ_{k_s} : kesme şartlarına tâbi bir üs.

Takribi C_{k_s} ve ϵ_{k_s} değerleri tablo 11 de verilmiştir.

Tablo. 11

Takribi C_{k_s} ve ϵ_{k_s} değerleri

	Çelik Kopma mukavemeti, kg/mm^2				Dökme demir Brinell sertliği		
	50	60	70	80	100	140	180
C_{k_s}	245	285	330	370	75	85	100
ϵ_{k_s}			5,1				7,3

Tezgâh gücü, kesme hızı, talaş kesiti, kesme kuvveti arasındaki bağıntı ve neticeler :

A) Tezgâhın η verimi ve N gücü verilmiş olsun. Kalem ömrü 60 dakika olmak üzere tezgâhı tam yükleyecek talaş kesitini bulalım :

$$\eta \cdot N = \frac{P_d \cdot v}{60 \cdot 75} \quad (12)$$

$$\eta \cdot N = \frac{1}{4500} \cdot q \cdot k_s \cdot v_{eo}$$

$$k_s = \frac{C_{ks}}{\sqrt{q}} = C_{ks} \cdot q^{-\frac{1}{2}} \quad \text{ve} \quad v_{eo} = \frac{C_v}{\sqrt{q}} = C_v \cdot q^{-\frac{1}{2}} \quad (13)$$

O halde,

$$\eta \cdot N = \frac{C_v \cdot C_{ks}}{4500} \cdot q^{1 - \frac{1}{\varepsilon_{ks}} - \frac{1}{\varepsilon_v}}$$

bulunur. Eğer

$$1 - \frac{1}{\varepsilon_{ks}} - \frac{1}{\varepsilon_v} = \alpha \quad (14)$$

derek

$$\eta \cdot N = \frac{C_v \cdot C_{ks}}{4500} \cdot q^\alpha$$

veya

$$q^\alpha = \frac{4500}{C_v \cdot C_{ks}} \cdot \eta \cdot N \quad (15)$$

olur. Logaritme alırsak,

$$\log q = \frac{1}{\alpha} (\log \frac{4500}{C_v \cdot C_{ks}} + \log \eta + \log N)$$

bulunur, q yardımı ile v_{eo} kesme hızı hesap edilir.

Bulunan bu q kesiti ve v_{eo} kesme hızı ile çalışırsa, birim zamanda çikan talaş hacmi olan $\delta = v \cdot q \text{ cm}^3/\text{dak}$ debisi umumiyetle düşük bir değer verir. Şunu hatırlatalım ki, tablolardan v_{eo} veya v_{eo} veya v_{eo} i vermesi demek muhakkak bu kesme hızları ile çalışılacak manasına gelmez. Bilakis göz önünde bulundurulacak ilk nokta $\delta = v \cdot q$ debisinin maksimum olmasıdır. Bu husus ayrıca birim talaş hacmi başına düşen güç sarfiyatının minimum olmasını sağlar.

Tezgâhın η verimi ve N gücü belli olsun. Bu gücü tamamen harcamak üzere δ talaş debisinin hangi şartlar altında, yani v ve q nün hangi değerleri için maksimum olduğunu ariyalımlı :

$$\eta \cdot N = \frac{1}{4500} \cdot q \cdot k_s \cdot v$$

$$\delta = v \cdot q \quad (16)$$

dir. O halde

$$\eta \cdot N = \frac{1}{4500} \cdot k_s \cdot \delta = \frac{1}{4500} \cdot C_{ks} \cdot q^{\frac{1}{\varepsilon_{ks}}} \cdot \delta$$

veya

$$\delta \cdot q^{\frac{1}{\varepsilon_{ks}}} = 4500 \cdot \frac{\eta \cdot N}{C_{ks}} = St \quad (17)$$

elde edilir. Logaritme alırsak, C_1 ikinci taraftaki sabitin değeri olmak üzere

$$\log \delta = \frac{1}{\varepsilon_{ks}} \cdot \log q = \log C_1$$

veya

$$\log \delta = \frac{1}{\varepsilon_{ks}} \log q + \log C_1 \quad (18)$$

bulunur.

(17) veya (18) bağıntısından açıkça görüleceği üzere q talaş kesiti arttıkça, güç sarfiyatı aynı kalmak üzere, tezgâhın birim zamanda çıkardığı δ talaş debisi artar.

O halde şu neticeye varırız ki, bilhassa kaba talaş kaldırında talaş kesitini mümkün mertebe büyük seçmek lazımdır. q talaş kesiti seçildiğine göre kullanılacak v kesme hızı şu bağıntı yardımıyle hesaplanır :

$$v_{T,q} = 4500 \cdot \frac{\eta \cdot N}{q \cdot k_s} = 4500 \cdot \frac{\eta \cdot N}{C_{ks}} \cdot q^{\frac{1}{\varepsilon_{ks}} - 1} \quad (19)$$

Kalem ömrü T ise

$$v_{T,q} \cdot T^n = v_{ss,q} \cdot 60^n \quad \text{ve} \quad v_{ss,q} = \frac{C_v}{\sqrt{q}} \text{ m/dak} \quad (20)$$

bağıntıları veya

$$T^n = \frac{1}{v_{T,q}} \cdot \frac{C_v}{\sqrt{q}} \cdot 60^n \quad (21)$$

bağıntısı ile belirli olur. (21) de q değeri seçilen talaş kesitinden ibarettir.

(21) deki denklemlerle (19) dan $v_{T,q}$ değeri konursa, takım ömrü

$$T^n = \frac{C_v \cdot C_{ke} \cdot 60^n}{4500 \cdot \eta \cdot N} \cdot q^{1 - \frac{1}{\epsilon_v} - \frac{1}{\epsilon_{ke}}} \text{ dakika} \quad (22)$$

bulunur.

$$\frac{C_v \cdot C_{ke} \cdot 60^n}{4500 \cdot \eta \cdot N} = C, \quad (23)$$

vazeden ve logaritme alırsak

$$\frac{1}{n} \cdot \log T = \left(1 - \frac{1}{\epsilon_v} - \frac{1}{\epsilon_{ke}} \right) \cdot \log q + \log C, \quad (24)$$

elde edilir.

(18) ve (24) bağıntılarından görülmektedir ki, tezgâhın kullanılabilir $\eta \cdot N$ gücünü tamamen harcamak şartıyla, q talaş kesiti ne kadar büyük seçilirse δ talaş debisi ve T takım ömrü o derece büyümektedir.

q talaş kesitinin seçimi ise şu şartlar göz önünde bulundurularak yapılır :

a) q büyütükçe kesme kuvvetleri de büyütüleceğinden talaş kesiti parçanın, iżzumuna göre, fazla deformasyon yapmayacağı kadar seçilir.

b) (19) bağıntısı göz önüne alınırsa, tezgâhta mevcut en küçük kesme hızı (parça çapına tâbi olarak), kullanılabilecek en büyük q talaş kesitini verir. v kesme hızı sıfır yaklaştıkça q gayet büyük değerler alır.

c) Bazan, parça üzerinde kaldırılacak talaş derinliği küçük ve belirli olur. Bu halde talaş kesiti bu derinliğe göre seçilir.

d) Parçada yüzey düzgünliği bahis konusu ise, v arttıkça yüzey düzgünliği artacağından v gereğine göre seçilerek (19) dan q tayin edilir. q böylece belli olunca (18) den δ debisi ve (24) den T takım ömrü bulunabilir.

B) Tezgâhin N gücü çalışma şartlarını sınırlamamak kadar büyük etsün. q talaş kesitinin A maddesindeki hususlar göz önüne alınarak tesbit edildiğini farzedelim. q sabit olduğuna göre, v ve T birbirine, C bir sabiti göstermek üzere,

$$v \cdot T^n = C \quad (25)$$

bağıntısı ile bağlıdır. O halde v kesme hızı ne kadar büyük alınırsa T ömrü o derece düşer. Ayrıca v arttıkça

$$\eta \cdot N = \frac{q \cdot k_e \cdot v}{4500}$$

bağıntısı sebebiyle sarfedilen N gücünden de artar. Fakat yukarıda tezgâhın gücünün yeter olduğunu kabul etmişlik. Güç bakımından bir zorluk olmadığına göre acaba v ve T yi nasıl seçmeliyiz?

v kesme hızı ne derece büyük alınırsa $\delta = v \cdot q$ talaş debisi o derece artar ve birim zaman zarfında işlenen parça sayısı da çoğalır, dolayısıyla parça maliyeti düşmüş olur. Fakat kesme hızını haddinden fazla artırırsak bu defa (25) bağıntısı dolayısıyla takımın T ömrü çok düşer ve takımı çok sık sökmek, bilemek, yerine takarak ayarlamak ıcap eder ki, bu da bir masraf demek olduğundan parça maliyetinin azalacağı yerde çoğalmasına sebep olabilir. Bu muhakeme gösteriyor ki, takım ömrü için, parça başına maliyeti asgarı kılan bir değer mevcuttur.

Hesabımızı yapabilmek için aşağıdaki notasyonları kabul edelim :

v = kesme hızı (m/dak)

T = takım ömrü (dak)

n = kesme şartlarına tâbi olarak az değişen adedi bir değer.

U_t = tezgâhı çalıştırılan işçinin saat başına ücreti ($lira/saat$)

U_y = daima o tezgâh ile meşgul yardımcıların saat başına ücreti

N = yardımcıların sayısı

U_a = tezgâhı ayarlıyan ustannın ücreti ($lira/saat$)

U_b = takım bileyici işçinin ücreti ($lira/saat$)

- U_a = takıma ilkel şekil veren ustanın ücreti (*lira/saat*)
 U_b = takıma ilkel şekil vermede yardımcıların ücreti (*lira/saat*)
 G_t = tezgâh işçisinin ve yardımcılarının ücretlerinden ayrı olarak, sahibleri başına düşen genel masraf payı (*lira/saat*)
 G_a = tezgâh ayarlıyan ustanın payına düşen genel masraf payı (*lira/saat*)
 G_b = bileyicinin payına düşen genel masraf payı (*lira/saat*)
 G_d = takıma ilkel şekil veren usta ve yardımcılarının payına düşen genel masraf payı (*lira/saat*)
 M_t = tezgâhin birim çalışma zamanı başına düşen bütün masraflar (amortisman, bakım, genel masraf, cereyan, yağ sarfiyatı vs.) (*lira/saat*)
 M_b = bileme tezgâhinin birim çalışma zamanı başına düşen bütün masraflar (*lira/saat*)
 M_s = ilkel şekil vermede kullanılan çekiç ve fırının birim çalışma zamanı başına düşen bütün masraflar (*lira/saat*)
 t_a = bir takımı değiştirmek ve ayarlamak için gerekli zaman (*dak*)
 t_b = bir takımı bilemek için gerekli zaman (*dak*)
 t_d = bir takıma ilkel şekil vermek için gerekli zaman (*dak*)
 f = bir takıma her ilkel şekil vermeden sonra yapılabilecek bileme sayısı
 P = takımın bir defa bilenmesi masrafı (*lira*)

H = bir parçanın tezgâha bağlanması, çözülmesi, takımın parçaya yanaştırılması masrafı (*lira/parça*). Belli bir parça için işleme şartları aynı tutulursa H masrafı da sabittir.

Bir parçanın imali için gerekli masrafı hesap etmek üzere her ameliyeyi teker teker göz önüne alalım ⁽¹⁾:

Evvelâ bir parçanın tezgâhta işlenmesi sırasında yapılan masrafı bulalım: Birim zamanda işlenebilecek parça sayısı m ise bu sayı, işleme şartları aynı kaldığından kesme hızı v ile mütenasiptir, yani A bir sabit olmak üzere $m = A \cdot v$ parça/*saat* dir. Bir parçanın işlenmesi için geçen zaman (Bak: 25 bağıntısı)

⁽¹⁾ Manual on Cutting of Metals, A. S. M. E. New York, 1939

$$\frac{60}{m} \cdot \frac{60}{A \cdot v} \cdot A \cdot \frac{60}{\frac{C}{T^{\frac{1}{n}}}} \cdot \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}} \text{ dak.}$$

olur. O halde bir parçanın işlenme masrafı

$$M_t = \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}} \cdot \left[\frac{1}{60} \left[U_t + N \cdot U_b + (N+1) G_t + M_t \right] \right] = \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}} \cdot \Sigma_t \text{ lira}$$

bulunur.

Parça başına takımın değiştirilmesi ve ayarlanması masrafına gelince, bir parçanın işleme zamanı 60 · m olduğuna, takım ömrü T olduğuna göre, bir parçanın işlenmesi sırasında takımın bilenme sayısı

$$\frac{60}{m} \cdot \frac{1}{T} = \frac{60}{A \cdot v \cdot T} \cdot \frac{60}{A \cdot C \cdot T^{1-\frac{1}{n}}} = \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}-1}$$

olacaktır, O halde parça başına değiştirme ve ayarlama masrafı

$$M_s = \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}-1} \cdot \left[\frac{t_a}{60} (U_a + G_a + M_s) \right] = \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}-1} \cdot \Sigma_s \text{ lira}$$

bulunur.

Parça başına takım bileme masrafı ise

$$M_b = \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}-1} \cdot \left[\frac{t_b}{60} (U_b + G_b + M_b) \right] = \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}-1} \cdot \Sigma_b \text{ lira}$$

büsunur.

Parça başına takıma ilkel şekil verme masrafı

$$M_t = \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}-1} \cdot \left\{ \frac{1}{f} \left[\frac{t_a}{60} (U_a + U_b + 2G_d + M_d) \right] \right\}$$

$$= \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}-1} \cdot \Sigma_t \text{ lira}$$

olur.

Parça başına takım malzemesi masrafı ise

$$M_s = \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}-1} \cdot P \text{ lira}$$

olur. O halde parça başına toplam masraf :

$$M = H + M_t + M_s + M_d + M_b = H + \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}} \cdot \Sigma_t$$

$$+ \frac{60}{A \cdot C} \cdot T^{\frac{1}{n}-1} \cdot (\Sigma_a + \Sigma_b + \Sigma_d + P) \quad (26)$$

olacaktır. M maliyetinin T takım ömrüne tâbi olduğu görülmeye. M maliyetinin T takım ömrünün hangi değeri için asgari olduğunu bulmak için T ye göre türev alarak sıfır eşit kılsak

$$\frac{dM}{dT} = 0 + \frac{60}{A \cdot C} \cdot \frac{1}{n} \cdot T^{\frac{1}{n}-1} \cdot \Sigma_t +$$

$$\frac{60}{A \cdot C} \cdot \left(\frac{1}{n} - 1 \right) \cdot T^{\frac{1}{n}-2} \cdot (\Sigma_a + \Sigma_b + \Sigma_d + P) = 0$$

veya

$$\frac{1}{n} \cdot \Sigma_t \cdot T_{ek}^{\frac{1}{n}-1} = \left(1 - \frac{1}{n} \right) \left(\Sigma_a + \Sigma_b + \Sigma_d + P \right) \cdot T_{ek}^{\frac{1}{n}-2}$$

veya

$$\Sigma_t \cdot T_{ek} = (n-1) \cdot (\Sigma_a + \Sigma_b + \Sigma_d + P) \quad (27)$$

bulunur. Bu münasebet gösteriyor ki, bir takım ömrü süresince tezgâhın usta, yardımcı, amortisman, bakım, güç, yağ ve saire masrafları toplamı, takımın bir defa için ayarlarına, bilenme, ilkel şekil verme, takım malzemesi masrafları toplamının $(n-1)$ misli isə en ekonomik çalışma temin edilmiş olur. Bu en ekonomik halde takım ömrü

$$T_{ek} = (n-1) \cdot \frac{1}{\Sigma_t} \cdot (\Sigma_a + \Sigma_b + \Sigma_d + P) \quad (28)$$

veya

$$\frac{t_a}{60} \left(U_a + G_a + M_t \right) + \frac{t_b}{60} \left(U_b + G_b + M_b \right) +$$

$$\frac{t_d}{60} \cdot \frac{1}{f} \cdot (U_d + U_b + 2G_d + M_d) + P$$

$$T_{ek} = (n-1) \cdot \frac{1}{\frac{60}{60} \left[U_t + N \cdot U_s + (N+1) G_t + M_t \right]} \text{ dak}$$

münasebeti yardımıyle hesaplanabilir.

Tatbikat 1. Bir torna tezgâhında takımını bizzat tornacı biliyor ve ayağılırsa, yardımcısı yoksa, takma uçlu hız çeliğinden bir takım kullanıyorsa ve dolayısıyla ilkel şekil verme masrafı yoksa yukarıdaki değerler takiben :

$$U_t = U_b = U_s = 1,2 \text{ lira/saat} \quad M_t = \frac{18000 \text{ TL}}{15 \text{ sene} \times 300 \text{ gün} \times 8 \text{ saat}} = 0,5 \text{ lira/saat}$$

$$G_t = G_a = G_b = 1,2 \text{ lira/saat} \quad M_b = 0,25 \text{ lira/saat}$$

$$t_a = 5 \text{ dak} \quad P = \frac{5 \text{ lira}}{50 \text{ bileme}} = 0,1 \text{ lira}$$

$$t_b = 2 \text{ dak}$$

mertebedindedirler. O halde

$$\Sigma_t = 0,05 \text{ lira/dak}$$

$$\Sigma_a = 0,24 \text{ lira}$$

$$\Sigma_b = 0,09 \text{ lira}$$

$$\Sigma_d = 0$$

bulunur. Netice olarak takım ömrünün

Tatbikat 3.

$$\text{Toplam } T = 7 \cdot \frac{1}{0,05} \cdot (0,24 + 0,09 + 0,10) \approx 60 \text{ dak}$$

olarak seçilmesi en iktisadi işlemeyi temin edecektir.

Tatbikat 2. Tezgâhı bir işçi çalıştırın ve ayarlasın, takıma bir yardımcı ile bir işçi döverek ilkel şekil versin ve takım takımhane'de bir bileyici tarafından bilensin. Ayrıca, aşağıdaki değerlerin cari olduğunu farzedelim :

$$U_a = U_t = 1,00 \text{ lira/saat} \quad G_a = G_t = 1,80 \text{ lira/saat} \quad M_b = 0,50 \text{ lira/saat} \quad f = 20$$

$$U_b = 2,00 \Rightarrow G_b = 1,80 \Rightarrow M_d = 1,00 \Rightarrow n = 8$$

$$U_d = 2,00 \Rightarrow G_d = 1,80 \Rightarrow t_a = 1,5 \text{ dak} \quad P = 0,10$$

$$U_k = 1,50 \Rightarrow M_t = 1,00 \Rightarrow t_b = 2,5 \Rightarrow$$

$$t_d = 5 \Rightarrow$$

$$T_{ek} = (8 - 1) \frac{1,5 \cdot 4,60 + 2,5 \cdot 4,30 + 0,25 \cdot 8,10 + 0,1}{4,60} \text{ dak}$$

veya

$$T_{ek} = 7 \cdot \frac{19,82}{4,60} \approx 30 \text{ dak}$$

bulunur.

Tatbikat 3. Bir revolver torna tezgâhının çalıştırılmasında ortalama aşağıdaki değerlerin cari olduğunu farzedelim :

$$U_a = U_t = 2,00 \text{ lira/saat} \quad G_b = 2,00 \text{ lira/saat} \quad t_a = 30 \text{ dak}$$

$$U_b = 2,00 \Rightarrow M_t = 1,00 \Rightarrow t_b = 4 \Rightarrow$$

$$G_d = G_t = 2,00 \Rightarrow M_b = 0,50 \Rightarrow P = 0,2 \text{ lira} \\ n = 8$$

$$T_{ek} = 7 \cdot \frac{15 \cdot 5 + 4 \cdot 4,5 \cdot 0,2}{5} = \frac{7 \cdot 93,2}{5} \text{ dak}$$

veya

$$T_{ek} \approx 130 \text{ dak}$$

bulunur.

Tatbikat 4. Otomatik torna hâli :

$$U_a = 3,00 \text{ lira/saat} \quad G_t = 1,00 \text{ lira/saat} \quad t_a = 30 \text{ dak}$$

$$U_t = \frac{3,00}{3} = 1,00 \Rightarrow G_b = 2,00 \Rightarrow t_b = 10 \Rightarrow$$

$$U_b = 2,00 \Rightarrow M_d = 1,50 \Rightarrow P = 0,3 \text{ lira}$$

$$G_d = 2,00 \Rightarrow M_b = 0,50 \Rightarrow n = 8$$

O halde

$$T_{ek} = 7 \cdot \frac{30 \cdot 5 + 10 \cdot 4,5 + 0,3}{3,5} = 7 \cdot \frac{195,3}{3,5} \text{ dak}$$

veya

$$T_{ek} = 390 \text{ dak}$$

bulunur.

Şunu kaydedelim ki, takım ömrlerinde yapılacak hatalar maliyete ortalama aşağıdaki nisbettede tesir etmektedir ⁽¹⁾ :

T / T_{ek}	Yüzde maliyet artışı
1/5	23
1/2	3
1	0
2	2
4	8

C halde takım ömründe iki misli kadar yapılacak bir hata maliyete en fazla % 3 kadar tesir edebilmektedir. Bu husus göz önüne alınırsa, kesin maliyet hesaplarının yapılamayacağı atölyelerde, tezgâh sınıfına göre takım ömrlerini, meselâ aşağıdaki gibi guruplaşımının yerinde olacağı anlaşılmır :

Paralel tornalar ve produksiyon tornalığı için $T = 60 \text{ dak}$

Revolver Tornalar için $T = 120 \text{ dak}$

Otomatik Tornalar için $T = 480 \text{ dak}$

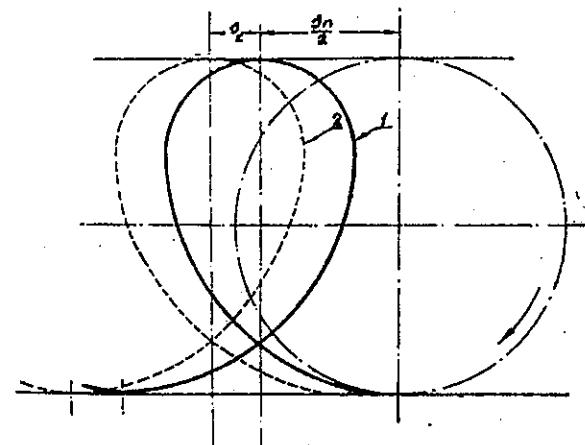
(1) F. Akün, Talaş kaldırılmada maliyet, İstanbul Teknik Üniversitesi Bülteni, 1956

Planyalama

Esas itibariyle tornalamanın aynıdır. Yalnız parça ile kalemin teması daha az devamlıdır. Bu husus cüz'ü farklılara sebep olur.

Frezeleme

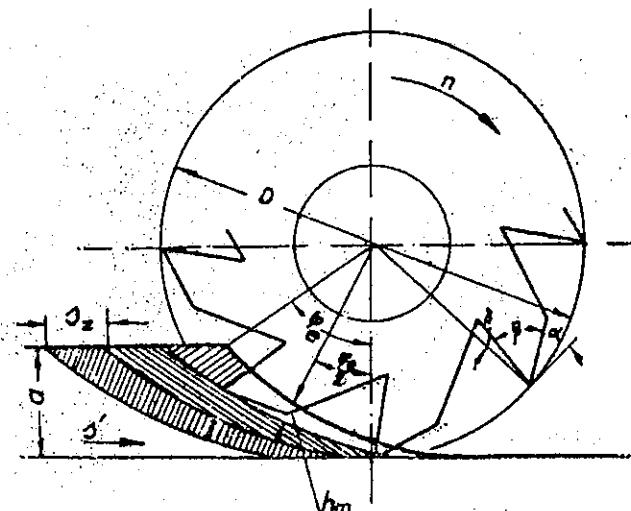
Tornalamada takımın kesici ağızı parça ile daimî temas halinde kaldığı halde, frezelemede freze bıçağı üzerinde bulunan bir çok diş



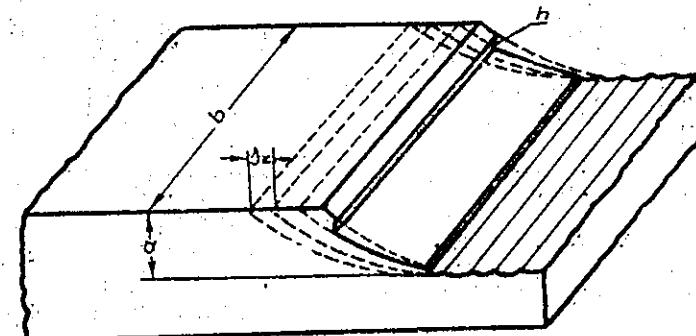
Şekil 37 -- Freze bıçağı diş kenarlarının yörüngeleri. 1 ve 2 egrileri, müteakip iki diş ağızına ait birer sikloid yörüngedir.

ten her biri sıra ile ancak kısa bir müddet parçayı keser ve sonra boş dönerler. Dişler böylece parça ile devamlı temasta kalmayıp kademeli olarak çalışıklarından başka, umumiyetle talaş kesiti de her an değişir.

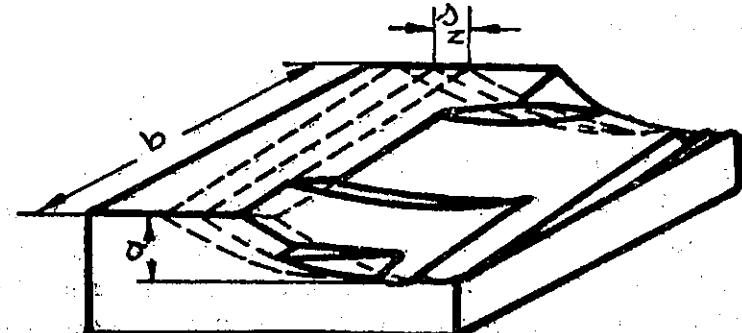
Frezelemede frezenin her noktası ve bu arada kesici ağızlar, parçaya göre relatif harekette birer sikloid eğrisi çizerler (Şek. 37). Mü-



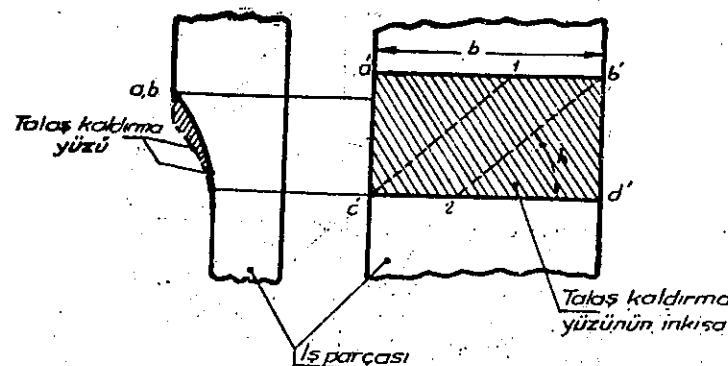
Şekil 38 -- Talaş kalınlığının bir virgül şecline göre değişmesi



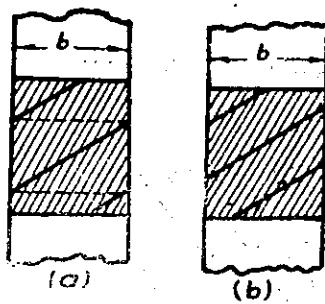
Şekil 39 -- Düz dişli vals freze bıçağında talaş kesiti



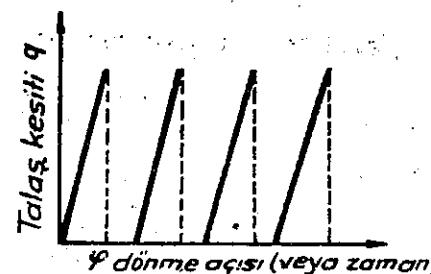
Şekil 40 -- Eğik dişli vals freze bıçağında talaş kesiti



Şekil 41 — Talaş kaldırma yüzünün açılımı



Şekil 42 — Freze bıçağı dişlerinin eksenel hatvesi ve b frezeleme genişliği:



Şekil 43 — Düz dişli bir freze bıçağı için bıçağın dönüşümüne tâbi olarak talaş kesitinin değişmesi

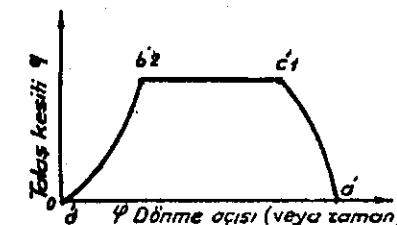
a) Frezeleme genişliği, bıçak eksenel hatvesinin tam bir misli

b) Tam bir misli değil

teakip iki dişe ait yörüngeler arasında kalan kısım (Şek. 38) bir virgül şeklindedir. Bu virgül şekli, «talaş kalınlığı»nın nasıl değiştığını gösterir. Yani virgül şeklindeki alan talaş kesiti değildir. Talaş kesiti, talaş kalınlığı ve talaş genişliğinin teşkil ettiği bir alandır. Görülüyor ki, bir dişe ait kesme kenarı önünde bulunan talaş kesiti her an değişecektir ve her diş için sıfırdan başlayıp bir maksimum değere kadar çıkacaktır. Şayet freze bıçağı düz dişli ise (Şek. 39) talaş kalınlığı, virgül şekline

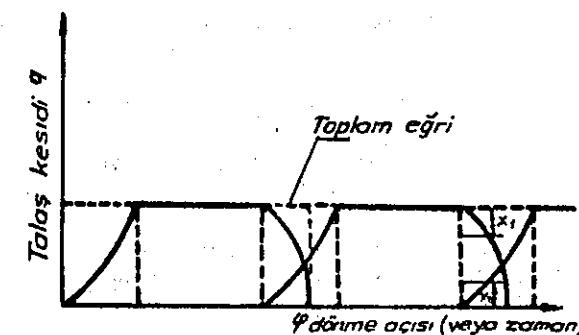
uygun olarak değişir. O halde parçanın frezelenen *b* genişliği de aynı kalıyorsa, talaş kesiti de gine virgül şecline uygun olarak değişecektir. Çünkü bu halde talaş genişliği, *b* frezeleme enine eşit olup sabit kalaraktır (Şek. 43).

Halbuki eğik dişli freze bıçakları halinde, bir dişe ait işleme genişliği (talaş genişliği), parçanın *b* frezeleme genişliği sabit kalsa bile değişir (Şek. 40). Bu halde talaş kesitinin değişmesinde, hem talaş kalınlığının virgül şecline göre değişmesi ve hem de talaş genişliğinin değişmesi rol oynar.



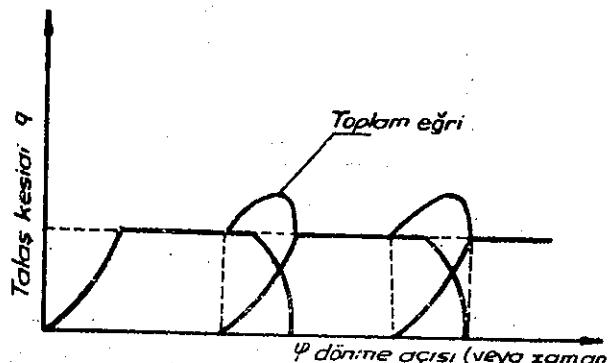
Şekil 44 — Helisel dişli bir freze bıçağında tek bir diş için talaş kesitinin dönüse tâbi olarak değişmesi

Bir freze dişinin bir sikloid eğrisi boyunca frezelediği talaş kaldırma yüzünü bir düzlem üzerine inşa ettielim (Şek. 41). Böylece *a b c d* yüzü *a' b' c' d'* halinde inşa etmiş olsun. Freze dişlerinin helis meyli olsun. Bu halde λ meyli ile *c' 1* ve *b' 2* doğrularını çizersek, bu iki



Şekil 45 — Helisel bir freze bıçağında, eksenel hatvenin frezeleme genişliğine eşit olması hali

durum arasında herhangi bir durumda, freze dişinin önündeki talaş kesiti daima aynıdır. Fakat bu iki sınır durumun dışında diş, d' den b' ye kadar artan ve $c' 1$ den a' ye kadar azalan bir talaş kesiti karşısındadır. (Şek. 44) Bu halde bir diş için talaş kesitinin dönmeye tabii olarak nasıl değiştiğini göstermektedir. b frezeleme genişliği veya λ meyli küçük olduğu takdirde böyle bir $c' 1 b' 2$ bölgesi mevcut olmamıştır. Fakat böyle bir bölge olmasa da frezenin bütün dişleri önünde bulunan mecmi talaş kesiti sabit kılınabilir. Bu şart, b frezeleme genişliği, freze dişlerinin freze ekseni doğrultusunda ölçülen eksenel hatvesine eşit veya bu hatvenin tam bir misli olduğu zaman tahakkuk eder (Şek. 42 a, ve Şek. 45). Aksi halde toplam q talaş kesiti dönüşe tabii olarak değişir (Şek. 42 b ve Şek. 46).



Şekil 46 — Helisel dişli freze biçiminde lâleddâin durum

Kesme kuvvetleri: Kesme kuvvetleri talaş kesetine tabii olarak değişir. Freze dişine ve parçaya P bileşge kuvveti tesir eder (Şek. 47).

Parçaya tesir eden P kuvveti, D düşey ve Y yatay bileşenlerine ayrıılır.

Düşe tesir eden P kuvveti C çevresel, R radyal bileşenlerine ayrıılır.

Eğer freze helisel ise, ayrıca E eksenel kuvveti mevcut olup, asıl bileşge kuvveti E ve P kuvvetlerinin toplamından teşekkül eder.

Kesme kuvvetlerine girmeden evvel, bu kuvvetlerin bağlı oldukları muhtelif faktörleri gözden geçirmek gerekmektedir. Freze biçimine ait büyüklikler (Şek. 38, 47 ve 48) :

D Freze diş çapı, mm

z Diş sayısı

φ (a) paso derinliğine tekabül eden talaş kavrama açısı

i. Eğim açısı

j. Dişin talaş açısı

u. Dişin taban açısı

İşlemeye ait büyüklikler:

v kesme hızı, m/dak

n frezenin dakikada devir sayısı, devir/dak

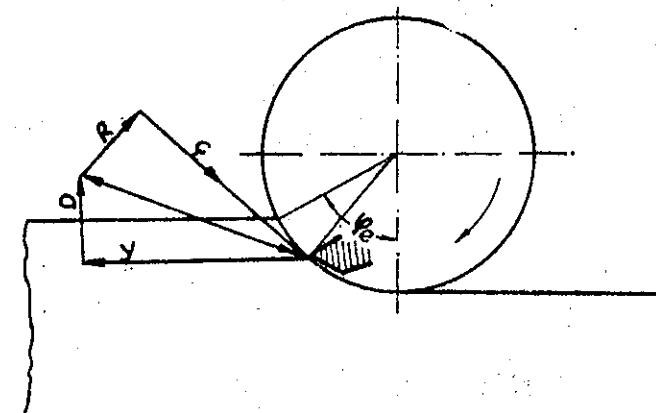
s dakikada ilerleme, mm/dak

s_1 diş başına ilerleme, mm

s_u devir başına ilerleme, mm

b frezeleme genişliği, mm

a paso derinliği, mm



Şekil 47 — Freze biçiminde dişine ve parçaya tesir eden kuvvetler

Ortalama talaş kalınlığı: Bir vals frezede güç ve ortalama momen-
tin hesab için h_m ortalama talaş kalınlığı'ndan faydalananın uygun
olduğu görülmüştür. h_m , q , φ açısına tekabül eden talaş kalınlığından
ibarettir ⁽¹⁾ (Şek. 48). O halde:

$$h_m = s_u \cdot \sin \frac{\varphi}{2}$$

olur. Halbuki

(1) H. H. Klein, Werkstattbücher, Heft 88, Springer, Berlin, 1948

$$\sin \frac{\varphi}{2} = \sqrt{\frac{1 - \cos \varphi}{2}}$$

ve

$$\cos \varphi = \frac{\frac{D}{2} - a}{\frac{D}{2}} = 1 - \frac{2a}{D}$$

bağıntıları mevcut olup

$$\sin \frac{\varphi}{2} = \sqrt{\frac{a}{D}}$$

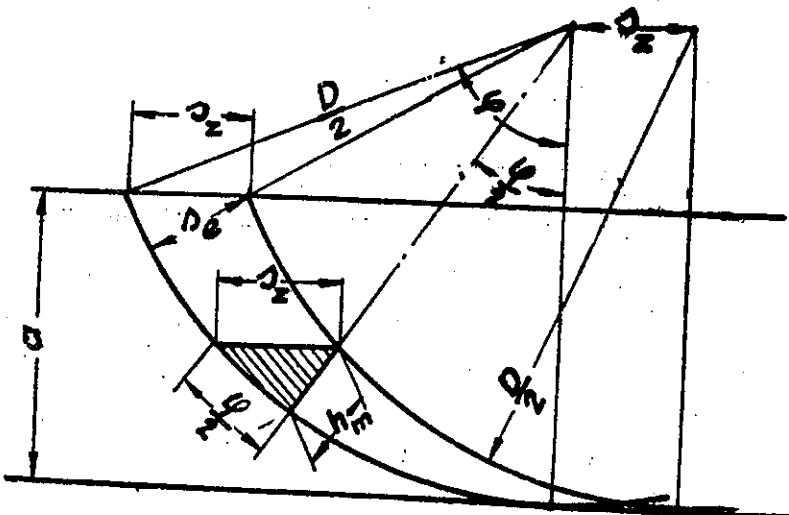
bulunur. O halde

$$s_n = \frac{s'}{n}, s_z = \frac{s_n}{z}, s_r = \frac{s'}{n \cdot z} \quad (29)$$

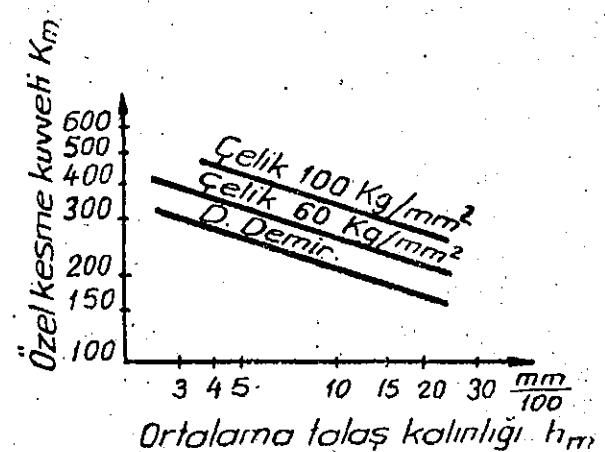
olduğundan

$$h_m = s_r \cdot \sqrt{\frac{a}{D}} = \frac{s'}{n \cdot z} \cdot \sqrt{\frac{a}{D}} \quad (30)$$

dir.

Şekil 48 — Ortalama talaş kalınlığı h_m

Birim talaş kesiti (mm^2) başına düşen kesme kuvvetine *özel kesme kuvveti* denir. k_m özel kesme kuvveti, h_m ortalama talaş kalınlığına tabidir (Şek. 49). k_m ile N kesme gücü arasında şu bağıntı vardır (daha doğrusu k_m değeri aşağıdaki bağıntı ile tarif edilmiştir) (1):



Şekil 49 — Özel kesme kuvvetinin, ortalama talaş kalınlığına tabi olarak değişmesi

$$N = \frac{k_m \cdot a \cdot b \cdot s'}{60 \cdot 102 \cdot 1000} \text{ kW} \quad (31)$$

Tezgâhın motor tahrik gücü N , yi bulmak için N gücünü tezgâh verimi η ya bölmek gerekir: $N_t = N \cdot \eta$, η , yarıy yükten tam yüke kadar tezgâhın yapısı ve tipine tabi olarak, 0,60 ile 0,90 arasında değişir.

Frezeleme gücü, *özel talaş debisi* V_s ($\text{cm}^3/\text{kW}, \text{dak}$) yardımı ile daha kolay olarak bulunabilir ve bulunan değerler pratik için yeter hasasiyettedir:

$$N = a \cdot b \cdot s' \cdot 1000 \text{ V}_s$$

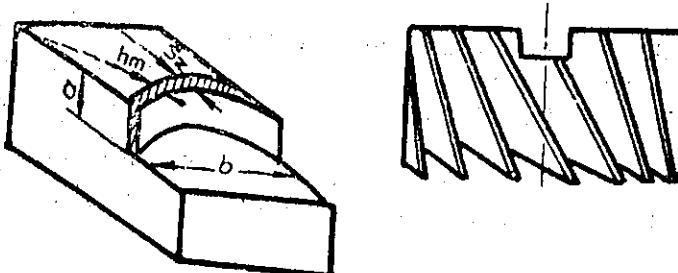
Bu grezeleme gücüne frezenin tahrik gücü ile ilerleme gücü dahildir. Tablo 12 de iş parçası malzemesine tabi olarak özel talaş debileri verilmektedir.

(1) E. Brödner, Fräser, Werkstattbücher, Heft 22, Springer, Berlin, 1948

Tablo 12. Frezelemede özel talaş debisi

Malzeme	cm ³ /kW.dakika
Yumusak çelik, Temper döküm	12—16
Çelik:	
60 kg mm ² ye kadar	12—15
85 kg mm ² ye kadar	10—13
95 kg mm ² ye kadar	9—12
110 kg mm ² ye kadar	7—9
Dökme demir:	
200 B. ye kadar	20—28
200 B. den sert	15—20
Bronz:	20—24
Piring:	30—45
Hafif madenler:	40—80

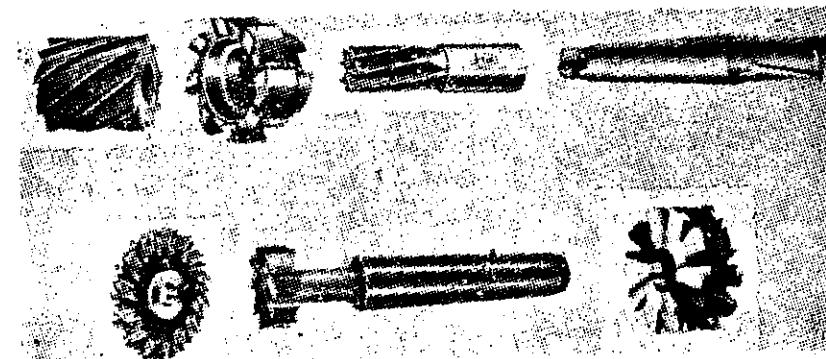
Yukarda izah ettiğimiz hususlar genel olmakla beraber daha ziyade vals frezeler için doğrudurlar. Meselâ alın frezelemede vals frezelemeye göre a ve b birbiri ile yer değişir (Şek. 50).



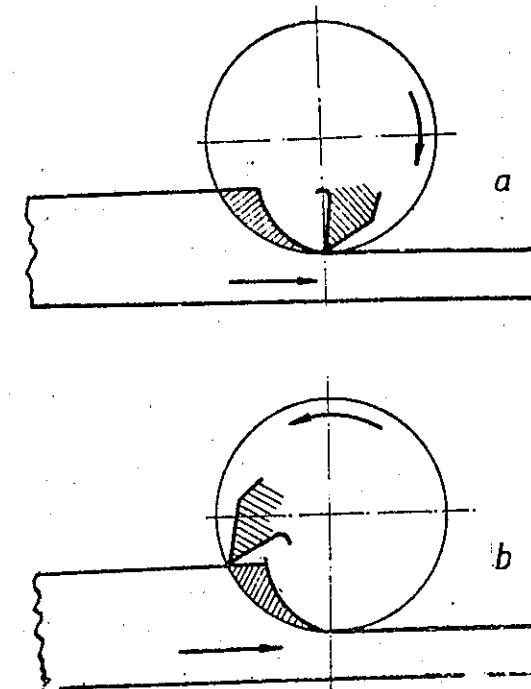
Şekil 50 — Alın frezelemede paso derinliği, dış başına ilerleme ve ortalama talaş kalınlığı

Vals frezelerde freze dişleri dönme ekseni etrafındaki bir silindir üzerine sıralandığı halde, alın frezelerde ayrıca silindirlerin alın yüzlerinden biri üzerinde radyal (çapsal) dişler bulunur. Takma dişli freze başıları, alın frezeleme prensibine göre çalışırlar.

(Şek. 51) de sırasıyla vals, alın, şaft, parmak, kanal, T kanalı, form freze başıları görülmektedir.



Şekil 51 — Muhtelif tip freze başıları

Şekil 52 — Frezeleme tipi:
a) Zıt yönlü frezeleme
b) Eş yönlü frezeleme

Tablo 13. Düz yüzeylerin frezelemesinde kesme hızı ve ilerlemeler
(Zıt yönlü frezeleme hâli için).

a) Hız çeliğinden vals frezeler, vals alın frezeler ve şaft frezeler ($a = 3-5 \text{ mm}$).

Malzeme	Kaba talaş		Son pasolar	
	Kesme hızı $v \text{ m/dak}$	İlerleme s' mm/dak	Kesme hızı $v \text{ m/dak}$	İlerleme s' mm/dak
Yumuşak çelik	16—20	90—112	20—25	50—63
Semante çelik (110 kg/mm^2)	10—13	56—71	13—16	32—40
Dökme demir, Brinell sertliği 180 kg/mm^2	13—16	112—140	16—20	63—80
Hafif madenler	200—300	250—400	250—335	100—200
Pirinç	32—40	180—220	40—45	100—125

b) Takma dişli alın frezeler ($a = 3-5 \text{ mm}$):

Malzeme	Dis mal- ze- mesi	Kaba talaş		Son pasolar	
		Kesme hızı $v \text{ m/dak}$	İlerleme s' mm/dak	Kesme hızı $v \text{ m/dak}$	İlerleme s' mm/dak
Yumuşak çelik	HÇ	20—25	90—140	25—32	45—56
	SK	—	—	—	—
Semante çelik (110 kg/mm^2)	HÇ	13—16	56—90	16—18	22—36
	SK	32—40	80—90	40—45	56—71
Dökme demir E. 180	HÇ	16—20	125—180	20—25	56—71
	SK	50—63	140—200	63—71	125—180
Hafif madenler	HÇ	250—335	280—400	315—400	100—180
	SK	400—500	500—630	500—630	250—355
Pirinç	HÇ	50—63	50—63	50—63	90—112
	SK	—	—	—	—

HÇ = Hız çeliği, SK = Sinterlenmiş karbur

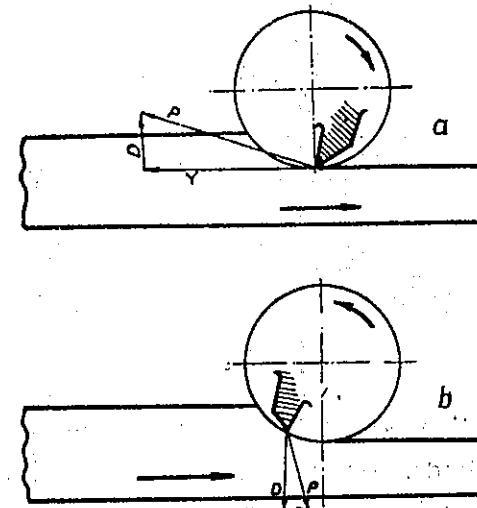
Kanal frezeleri hâlinde hızlar (Tablo 13 a) daki kadar olmakla beraber, ilerlemeleri takriben tablodaki değerlerin 0,6 sı kadar almak gereklidir.

Alın frezeleme, vals frezelemeye nüzaran daha avantajlidir. Birinci planda, talaş kalınlığının kesme boyunca daha az değişmesi sebebile kesme kuvvetlerinin de daha az değişmesi gelir. Kesme böylece tornalamaya yaklaşır ve bıçağın ömrü artar. Ayrıca alın frezelemede, bıçakları vals frezelemeye göre daha kısa ve yakından bağlamak mümkündür. Meselâ, alın frezeler ile vals alın frezeler daha kısa saplar vasıtâsilâ takım miline ve takma dişli frezeler ise doğrudan doğruya takım mili burnuna takılabilirler. Bu sebeple bıçak daha az yayılır ve daha az titreşim yapar. Diğer taraftan radyal yönünde bu titreşim yalnız talaş kalınlığı üzerine tesir edip, asıl işlenen yüzeye dokunmadığından işlenen yüzey daha temiz çıkar.

Kesme hızı ve ilerlemeler: Bir freze bıçağı iş parçasına göre iki türlü çalışabilir: *Zıt yönlü* ve *es yönlü* (Şek. 52).

a) Normal olarak *zıt yönlü* frezeleme usulü tatbik edilir. Faydalara kısaca şunlardır: (1) Tezgâhın kızaklarında boşluk olması bir mahzur teşkil etmez. (2) Dökme parçalarda dişler daima işlenmiş yüz ile temas edip, sert ve aşındırıcı kabuk kısmı ile temas etmediğinden bıçağın ömrü daha uzun olur.

b) *Es yönlü* frezelemenin faydalari: (1) Dişler (a) halindeki gibi işlenmiş yüzeye sürtünerek değil daha serbest olarak girerler. (2) Zıt yönlü frezelemede talaşlar işlenecek yüzey üzerine yiğildiği halde, es



Şekil 53 — Parçaya tesir eden kesme kuvvetleri

a) Zıt yönlü frezeleme halinde

b) Es yönlü frezeleme halinde

yönüde arkada kalır. Böylece işlenmekte olan kısmın 'kontrolü' koyalasır.

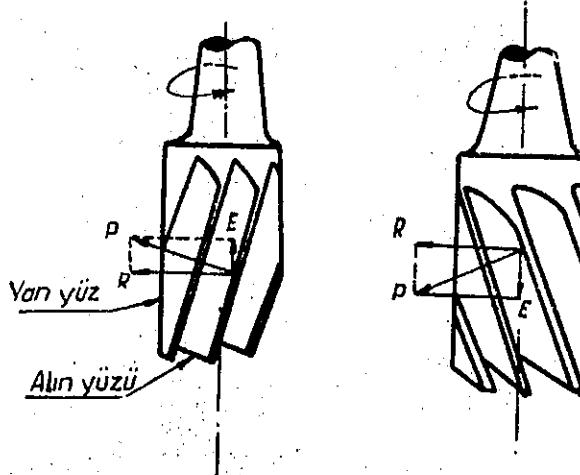
Eş yönlü frezeleme et kalınlığı az parçaların, derin kanalların ve çok yüksek mukavemetli malzemenin işlenmesinde tercih edilir. Eş yönlü frezelemenin en büyük mahzuru şudur: Eğer tezgâhın kızak hareket vidalarında boşluk varsa, bıçak parçası zaman zaman altna çekmeye meyleder ve bu da iş parçasının bozulmasına veya bıçağın dişlerinin ve tezgâh malafasının hasara uğramasına sebep olur.

Eş yönlü frezelemede kesme kuvvetinin yatay bileşeni (Şek. 53) ilerleme yönündedir. Böylece ilerleme gücü zit yönlü frezelemeye göre küçüktür. Bu durum toplam güç sarfiyatını takiben %10—15 düşürür.

Kesme hızı ve ilerlemeler frezenin eş yönlü veya zit yönlü çalışmasına göre değişir. Tablo 13 de zit yönlü frezeleme için kesme hızı ve dakkada ilerleme (s') değerleri verilmektedir. Kesme hızı v , freze çapı D mm ise

$$v = \frac{\pi \cdot D \cdot n}{1000} \text{ m/dak} \quad (32)$$

olarak hesap edilir.



Şekil 54 — Şartlı freze bıçağında diş meyli ve alın yüzündeki talaş açısı

Takım çeligidenden frezeler için kesme hızlarını hız çeliklerine göre %20—25. kadar indirmek lâzımdır.

Eş yönlü frezelemede hızlar %50 kadar artırılabilir.

Kesme açıları: Dişlerin γ talaş açısı ne derece büyükse kesme kuvvetleri de o derece küçüktür. Bu bakımdan 0° talaş açılı, yani rad-

yal dişli freze bıçaklarından mümkün mertebe kaçınmalıdır. Kanal frezelemede bu husus, dişleri çapraz çalıştırarak sağlanır. Şartlı frezelerde ise dişlerin meyli, dişlere alın yüzünde pozitif bir talaş açısı verecek yönde seçilmelidir. Bunun bir mahsürü (Şek. 54) dişlere gelen P kuvvetinin E eksenel bileşeninin frezeyi yuvasından sökecek yönde olmasıdır. Fakat freze çekirme ile tesbit edilirse bu mahsur ortadan kalkar. Müşenip kesme açıları malzeme çiftine tâbi olarak değişir. Açıları çok çeşitli olan freze bıçakları depo mevcudunu artıracağından veya açı değiştirmek pahalıya geleceğinden, frezelerde kesme açıları mümkün mer-

Tablo 14. Zit yönlü frezelemede, hız çeliği frezeler için
freze dişlerinde kesme açıları.

M a l z e m e	Talaş açısı γ°	Taban açısı a°
Çelik, dökme demir, Bronz, pirinç	10 — 15	5 — 8
Hafif madenler	25	8 — 10

tebe az değiştirilmelidir. Bu sebeple, Tablo 14 de kesme açılarının seçimi mümkün mertebe daraltılmıştır.

Eş yönlü frezelemede a ve γ açıları zit yönlü frezelemeye göre takriben iki misli daha büyük alınmalıdır.

Çap ve diş yapısı : a , b , v , s' ve diş hatvesi aynı kalmak şartıyla, freze çapı D küçüldüğü takdirde kesme kuvveti düşmektedir. Bu sebeple freze bıçağı çapını mümkün mertebe küçük almalıdır. Delik çapı ise, daha büyük *malafa*'lar üzerine takılabilmesini de sağlamak üzere mümkün mertebe büyük olmalıdır.

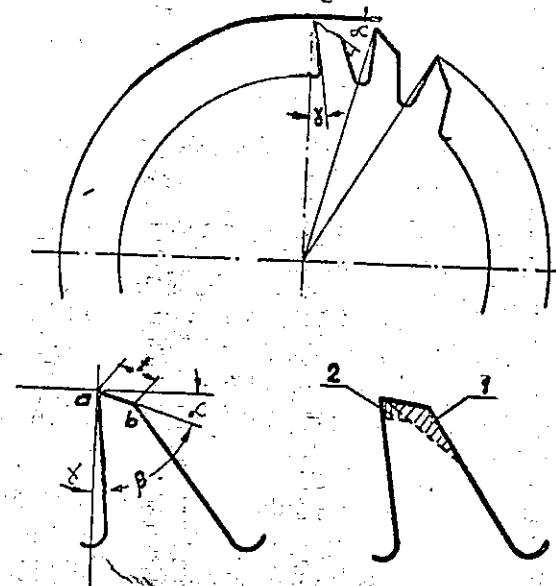
Diş başına ilerleme, dolayısı ile talaş kalınlığı büyütükçe özel kesme kuvveti düşer. Böylece, freze çapı, devir sayısı, paso derinliği, frezeleme genişliği ve ilerleme hızı sabit kalmak üzere, diş sayısı azaltılırsa kesme kuvveti büyük ölçüde düşer. Yani aynı şartlar altında birim zamanındaki talaş debisi aynı kalmak üzere diş sayısı azaldıkça kesme kuvvetleri (dolayısı ile kesme gücü) azalmaktadır. Bu sebepten modern frezeler mümkün mertebe az diş sayılı olarak imâl edilmektedirler. Ayrıca, aşındırıcı olan ince talaş yerine dişlerin az oluşu yüzünden kalın talaş almak frezenin ömrünü artırır (tornalamadaki durumun aynı). Gine,

işleme zamanı, ilerleme ne derece büyükse o derece kısalır. Halbuki ilerlemenin büyük olabilmesi, yani talaşın kalın çıkarılabilmesi, diş boşluklarının yeter büyülüktü olmasına bağlıdır. Bu da dişlerin büyük, yani diş sayısının az olmasını icap ettirir. Böylece talaş sıkışmadığı için işlenen yüzey daha temiz çıkar.

Bununla beraber diş sayısı belli bir değerin altına düşmemelidir. Diş sayısı çok az ise ve bilhassa dişlerin eğikliği de az ise, dar parçaların işlenmesinde freze darbeli çalışır ve takılmaya meyleder.

Diş sayısı azalınca diş başına düşen kuvvet büyütüyeceğinden rıjıt olmayan freze testeresi, şaft freze vs. gibi frezelerde diş sayısını biraz daha fazla almak gereklidir.

Diş sayısı malzeme cinsine de bağlıdır. Düşük mukavemetli malzeme, bilhassa yumuşak çelik ve hafif madenler az diş sayısı, sünek ve yüksek mukavemetli malzeme daha fazla diş sayısını icap ettirir.

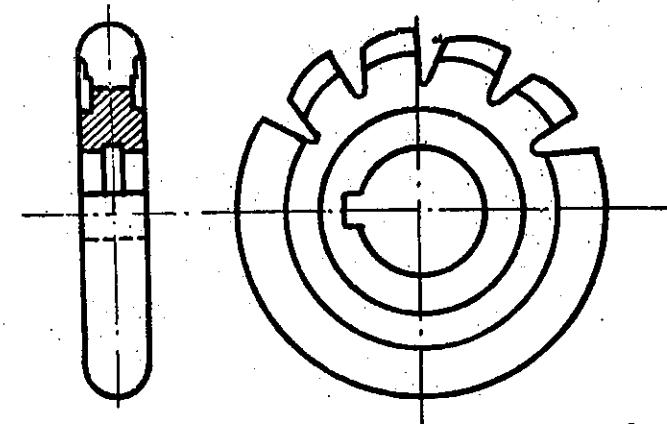


Şekil 55 — Testere dişli tipi freze bıçağı

Diş tipleri: İki çeşittir : a) *Testere dişi tipi* b) *Form verilmiş tip*.
a) *Testere dişi tipi* (Şek. 55) : Bu dişler, körلendikleri zaman ab yüzü üzerinden bilenir. Talaş yüzüne dokunulmaz. $t = ab$ kalınlığı freze çapının $\approx 5\%$ ini geçmemelidir. Freze bilendikçe bu sınır aşılırsa, dişler evvelâ sırtlarından (1) ve sonra da ucundan (2) taşlanır.

Dişlerin talaş yüzlerindeki aşınma seridi genişliği $0,2 \text{ --- } 0,3 \text{ mm}$ yi bulunca freze bıçağı bilenmelidir.

b) *Form verilmiş dişler*: Bu dişler ile mücehhez bıçaklara *form freze bıçakları* denir (Şek. 56).



Şekil 56 — Bir form freze bıçağı

Form frezeleri (a) halindeki gibi bilemek mümkün değildir, çünkü dişlerin kesme kenarları profilli olup bıçağın imâlinden sonra bu profillere dokunulmaz. Bu sebeple dişleri ancak (Şek. 55) ac talaş yüzlerinden bilemek icap eder.

Şek. 57 de bilenme şekli görülmektedir. Birinci bilemede birinci diş ob boyunca, ikinci diş ob' boyunca, üçüncü diş ob'' boyunca... bilenir. İkinci bilemede ise sırasıyla oc , oc' , oc'' ... boyunca bilenirler.

Dişlerin profili bileme ile değişmez.

Dişlerin a taban açılarının bilemeye rağmen aynı kalması, değişmesi için diş sırtları, yani dişlerin taban yüzleri teorik olarak birer logaritmik spiral olmalıdır (Şek. 58):

$$\alpha + \alpha' = 90^\circ, \alpha = St, \alpha' = St$$

$$\frac{r \cdot d\theta}{dr} = \operatorname{tg} \alpha' = C$$

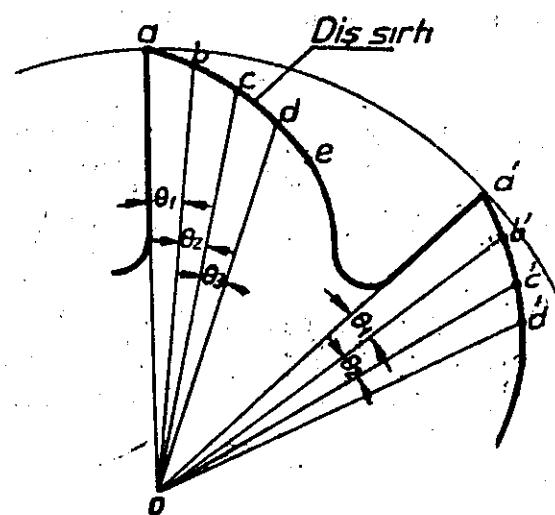
$$\theta' = \frac{C}{r}$$

$$\theta = C \cdot Lr$$

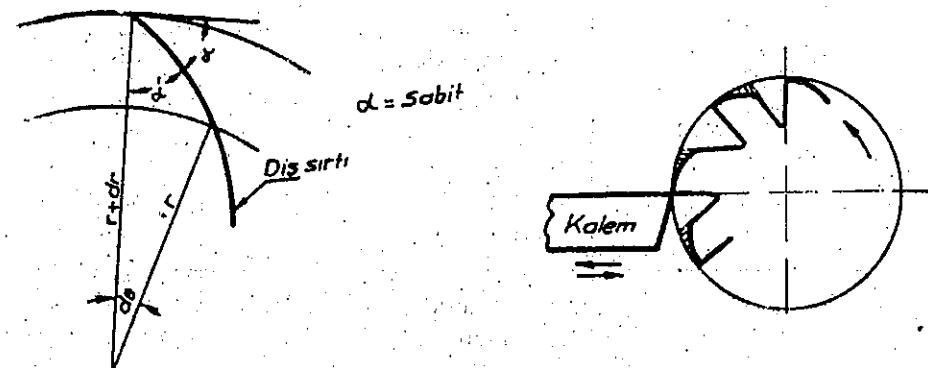
(33)

bulunur.

Diş sırtları özel bir torna (sirt tornası) üzerinde işlenir (Şek. 59). Bu tornada profilli kalem Z dişli bir freze bıçağı için, bıçağın her bir tam devrinde Z defa ileri-geri giderek dış sırtlarını yontar. Kalemin ileri-geri hareketi bir kam tertibatı vasıtasiyle kumanda edilir.



Şekil 57 — Form verilmiş dişli freze bıçaklarının bılenmesi şéklı



Şekil 58 — Diş sırtı eğrisi bir logaritmik spiraldir

Şekil 59 — Özel torna tezgâhi (sirt tornası) üzerinde diş sırtlarının işlenmesi

D e l m e

Matkap tezgâhlarda delmeyi yapan takım olan matkap döner, parça sabit durur. Bununla beraber torna üzerinde delik delerken veya uzun delik açmada, matkap sabit durur, iş parçası döner ve ilerler. Genel olarak yuvarlak, oval veya köşeli delik şekilleri özel tertibat yardımıyle delinebilir.

Kesme kuvvetleri: Matkaba iki kuvvet tesir eder (Şek. 60):

- a) P_t , ilerleme kuvveti veya eksenel kuvvet, kg.
- b) P_c , çevresel kesme kuvveti veya döndürme kuvveti, kg

İlerleme kuvveti matkabin ekseni doğrultusundadır. Kesme kuvveti ise M_d , dönme momentini doğuran kuvvetdir. Matkap çapı d mm, matkabin devir başına ilerlemesi s mm, devir, talaş kesiti q mm² özel kesme kuvveti k , kg/mm², eş kuvvetler uzaklığı z cm ise,

$$P_t = q \cdot k \cdot z = d \cdot s \cdot k, \text{ kg} \quad (34)$$

$$M_d = \frac{1}{2} P_t \cdot z, \text{ kg. cm} \quad (35)$$

olur. O halde, matkap devir sayısı n devir dak ise

$$N = M_d \cdot \omega = \frac{M_d}{100} \cdot \frac{2\pi n}{60} \cdot \frac{1}{75}, \text{ B.B.} \quad (36)$$

bulunur.

Tablo 15. Faz gevşinden helisel matkaplar için 2000 mm.lik

Malzeme	Matkap çapı	5	6,3
Celik, 50 kg/mm ²	v m/dak		
	n devir/dak	2240	1800
	s mm/devir	0,14	0,16
	N kW	0,53	0,71
	M_t kg. cm	22,4	37,5
	P_t kg	85	118
Celik, 70. kg/mm ²	v m/dak		
	n devir/dak	1400	1120
	s mm/devir	0,09	0,1
	N kW	0,3	0,43
	M_t kg. cm	22,4	37,5
	P_t kg	85	118
Alaşımılı çelik, 90—110 kg/mm ²	v m/dak		
	n devir/dak	710	560
	s mm/devir	0,07	0,08
	N kW	0,17	0,225
	M_t kg. cm	22,4	37,5
	P_t kg	85	118
Dökme demir, 22 kg/mm ² ye kadar	v m/dak		
	n devir/dak	1800	1400
	s mm/devir	0,16	0,18
	N kW	0,2	0,25
	M_t kg. cm	9,5	16
	P_t kg	40	53
Dökme demir, 22 kg/mm ² den yüksek mukavemetli	v m/dak		
	n devir/dak	1120	900
	s mm/devir	0,12	0,14
	N kW	0,115	0,15
	M_t kg. cm	9,5	16
	P_t kg	40	53

delme uzunluğuna tekabül eden değerler.

8	10	12,5	16	20	25	31,5	40
		35,5					
1400	1120	900	710	560	450	355	280
8,18	0,2	0,22	0,25	0,28	0,32	0,36	0,4
		22,4					
900	710	560	450	355	280	224	180
0,11	0,12	0,14	0,16	0,18	0,20	0,22	0,25
		11,2					
450	355	280	224	180	140	112	90
0,09	0,1	0,11	0,12	0,14	0,16	0,18	0,2
		28					
1120	900	710	560	450	355	280	224
0,2	0,22	0,25	0,28	0,32	0,36	0,4	0,5
		18					
710	560	450	355	280	224	180	140
0,16	0,18	0,2	0,22	0,25	0,28	0,36	0,36
		1,5					
26,5	45	75	125	212	355	600	1000
71	95	132	180	236	315	425	560

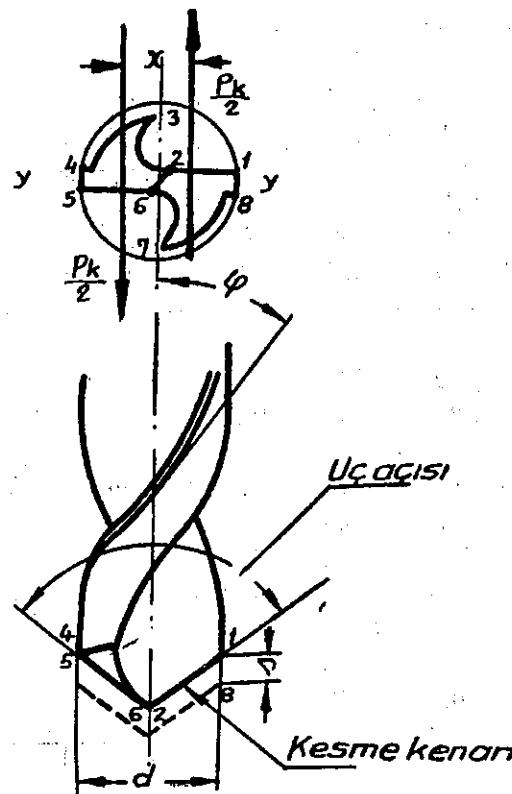
Şu takribi ve empirik formüller kullanılabilir: d çapı mm cinsinden, kopma mukavemeti σ_k , kg/mm² cinsinden olmak ve $s \approx \frac{3\sqrt{d}}{\sigma_k}$

$$M_s [\text{kg} \cdot \text{cm}] \approx 0,45 \cdot d^2 \cdot \sqrt{d} \quad (37)$$

$$P_t [\text{kg}] \approx 11 d \cdot \sqrt{d} \quad (38)$$

dir.

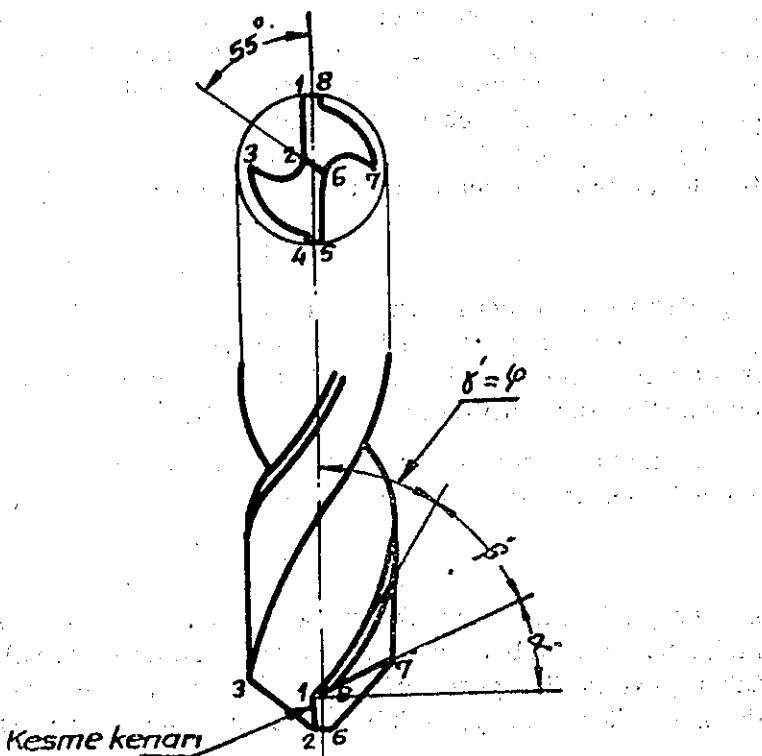
Kesme hızı: Başlıca takım ve iş parçası malzemesine ve ömür tâbidiir. Matkaplarda ömür, mm cinsinden delme uzunluğu olarak ifade edilir. Tablo 15, ömür 2000 mm olmak üzere, matkap çapı ile malze-



Şekil 60 — Matkapta kesme kuvvetleri.

meye tâbi olarak, sırasıyla kesme hızı, devir sayısı, ilerleme, güç, moment ve eksenel kuvvet değerlerini vermektedir.

Helisel matkaplarda iki kesme ağızı ve iki helisel oluk bulunur. Bu oluklar yontulan talaşın matkap ağızından itibaren delinen parçadan dışarı atılmasına bir yol teşkil eder. Olukların helisel yapılması



Şekil 61 — Kesme açları.

hem kesme kenarına birer talaş açısı değeri vermek ve hem de matkapın delinen deliğe bütün çevre boyunca temas edip yaslanması temin içindir.

Kesme açları: Helisel matkaplarda iki kesme kenarı vardır ve bunların arasındaki açıya *uç açısı* denir (Şek. 60). Uç açısının müناسıp değeri, delinen mîzemeye göre değişir; fakat ortalamaya olarak 118° alınmaktadır. Umumiyetle, malzeme ne kadar yumuşak ise uç açısı o derece

küçük, yani uç o derece sivri alınır; Çok sert çelikler için 150° ye çikılabilir, alüminium için 90° ve çinko alaşımları için 60° ye inilebilir.

Matkaplarda talaş kaldırma «dik kesme» şeklindedir (Şek. 60 da 1,2 ve 5,6 kesme kenarları izdüşümlerinin, üst izdüşümde $\gamma\gamma$ çap doğrultusuna intibak ettiği farzedilmektedir). O halde kesme açıları kesme kenarlarına dik düzlemler üzerinde ölçülmelidir. Bu sebeple bir helisel matkapta talaş açısı, olukların helis açısına (helis meyli) bağlıdır (Şek. 61). Bir matkabin φ helis açısı ne kadar büyükse talaş açısı da o derece büyütür. Bu sebeple sert malzemeye mahsus matkaplarda φ açısı küçük ve yumuşak malzemeye mahsus matkaplarda φ açısı büyük. Matkabin helis adımı (hatve) h ve çapı d ise

$$\cot \varphi = \frac{h}{\pi d} \quad (39)$$

bağntısı vardır. φ açısı işlenen malzemeye göre 0° ile 45° arasında değişir. Şu noktayı kaydedelim ki, bir helisel matkapta h adımı sabit olup matkabin eksene yaklaştıkça φ helis meyli azaldığından kesme kenarı üzerindeki talaş açısı da küçülür (Şek. 62).

Matkabin kesme kenarları helisel bir yol katederler. Helisel yolun θ meyli eksene yaklaştıkça büyür:

$$\operatorname{tg} \theta = \frac{s}{\pi d} \quad (40)$$

Bu sebeple kesme kenarı üzerindeki bir noktada talaş açısı hâlikatte θ kadar büyür ve taban açısı ise θ kadar küçülür (Şek. 63). Bu sebepten taban yüzü kesilen yüze sürtmemesi için, bilhassa eksene yakın kısmında, kesme kenarına yeter büyülükté bir taban açısı vermek gerekir.

Taban açısı, matkap ağızına (Şek. 64) de görüldüğü gibi bilenerek verilir. Matkap (xx) ekseni etrafında çevrilerek, taban yüzü TMN konisi (mahrut) yüzü veya S silindiri yüzü boyunca taşlanır. Bileme el ile yapılabılırse de, muntazam olabilmesi için, özel bir matkap bileme tezgâhından faydalanan makas ve seri işlerde daha ekonomiktir. l ve a ölçülerile φ açısı önemli değerlerdir. a taban açısı (α) uzaklığı sayesinde meydana gelir. Bir koni yüzeyi boyunca bilemenin üstünlüğü, kesme kenarı üzerinde eksene yaklaştıkça taban açısının büyümESİdir.

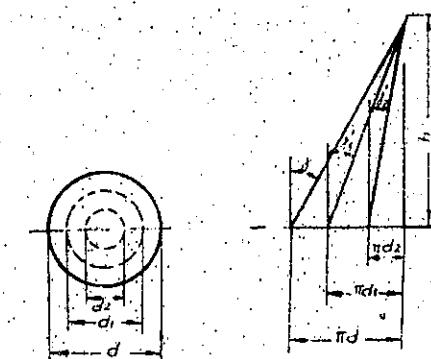
Matkap çapı ve çekirdek : Matkabin yanları delik kenarına sürtmemesi için, sap tarafına gittikçe çap her 100 mm boy için 0,1 mm düşürülür. Aksine, matkabin mukavim olması için, çekirdek çapı sapa yaklaştıkça büyütülür; büyümeye meyli $1'4^\circ$ kadardır.

Matkabin bütün çevresinin delik kenarına sürtmesini önlemek için, çevrede kesme kenarının arkasında kalıcı silindirik yüzey kısmı dış çapa nazaran düşürülür. Böylece (Şek. 61) de 3,4 ve 7,8 yüzleri matkap çapının içinde kalır. Bu düşme, olukların açılması sırasında aynı prefilli freze bıçağı ile, veya sıcak haddeme halinde, ayrı bir rulo ile yapılabilir. Isı işleminden sonra ancak dış çap, yani 4,5 ve 1,8 kısımları taşlanır.

Helisel oluklar, talaşın içinden akmasına en müsait şekilde tasarlanırlar. Bunlar uç açısının normal değeri—ki ortalama olarak 118° dir—için kesme kenarları doğrusal olacak şekilde yapılırlar.

Helisel matkaplarda çekirdek çapı, matkap çapı d ise, ün普遍iyetle $\frac{1}{8}d$ kadardır. $d < 10$ mm ise bu nisbet biraz daha büyütür, yani çekirdek daha kalındır.

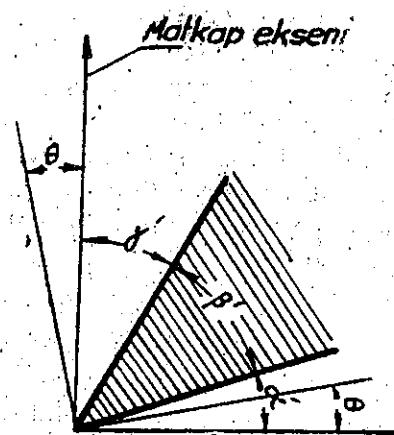
Matkap ucunda çekirdeğin mevcudiyetinden dolayı bir radyal kesme kenarı mevcuttur. Bu kesme kenarında talaş açısı negatiftir ve kesme



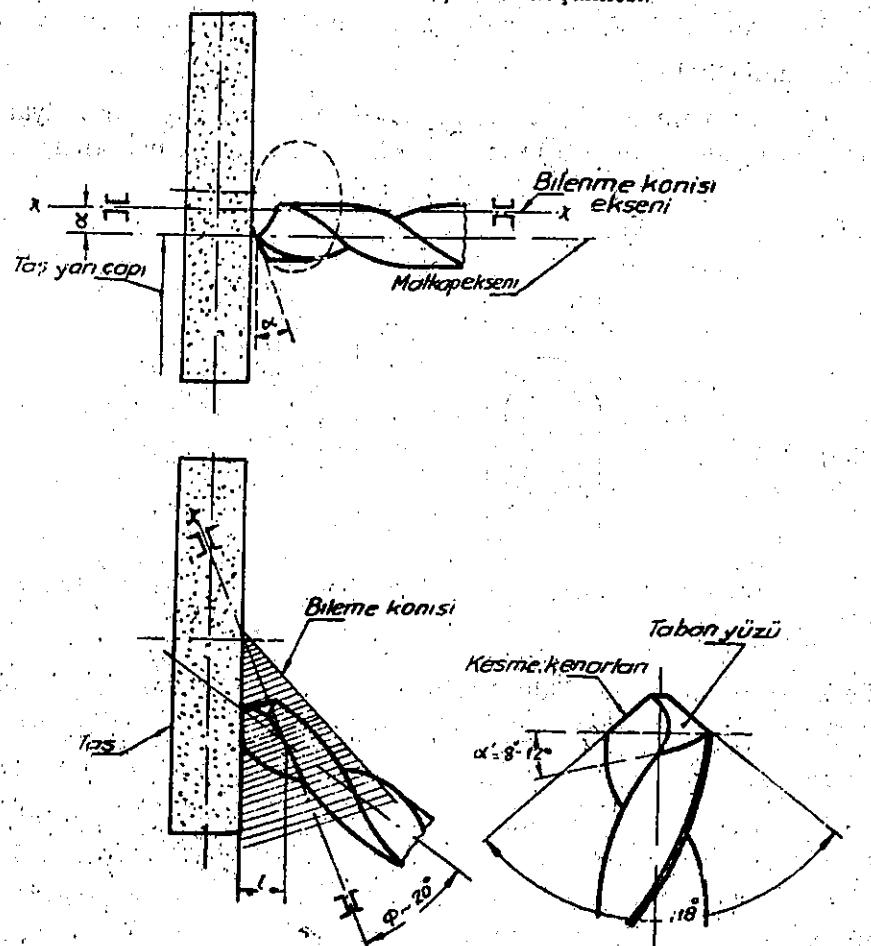
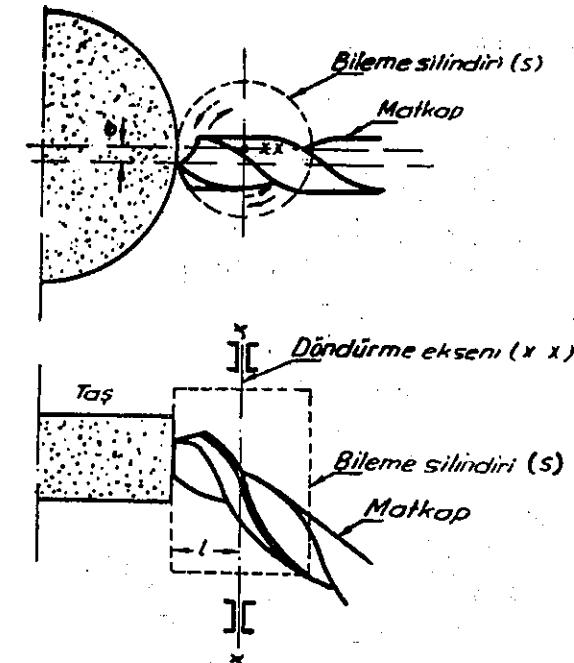
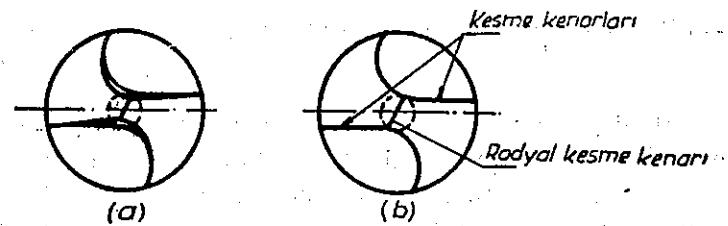
Şekil 62 — Talaş açısının kesme kenarı boyunca değişmesi.

me saitleri müsait değildir. Halbuki çekirdek çapı, matkap bilenerek sapa doğru yaklaşıkça büyür. Bu durum, radyal kesme kenarı uzunluğunu artırır. Kesme kenarını yeniden $\frac{1}{8}d$ nisbetine indirmek için matkap ucu taşlanarak, olukların iki yanından (Şek. 65a) daki gibi inceltılır. Böylece ilerleme kuvveti düşer ve matkap daha kolay deler.

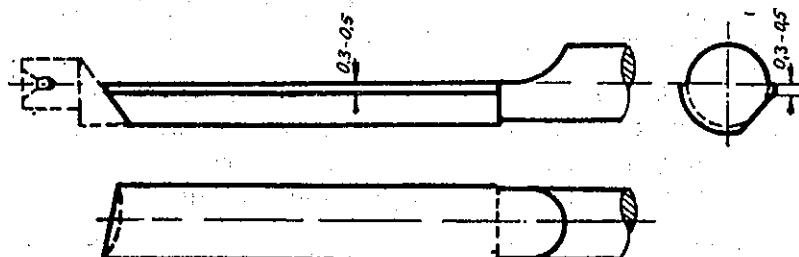
Derin delik matkapları : Bu tip matkaplar derin delikleri delmeye yararlar. (Şek. 66) eski tip basit bir derin delik (namlı) matka-



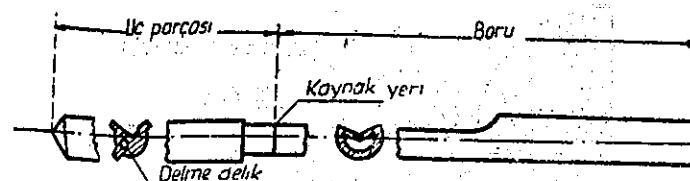
Şekil 63 — Taban açısının küçülmesi.

Şekil 64 a — Matkap ağızı taban yüzlerinin bilenmesi
a) Bir koni yüzeyi boyunca bilemeŞekil 64 b — Matkap ağızı taban yüzlerinin bilenmesi
b) Bir silindir yüzeyi boyunca bileme.

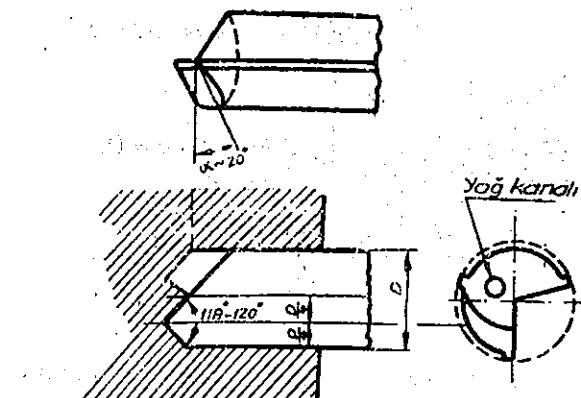
Şekil 65 — Makap ağızında çekirdeğin inceltilmesi.



Şekil 66 — Namlu matkabı.



Sekil 67 — Modern bir derin delik matkabı, 6 - 60 mm çap ve 3000 mm derinlige kadar delikler için elverişlidir.



Sekil 68 — Matkapta burnun yeri çapın dörtte birine düşmesi.

bini göstermektedir. Parça üzerine evvelâ helisel bir matkap ile kısa bir delik delinir. Bu delığın çapı tornalama yardımıyle namlı matkabı çapına getirilir. Bu delik namlı matkabına bir kılavuz vazifesi görür. Namlı matkabı ile delmede cebri bir devir başına ilerleme vermek mümkün değildir. Bu matkap umumiyetle torna tezgâhi üzerinde ilerlemeler el ile yeteri kadar verilmek suretiyle kullanılır. Talaşları çıkarmak için matkabı sık sık dışarı çıkarmak lüzumluudur.

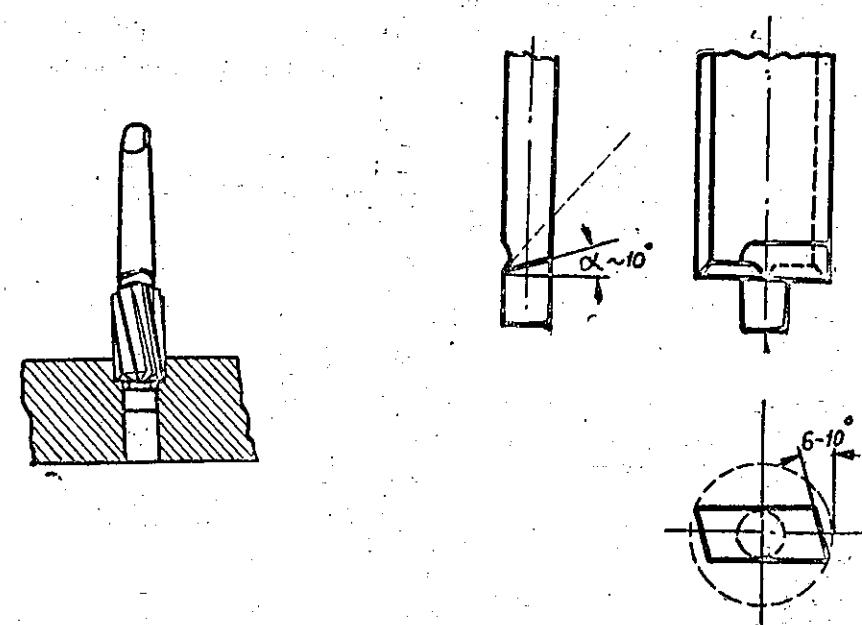
(Sek. 67 ve 68) modern derin delik matkaplarına aittir. Delmede parça döner, matkap gine ilerleme hareketini yapar. Bu matkaplar umumiyetle hız çeliğinden yapılmakla beraber, kesme kenarına sinterlenmiş karbür tesbit edilmiş tipleri de yapılmaktadır.

Bu matkaplar umumiyetle yatay çalışan özel derin delik tezgâhları üzerinde kullanılırlar. İllerleme ve dönmeler otomatiktir. Talaşın sıkışması halinde parçanın dönüşünü durdurmak özel bir emniyet tertibatı

vardır. Devir başına ilerlemeler helisel matkaplara göre çok küçüktür (takriben 10 misli) ve matkap çapına tâbien 0,01 - 0,035 mm arasında değişir.

D e l i k i ş l e m e (Senken, counterboring)

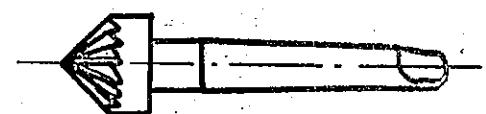
Dökme, presleme veya delme yolu ile açılmış bir deliği genişletmek veya ona belli bir şekil vermek için yapılan bir işlemidir; çalışma şekli



Sekil 69 — Boyun işleyici

Sekil 70 — Düz delik işleyici

delmeye benzer. Bu işte kullanılan takımlara *delik işleyici* denir ve muhtelif şekilleri vardır. Punta matkabı hem delme ve hem de işlemeyi beraberce yapan iki vazifeli bir takımdır. Tip olarak düz, boyun, oyuk, kazan, sıvri, form, spiral, takma delik işleyici tipleri vardır (Sek. 69, 70, 71).



Sekil 71 — Sivri delik işleyici (havşar matkabı)

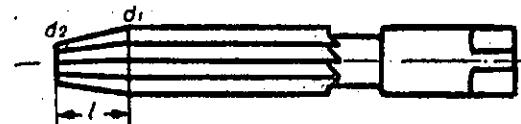
R a y b a l a m a

Gaye açılmış bir deliğe temiz bir yüz ve hassas bir ölçü vermektedir. Raybalamada kaldırılan talaş miktarı gayet az olmalıdır. Paso derinliği, ki raybalamadan evvelki ve sonraki çap farkının yarısı kadardır.

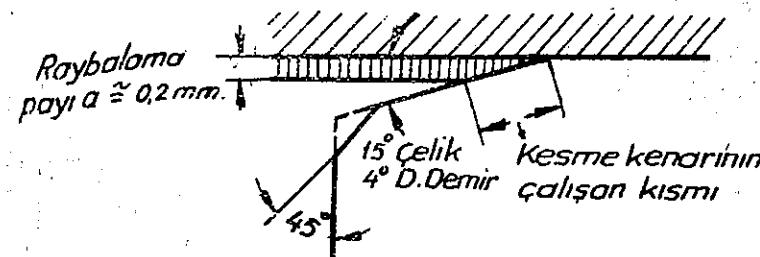
$$a = 0,005 d_1 + 0,1 \text{ mm} \quad (41)$$

değerini aşmamalıdır (d_1 , raybalanmış delik çapıdır).

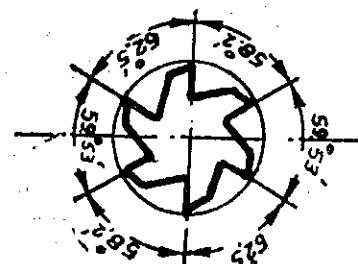
El raybaları ve makina raybalarının yapılışları farklıdır. El raybalarında rayba burnundaki konik kısım (l) daha uzun olduğu halde, makina raybalarında kısadır (Şek. 72 ve 73). Makina raybalarında, çelik



Şekil 72 — El raybaşı.



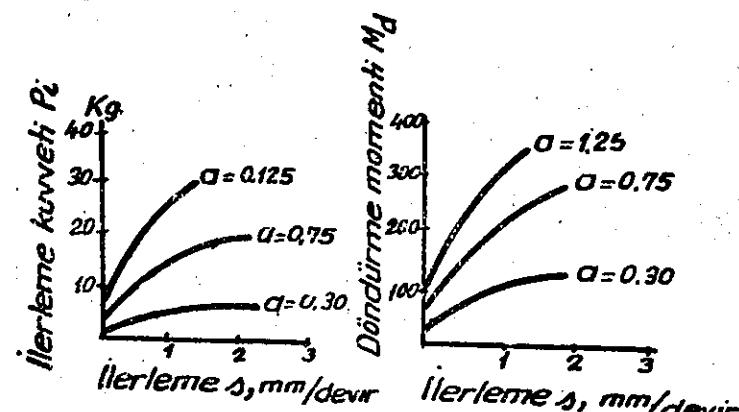
Şekil 73 — Makina raybaşı burnu.



Şekil 74 — 6 disli bir raybada diş takşimatı.

icin konik kısım oldukça kısa, dökme demir için biraz daha uzun olabilir. Raybaların diş takşimatı, titreşim ve takıntıyi önlemek için, müntazam yapılmaz. Fakat mikrometre ile çapı ölçebilmek için en az iki dişin karşılıklı olması lazımdır (Şek. 74).

Genel olarak, bütün delme ameliyelerinde delik derinliği ne kadar büyükse devir başına ilerleme o derece küçültülmelidir.



Şekil 75 — 60 kg/mm² lik bir çeligin bor yağı (1/15) ile raybalamasında
ilerleme kuvveti ve döndürme momenti
(Rayba diş sayısı 12, çap 30 mm)

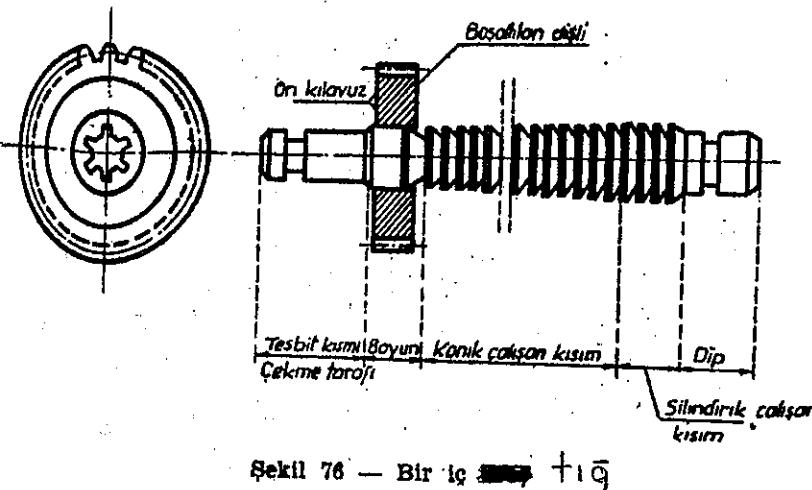
B o ş a l t m a

Boşaltma, (Broşaj), dişler ile mücadele çubuk şeklindeki iç boşaltma veya yassı daş boşaltma takımları ile bir şekil verme ameliyesidir.

Bu takımlara *broş* veya *boşaltma takımı* (çubuğu) denir (Şek. 76). Broş'un dişleri önden arkaya doğru tedricen yükselerler ve işlenen parçanın iç boşalmada içinden ve dış boşalmada üstünden geçmesiyle, evvelden belli ölçü toleransları ve yüzey düzgünlüğünü sağlamak şartıyla parçaya arzu edilen iç veya dış profili verirler. Broş çekilerek çalışıysa buna «çekme broş», itilerek çalışıysa «itme broş» denir.

Broşta her dişe belli bir paso derinliği düşer ki bu talaş kalınlığının ibarettir. Bu kalınlık malzemeye tâbi olarak değişir.

Dış hatvesi: Her an en az iki diş parçası kavramış olmalıdır. Bununla beraber, çok kısa delikler için özel olarak, her an bir dişin çar-



Şekil 76 — Bir iç ~~broş~~ + ~~ıg~~

listirildiği hallerde vardır. Hatve tecrübe istinaden şu amprik formüle göre seçilir (Şek. 77) :

$$t = 1,75\sqrt{L} \quad (42)$$

t = *diş hatvesi, mm*

L = *boşaltılan deligin uzunluğu, mm*

Fakat böylece bulunan değer aşağıdaki hususlar göz önünde tutularak tâhîk edilir :

- Diş boşluklarının çıkan talaşa yeter oluşu
- Broşun mukavemeti
- Tezgâhın çekme kuvveti

Bu hususları inceleyelim:

a) *Diş boşluğu* : Kırıcı malzeme işlenirken:

$$\text{kaba talaşta } t \approx 5,5 \sqrt{a \cdot L} \quad (43)$$

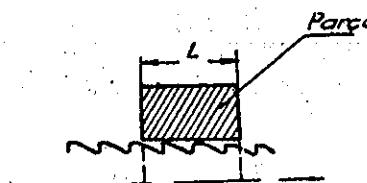
$$\text{son pasolarda } t \approx 7,5 \sqrt{a \cdot L} \quad (44)$$

Sünec malzeme işlenirken:

$$\text{kaba talaşta } t \approx 7 \sqrt{a \cdot L} \quad (45)$$

$$\text{son pasolarda } t \approx 8,5 \sqrt{a \cdot L} \quad (46)$$

b) *Broşun mukavemeti* : Bir diş için talaş kesiti q mm^2 , aynı anda deliği işleyen maksimum diş sayısı n , broşun en zayıf kesitin alanını



Şekil 77 — Çalışan diş sayısı

F mm^2 , özel kesme kuvveti k_s kg/mm^2 ise, broşta husule gelen en büyük çekme gerilmesi

$$\sigma = \frac{k_s \cdot q \cdot n}{F} \text{ kg/cm}^2 \quad (47)$$

olarak bulunur. Bu σ gerilmesi broş malzemesinin seçilen çalışma sınırlarından aşağı olmalıdır. Tablo 16 da malzemeye tâbi olarak k_s özel kesme kuvvetleri verilmektedir.

$n = L/t$ olduğundan broşun diş hatvesi mukavemet bakımından:

$$t = \frac{k_s \cdot q \cdot L}{F \cdot \sigma} \quad (48)$$

bulunur.

c) *Tezgâhın çekme kuvveti* : Kullanılabilir kuvvet P kg ise, dişlerin körlenmesinden ileri gelecek kesme kuvveti artmasını önlemek üzere

Tablo 16. Boşaltmada özel kesme kuvveti değerleri

M a l z e m e	k_s (kg/mm ²)	Diş başına paso derinliği (a) mm
Kir döküm	Yumuşak	120
	Sert	200
Temper döküm	150	0,06
	180	0,1
Dökme çelik	Orta	260—340
Çelik	Sert	350—440
	Dökme	80
Pirinç	Sıcak presleme	120
Dökme bronz, sünek	100	0,25
Alüminyum	100—120	0,1 — 0,25

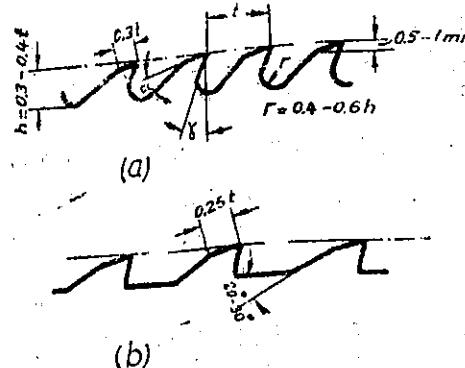
0,7 P kuvveti göz önüne alınır. Bir diş için paso derinliği a mm ve talas genişliği b mm ise

$$0,7 P = k_s \cdot a \cdot b \cdot n$$

$$0,7 P = k_s \cdot a \cdot b \cdot \frac{L}{t}$$

$$t = \frac{k_s \cdot a \cdot b \cdot L}{0,7 P} \quad (49)$$

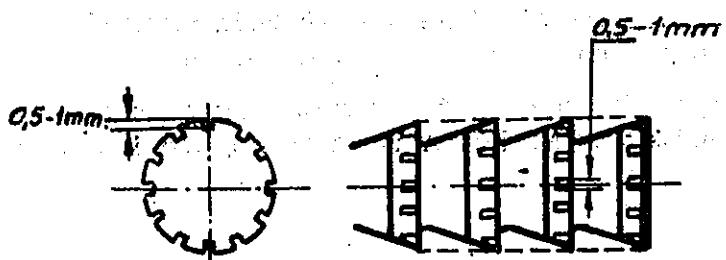
bulunur.



Şekil 78 — Bir broşta: a) normal diş ölçülerleri, b) uzatılmış diş ölçülerleri

Tablo 17. Diş başına düşen müsait paso derinlikleri (a) ve talas açıları (γ)

Malzeme	Diş başına paso derinliği, a			Talas açısı γ°	
	Derinlemesine paso		Yanılamasına paso, kaba talas		
	Kaba talas	Son pasolar			
Çelik, sert	0,03—0,05	0,01	0,10—0,30	10°—12°	
Çelik, orta	0,03—0,08	0,01	0,25—0,75	14°—18°	
Dökme çelik	0,06—0,10	0,01	0,25—0,75	10°	
Temper döküm	0,06—0,10	0,01	0,25—0,75	7°	
Kir döküm	0,10—0,25	0,01	0,30—1,00	5°—10°	
Pirinç	0,10—0,30	0,01	—	5°—10°	
Püskürtme çinko dökümü	0,10—0,25	0,01	—	12°	
Dökme bronz	0,10—0,30	0,02	—	8°	
Alüminyum alaşımıları	0,10—0,20	0,02	—	12°—20°	
Kurşunlu bronz, beyaz maden	—	—	—	2°	



Şekil 79 — Talaş kırma centikleri

Dişlerin ölçülerini (Şek. 78) de (a) haline uygun olarak alınır. Broşun dişleri parça girmeden evvel bir yağı banyosundan geçmek veya dişler, broşun gövdesi içine delinmiş yağ kanalları ile doğrudan doğrudan yağlanmak gibi en müsait yağlama seraiında bile, aynı anda

parça ile temastaki diş sayısını 8'i geçmemelidir. Adı yağlama halinde ise bu sınır 6'dır. Aksi halde dişlere gelen yağ miktarı dişleri soğutmağa kâfi gelmez. Bosaltma boyu L uzun ise, (Şek. 78) b) deki gibi uzatılmış hatveli bir broş kullanılmalıdır.

Kesme açıları : Talaş açıları Tablo 17 de verilmiştir. Taban açısı, broşun bilenmesinde çap düşmesini mümkün mertebe azaltmak için, mümkün mertebe küçük seçilir:

Çelik : $1/2^\circ - 3^\circ$

Kır döküm : $2^\circ - 5^\circ$

Pirinç ve bronz : $1/4^\circ - 1/2^\circ$

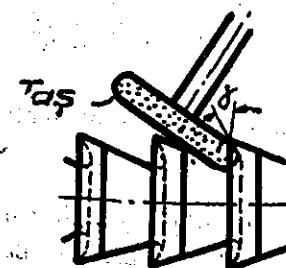
Taban açısı ilk dişlerde daha büyük seçilir ve son dişlere doğru tedi-
cen küçültülür. Son 4 ilâ 6 diş kalibre dişleri yani ölçü verme dişleridir.
Bunlarda taban açısı $\frac{1}{2}$ ilâ 1° alınır. Bu dişlerin ölçülerini boşaltılan pro-
filin ayndır. İlk kalibre dişler en evvel axımlar ve bunların vazifelerini



Şekil 80 — Brosun bilenmesi: a) yanlış, b) doğru.

sırasıyla daha arkadaki kalibre dişler yüklenir. Böylece broşun ömrü bir tek kalibre diş bulunması haline göre uzamış olur.

Talaşın halka halinde çıkmaması ve dağılması için, kesme kenarları
üzerine, müteakip dişlerde arka arkaya düşmeyen oyuklar açılır (Şek. 79)



Şekil 81 — Bilemede taşın durumu.

Broşların bilenmesi çok nazik ve zor bir iştir. Ekseri broşları üniver-
sal bileme tezgâhlarında bilemek zor ve hatta bazan imkânsızdır. Broş-
ları bilenmesi için özel «broş bileme tezgâhları» mevcuttur. (Şek. 80
ve 81) broşun bilenme şeklini göstermektedir.

T a s l a m a

Münasip taşın seçilmesinde göz önünde tutulacak önemli noktalar
vardır («Zımpara taşları» bahsine bak):

a) *Sert taneciklerin cinsine göre :* Silisium karbür tanecikleri biraz daha sert olmakla beraber, daha kırılıcı olduklarından prensip olarak sert malzeme Alüminium oksit ve yumuşak malzeme ise Silisium karbür taşlar ile taşlanır (Tablo 18).

Tablo 18. Taşlanacak malzemeye göre sert taneciklerin cinsi

Silisium Karbür	Dökme demir Sinterlenmiş karbür Bakır Pirinç Bronz Hafif alaşımalar
Alüminium oksit	Takım çelikleri Alaşım çelikleri Dökme çelik Temper döküm Sert bronz

b) *Taşın sertliğine göre :* İş parçası malzemesi ne kadar sert ise o deince yumuşak bir taş seçilmelidir. Taşın sertliğinin tayininde parça ile temas «temas uzunluğu» nun da rolü vardır. Diş ve yüzey taşlamada temas uzunluğu azdır, iç taşlama ve bazı yüzey taşlamada ise büyütür. Temas uzunluğunun büyük olması, taneciklerin daha çabuk aşınmasına sebep olacağından, tanelerin daha çabuk dökülmeleri, o halde taşın nisbeten daha yumuşak olması ıcap eder.

c) *Taneeye göre :* Kaba taşlamada kalın paso verilir ve içi taneli bir taş seçilir. Son pasolar ince taneli bir taş ile verilir. Bununla beraber kaba taneli bir taş ile de çok temiz bir yüzey elde edilebilir. Fakat

İri taneli bir taşda taşın her devrinde parça ile daha az sayıda sert taş, nesik teması geleceğinden aynı yüzey düzgünlik derecesine varmak için daha uzun bir zamanlı ihtiyaç vardır.

d) *Bünyeye göre* : Taşlanan malzemeye ne derece yumuşak ve sünek, ve şato ne kadar kalın işe taş o derece fazla meşamaklı olmalıdır.

Tablo 19. Malzemeye göre müناسip taşlar (Takribi)

Malzeme	Dış taşlama	İç taşlama	Yüzey taşlama
Su verilmiş çelik	A-46-K-V	46 ilâ 60-K ilâ M	30 ilâ 60-H ilâ K
Yumuşak çelik	46-L ilâ M	45 ilâ 50-J ilâ O	30 ilâ 60-J
Dökme demir	C-46-K-V	40 ilâ 46-K ilâ M	16 ilâ 30-J ilâ K
Nitrière çelik	C-60-K	60-J	46 ilâ 50-H ilâ K
Alüminium	C-30 ilâ 40-K ilâ J	30-H	—
Pirinç	C-36 ilâ 46-K ilâ J	36 ilâ 46-K ilâ J	—

Not : A = Alüminium oksit, C = Silisium karbür

Tablo 20. Hız çeliğinden takımların bilenmesi.

Torna-Planya kalemleri :	
El ile bileme	24 ilâ 46 — 0 ilâ P
Makina ile bileme	24 ilâ 40 — L ilâ N
Helisel matkaplar :	
El ile bileme	46 ilâ 50 — M ilâ N
Makina ile bileme	30 ilâ 46 — J ilâ K
Freze bıçakları :	50 — K

Tablo 19 ve 20 de kısaca, malzemeye göre münasip taş cinsleri verilmektedir. İşaretlerin aynı olmasına rağmen taş kalitesinin firmadan firmaya değişmesi sebebiyle tabloda verilen taş cinsleri takribî olup yöneltici mahiyettedir.

Sinterlenmiş karbürlerin taşlanması (bilenmesi) : Karbür takımları bilemek için en iyi yol bir elmas taşı kullanmaktır (bak : Elmas taşılar). Fakat karbür plâket üzerinde bir şekil, açı değişikliği yapılacak; yani nisbeten fazla talaş kaldırılacaksa, bu kısım evvelâ bir silisium karbür taşı alınımalı, sonra da bir elmas taşı ile bileme yapılmalıdır. Bununla beraber son bileme de silisium karbür taşlar ile yapılabilir. Bu halde sırasıyla şu taşlar kullanılabilir :

- 1 — Kaba taneli taş ile ilk taşlama : C—46—K—V
- 2 — İnce, » » » son taşlama : C—80—J—V
- 3 — Çok ince » » parlatma : C—400—H—V

Pariatma için elmas taşı kullanılması halinde tane büyülüklüğü 280 ilâ 320 olmalıdır.

Karbürlerin silisium karbür taşları ile bilenmesi ya tamamıyla kuru olarak, veya çok bol sulu olarak yapılmalıdır, aksi halde karbür plâketin çatlaması tehlikesi büyütür. Elmas taşlar ile bilemede ise, umumiyetle bir soğutucu kullanılmaktadır; miktar önemli değildir.

Soğutucu sıvı cinsi umumiyetle sulu vağ emülsiyonu, veya sodalı sudur. Elmas taşlar halinde Kerozen de kullanılmaktadır. Kerozenin tatbiki için taş yüzüne temas ettirilen bir keçe tampondan faydalанılır.

Karbür plâket ne derece parlak ve temiz ise takımın ömrü, bîlhassa parçanın yüzey durumu o derece iyi olur. Bu sebeple yüzey durumunun çok iyi olması arzu edilen yatak alaşımıları veya hafif madenler işlenirken karbür ucun ayrıca parlatılması faydalıdır. Bu maksatla motorlu

Tablo 21. Muhtelif iş parçası malzemesi için münasip çevre hızları (v, m, s)

Malzeme	Dış taşlama	İç taşl.	Yüzey taşl.	Kesme	Takım taşlama
Çelik	30	25	25	45 — 80	25
Kır döküm	25	25	20	45 — 80	—
S. Karbür	8	8	8	45 — 80	12
Hafif madenler	35	25	30	45 — 30	—

lapjama diksleri (lapping disc) kullanılır. Bu diskler elmas tozu, silisium karbür tozu vs. ye bulanır.

Taşın çevre hızı : Çelik taşlarken taşın çevre hızının fazla olması faydalıdır ve v çevre hızını 35 m/s almak münasiptir. Dökme demirin

taşlanmasında çevre hızının artışı çok az fayda sağlar ve bu sebeple $v = 25 \text{ m/s}$ tavsiye edilebilir. Takım bilemede $v = 18 - 25 \text{ m/s}$ alınır (Tablo 21).

Tablo 22. Parça çevre hızları ($v_p, \text{mm/s}$)

Malzeme	Dış taşlama, mm/s	İç taşlama, mm/s
Çelik	kaba paso	250
	son paso	124
Kir döküm	kaba paso	250
	son paso	125
Kızıl döküm	kaba paso	300
	son paso	250
Al, Mg	kaba paso	1000
	son paso	600

Parça çevre hızı (Tablo 22). Parçanın v_p çevre hızı ne kadar küçükse o derece temiz bir yüzey elde edilir. v_p büyündükçe taş çok aşınır ve müناسip sertlikle bir taş, yumuşak intibârı verir.

Paso derinliği (a): Taşlamada her sert tanecik bir kesici takım teşkil eder ve talaş kaldırır. Kaba taneli taşlar ince tanelilere nazaran daha fazla talaş kaldırabilir. Bu bakımından paso derinliği taşın tane büyüklüğüne tabidir. Ayrıca, sert malzemeye taşlarken sert taneciklerin kırılmaması için (a) paso derinliği az olmalıdır. Paso derinliği tezgâha da bağlıdır. Taş çapı büyük ise parça ile taş arasındaki temas uzunluğu büyüyerginden paso derinliği motor gücünün yetebileceği sınırı geçemez.

Paso derinliği $a = 0,1 - 0,3 \text{ mm}$ arasında değişir. Son pasoda $a \approx 0,005 \text{ mm}$ alınır.

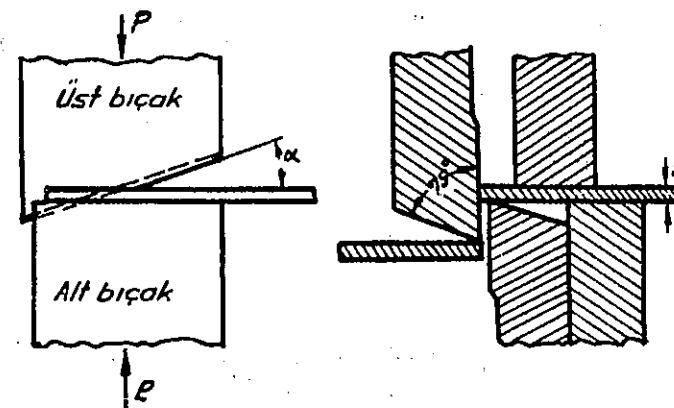
Parça devri başına ilerleme (s): Bu s değerine «boylamasına ilerleme» de denilebilir. s ilerlemesi, taşın b enine ve parça çevre hızı v_p ye tabidir. Parçanın her tarafı taşlanabilmesi için s ilerlemesi b eninden küçük olmalıdır. Çelik taşlarken $s = 2/3 b$ ile $3/4 b$, dökme demir taşlarken $s = 3/4 b$ ile $5/6 b$ alınabilir.

Talaşsız şekil verme esasları

Bu hususları talaşsız şekil veren tezgâhların tasarılanma ve imâllerini mümkün kılmak üzere, yalnız kuvvetler, güçler ve hızlar bakımından inceleyeceğiz.

Makas ile kesme

Schlesinger'e göre (¹) P kesme kuvveti α açısına (Şek. 82), malzemenin kayma mukavemeti τ_k ya ve saç kalınlığı δ ya tabidir :



Şekil 82 — Makas ile kesme

$$P = \frac{\delta^2 \cdot \tau_k}{2 \operatorname{tg} \alpha} \quad \left\{ \begin{array}{l} \tau_k \text{ kg/mm}^2 \\ \delta \text{ mm} \\ P \text{ kg} \end{array} \right. \quad (50)$$

Belli bir l boyunu kesmek için sarf edilecek iş miktarı:

$$\begin{aligned} I &= P \cdot l \cdot \operatorname{tg} \alpha \quad \left\{ \begin{array}{l} P \text{ kg} \\ l \text{ m} \\ I \text{ kg.m} \end{array} \right. \\ I &= \frac{\delta^2 \cdot \tau_k \cdot l}{2} \end{aligned} \quad (51)$$

olur. α açısı umumiyetle $10 - 12^\circ$ olup makas tipine göre 0 ile 12° arasında oynar. α açısı büyündükçe kesme kuvveti P küçülür, fakat iş aynı

(¹) Schlesinger, Werkzeugmaschinen, Springer, 1936

kalır. Kesilen saçın kesme yönünde yana kaymaması için bu açının fazla büyük olmaması icap eder.

Paralel makaslar için kesme kuvveti $P = l \cdot \delta \cdot \tau_k$ dir.

Kesme hızları makas cinsine göre 0,04 ile 0,1 m/s arasında değişir. Ağır işlere mahsus makaslar hafiflere nazaran daha ağır çalıştırılır.

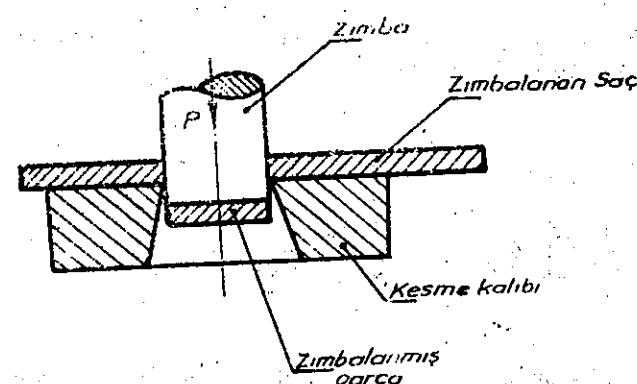
Tablo 23 de muhtelif malzemeye ait kayma mukavemetleri verilmiştir.

Tablo 23. τ_k Kayma mukavemetleri

Malzeme	τ_k kayma mukavemeti, kg/mm ²		σ_k kopma mukavemeti, kg/mm ²	
	Yumuşak	Sert	Yumuşak	Sert
Kurşun	2—3	—	2,5—4	—
Kalay	3—4	—	4—5	—
Alüminium	7—11	13—16	8—12	17—22
Düralümin	22	38	26	48
Çinko	12	20	15	25
Bakır	18—22	25—30	22—28	30—40
Pirinç	22—30	35—40	28—35	40—60
Bronz	32—40	40—60	40—50	50—75
Haddelenmiş demir saç	—	40	—	45
Çelik sıvama saç	30—35	—	32—38	—
Çelik saç	45—50	55—60	—	60—70
Paslanmaz çelik saç	52	56	65—70	—
Çelik % 0,1 C	25	32	32	40
» % 0,5 C	50	55	55	80
» % 1,0 C	80	105	100	130
Kâğıt, karton	2—5	7—9	—	—
Sert kağıt	—	10—14	—	—
Mika	5—8	—	—	—
Plastikler	2—3	9—12	—	—
Sellüloid	4—6	—	—	—
Ağac	1—3	—	—	—
Deri	0,7	—	—	—
Kauçuk	0,7	2—6	—	—

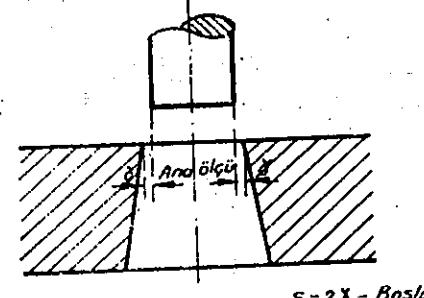
Zimbalama ve Delme

Bu zimba ve buna uygun bir kalıp arasına konan bir saçın, zimba ve kalıp arasında zorlanarak kesilmesidir (Şek. 83). Kesilen parçanın şekli, zimba ve kalıbm profiline uygundur.



Şekil 83 — Zimbalama

Zimba ile kalıp arasında belirli bir boşluk bırakılmalıdır. Bu boşluk (Şek. 84 de S ile gösterilmiştir) zimbalanan saç kalınlığına göre değişir ve saç kalınlığının 1/5 ile 1/10 u arasında oynar.



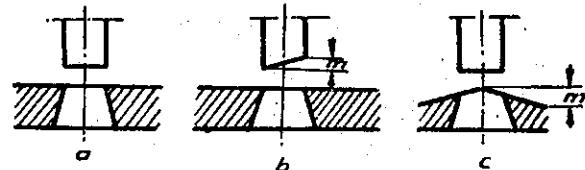
Şekil 84 — Zimbalamada boşluk

Zimba ve kalıpların ağızlarına çeşitli şekilde meyil verilebilir. (Şek. 85) başlıca çeşitleri göstermektedir.

Kesme kuvvetleri ve iş: Paralel bilemede (Şek. 84) P kesme kuvveti

$$P = l \cdot \delta \cdot \tau_k \quad \begin{cases} P \text{ kg.} \\ l \text{ mm} \\ \delta \text{ mm} \\ \tau_k \text{ kg/mm}^3 \end{cases} \quad (52)$$

dir. Pratik olarak τ_k kayma mukavemeti, σ_k kopma mukavemetine eşit alınır, l zımbalanan delik çevresi, δ ise saç kalınlığıdır.



Şekil 85 — Zimba kalıplarında çeşitli kesme kenarı şekilleri:

- a) Paralel ağızlı
- b) Tek tarafa meyilli
- c) Çatı şekli

Kesme ağızları meyilli olup, m açısal yüksekliği 1 ile 1,5 δ kadar ise (Şekil 85), kesme kuvveti

$$P = 0,70 l \cdot \delta \cdot \sigma_k \quad (53)$$

alinabilir.

Kalın saçlar kesilirken tezgâhın gücü kâfi gelmez ise sıcak zımbalama yapılır. Bu halde, paralel bileme hâli için - takriben 900° de — kesme kuvveti

$$P = 0,4 l \cdot \delta \cdot \tau_k \quad (54)$$

alinabilir.

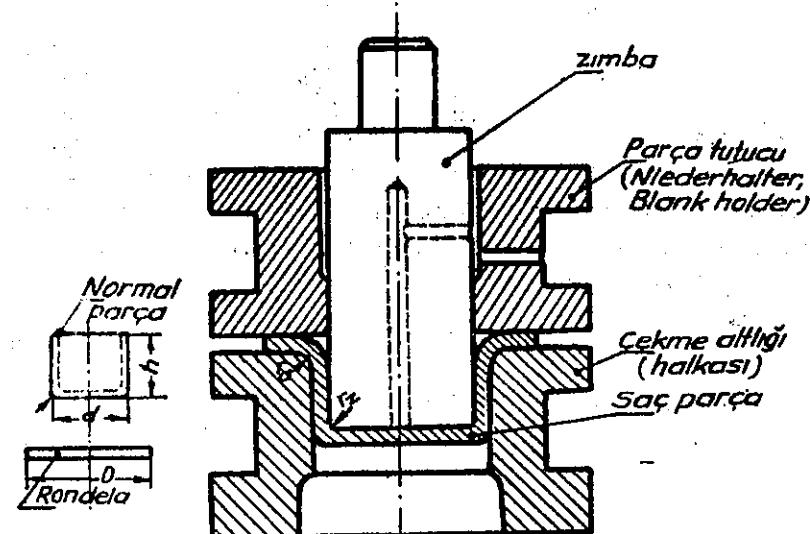
Kesme işi

$$I = 0,6 P \cdot \delta \quad \begin{cases} I \text{ kg. m} \\ P \text{ kg} \\ \delta \text{ m} \end{cases} \quad (55)$$

dir.

Cekme

Çekme, imâl edilecek parçanın inkişaf ettirilmiş şekline uygun olarak hazırlanmış düz bir rondelayı içi boş, çukur parçalar hâline getirmeye denir. Bu işlem malzemenin plâstik akışı sayesinde berhasilır. (Şekil 86) rondelayı, mâmûl parçayı ve parçanın imâlinde kullanılan pres kalibini göstermektedir



Şekil 86 — Çekme kalabı

Derin bir parça elde etmek için bir kaç çekme işlemi yapmak icap eder. $m = d/D$ oranı (Şekil 86) bir kademedede belli bir değeri aşamaz. Aksi halde parçada katlanmalar ve yırtılmalar vuku bulur. Tablo 24 malzeme cinsine göre m oranlarını vermektedir.

Çekme kuvveti: Çekme kuvveti P_c kg, çekme köşesi üzerinde ölçülmek üzere, çekme çevresi $l = \pi d$ mm, saç kalınlığı δ mm, saçın kopma mukavemeti σ_k kg/mm² ise

$$P_c \approx l \cdot \delta \cdot \sigma_k \cdot z_p \quad (56)$$

dir. z_p bir kat sayı olup Tablo 25 de verilmiştir.

Tutma kuvveti: Çekilen saçın kırışıp, deform olmaması için par-

Tablo 24. Maksimum $m = d/D$ oranları.

Malzeme	1. nci kademe	2. nci kademe
Çekme saçı	0,65	0,8
Karoseri saçı	0,55	0,75
Çelik saç, 55 kg/mm ²	0,6	—
Teneke	0,65	0,88
Bakır	0,65	0,85
Çinko	0,63	0,85
Alüminium	0,53	0,8

ça tutucunun saç rondela üzerinde belli bir P tutma basıncı yapması gerekir (Tablo 26). O halde, basınç P kg/cm², basınç yapılacak satılık F cm², tutma kuvveti P_t kg ise

$$P_t = F \cdot p, \quad F = \frac{\pi}{4} (D^2 - d^2) \quad (57)$$

olur. O halde presleme için gereken toplam kuvvet

$$P = P_t + P_p \quad (58)$$

dir.

Çekme işi: $I = P \cdot h \cdot z_i$ empirik bağıntısı ile hesaplanabilir. Burada P toplam kuvvet (kg), h çekme derinliği (m) ve z_i Tablo 25 de verilen bir kat sayıdır.

Tablo 25. m oranına bağlı olarak z_p ve z_i kat sayıları

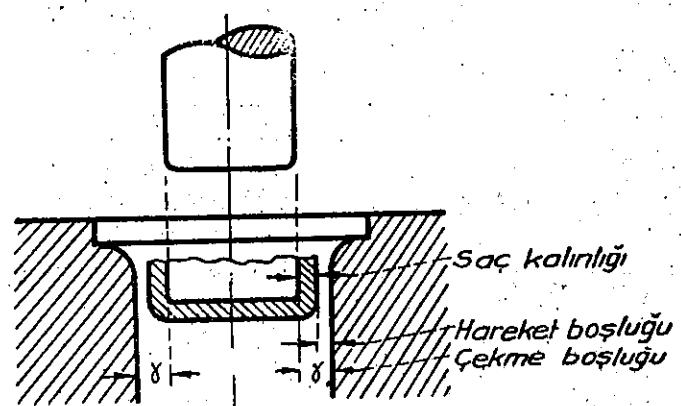
m	z_p	z_i
0,5	1	0,8
0,6	0,8	0,77
0,7	0,6	0,7
0,8	0,4	0,64
0,9	0,2	0,64

Çekilen içi boş parçanın şekli dairevi kesitli olabileceği gibi dört köşeli, konik, kürevisi, kademeli vs. olabilir. Çekmede parçanın cidar ka-

Tablo 26. Özel tutma basıncı değerleri

Malzeme	p (kg/cm ²)
Çekme saçı	25
Teneke	30
Bakır saç	20
Pirinç saç	24
Çinko saç	15
Alüminium saç	12

linliği, parçanın imal edildiği saçın veya rondelanın kalınlığının umumiyetle aynı bırakılır. Bu sebeple zimba ile çekme allığı çapları arasında saç kalınlığının iki mislinden biraz fazla bir çekme boşluğu bulunur (Şekil 87). Tablo 27 bu boşluk değerlerini vermektedir.



Şekil 87 — Çekmede gerekli boşluklar

Dip kısım hariç, cidar kalınlığının inceltilmesi isteniyorsa, y çekme boşluğu δ saç kalınlığından daha küçük seçilir. Bu halde malzeme bir soğuk işleme sertliği edineceğinden, çekme kademeleri arasında tavlama yapmak ıcap eder. Her kademedede cidar % 25-30 kadar inceltilebilir.

İnceltme halinde, çekme kuvveti çok daha büyütür; çekme kalınlığında parça tutucu bulunmaz; çekme allığıının girişi konik yapılır; yağlamaya çok dikkat etmek lâzımdır.

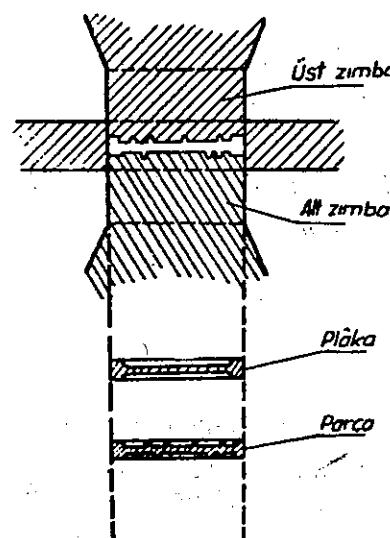
Tablo 27. γ çekme boşlukları

Malzeme	Çekme boşluğu γ , mm	
	Derin çekme	Parlatma çekmesi
Çekme saçı	1,2 δ	δ
Pirinç	1,05 δ	δ
Cinko	1,3 δ	1,1 δ
Alüminium	1,1 δ	δ

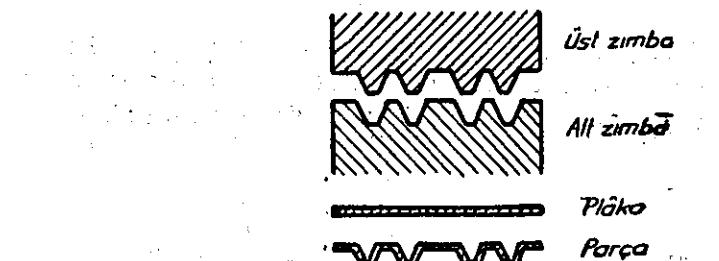
Çekme zimbalarının r_e radyusu (Şekil 86) 2 δ dan ve bazı hallerde 5 δ dan daha küçük olmamalıdır. Çekme derinliği arttıkça, r_e de arttırılmalıdır. Çekme allığıının r_e radyusu ne kadar küçük olursa, cidarlar o derece temiz çıkmakla beraber, r_e fazla küçük olursa dip kısım yırtılabilir. r_e nin fazla büyük alınması ise, zimbanın girişinde kalan boşluktan dolayı kırışmalara yol açar. $r_e = 5 - 10 \delta$ arasında değişir.

D a m g a l a m a

(«Prägen», «Compression and squeeze Forming»)



Şekil 88 — Dolu damgalama



Şekil 89 — Boş damgalama

Tablo 28. Özel damgalama basınçları (kg/mm^2)

Yumuşak çeliğin damgalanması	100—200
Altın paraların damgalanması	120—150
Gümüş » »	150—180
Nikel » »	160—180
Alpaka yemek takımları	160—200
Paslanmaz çelik yemek takımları	250—300
Pirinç saç, 0,7 mm kalın	10
1,8 mm »	80—90

S i c a k d ö v m e

(«Schmieden», «Forging»)

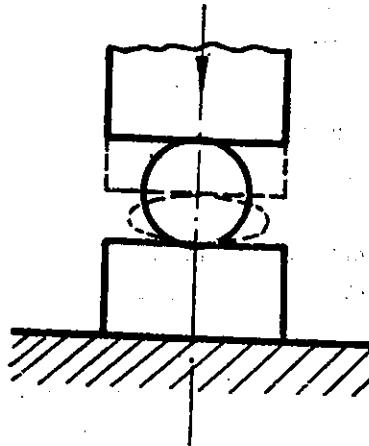
Malzemeye, umumiyetle, kızıl dereceye getirildikten sonra, çekiçleme veya presleme yolu ile bir şekil verme ameliyesidir. İki çeşide ayrılabılır: a) *Serbest sıcak dövme* (Şek. 90), b) *Kalıpta sıcak dövme* (Şek. 91)

Şekil değiştirme için gerekli olan kuvvet, ya serbest veya hızlandırılarak düşen bir ağırlığın enerjisinin şekil değiştirme işine değişmesi yolu ile (çekiçler ve şahmerdanlar) veya ağır tesir eden yüksek bir hidrolik tazyik yolu ile (presler) elde edilir.

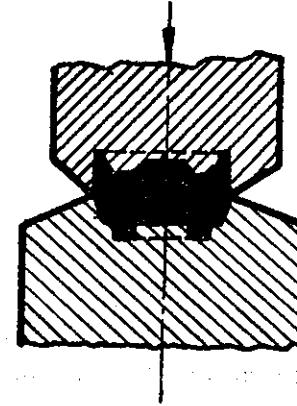
Malzemeyi, şekil değiştirme mukavemetinin büyüklüğüne tâbi olan dövme kuvveti, şekil değiştirme hızına ve dövme sıcaklığına göre

değisir. Hiz ne derece büyük ise, iç sürtmeler artacağından mukavemet de o derece artar. Dövme kuvveti ayrıca parçanın şekline de tâbidir.

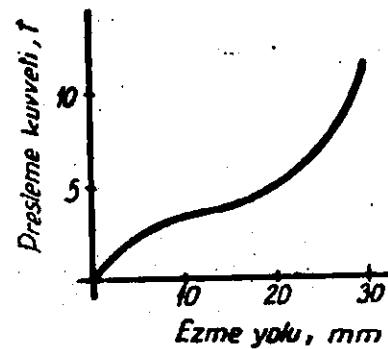
Yavaş şekil değiştirmeye, yani presleme halinde, presleme kuvveti eğrisi bir miktar takiben yatay (Şek. 92) devam etmekte, sonra yükselmektedir. Hızlı şekil değiştirmeye, yani çekicileme halinde bu duraklama olmamaktadır.



Şekil 90 — Serbest sıcak dövme



Şekil 91 — Kalıpta sıcak dövme



Şekil 92 — Preslemede kuvvetin değişmesi

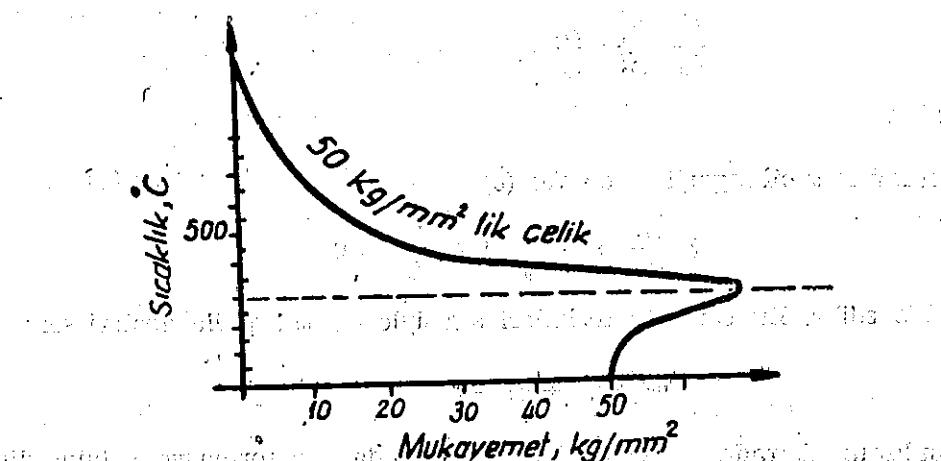
Sıcaklığın tesirine gelince (Şek. 93), malzemenin mukavemeti 300° ye kadar artmakta ve sonra umumiyetle 1300° ye kadar hızla düşmek-

tedir. 900° nin altında mukavemet çabuk arttığından dövme umumiyetle 900° - 1100° arasında yapılır.

Dövme kuvveti

$$P = C \cdot F \cdot k$$

bağıntısı yardımıyla hesaplanabilir. Burada k , şekil değiştirmeye mukavemeti (kg/mm^2), F dövülen alan veya mukavemet alanı (mm^2), C ise bir kat sayıdır. C kat sayısı dövülen parçanın şekline tâbi olarak büyük ölçüde değişir ve 1 ile 10 değerleri arasında oynar (Tablo 29).



Şekil 93 — Sıcaklık derecesinin şekil değiştirmeye mukavemeti üzerindeki tesiri.

Tablo 29. k , şekil değiştirmeye değerleri

Malzeme	Sıcaklık, °C	Dövme hizası, mm/min		
		900	1000	1100
Karbon çeliği 0,7—1,3 % C	8	5	3,5	
Krom, nikel çeliği	10—12	7,5—15	5—10	

Çekicilemede çekicin enerjisi, düşme yüksekliği ve çekicin ağırlığı ile muayyendir. Çekicin enerjisi aynı olmakla beraber, daha ağır olan fakat daha küçük bir irtifadan düşen bir çekicin dövmeyetkisi daha büyütür.

NOT: Sıcak dövmə işlemi, soğuk veya sıcak haddeleme, tel çekme v.s. gibi mekanikte "Plastisite" bahsi ile ilgilidir. Mekanığın bu kolu yardımıyla şekil değiştirme işi kolaylıkla hesap edilebilir:

V hacminde bir parçamız bulunsun. Bunun paralel kenar şeklinde olduğunu ve boyutlarının b_o , h_o , l_o olduğunu farzedelim. Bir şekil değiştirmeden sonra boyutlar b_i , h_i , l_i değerlerini alınsın. O halde :

$$V = b_o \cdot h_o \cdot l_o = b_i \cdot h_i \cdot l_i$$

veya

$$\frac{b_i}{b_o} \cdot \frac{h_i}{h_o} \cdot \frac{l_i}{l_o} = 1$$

olar.

buradan tabii logaritme olarak (e)

$$L \frac{b_i}{b_o} + L \frac{h_i}{h_o} + L \frac{l_i}{l_o} = 0$$

elde edilir. Bu eşitlikte terimleri sırasıyla φ_b , φ_h , φ_l ile gösterirsek;

$$\varphi_b + \varphi_h + \varphi_l = 0$$

bulunur. Burada φ değerleri üç doğrultuda «deformasyon» büyüğünü ölçerler. φ deformasyonları umumiyetle % ile ifade edilir. Mese-lâ $l_i/l_o = 1.65$, $L \cdot 1.65 = 0.50$ ise φ_l deformasyonu % 50'dir.

Deformasyon işi : Şekil değiştirmede iş pratikte:

$$i\dot{s} = T = T_1 + T_2 + T_3$$

T_1 = deformasyonun büyük olduğu doğrultudaki iş

T_2 = diğer iki doğrultudaki iş

T_3 = delk (sürtme) işi.

şeklinde ayrılmabilir. Burada T_1 değerini esas alıp diğerlerini ihmal ederek veya şekil değiştirme işleminin veren kat sayısına ithal ederek hesabımızı basitleştirebiliriz: V hacminde bir paralel kenar alalım. Bunun deformasyondan evvel taban alanı s_o , yüksekliği h_o olsun. Üstten bastırarak yüksekliğini h_i e indirelim; kesiti de böylece s_i değerini alınsın

deformasyon hacmi :

$$V_{def} = \int s \cdot dh = \int \frac{V_o}{h} \cdot dh = V_o \cdot \int \frac{dh}{h} = V_o \cdot L \frac{h_i}{h_o} = V_o \cdot \varphi_h$$

bulunur. O halde $dV_{def} = V_o \cdot d\varphi_h$ demektir. Diğer taraftan k_i şekil değiştirme mukavemeti ise:

$$dT [kg \cdot mm] = k_i [kg/mm^2] \cdot dV_{def} [mm^3]$$

= $k_i \cdot V_o \cdot d\varphi_h$ bulunur.

Entegral alırsak :

$$T = V_o \cdot \int_{\varphi_1}^{\varphi_2} k_i \cdot d\varphi_h = V_o [mm^3] \cdot a [kg/mm^2]$$

bulunur. Burada (a) değerine «özel deformasyon işi» denir ve boyutu

$$[a] = \frac{[T]}{[V_o]} = [kg \cdot mm / mm^3] \quad \text{dür.}$$

Halbuki her malzeme cinsi için φ deformasyon derecesinin her değerine karşılık k_i şekil değiştirme mukavemeti yani $k_i = f(\varphi)$ belirlidir ve tecrübe ile bulunabilir. O halde $a = f(\varphi)$ değeri de her φ deformasyon derecesi için belirli demektir. φ ye tâbi olarak k_i ve a değerlerini bazı klâsik malzeme için veren tablo ve grafikler teknik literatürde mevcuttur. Bunlar a değerini $\varphi = 0$ değerinden itibaren verirler. İcabi halinde a değerini φ_1 ve φ_2 gibi iki φ değeri arasında hesap için,

$$\int_{\varphi_1}^{\varphi_2} k_i \cdot d\varphi = \int_0^{\varphi_2} k_i \cdot d\varphi - \int_0^{\varphi_1} k_i \cdot d\varphi$$

şeklinde düşünmek kâfidir.

BÖLÜM II

Tezgâharda tahrîk

Tahrîk şekilleri : Tezgâhların hareket eden muhtelif kısımlarının hareketleri esas itibariyle

a) dönme (rotatif) hareketler

b) gidip-gelme (alternatif) ve doğrusal hareketler

şeklinde tasnif edilebilir. Dönme hareketlerinde en önemli rolü devir sayısı oynar. Hareketin cinsine göre değişmekte beraber, umumiyetle devir sayısını lüzumuna göre değiştirmek icap eder. Meselâ bir torna tezgâhi üzerinde, belli bir malzemeden yapılmış bir parçayı belli şartlar altında işlemek icap etsin. Kesme hızı işleme şartlarına göre evvelinden tayin edilir. İşleme sırasında parça çapı küçüldükçe, kesme hızını belirli değerinde tutabilmek için, parça devir sayısını değiştirmek icap eder.

En ideal yol devir sayısını sürekli olarak değiştirebilmektir. Devir sayısını böylece sürekli olarak değiştirmeye elverişli mekanizmalara «*kademeler tahrîk mekanizmaları*» denir. Bu gibi mekanizmalar umumiyetle pahali ve nazik olup her yerde kullanılması münasip olmamaktadır. Bu sebeple devir sayısını ekseriya kademeli olarak değiştirmek icap etmektedir. Devir sayısını kademeli olarak değiştirmeye yarayan mekanizmalara ise «*kademeli tahrîk makanizmaları*» denir.

Gidip-gelme ve doğrusal hareketlere gelince, bu hareketlere meselâ talaş kaldırın muhtelif tezgâhların ilerleme hareketleri gibi yavaş hareketler ile, bilfaz vargel tezgâhlarının tablalarının gidip-gelme hareketleri gibi hareketler ithal edilebilir.

Böylece, kesme ve ilerleme hareketleri düz veya dairevi olabilirler. Burunia beraber, asıl hareket gine dairevidir. Burada asıl hareket ile tezgâha enerji veren makina veya tertibatın hareketini kastediyoruz. Ayrıca, düz hareketteki hızın ayarı bile, dairevi hareket henüz düz ha-

rekete tebdil edilmeden evvel, dairevi hareket yapan bir kısmın devir sayısını ayarlamak suretiyle yapılmaktadır. Şu halde, kesme hızı ve ilerleme hızının ayarı demek, bir devir sayısı ayarı demektir.

Dönme harekette kesme hızı; iş parçası veya takımın çapı üzerindeki çevresel hızıdır. Parça veya takım çapı d mm, devir sayısı n devir/dak ise, kesme hızı :

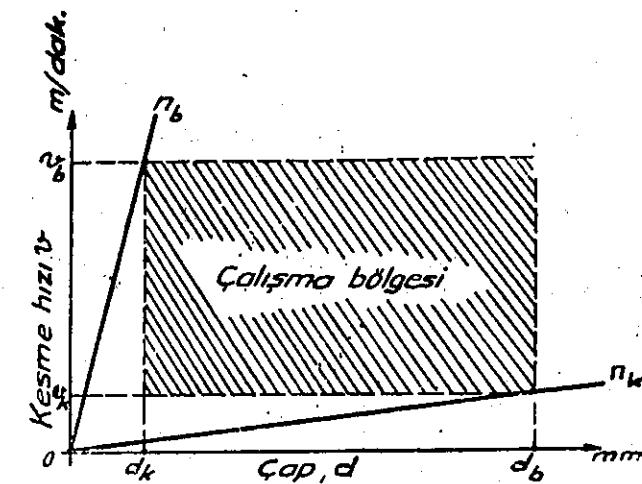
$$v = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{1000} \quad \text{m/dak} \quad (60)$$

veya

$$n = \frac{1000 v}{\pi \cdot d} \quad \text{d/dak} \quad (61)$$

dir.

Bir tezgâhın inşasında en evvel, o tezgâh üzerinde yapılacak işlere, daha doğrusu işleme şartlarına göre bir *kesme hızı aralığı* tayin edilmesi icap eder. Böylece, kesme hızının v_k ile v_b arasında değişebilmesi şart



Şekil 94 — Çalışma bölgesi.

koşullu olsun. Şüphesiz bu aralıktaki bütün hızların parça veya takım çapı ne olursa olsun sağlanması icap eder. Tezgâhın tesbit edilen kapasitesine göre seçtiğimiz herhangi iki d_k ile d_b arasındaki bütün çaplar üzerinde yukarıdaki kesme hızı aralığına dahil herhangi bir kesme hızı ile çalışmasını da şart koşarsak tezgâhın «*Çalışma bölgesi*» belirli olur (Şek. 94). Bu çalışma alanı ise en küçük ve en büyük devir sayılarını belirli kılar:

En küçük devir sayısı :

$$n_k = \frac{1000 \cdot v_k}{\pi \cdot d_b} \quad (62)$$

En büyük devir sayısı :

$$n_b = \frac{1000 \cdot v_b}{\pi \cdot d_k} \quad (63)$$

dir. Ohalbde A "devir sayısı ayar aralığı",

$$A = \frac{n_b}{n_k} = \frac{v_b \cdot d_b}{v_k \cdot d_k} \quad (64)$$

olarak bulunur.

$A_v = \frac{v_b}{v_k}$ ve $A_s = \frac{d_b}{d_k}$ olmak üzere A_v ye «kesme hızı ayar aralığı», A_s ye ise «çap aralığı» diyelim. O halde

$$A = A_v \cdot A_s \quad (65)$$

yazılabilir.

Şu halde dairevi hareketle çalışan bir tezgâhta devir sayısı ayar aralığı, hem kesme hızı ayar aralığına, hem de iş parçası veya takım çapı aralığına tâbidir.

Devir sayısı ayar aralığının aksine, yani $(1/A)$ ya «devir sayısı aralığı» denir. Meselâ devir sayısı 20 ile 800 arasında değişiyorsa devir sayısı aralığı $1 : 30$ olarak gösterilir.

Tezgâh şayet n_b ile n_k arasındaki herhangi bir devir sayısı ile çalışmaya imkân veriyorsa devir sayıları «kademelerizdir» denir. Kademesiz devir sayıları, hidrolik tertibat, leonard gurupları, mekanik hız varyatörleri yardımıyle elde edilebilir.

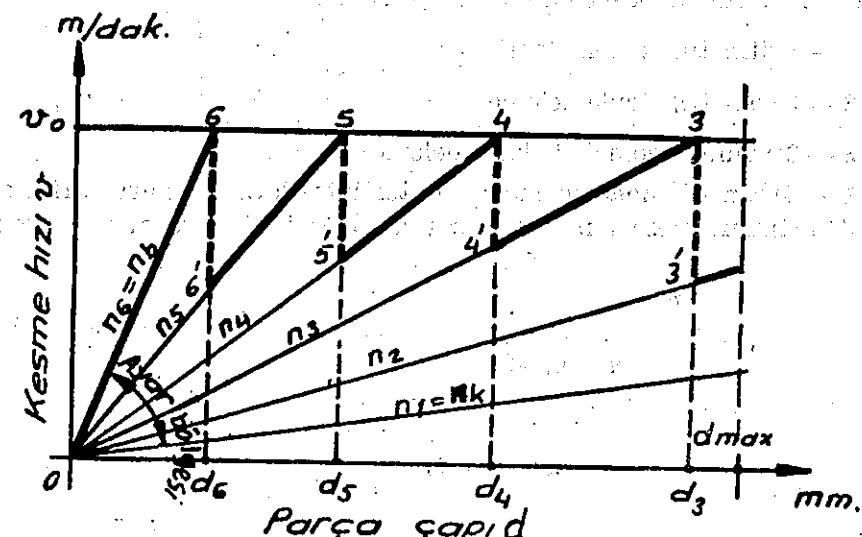
Sayıet n_b ile n_k arasındaki bütün devir sayıları değil de mahdut ve muayyen bir takım devir sayıları elde edilebiliyorsa devir sayıları «kademelidir» denir. Böyle devir sayıları kayış kasnak ve dişli tertibatı ile sağlanırlar.

Devir sayılarının kademelendirilmesi yolları : Kademesiz devir sayıları halinde, işlenen her çap için en uygun kesme hızını sağlamak mümkünündür. Bu da devir sayısını ayarlamakla yapılır. Halbuki kademeli devir sayıları halinde, mevcut devir sayılarının muayyen bir çap

ve kesme hızı aralığında kullanılması icap eder. Bunu görmek için en kısa yol grafik yoldur. Absise çapları, ordinata ise kesme hızlarını nakkederek «testere diyagramı» ni elde ederiz. Bu adım verilmesine sebep, diyagramın umumî görünüş itibariyle testereye benzemesidir (Sek. 95).

$$v = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{1000}$$

olduğuna göre, n devir sayısının her sabit bir değeri için $v = f(d)$ eğrileri «0» noktasından geçen doğrulardan ibarettir.



Sekil 95 — Devir sayılarının kademelendirilmesi.

v_0 muayyen bir malzemenin işlenmesi için en uygun kesme hızı olsun. Bundan düşük bir hızla çalışırsak, iş zamanı uzar. v_0 hızından daha büyük bir hızla çalışırsak takım çabuk körleneceği için, takımın sökülmesi, bilenmesi, takılması ve ayarlanması zamanları çoğalacağı için gine zaman kaybına uğrarız. Esasen her malzeme için tesbit edilmiş olan kesme hızları bütün kayıplar ve faydalalar tartışarak en uygun hız olarak tesbit edilmiştir. Şu halde çalışırken mümkün mertebe v_0 değeriine yakını kalmamız icap eder. Fakat bu değeri geçmek doğru değildir (1).

Meselâ d_6 ile d_3 çapları arasında en uygun devir sayısı n_6 dür. Çap d_6 iken n_6 devir sayısı ile tam v_0 kesme hızı elde edilir. d_3 den itibaren

(1) F. Akün, Talaş kaldırında maliyet, İstanbul Teknik Üniversitesi bültenti, 1956 .

çap küçüldükçe kesme hızı da düşer ve d , çapında n' noktasına kadar ine. n' noktasında n , sayısına gerek yine v_n kesme hızını elde etmek mümkündür. Aynı hususlar bütün çap kademeleleri arası için varittir. Testere dişlerinin üst noktaları daima v_n doğrusu üzerinde bulunurlar. Fakat testere diş dipleri mevcut devir sayılarının tertibine göre değişir. Şimdi, devir sayılarının en uygun kademelemesi şéklini bulmaya çalışalım.

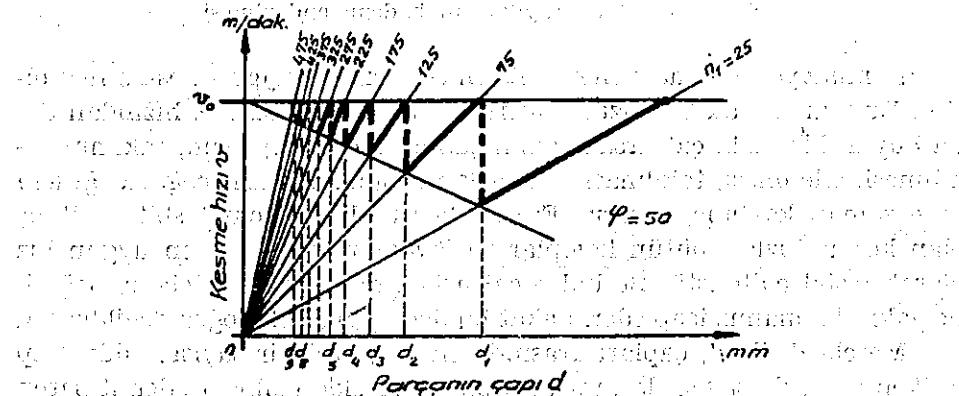
Devir sayılarını kademelemede, şimdiye kadar düşünülen veya практиk tatlîk edilen başlıca tertipler sunlardır:

- 1 — Aritmetik kademeleme
- 2 — Geometrik kademeleme
- 3 — Tashihli geometrik kademeleme

1 — Aritmetik kademeleme: Bu tertipte devir sayıları aritmetik olarak artırılır. Meselâ ilk devir sayısı n_1 , devir dak ve artış φ ise:

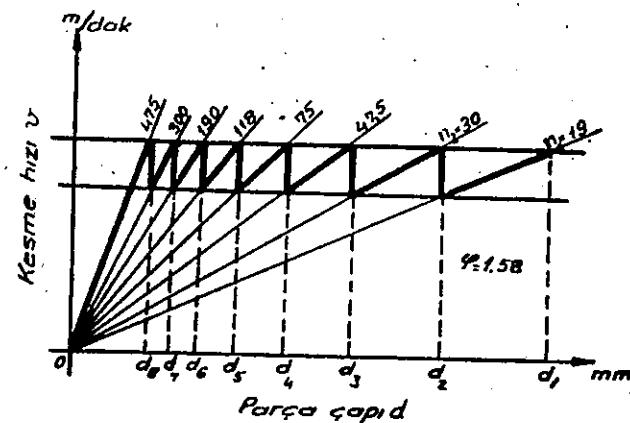
$$\begin{aligned} n_1 &= n_1 \\ n_2 &= n_1 + \varphi \\ n_3 &= n_1 + 2\varphi \\ &\dots \\ n_p &= n_1 + (p-1)\varphi \end{aligned}$$

olur.



Şekil 96 — Aritmetik kademeleme

Şekil 96 dan görülmüyorki, aritmetik kademelemede devir sayıları küçük çaplar için çok sık ve büyük çaplar için çok seyrektdir. Bilhassa büyük çaplar için kademe sonlarında kesme hızı, en müناسip v_n hızına göre, çok aşağı düşmektede ve tabiatıyla verim azalmaktadır. Bu sebeple bu kademeleme şéklî kullanılmaz.



Şekil 97 — Devir sayılarının geometrik kademelemdirilmesi.

2 — Geometrik kademeleme: Bu halde devir sayıları geometrik bir seri teşkil edecek şekilde seçilirler.

İlk devir sayısı n_1 , katsayı φ ve devir sayısı kademesi miktarı z ise

$$\begin{aligned} n_1 &= n_1 \\ n_2 &= n_1 \cdot \varphi \\ n_3 &= n_1 \cdot \varphi^2 \\ &\dots \\ n_p &= n_1 \cdot \varphi^{p-1} \\ &\dots \\ n_b &= n_z = n_1 \cdot \varphi^{z-1} = n_k \cdot \varphi^{z-1} \end{aligned} \quad (66)$$

olur. O halde devir sayısı ayar aralığı

$$A = \frac{n_b}{n_k} = \varphi^{z-1} \quad (67)$$

bulunur. buradan

$$\varphi = \sqrt{A}$$

(68)

elde edilir.

$A = 25$, $n_k = 19$, $z = 8$ olsun. Bu halde $\varphi = 1,58$ olup $n_b = 19$, $n_1 = 30$, $n_2 = 47,5$, $n_3 = 75$, $n_4 = 118$, $n_5 = 190$, $n_6 = 300$, $n_7 = 475$ bulunur.

Şekil 97 den görüleceği üzere, her devir sayısında kesme hızı en fazla bir v_i değerine kadar düşmektedir. Halbuki (Şek. 95 ve 97)

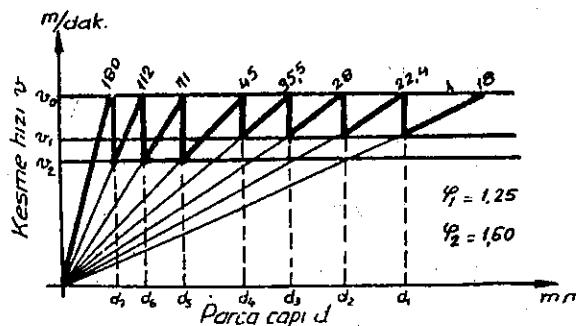
$$v_0 = \pi \cdot d_p \cdot n_p, v_i = \pi \cdot d_p \cdot n_{p+1}$$

olup

$$\Phi = \frac{v_i}{v_0} = \frac{n_{p+1}}{n_p} = \frac{1}{\varphi} \quad (69)$$

bulunur. Görülüyor ki geometrik bir kademeleme için Φ «hız verimi» sabittir. Φ hız veriminin tezgâhın bütün çalışma bölgesinde sabit olduğu yegâne kademeleme şekli, geometrik kademelemedir. Tatbikatta hemen münhasır kullanılır.

3 — Tashihli (seçme) geometrik kademeleme. Geometrik kademe ideali olarak görünüyorrsa da, küçük çaplar veya büyük devir sayılarında devir sayısı kademeleri lüzumsuz yere sıkışmaktadır. Bu sebe-



Şekil 98 — Düzeltilmiş geometrik kademeleme.

le bazı hallerde bütün testere diyagramı iki geometrik seriden teşkil edilmektedir (Şek. 98).

Not: Geometrik kademeleme, verim derecesinin bütün çalışma bölgelerinde sabit kalması bakımından en iyi kademeleme şekli olmakla beraber, işleme zamanı gözönüne alınırsa, belli şartlar altında (bütün hız kademelemlerinin kullanılması hâli), en kısa işleme zamanını sağlayan kademeleme şekli, müteakip çap farklarının sabit olduğu bir kademeleme şeklidir (¹).

gesinde sabit kalması bakımından en iyi kademeleme şekli olmakla beraber, işleme zamanı gözönüne alınırsa, belli şartlar altında (bütün hız kademelemlerinin kullanılması hâli), en kısa işleme zamanını sağlayan kademeleme şekli, müteakip çap farklarının sabit olduğu bir kademeleme şeklidir (¹).

Devir sayıları normu: Devir sayılarını geometrik bir seri halinde seçmenin uygun olacağını gördükten sonra, devir sayıları için tesbit edilen normu gözden geçirelim. İlgili DIN 804 normu tablo 30 a'da verilmiştir (Bu norm ISA tavsiyelerine uygundur).

Devir sayısı normu, diğer mümasıl bütün normlara bir esas teşkil eden «norm sayıları» a uygun olarak hazırlanmıştır. Teknikte mil, boru, kasnak, civata, vs. gibi muhtelif elemanlar ile ilgili büyüklükler (mesela, çap büyüklükleri ve saire) normalastırılırken hep bu norm sayıları (DIN 323) göz önünde tutulur. (²) Norm sayıları, aşağıda göreceğimiz üzere, ondalık bir geometrik seriden ibarettir. Muhtelif büyüklüklerin normalastırılmasında bu geometrik serinin esas tutulmasının sebebi, o büyüklüklerin göz önüne alınan aralıkta en makul ve uygun dağılıma şeklini sağlamasıdır. Ondalık (desimal) geometrik seri, geometrik kademeleme özelliğini ve ondalık sistemin sayı düzenini nefesinde cem etmiştir. Bu seri herbir ondalık hanenin (1-10, 10-100 veya 100-1000,...) geometrik olarak bölünmesi ile teşkil edilir.

Ondalık geometrik seride

$$\varphi = \sqrt[k]{\frac{n_p}{n_k}} \quad (k=z-1, \frac{n_p}{n_k} = A) \quad (70)$$

bağıntısında daima

$$A = \frac{n_b}{n_k} = 10 \quad (71)$$

almıştır. k ise 40, 20, 10 veya 5 dir. Böylece şu katsayılar ve seriler elde edilir:

40 lik seri (S 40) için: $\varphi_{40} = \sqrt[40]{10} \approx 1,06$ (100, 106, 112, 118, 125, 132, 140, 150, 160,... 900, 950)

20 lik seri (S 20) için: $\varphi_{20} = \sqrt[20]{10} \approx 1,12$ (100, 112, 125, 140, 160, 180, 200,... 800, 900)

(¹) F. Akün, Takım tezgâhlarının devir sayıları hakkında — İ. T. Ü. Bülteni, Cilt 6, 1953.

(²) O. Kienzle, Normungszahlen, Springer, Berlin, 1950 .

Tablo 30 a. Takım tezgâhlari için tam yük devir sayıları, DIN 804

Nominal değerler, devir/dak					Sınır değerler ⁽¹⁾ , devir/dak			
Müştak seriler					S 20 esas serisi			
S 20/2	S 20/3 (.2800..)	S 20/4 (.400) (.800)	S 20/6 (.2800..)		Mekanik tolerans	Mekanik elektrik tolerans		
$\varphi = 1,12$	$\varphi = 1,4$	$\varphi = 1,6$	$\varphi = 1,6$	$\varphi = 2$	-2 %	2 %	-2 %	4,5 %
2	3	4	5	6	7	8	9	10
112	112	112	112		98	102	98	105
125		112	112		110	114	110	117
140	140	140		1400	123	128	123	132
16					138	144	138	148
180	180	180	180		155	162	155	166
224	22,4	224	22,4		174	181	174	186
	250				196	204	196	209
280		2800	280	2800	219	228	219	234
	315				246	256	246	262
355	355	335		355	276	287	276	294
4000					310	228	310	330
450	45	450	45		348	362	348	371
	500				390	406	390	416
560		5600	560	5600	488	456	488	467
63					491	511	491	524
710	710	710	710		551	574	551	588
	8000				618	648	618	659
900	90	900	90		694	722	694	740
	1000				778	810	778	830
					873	909	873	931
					980	1020	980	1050

10 luk seri (S 10) için: $\varphi_{10} = \sqrt[10]{10} \approx 1,26$ (100, 125, 160, 200, ... 630, 800)

5 lik seri (S 5) için: $\varphi_5 = \sqrt[5]{10} \approx 1,58$ (100, 160, 250, 400, 630)

Burada $\varphi_{20} = (\varphi_{10})^2$; $\varphi_{10} = (\varphi_{20})^2$; $\varphi_5 = (\varphi_{10})^2$ olduğundan φ_{40} , φ_{20} , φ_{10} , φ_5 serileri arasında her seri, kendisinden daha «ince» olan müteakip seride birer hane atlıyarak elde edilebilir. Bu husus norm sayılarına istinaden hazırlanmış olan ve yük devir sayılarını gösteren Tablo 30 a'da dahi görmek mümkündür. Bu tabloda meselâ S 20/2 sütunu, S 20 serisinden birer hane, S 20/3 sütunu ikişer, S 20/4 üçer, S 20/6 beşer hane atlıyarak elde edildiği görülmektedir. O halde S 20/2 demek S 10, S 20/4 demek S 5 demektir. Bu atlamalar şüphesiz ki başlangıç noktalarını değiştirmek muhtelif şekillerde yapılabilir. Nitekim S 20/4 serisinde 4 ve 5 inci sütunlarda başka başlangıç sayıları ile iki ayrı seri teşkil edilmiştir.

Devir sayıları normunu tesbit ederken tezgâhları tahrif eden elektrik motorlarının devir sayılarını göz önünde bulundurmak ve normda elektrik motorlarının norm devir sayılarının mümkün mertebe fazla miktarla bulunmasını sağlamak konstrüksiyon basitliği için önemli bir şart teşkil eder. Böylece motor devir sayısı, tezgâhın bir devir sayısı için tahvilsiz olarak tezgâha verilebilir. Alternatif akımlı elektrik motorlarının devir sayıları, f saniyede frekansı ve p çift kutup sayısını göstermek üzere

$$n = \frac{f}{p} \text{ 1/s} = \frac{f}{p} \cdot 60 \text{ 1/dak} \quad (72)$$

TABLO 30 a' YA AİT NOT :

S 20, S20/2 ve S 20/4 serileri, 10, 100, ... ile çarpılıp veya bölünerek alt ye üste doğru genişletilebilir.

S 20/3 ve S 20/6 serileri ise, üç ondalık aralıkta verilmiştir, buna sebep bu seri sayılarının ancak 4 ncü ondalık aralıkta tekerrüre başlamalarıdır.

(1) Sınır değerler, mekanik ve elektrik toleransları göz önüne almak şartıyla, nominal değerin inhiplerini gösterir. % — 2 lik mekanik tolerans, dişli kutusunun inşasında umumiyetle tam olarak muhafaza edilemiyen nominal değerin tahlilindeki müsaade edilen inhipleri sınırlar. % 2,5 luk elektrik tolerans, muhtelif mense tâkatlı elektrik motorlarının % 3,5 ilâ % 6 arasında oynayan tam yükteki kaymalarını gözetmektedir.

Sınır değerler, S 20 serisinin değerlerine göre hesaplanır. Dişli kutusunun heسابında 7 ve 8 ncı sütunlardaki sınır değerler gözetilir. Burada motor devir sayıları olarak 355, 710, 1410, ve 2820 değerleri alınır.

İşletmede 9 ve 10 ncı sütunlardaki sınır değerler caridir.

ile hesaplanabilir ve böylece şu senkron devir sayıları elde edilir :

$$3000 - 1500 - 1000 - 750 - 600 - 500 - 375 - 300 \quad (73)$$

Daimî akımlı elektrik motörlerinin devir sayılarını ise istenilen şekilde ayarlamak mümkündür. Fakat alternatif motorlarinkine uydurmak ve aradaki boşluğu doldurmak için aşağıdaki şekilde tesbit edilmiştir :

$$3000 - 2000 - 1500 - 1200 - 1000 - 750 - 600 - 500 - 375 - 300 \quad (74)$$

Alternatif veya daimî akımlı motorlere ait olsun, bu devir sayıları boşdaki devir sayıları olup tam yükte kayma yüzünden motorun menşe ve gücüne göre % 6,5 ile % 13,5 arasında oynayan bir devir sayısı düşmesi görülmektedir. Böylece yukarıdaki (74) bosdaki devir sayıları tam yükte takriben

$$2800 - 1800 - 1400 - 1120 - 900 - 710 - 560 - 450 - 355 - 280 \quad (75)$$

olacaktır. Görülüyor ki bu (75) tam yük devir sayıları, Tablo 30'a da S 20 ve S 20/2 serilerinde kâmilin mevcutturlar, fakat muntazam aralıkları olmayıp bir seri teşkil etmemektedirler. Diğer S 20/3, S 20/4 ve S 20/6 serilerinde ise kısmen mevcutturlar. Tezgâhların devir sayıları için başlangıç noktası olarak, elektrik motorlarının yük devir sayıları alınır. Böylece devir sayısı serisinin cinsi ve başlangıç noktası verilince, seri tamamer muayyen olur. Meselâ S 20/3 (.2800..) gibi.

Ondalık geometrik serinin verdiği 1,06, 1,12, 1,26, 1,58 katsayılarından pratik ihtiyaç bakımından 1,06 çok «ince»dir, ayrıca 1,26 ile 1,58 arasındaki fasıl fazladır ve 1,58 kat sayısı ise bazı limit haller için yeter derecede «kaba» değildir. Halbuki çok küçük bir takribiyetle ve tesadüfen

$$\varphi_{40} = 4^0 \sqrt[10]{10} \sim 12 \sqrt[2]{2} \sim 1,06$$

$$\varphi_{20} = 2^0 \sqrt[10]{10} \sim 6 \sqrt[2]{2} \sim 1,12$$

$$\varphi_{10} = 1^0 \sqrt[10]{10} \sim 3 \sqrt[2]{2} \sim 1,26$$

dır. 2 adedinin bir kökünün geometrik seri katsayısı olması, o serilerdeki bazı değerler arasında 2 nisbetinin de mevcut bulunmasını icap ettiir ve böylece tezgâhlara motor seçerken, (75) motor devir sayıları serisinde birbirine nisbetleri 1/2 olan motor devir sayılarının o geometrik

Tablo 30 b: Boştaki devir sayıları (Vereins Deutscher Werkzeugmaschinen Fabriken (VDW) e göre)*

	1,12	1,26	1,58	1,41	2	1,12	1,26	1,58	1,41	2
11,8	11,8	11,8	11,8	11,8	11,8	11,8	11,8	11,8	11,8	11,8
13,2						132				
15	15	15	15	15	15	150				
17	17	17	17	17	17	170				
19	19	19	19	19	19	190	190	190	190	190
21				210					2100	
23,5	23,5	23,5	23,5	23,5	23,5	235	235	235	235	235
26,5				265						
30	30	30	30	30	30	300	300	300	3000	3000
33,5			33,5			335			3350	
37,5	37,5	37,5	37,5	37,5	37,5	375	375	375	3750	
42				420						4200
47,5	47,5	47,5	47,5	47,5	47,5	475	475	475	4750	4700
53				530						
60	60	60	60	60	60	600	600	600	6000	6000
67				670					6700	
75	75	75	75	75	75	750	750	750	7500	7500
85				850					8500	
95	95	95	95	95	95	950	950	950	9500	9500
105				1050					10500	

* Bu eski norm 1,06 serisini de İhtiya etmektedir. İste de, gok «ince» olup pratik krymet, olmadığundan, ceteve ithal edilmemiştir.

serilerde mevcut olmasını ve böylece birbirleri yerine kullanılmasını, daha doğusu birbirlerine tercihini, mümkün kılars. Daha fazla açıklamak lazımlı gelirse, direkt olarak elektrik motoruna bağlı basit mekanizmalar göz önüne alındığı takdirde, norm devir sayıları serilerinin motor devir sayılarını ihtiva etmesi lazımlı gelir. Halbuki (74) ve (75) motor devir sayıları serilerinde kat sayılar 2 nin bir kökü olup (umumiyetle $\sqrt[3]{2} \approx 1,26$), norm devir sayıları serilerinde de katsayıların 2 nin bir kökü olması faydalıdır. Çünkü ancak böylece norm devir sayıları serileri, elektrik motor devir sayılarını mümkün mertebe ihtiva edeceklerdir. Aynı düşüncenile

$$\varphi = \sqrt[3]{2} \approx 1,26 \quad \text{ve} \quad \varphi = 2$$

nin katsayı olarak intihabi pratik icaplara uygun gelmekte ve aynı zamanda yukarıda zikrettiğimiz boşlukları doldurmaktadır. Neticede Tablo 31 deki katsayılar elde edilmiş olur.

Yalnız normda lüzumsuz kesirler atılarak φ kat sayıları şu şekilde yuvarlatılmıştır:

$$\varphi : 1,06 ; 1,12 ; 1,25 ; 1,4 ; 1,6 ; 2 \quad (76)$$

Yükteli devir sayıları yerine boştaki devir sayıları alınırsa, aynı yol takip edilerek Tablo 30 b'deki devir sayıları elde edilmektedir. Bu tabloda norm sayılarının aksine, ondalık hanede ilk sayının 10,100,... olacak.

Tablo 31.

Geometrik devir sayısı serileri kat sayıları

	Adedi değer	1,06	1,12	1,26	1,41	1,58	2
Formülün verdiği değer	$\frac{4}{\sqrt[3]{10}}$ $\approx \sqrt[3]{2}$	$\frac{20}{\sqrt[3]{10}}$ $\approx \sqrt[3]{2}$	$\frac{10}{\sqrt[3]{10}}$ $\approx \sqrt[3]{2}$	$\frac{2}{\sqrt[3]{10}}$ $\approx \sqrt[3]{2}$	$\frac{5}{\sqrt[3]{10}}$		
Verim	$\frac{v_1}{v_0} = \frac{1}{\varphi}$	0,94	0,89	0,79	0,70	0,63	0,50
	φ^2	1,12	1,26	1,59	2	2,51	4
	φ^3	1,19	1,41	2,00	2,83	3,98	8
	φ^4	1,26	1,59	2,51	4	6,31	16

yerde 11,8 , 118... şeklinde seçilmesi, 6 serinin hepsinde de 3000 başlangıç devir sayısının bulunması mecburiyetidir. Çünkü 3000 en çok kullanılan devir sayısıdır.

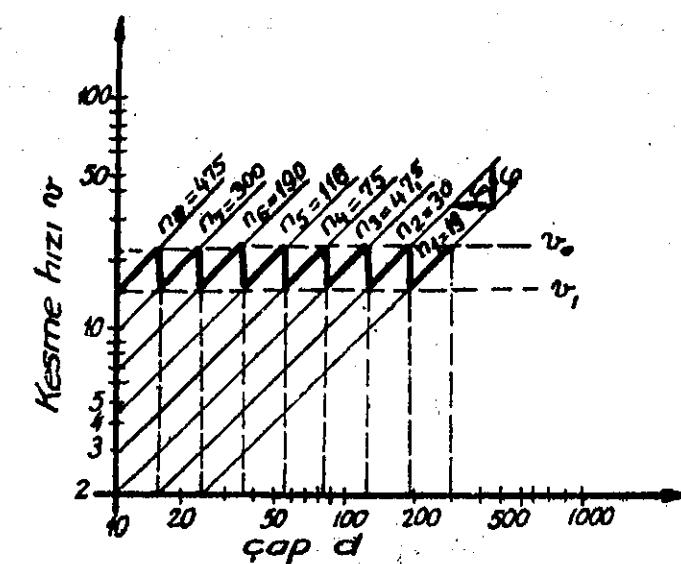
Bir tezgâha ait «kesme hızı-çap büyüklüğü» münasebetini basit «testere diyagramı» şeklinde olacak yerde, logaritmik ölçekli bir koordinat sistemi üzerinde göstermek tercih edilmektedir. Buna sebep kolay çözülmüş ve aynı zamanda sıfır noktası civarında daha kolay okunabilir mesidir. $v = \pi \cdot d \cdot n$ bağıntısının logaritmesini alırsak

$$\log v = \log d + \log (\pi n)$$

bulunur. Şu halde n devir sayısının her sabit bir değeri için πn sabit olacağundan

$$\log v = \log d + C \quad (77)$$

elde edilir. Son bağıntı v ile d nin logaritmeleri arasındaki münasebetin lineer olduğunu göstermektedir. O halde v ve d eksenlerinin ölçegini logaritmik yaparsak bu lineer bağıntı birbirlerine paralel, eşit aralıklı ve



Şekil 99 — Logaritmik ölçekler üzerinde, geometrik kademelemede «kesme hızı - parça çapı» bağıntısı.

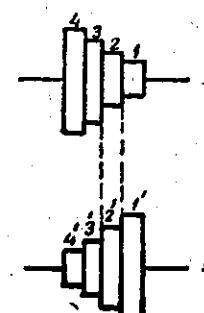
45 derece meyilli doğrular halinde görülecektir (Şek. 99). Verilen bir kesme hızı ile çalışmada testere şekli aynen mevcuttur.

Kademeli devir sayılarını saglayan tertibat

Yukarıda bahsettiğimiz kademeleme şekillerde, o kademeleme şekillerini hasil edecek tertibat göz önüne alınmamış olup neticeler teoriktir. Şimdi hangi tip tertipler ile ne şekilde kademeleme yapımı imkân olduğunu gözden geçirelim.

İki eksenli ana formlar: Bir tezgâha hareket veren mil (tahrik mili) sabit bir devir sayısı ile dönerse ve tezgâhin iş mili (iş parçasını taşıyan mil) üzerinde birbirinden farklı olan ve bir seri teşkil eden devir sayılarının temini istenirse, bu iki mil arasında o devir sayıları sisteme tekabül eden bir tahvil oranı serisi sağlamak icap eder.

Bu tahvillerin *değiştirme çarkları* (iki mil arasında, değiştirilmeleri mümkün olan çark çiftleri) ile yapılması mümkündür. Fakat devir sayısını her değiştirmek icap edisinde, değiştirme dişlileri çiftini (veya kasnak çiftini) değiştirmek lâzım gelir ki, bu, büyük zaman kaybına yol açar. Bu hal çaresi, yalnız, işleme zamanının değiştirme zamanına nazaran çok uzun olması halinde münasiptir (meselâ otomatik tornallarda olduğu gibi). Bu yol yerine, belli tahvil oranlarını sağlayan çark çiftlerinin her iki mil üzerinde hazır bulundurulması ve lüzumunda tahvil oranının, meselâ bir löviye yardımcı ile, kolayca değiştirilmesi düşünülmüştür. Esas itibariyle yukarıdaki tarif dahiline giren bu tip tertibata *iki eksenli tahvil tertibatı* denir. Bu tertibat basit tezgâhlar üzerinde yerine göre yalnız başına kullanılmakla beraber, bunların asıl ehemmiyetleri daha mütekâmil çok eksenli mekanizmaların ana terkip elemanlarını teşkil etmeleridir.

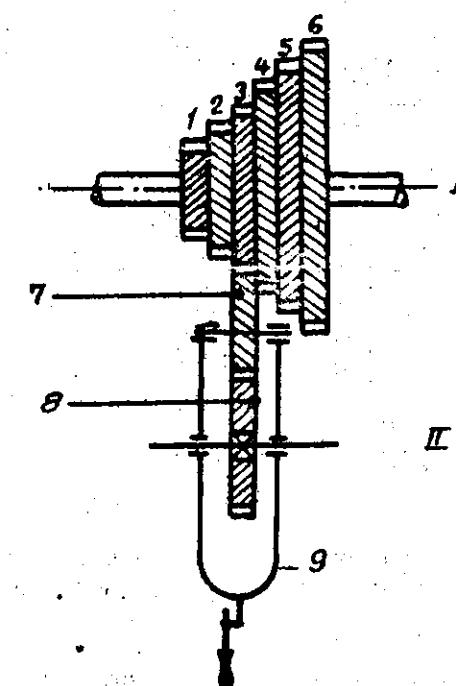


Şekil 100 — Kademeli kasnak tertibatı.

İki eksenli tahvil tertibatı kayış-kasnaklı veya dişli çarklı olabilir. Kayış-kasnaklı tip, kademeli kasnak tertibatından ibarettir. Bu tertibatta (Şek. 100), I ve II milleri üzerine aynı sayıda eş kasnaklar tespit edilir. Tek bir kayış, ihtiyaca göre, bu eş kasnak çiftlerinden herhangi biri üzerine kaydırılarak tahvil oranı değiştirilebilir.

Dişli çarklı tertibatta muhtelif konstrüksiyon şekilleri vardır. *Norton tertibatı*, *b) Kavramalı tertibat*, *c) Kayan kamalı tertibat*, *d) Kayan çarklı tertibat*.

Norton tertibatında (Şekil 101) I mili üzerine 1, 2, 3, 4, 5, 6 gibi dişli çarklar tespit edilmiştir. II mili üzerine ise daima eş çalışan 7 ve 8 dişlilerini ihtiva eden bir 9 kolu takılmıştır. 9 kolu 7 ve 8 dişlileriyle

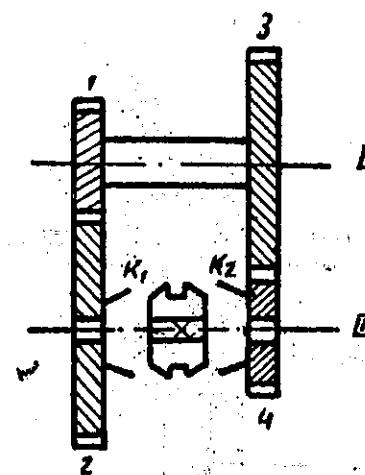


Şekil 101 — Norton tertibatı.

beraber II mili üzerinde sağa sola kaydırılabilir ve bu kol vasıtâsıyla 7 dişli 1, 2, 3, 4, 5, 6 dişlilerinden herhangi biri üzerine yatırılara. I ve II milleri arasında istenilen tahvil oranı sağlanabilir.

Bu tertibatta I ve II millerinden hangisinin döndüren mil (tahrik mili) ve hangisinin döndürülen mil olacağı mühim değildir.

Kavramalı tertibatın prensibi Şekil 102 de gösterilmiştir. I mili üzerinde bu mile tespit edilmiş olan 1 ve 3 dişlileri bulunur. II mili üzerinde ise aynı sayıda 2 ve 4 dişlileri takılır. 2 ve 4 dişlileri daima 1 ve 3 dişlileriyle kavrama halinde olup II mili üzerinde avaradır. Ortadaki kayan kavrama ise II miline kamalıdır. Avara olan 2 ve 4 dişlileri üzerinde K_1 ve K_2 kavramaları bulunur. Bu dişliler kavramalar sayesinde II miline bağlanabilirler. K_1 ve K_2 , kavramalarından birini kapatmakla II mili tahrik edilmiş olur.



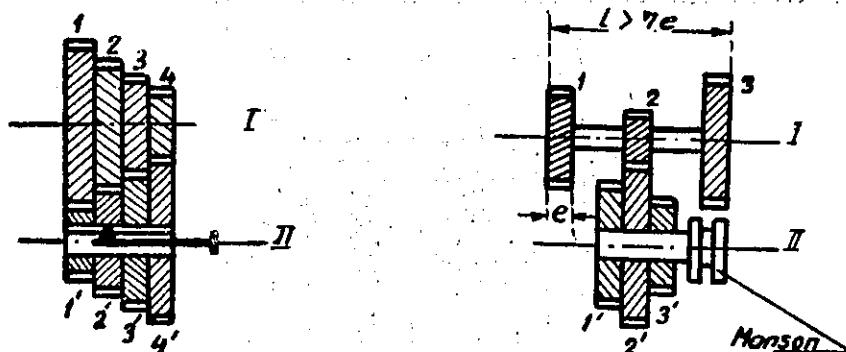
Şekil 102 — Kavramalı tertibat

Bu tertibatta döndüren milin I mili olması icap eder. Aksi halde 1, 2, 3, 4 dişlilerinin ataleti yüzünden, kavramanın kapanması ile harekete geçme darbeli olur.

Şekil 103 ise kayan kamalı tertibatın prensibini vermektedir. Bu usul ile küçük bir hacme, büyük sayıda tahlil yapabilen bir tertibat yerleştirilebilmiş olmakla beraber, kamanın yer değiştirmesi ve kama istinat sathının nispeten küçük olması sebebiyle aincak küçük güçlerin nakli mümkünür (meselâ delik tezgâhlarında ilerleme tertibatı gibi).

Bu tertibatta kayan kama, kavramalı tertibatta bahsettiğimiz sebe卜 yüzünden döndürülen mil üzerinde bulundurulmalıdır.

Bugün en çok kullanılan tertibat kayan dişlili tertibattır (Şek. 104). Burada I mili üzerindeki dişliler sabittir ve yer değişmezler. II mili üzerindeki eş dişliler ise eksenel olarak kaydırılabilir. Bunlar umumiyetle yekpare veya bir blok halinde yapılır. Tek bir löviye kumandası ile blokun her bir dişli teker teker I mili dişlileri ile kavrama haline getirilebilir.



Şekil 103 — Kayan kamalı tertibat

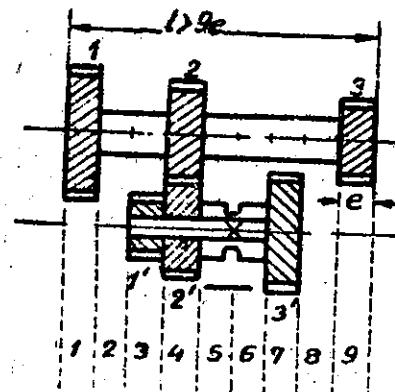
Şekil 104 — Üç kademeli kayan dişli çarklı tahlil tertibati - bitişik tip

Bu tertibatta döndüren mil, I ve II millerinden herhangi biri olabilir.

Kayan dişlili tertibatın Şekil 104 de verilene göre değişik tipleri mevcuttur. (Şek. 104) deki tipe «bitişik» tip denir. Buna sebep kayan blokda dişli çarkların yan yana olmasıdır. Bir dişli çiftinin kavrama durumuna girmeye başlamasından evvel o sırada kavrama durumunda olan dişli çiftinin kavramayı tamamıyla terketmiş olması icap edecekten, bitişik tipte mekanizmanın eni en az 7 çark enine eşit olmalıdır (bütün çarkların eni aynı kabul edilmektedir). Dar tipin başlıca mahzuru en büyük tahlil oranının orta durumda elde edilmesi ve bu yüzden kumanda löyesinin aynı yönde hareket ettirilmesiyle devir sayılarının gittikçe büyüyen sırada tertip edilememesidir. Buna çare olarak (Şek. 105) deki tertip düşünülmüştür. Burada sabit dişliler gittikçe küçülen çaplara göre sıralanmıştır. Fakat bu halde kayan blokun 3' dişli 2' dişlisinden en az iki çark eni açık bulunmalıdır. Aksi takdirde 1' ve 1 dişlileri tam kavrama haline getirilemeden 3' dişli 2 dişlisine takılır. Böylece 105 deki tertibatın eni en az 9 çark enine eşit olmalıdır. Bu tipe «karma tip» diyoruz. Buna sebep kayan dişli blokunda hem bitişik ve hem de açık dişliler bulunmasıdır. 105 deki karma tipin bütün eni

9 e. buna mukabil 104 deki bitişik tipinkı 7 e görünmesine rağmen, bitişik tipde kumanda kolu manşonunun kayan dişli bloku dışında kalmasından mekanizmanın eni aslında 7 e den daha büyüktür.

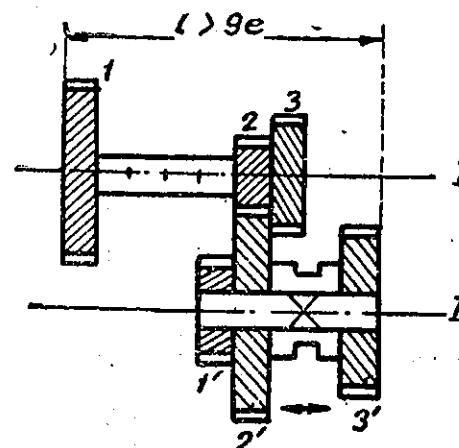
İkinci devir sayılarının gittikçe büyüyen bir sırada tertibini sağlayan diğer bir mekanizma tipi Şekil 106 da görülmektedir. Bu tertibatta bütün en enaz 9 e dir. Görülüyor ki gittikçe büyüyen sırada devir sayısı sağlayan tertibat için minimum en 9 çark enine eşittir..



Şekil 105 — Kayan dişli çarklı tertibat - karma tip - gittikçe büyüyen sırada devir sayısı teminine elverişlidir.

Yukarıdaki bütün tiplerde kayan dişli blokunun bir veya iki dişlisidir, eş olmadıkları, belli bir sabit çarkın önünden geçmektedirler. Meselâ Şekil 104 de 1' ve 3' çarkları 2 çarkının önünden, 105 de 1' çarkı 2 nin önünden, 106 da 3' çarkı 2 nin önünden geçerler. Misal olarak Şekil 104 deki hâli göz önüne alalım : Birbirleri önünden geçenken 1' ve 3' çarkları ile 2 çarkının disleri birbirlerine katıyyen dokunmamaları lazımdır. Eénün için bu çarkların diş başı dairelerinin birbirine dokunması gereklidir. 3' daha küçük olduğundan en tehlikeli çark 1' çarkıdır. Tashisiz dişlilerde diş başı yükseliği modüle eşit, 2 ile 2' nün taksimat daireleri teget olduğundan ve 2 ile 1' nün diş başı daireleri en fazla teget olabileceklerinden, 1' nün taksimat dairesi çapı 2' nünkinden en az 4 modül kadar küçük olmalıdır. Bu şart 1' diş sayısının 2' nünkinden en az 4 diş küçük olması demektir. Küçük diş sayılı dişli çark tertiplerinde bu şart «ince» bir kademeleme yapmaya engel olur. Buna göre olarak (Şek. 107) deki tertibat düşünülmüştür. Burada 2 en küçük sabit çarkının önünden yalnız en küçük kayan 3' çarkı geçer. 2 ile 3' nün dişlerinin birbirine takılmaması için 3' nün 2' den 4 diş kü-

çük olması şartı gine mevcut olmakla beraber 3', 2' den iki kademe küçük olup ortanca 1' dişlisinin 2' den farkı 4 den daha az, meselâ 2 diş olabilir. Böylece 107 tipi daha ince kademelemeye müsaittir.



Şekil 106 — Kayan dişli çarklı tertibat - karma tip - gittikçe büyüyen sırada devir sayısı teminine elverişlidir.

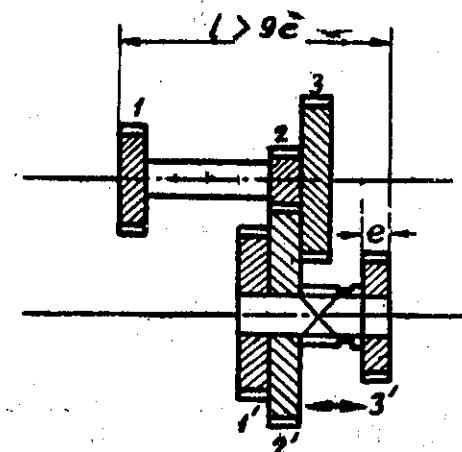
Yukardaki tertiplerin hepsinde kademe sayısı üçtür. Pratikte kayan dişli blokunun üç dişinden fazla dişli ihtiya etmesine çok nadir rastlanır. Kademe sayısını artırmak için ilerde göreceğimiz üzere bir kaç kayan dişlili tertibat arka arkaya konabilir.

Tambur dişli tertibatı : Şimdiye kadar gördüğümüz iki eksenli bir dişli tertibatı ile elde edilebilecek devir sayısı aralığı küçüktür. Buna sebep I ve II milleri arasında pratik olarak çok büyük tahvil oranlarının gerçekleştirilemesinin mümkün olmamasıdır. Bundan başka Norton tertibatı ile kayan kamalı tertibat istisna edilirse, büyük kademe sayısı elde edilemez.

Tahvil oranını, çarkların çaplarını makul mertebede tutarak büyütübilmek için birbiri arkasına sıralanmış çark çiftlerinden ibaret bir «çark zinciri» teşkil etmek lazımdır (Şek. 108). Bu mekanizmada I ve V milleri arasındaki U tahvil oranı, kısmi tahvil oranlarının çarpımına eşittir:

$$U = \frac{(1)}{(2)} \cdot \frac{(3)}{(4)} \cdot \frac{(5)}{(6)} \cdot \frac{(7)}{(8)}$$

Böyle bir mekanizma muhtelif tahvil oranları, yani çok kademeli bir devir sayısı serisi sağlayabilir. Bunun için I, II, III, IV, V, \dots millerinin farklı devir sayılarından faydalananmak yeter. Bu maksatla I, II, III, IV, V, \dots milleri sabit bir daire boyunca sıralanarak oynak bir dişli ile sıra ile eş çakıştırılabilir (Şek. 109), veya I, II, III, IV, V, \dots milleri gine bir daire boyunca, içabında döndürülebilen bir tanbur üzerine yerleştirilerek sabit bir dişli ile sıra ile kavrama durumuna getirilebilir. Bu tip tertibat az kullanılmaktadır.



Şekil 107 — Kayan dişli çarklı tertibat - karma tip - ince kademelemeye elverişlidir.

Üç veya daha çok eksenli kompoze tertibat: Tambur dişli tertibatı için başlangıçta söylediğimiz aynı sebeplerle, yani kademe sayısını artırmak ve devir sayısını aralığını genişletebilmek için, iki eksenli dişli tertipleri birbiri arkasına sıralanabilir. Kullanılan iki eksenli dişli tertibatı, umumiyetle ya kayan dişlili tertibat, veya kavramlı tertibattır. (Şek. 110) da misal olarak kayan dişlili tertibat esas alınmıştır.

110 daki tertibat dört farklı tahvil oranı, yani dört devir sayısı sağlar. Tahvil oranları şunlardır :

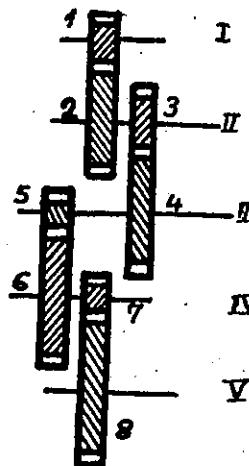
$$U_1 = \frac{(1)}{(1')} \cdot \frac{(3)}{(3')}$$

$$U_2 = \frac{(1)}{(1')} \cdot \frac{(4)}{(4')}$$

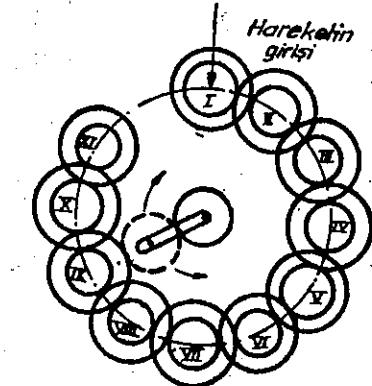
$$U_3 = \frac{(2)}{(2')} \cdot \frac{(3)}{(3')} \quad (78)$$

$$U_4 = \frac{(2)}{(2')} \cdot \frac{(4)}{(4')}$$

Burada her tahvil oranı iki çift dişli çarkın sağladığı iki kısmının oranından teşekkür ettiği için, kısmının oranları uygun olmasa büyük olmaksızın, asıl tahvil oranının büyük olması sağlanmış olur.



Şekil 108 — Büyük tahvil oranı sağlayabilen 5 eksenli çark zinciri



Şekil 109 — Tambur dişli çark tertibatı (Bilgram tertibatı)

Kompoze dişli tertibatı ile elde edilen devir kademesi sayısı, bu tertibat içinde birbiri arkasına bağlanan iki eksenli kısmının tertiplerinin kademe sayılarını birbirleriyle çarparak bulunur. O halde bu tertibat ile ancak çarpanlara ayrılabilen kademe sayılarını realize etmek mümkün olur. Şekil 110 da kademe sayısı $4 = 2 \cdot 2$ dir. Genel olarak, kompoze tertibatının kademe sayısı n , çarpanlar da a_1, a_2, a_3, \dots ise $n = a_1, a_2, a_3, \dots, a_p$ olup, burada p iki eksenli kısmının tertiplerinin sayısını, a_1, a_2, a_3, \dots ise iki eksenli kısmının tertiplerinin her birinin kaç kademeli olduğunu gösterir. Tablo 32 de muhtelif kademe sayıları için mümkün olan tertip şékilleri verilmektedir.

Tablo 32. Bağsız kompoze tertibatta kısmi tahlil mekanizmalarının tertip imkânları ve gerekli minimum dişli çark sayısı

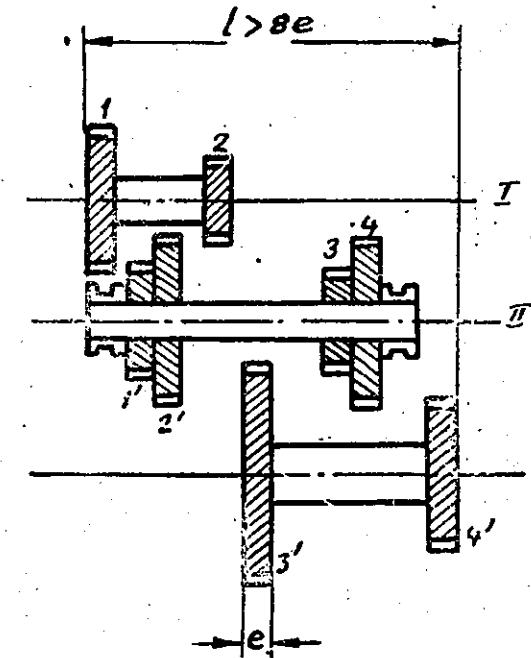
Kompoze tertibatın kademeleri <i>n</i>	Kısmi tahlil tertiplerinin dağılma imkânları	Bağsız tertibatta en az dişli sayısı
4	2.2	8
6	2.3 3.2	10
8	2.2.2 4.2 2.4	12
9	3.3	
10	5.2 2.5	
	3.2.2 2.3.2 2.2.3	14
12	4.3 3.4	
	6.2 2.6	
15	5.3 3.5	
	2.2.2.2	16
16	4.2.2 2.4.2 2.2.4	
	4.4	
18	3.3.2 3.2.3 2.3.3	
	6.3 3.6	18

Görlüyorki, kısmi tertiplerin kademelerinin 2 ve 3 den ibaret olması en uygun yoldur. Esasen kayan dişli çarklı kısmi tahlil tertibatında 3 den fazla kademeler konstrüktif bakımdan elverişli olmamaktadır. Bu sınır kademeli kasnaklar için 5, ve tambur dişli tertibatı için 6 dir.

Halein tezgâhlar üzerinde *n* kademeleri en fazla 24, nihayet 36 ya kadar çıkmaktadır. Buna sebep, yüksek kademelerinin daha hassas bir ayara imkân vermesine karşılık, tertibatın pahalı, bakımının güç, boştaki kayıpların çok ve iş sırasında hasara uğrama ihtimalinin dafta fazla olmasıdır. Bu sebeple kademelerin umumiyetle 9 veya 12 alınmaktadır. Devir sayısı aralığı ise, büyük bir ϕ katsayısi seçmek suretiyle çok kademeli haldeki kadar muhafaza edilmektedir.

159

9 veya 12 lik kademeler sayıları umumiyetle taminkârdır. Çünkü «ince», yani çok kademeli bir seri ancak tek bir devir sayısı üzerinde uzun müddet çalışabileceği zaman, diğer bir ifade ile seri imalât halinde tam faidesini göstermektedir. Fakat bu halde devir sayısını çabukça değiştirmeye ihtiyaç



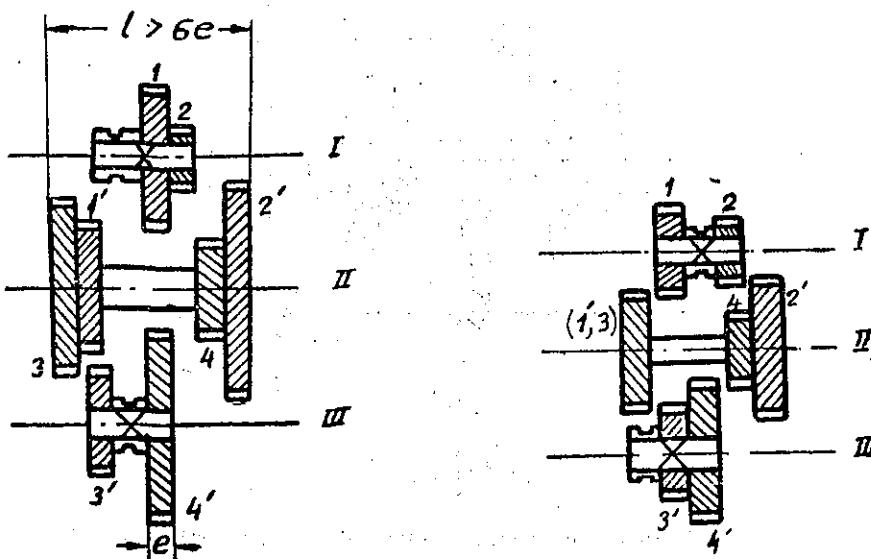
Şekil 110 — Üç eksenli kompoze dişli çark tertibatı.

yoktur. Bu sebeple son zamanlarda produksyon tezgâhları büyük devir sayıları aralıklı ve kaba kademeli olarak yapılmakta ve buna ilâveten devir sayıları serisini zaman zaman inceltmek için değiştirilebilen bir dişli çark çifti veya bir at kafası tertibatı ilâve edilmektedir. Böylece tezgâh seri ırsâlatâ da elverişli kılınmış olur.

Dişli kutularında tercih edilen tahlil mekanizması daha ziyade kayan dişli çarklı tertibattır. Buna başlıca sebep kavramalı tertibatta her çark çifti için bir kavrama kullanılması mecburiyetidir. Halbuki kayan dişlili tertibatta hiç bir kavramaya lüzum yoktur. Bir dişli kutusunun basitlik derecesini gösteren diğer bir nokta da dişli çark sayısıdır. Şimdi kayan dişlili tertibatı esas olarak gerekli dişli çark sayısını tetkik edelim. Neticeler Tablo 32 de son sütunda verilmiştir. Bu sütundaki çark sayıları, (Şek. 110) da olduğu gibi, tertibatın her kısmi tahlil

mekanizmasındaki bütün çarkların birbirlerine göre müstakil olduğu kabul edilerek tayin edilmiştir. Bu şartı gerçekliylen bir tertibata «başsız dişli çark tertibatı» denir. (Şek. 110) daha derli toplu olarak (Şek. 111) deki gibi tertip edilebilir. Tablo 32 ye göre başsız bir tertibat için en uygun kademe sayıları, gerekli dişli çark sayısının azlığı göz önünde tutularak 4, 6, 9, 12 ve 18 dir.

(Şek. 110 ve 111) deki mekanizmalarda ortadaki M mili üzerinde mevcut olan meselâ $1'$ ve 3 dişlileri sırasıyla, I ve III üzerindeki 1 ve 3' dişlileri ile eş çalışmaktadır. Halbuki iki adet $1'$ ve 3 dişlisi yerine tek bir dişli kullanılabilir ve bu tek dişli hem 1 ve hem de 3' çarkı ile eş



Şekil 111 — Başsız tertibat.

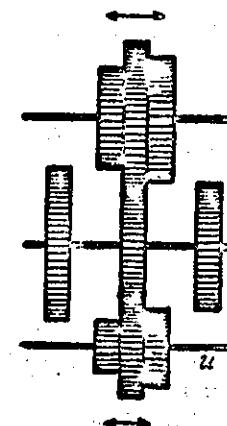
Şekil 112 — Bağlı tertibat
(tek dereceli)

çalıştırılabilir. Böylece bir çark iktisat edilmiş olur (Şek. 112). Böyle bir tertibata «bağlı» tertibat denir. $1'$ ve 3 çarkının birleştirilmesi gibi $2'$ ile 4 çarkı yerine de tek bir çark konulabilir. Kaç bağlı dişli çark varsa tertibata o derece bağlı tertibat denir. (Şek. 113) üç dereceli bağlı bir tertibatı göstermektedir.

Bağlı bir dişli tertibatı, kullanılması gereken dişli çark sayısını azaltmakla beraber, her zaman temiz ve kusursuz bir geometrik kademeleme yapmağa müsait değildir. Üç dereceli bağlı bir dişli tertibatının kusursuz bir geometrik kademeleme yapmağa elverişli olmadığı tesbit edilmiştir. Geometrik kademeleme sağlayan iki dereceli tertibat mümkündür.

Kuple tertibat: Bu tertibatta tahrik milinden itibaren bir dişli zinciri ayrılır ve bu dişli zinciri gine, tahrik mili ile ekseriya aynı ekseni olan bir çıkış mili üzerine döner. Hareket tahrik milinden çıkış miline direkt olarak veya dişli zincirinden geçerek intikal edebilir.

(Şek. 114), bir kuple tertibat olan *karşılık*'ı göstermektedir. Hareket kasnaklara verilir. 1 çarkı kademeli kasnak ile blok halinde olup buncular beraberce M mili üzerinde avaradırlar. 4 çarkı M miline kamalıdır. 2 ve 3 çarkları birbirine bağlıdır, yani birinin dönmesi diğerinin dönmesini icap ettirir. İstenirse K , kolu yukarı kıvrılarak bir eksantrik üzerinde bulunan 2 ve 3 dişlileri sırasıyla 1 ve 4 dişlileri ile kavrama



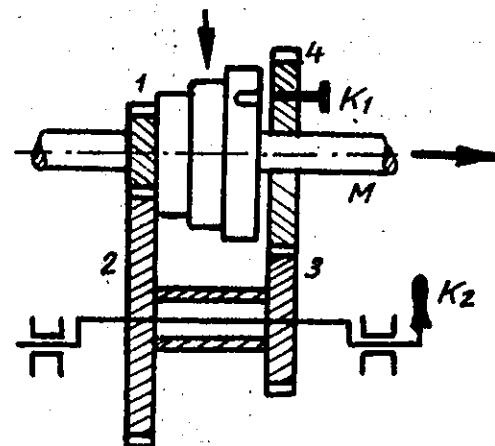
Şekil 113 — Üç dereceli tertibat.

durumuna getirilebilir. Böylece hareket (kasnaklar 1-2-3-4) yolu ile M miline geçer, veya K , kolu aşağı doğru döndürüüp 2 ve 3 karşılık dişlileri 1 ve 4 den ayrılr ve K , kavraması (pinli) kasnak blokuna raptedilerek hareketin kasnaklarından M miline direkt olarak geçmesi sağlanır. Direkt bağlama halinde M mili kasnaklarındaki eş olan 3 farklı devir sayısı ile dönebilir. Karşılık kullanılırsa birinciden farklı diğer bir 3 devir sayısı kendemesi elde edilir. Bu sonuncu devir sayıları birincilere göre çok düşük olabilir. Çünkü karşılık dolayısıyle iki tahvil çifti mevcut olup, gayri müsait büyülüklükte çarklar kullanılmaksızın büyük bir tahvil oranını sağlamak mümkündür. Bu tertibat bu sebeple devir sayısı kademesini çoğaltmak için ve geniş devir sayısı aralıklarında faydalıdır.

Karşılık tertibatı (Şek. 115) deki gibi de olabilir. 1 ve 4 çarkları

I mili üzerinde àvara, kavrama ise kamalıdır. 2 ve 3 çarkları birbirine bağlıdır. 1 çarkına gelen hareket, kavramının durumuna göre, ya 1 - 4 yolu ile veya 1-2-3-4 yolu ile çıkar.

(Şek. 116) diğer bir kuple tertibat tipini göstermektedir. Burada hareketin intikal yolu S şeklinde dalgalı olduğundan Zigzag tertibat adını verecegiz.



Şekil 114 — Karşılık tertibati (kuple tertibat).

Tahvil oranlarının seçimi ve tezvii: Tahvil oranı diye döndürülen milin devir sayısının döndüren milin devir sayısına oranına denir. Tek bir dişli çark çiftinin sağladığı tahvil oranını u ile ve bir dişli zincirinin sağladığı toplam tahvil oranını ise e ile gösterirsek, tahvil tertibatı kumanda lövyelerinin belli bir durumunda

$$e_i = u_1 \cdot u_2 \cdot u_3 \dots \quad (79)$$

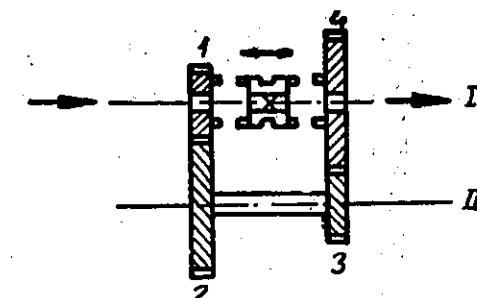
çağıntısı mevcuttur. Tabii ki lövyelerin durumu değiştirildikçe u oranlarını ve dolayısı ile e oranı da değişecektir, ve e_1, e_2, \dots değerlerini alacaktır. Diğer taraftan, bir dişli kutusunda gerek ilk tahrîk milinin (giriş) ve gerekse çıkış milinin devir sayıları mevcut devir sayıları normuna uygun olmalıdır. Halbuki devir sayıları normunda mevcut beş serinin ($1,12 - 1,25 - 1,4 - 1,6 - 2$) bütün değerlerinin hepsi 1,06 serisinde mevcutturlar. O halde giriş mili ile çıkış mili arasındaki tahvil oranı, 1,06 serisinin belli devir sayıları arasındaki bir oranına eşit olacak, mettede 1,06 kat sayısının tam sayılı bir kuvvetine eşit olacaktır:

$$e = 1,06^k \quad (\text{hızlıya tahvil})$$

veya

$$e = 1/1,06^k \quad (\text{yavaşa tahvil})$$

Böylece tahvil oranları için Tablo 33 deki değerler elde edilir.



Şekil 115 — Kayan kavramalı karşılık tertibatı.

Tablo 33. Norm tahvil oranları

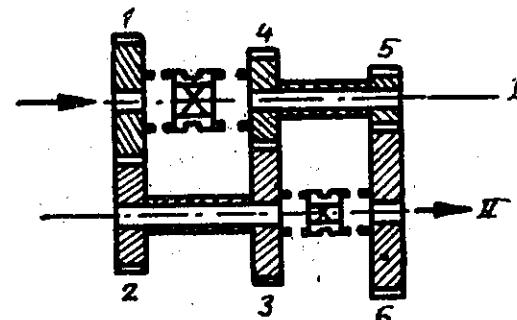
k	Norm tahvil oranı	k	Norm tahvil oranı	k	Norm tahvil oranı	k	Norm tahvil oranı
0	1,00	11	1,88	22	3,55	33	6,68
1	1,06	12	2,00	23	3,76	34	7,01
2	1,12	13	2,11	24	3,98	35	7,50
3	1,19	14	2,24	25	4,22	36	7,94
4	1,26	15	2,37	26	4,47	37	8,41
5	1,33	16	2,51	27	4,73	38	8,91
6	1,41	17	2,66	28	5,01	39	9,44
7	1,50	18	2,82	29	5,31	40	10,01
8	1,58	19	2,99	30	5,62	41	10,61
9	1,68	20	3,16	31	5,96	42	11,25
10	1,78	21	3,35	32	6,31	43	11,91

(79) toplam tahvil oranındaki u_1, u_2, u_3, \dots kısmi tahvil oranlarının norm tahlil oranı olması şart olmamakla beraber, bunların da norma uygun olarak (1,06 nin tam kuvvetleri) seçilmeleri büyük ko-

104

layıklar sağlamaktadır. Bunun başlıca kolaylığı, kısmi tahlil oranları norma uygun seçildiği takdirde bunların çarpımları olan toplam tahlil oranının da kendiliğinden norma uygun düşmesidir.

Kısmi tahlil oranlarının bir dişli kutusunda muhtelif kademelelere nasıl dağıtılması lazımlı geldiğini bir misal üzerinde görelim. Misal ola-



Şekil 116 — Zigzag tertibat.

rak (Şek. 117) deki kompoze dişli çark tahlil tertibatını ele alalım : Burada giriş milinin (*I*) devir sayısı *N*, çıkış milinin (*III*) devir sayıları *n₁*, *n₂*, *n₃*, *n₄*, *n₅*, *n₆* olsun. Ohalbde

$$e_1 = \frac{n_1}{N}, e_2 = \frac{n_1}{N}, e_3 = \frac{n_2}{N}, e_4 = \frac{n_4}{N}, e_5 = \frac{n_6}{N}, e_6 = \frac{n_6}{N}$$

olur. *e* tahlil oranlarını *u* kısmi tahlil oranları ile ifade edersek

$$\begin{array}{ll} e_1 = u_1 \cdot u_4 & e_4 = u_4 \cdot u_5 \\ e_2 = u_2 \cdot u_4 & e_5 = u_2 \cdot u_5 \\ e_3 = u_3 \cdot u_4 & e_6 = u_3 \cdot u_5 \end{array} \quad (80)$$

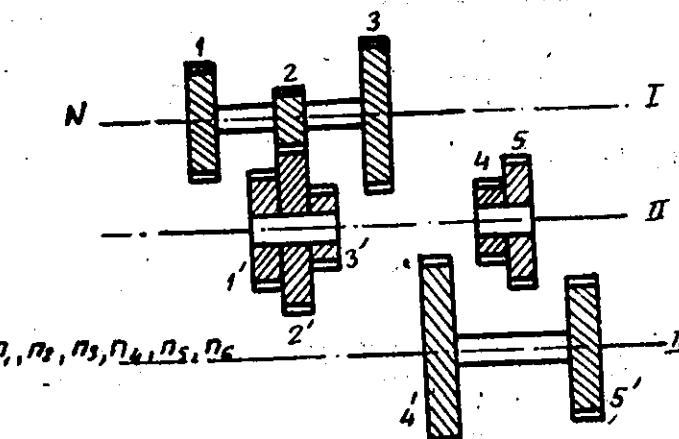
veya diğer bir tertip şekli ile

$$\begin{array}{lll} e_1 = u_1 \cdot u_4 & e_3 = u_2 \cdot u_4 & e_5 = u_3 \cdot u_4 \\ e_2 = u_1 \cdot u_3 & e_4 = u_2 \cdot u_5 & e_6 = u_3 \cdot u_5 \end{array} \quad (81)$$

bulunur. Bulardan birinci tertibi göz önüne alırsak şu bağıntılar elde edilir :

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{e_1}{e_2} = \frac{e_4}{e_5} = \left(\frac{u_1}{u_2} \right) = \varphi_1 \\ \frac{e_3}{e_2} = \frac{e_5}{e_6} = \left(\frac{u_3}{u_5} \right) = \varphi_2 \end{array} \right. \quad \text{veya} \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{n_1}{n_2} = \frac{n_4}{n_5} = \varphi_1 \\ \frac{n_3}{n_2} = \frac{n_5}{n_6} = \varphi_2 \end{array} \right. \quad (82)$$

Bu bağıntılar gösteriyor ki, bir kompoze tertibat kullanılması halinde, *n* devir sayılarını arzu ettiğimiz läleddâin bir sıralamaya tâbi tutamayız, yani, devir sayıları serisi cinsini keyfi seçemeyiz. Geometrik bir kade-



Şekil 117 — Bir kompoze dişli çark tertibatı.

meleme yukarıdaki (82) şartlarını kolayca yerine getirebilir. Bunun için $\varphi_1 = \varphi_2 = \varphi$ seçmek yeter :

$$\frac{e_1}{e_2} = \frac{e_4}{e_5} = \frac{e_1}{e_4} = \frac{e_4}{e_5} = \frac{e_2}{e_6} = \varphi \quad (83)$$

veya

$$\frac{n_1}{n_2} = \frac{n_4}{n_5} = \frac{n_1}{n_4} = \frac{n_4}{n_5} = \frac{n_2}{n_6} = \varphi \quad (84)$$

(82) Şartlarının mevcudiyeti sebebiyle kompoze tahlil tertibatı ancak geometrik kademelemeye müsaittir. Bu da tezgâh inşaatında geometrik kademelemenin ehemmiyetini ayrıca ortaya koyar. Diğer klâsik kademeleme şekilleri (82) şartlarını gerçeklemez.

O halde Şekil 117 yi yeniden göz önüne alırsak, bir geometrik ka-

demeleme halinde u kısmi tahlil oranlarının tahlik etmesi gereken şartlar şunlardır:

1) Birinci tertip hâli : (80) ve (83) den

$$\frac{u_1}{u_3} = \frac{u_2}{u_4} = \frac{u_3 \cdot u_4}{u_1 \cdot u_5} = \varphi \quad (84)$$

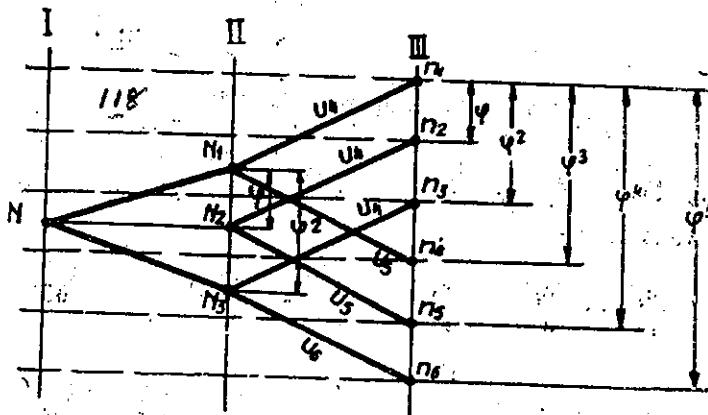
şartı bulunur. Burada üçüncü terimde

$$\frac{u_3}{u_1} = \frac{u_5}{u_2} \cdot \frac{u_4}{u_3} = \frac{1}{\varphi^3}$$

şitliği yerine konursa

$$\frac{u_4}{u_5} = \varphi^3 \quad (85)$$

lde edilir. Bu son şart (82) ye ilaveten, geometrik kademelemenin tahlil ettiği munzam bir şarttır. Şekil 117 de bize verilenler umumiyetle



Şekil 118 — Kuruluş diyagramı.

n_i ve φ dir. Bunlar sayesinde n_1, n_2, \dots, n_6 ve e_1, e_2, \dots, e_6 değerleri belirlili olur. Aşağıdaki bağıntılar ise u_1, u_2, \dots, u_6 değerlerinin bu masası sağlarlar:

$$\frac{u_1}{u_2} = \frac{u_2}{u_3} = \varphi, \quad \frac{u_3}{u_5} = \varphi^3, \quad e_1 = \frac{n_1}{N} = u_1 \cdot u_5 \quad (86)$$

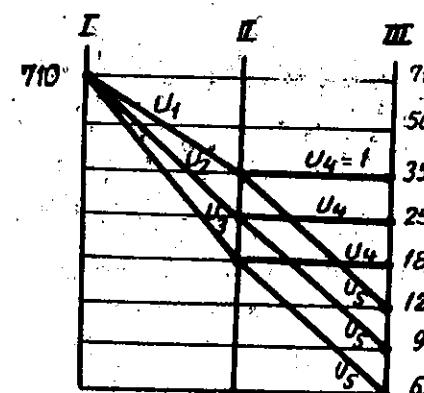
Burada 4 denklem 5 meşhul olduğundan u değerlerinden birini matematik bakımdan keyfi olarak seçmek icap eder.

Seçtiğimiz misalde görüleceği gibi, kompoze tahlil tertiplerde kısmi kayan dişlili tertibattan birincisi, son devir sayısı serisi ile aynı katsayılı bir ana kademeleme temin etmekte ve ikinci kayan dişlili tertibat ise bu ana kademelemeyi çoğaltmaktadır. İkinci tertibat dahi geometrik kademelemelidir ve birinci tertibatta kademe sayısı k ise (misalde 3) ikinci tertibata ait serinin katsayısı φ^k dan ibarettir. Şu halde aldığımız misalde ikinci tahlil tertibi iki yerine çok kademeli olsa idi

$$\frac{u_1}{u_5} = \frac{u_3}{u_6} = \dots = \varphi^k \quad (87)$$

bulundu.

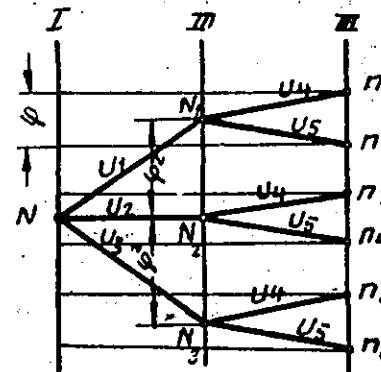
Şimdiye kadar bahsettiğimiz kaide ve bağıntılar bir tahlil tertibatinin hesabına imkân vermekle beraber, çok kademeli tertiplerde müşkülü mütçip olmaktadır. Hesap yerine aşağıda vereceğimiz grafik usul, basitlik ve emniyet sağladığı için kullanılması tavsiye edilir.



$$\begin{aligned} \varphi &= 1,4 & u_1 &= \frac{1}{\varphi^2} = \frac{1}{2} & u_4 &= 1 \\ u_2 &= \frac{1}{\varphi^3} = \frac{1}{2,8} & u_5 &= \frac{1}{\varphi^3} = \frac{1}{2,8} \\ u_3 &= \frac{1}{\varphi^4} = \frac{1}{4} & u_6 &= \dots \end{aligned}$$

Şekil 119 — Devir sayıları diyagramı.

Kuruluş diyagramı: Misaldeki I, II ve III millerini temsilen birbirine paralel ve tercihan eşit aralıklı üç doğru çizelim (Şek. 118). III eksenin üzerine eşit aralıklıkla $n_1, n_2, n_3, n_4, n_5, n_6$ devir sayıları noktalarını işaret edelim. n devir sayıları geometrik bir seri teşkil ettiklerinden böylece III eksenin üzerine bunları logaritmik bir ölçek üzere yerleştirmiştir demektir. II mili üzerindeki N_1, N_2, N_3 devir sayıları, u_1, u_2, u_3 tahvil oranları ile elde edilir. (82) bağıntılarından görüldüğü üzere u_1, u_2, u_3 , tahvil oranları, bilnetice N_1, N_2, N_3 devir sayıları, gine aynı φ katsayı ile bir geometrik kademeleme teşkil ederler. O halde II eksenin üz-



Şekil 120 — Kuruluş diyagramı.

rinde N_1, N_2, N_3 noktaları, III eksenin üzerinde n devir sayıları gibi aynı aralıklar ile sıralanırlar. N_1, N_2, N_3 noktalarını II mili üzerinde III e göre simetrik olarak yerlestirelim. I milinin N devir sayısını da gine simetrik şekilde yerlestirelim. I, II, III milleri üzerindeki noktaları, aralarında hareketin akışına uygun olarak birleştirirsek *kuruluş diyagramı* adını vereceğimiz bir şebeke elde ederiz.

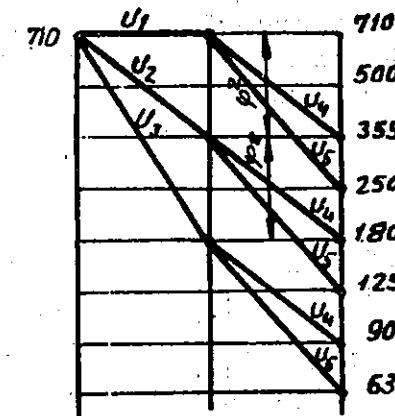
Devir sayıları diyagramı: Kuruluş diyagramı bir tahvil tertibatının sağladığı devir sayılarının tertibini verir, fakat asıl değerlerini vermez. Bu sebeple, kuruluş diyagramının teşkilinden sonra bir *devir sayıları diyagramı* çizmek icap eder. Sonuncu diyagram tahvil tertibatının hem kuruluş şeklini ve hem de devir sayılarının hakiki değerlerini verir; bu sebeple artık simetrik değildir (Şek. 119). Meselâ, I milinin devir sayısı 710, III milinin geometrik olarak kademelenmiş devir sayıları da

63—90—125—180—250—355

olsun. Bir dişli çark çiftinin sağlayacağı tahvil oranının 5 den büyük olması konstrüksiyon güçlüklerine sebep olur. Bu yüzden (Şek. 119) da devir sayıları diyagramı mümkün mertebe bu husus göz önünde tutularak tertiplenmiştir.

Şunu kaydedelim ki, kuruluş diyagramından devir sayıları diyagrama geçerken u tahvil oranları değişir, fakat I, II, III,... eksenlerin-

$$\begin{aligned}\varphi &= 1,4 \\ U_1 &= 1 \\ U_2 &= \frac{1}{\varphi^2} = \frac{1}{2} \\ U_3 &= \frac{1}{\varphi^4} = \frac{1}{4} \\ U_4 &= \frac{1}{\varphi^6} = \frac{1}{8} \\ U_5 &= \frac{1}{\varphi^8} = \frac{1}{16}\end{aligned}$$



Şekil 121 — Devir sayıları diyagramı.

den herhangi biri üzerindeki devir sayılarının aralıkları aynı kalır, yani o eksen üzerindeki devir sayılarını temsil eden noktalar intikal sırasında beraberce kayarlar.

2) İkinci tertip hali: Bu defa (81) tertibini ele alırsak

$$\frac{e_1}{e_2} = \frac{e_2}{e_3} = \frac{e_3}{e_4} = \frac{e_4}{e_5} = \left(-\frac{u_1}{u_2} \right) = \varphi \quad (88)$$

şartı mevcut olduğunu görürüz. O halde bu sonuncu tertip şekli de ancak geometrik kademelemeye uygun düşmektedir. Geometrik kademelemenin ana şartı olarak tekrar

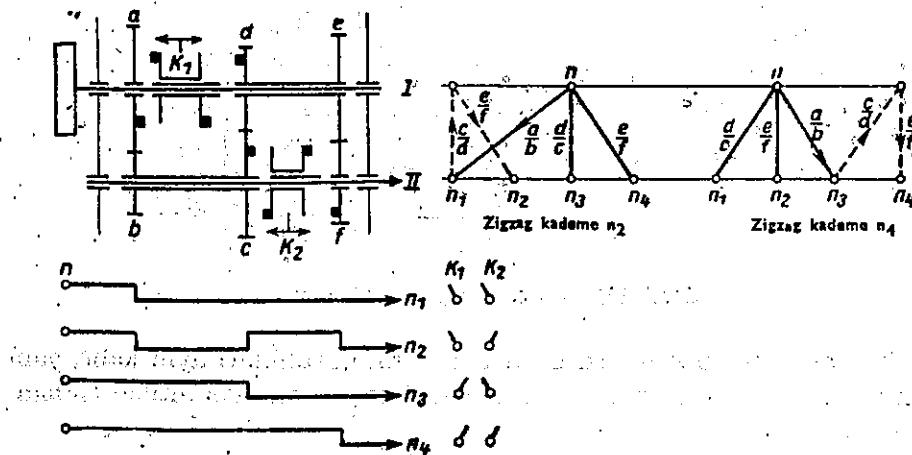
$$\frac{e_1}{e_2} = \frac{e_2}{e_3} = \frac{e_3}{e_4} = \frac{e_4}{e_5} = \frac{e_5}{e_6} = \varphi$$

bağıntısını yazar ve (81) bağıntılarını burada yerine koyarsak

$$\frac{u_4}{u_5} = \varphi, \quad \frac{u_1}{u_6} = \varphi^2, \quad \frac{u_2}{u_3} = \varphi^2 \quad (89)$$

bağıntıları elde edilir. Bu şartlar kuruluş şebekesinin (Şek. 120) deki gibi, ve devir sayıları diyagramının ise (Şek. 121) deki gibi olmasını icap ettirir.

İsaretleme: Herhangi bir tahlil tertibatı göz önüne alalım; tertibatın mil sayısı Z , sağladığı devir kademesi sayısı ise z olsun. Z romen rakkamları ile ve z ise adı rakkamlar ile yazılmak şartıyla bu tahlil tertibatı Z/z işaretiley gösterilir. Meselâ (Şek. 117) deki tertibat III/6 işaretiley belirtilebilir.

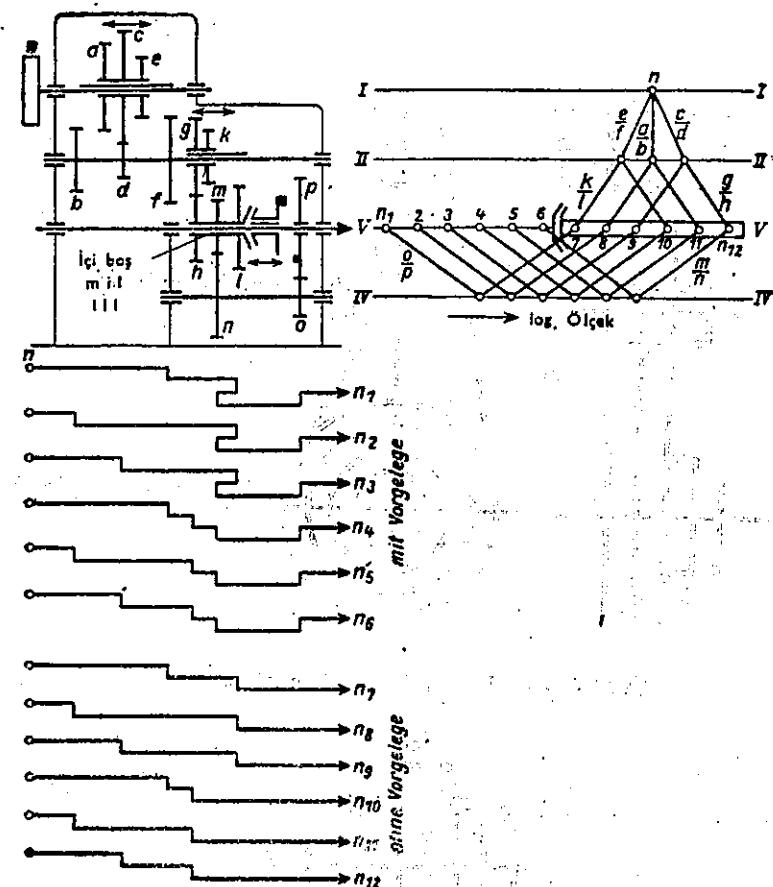


Şekil 122 — Zigzag tertibat (II/4) ve kuruluş diyagramı.

Misaller: a) Bir zigzag tertibat ele alalım ve şema halinde kumanla lövyesi durumlarını ve kuruluş diyagramını çizelim (Şek. 122). Şu na işaret edelim ki $c-d$, $e-f$ çiftlerinin sağladığı S yolu devir sayısı n_1 , n_2 , n_3 , n_4 arasında herhangi biri olarak seçilebilir. Şekilde bu devir sayısı n_2 veya n_4 olarak seçilmiştir.

b) 12 devir sayısı kademesi sağlayan, karşılıklı bir tahlil tertibatı (Şek. 123).

Kademeli kasnak tertibatı: Bu tip tertibat esas itibariyle iki tiptir (Şek. 124 ve 125). (Şek. 125) deki tertibatta, I ve II milleri ara-



Şekil 123 — Karşılıklı bir III/6 tahlil tertibatı ve kuruluş diyagramı.

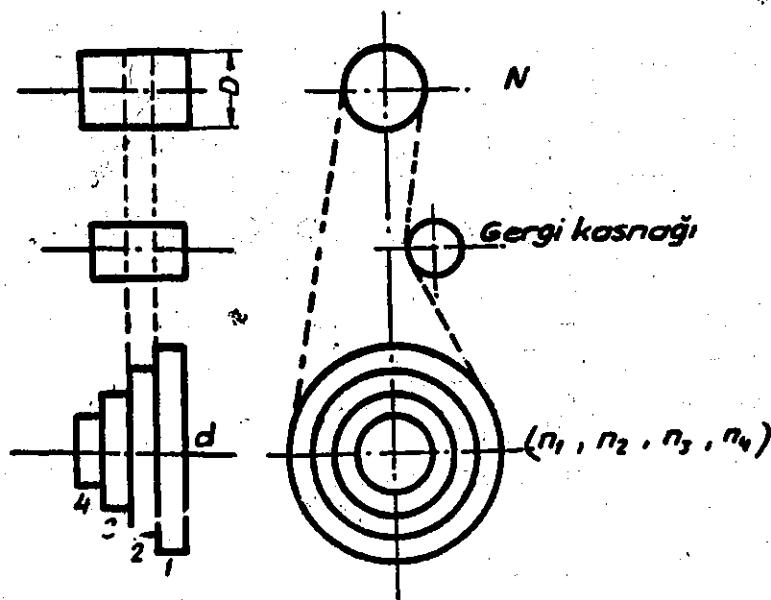
sindaki bütün tahlillerde eş kasnakların çap toplamları sabit kalmalıdır. Bu şart kayışın gerilmemesi veya gevşememesi için gereklidir.

(Şek. 124) deki tertipte II mili üzerinde sağlanacak devir sayıları n_1 , n_2 , n_3 , n_4 olsun. I milinin devir sayısı N ise

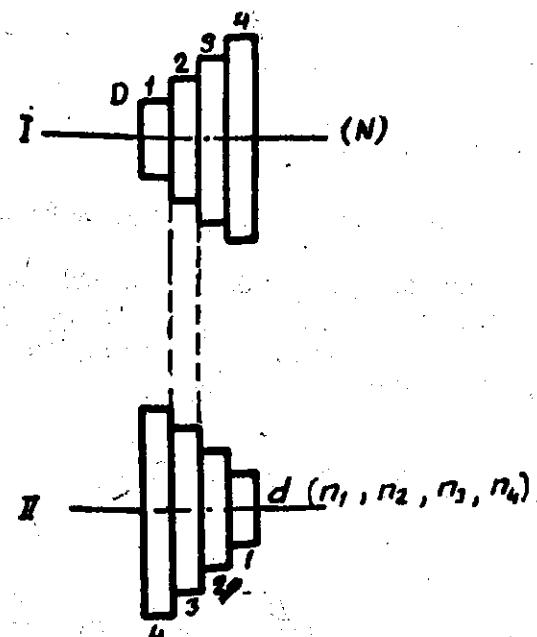
$$n_1 = N \cdot \frac{D}{d_1}, \quad n_2 = N \cdot \frac{D}{d_2}, \quad n_3 = N \cdot \frac{D}{d_3}, \quad n_4 = N \cdot \frac{D}{d_4}$$

veya

$$u_1 = \frac{D}{d_1}, \quad u_2 = \frac{D}{d_2}, \quad u_3 = \frac{D}{d_3}, \quad u_4 = \frac{D}{d_4}$$



Şekil 124 — Bir kademeli kasnak tertibati.



Şekil 125 — İki kademeli kasnak tertibati.

dersek

$$n_1 = N \cdot u_1, \quad n_2 = N \cdot u_2, \quad n_3 = N \cdot u_3, \quad n_4 = N \cdot u_4$$

bulunur. n devir sayıları norma göre geometrik bir seri halinde

$$n_1, \quad n_2 = n_1 \cdot \varphi, \quad n_3 = n_2 \cdot \varphi, \quad n_4 = n_3 \cdot \varphi$$

şeklinde seçileceğinden, u tahvil oranlarının

$$u_1, \quad u_2 = u_1 \cdot \varphi, \quad u_3 = u_2 \cdot \varphi, \quad u_4 = u_3 \cdot \varphi$$

şeklinde, ve d çaplarının ise

$$d_1 = d_2 \cdot \varphi, \quad d_2 = d_3 \cdot \varphi, \quad d_3 = d_4 \cdot \varphi, \quad d_4$$

veya

$$\frac{d_1}{d_2} = \frac{d_2}{d_3} = \frac{d_3}{d_4} = \varphi \quad (90)$$

şeklinde geometrik bir seri teşkil etmeleri lâzım gelir.

Şekil 125 deki tertipte, şayet D kasnaklarının çapları, aralarında φ_1 katsayılı, d kasnaklarının çapları ise φ_2 katsayılı birer geometrik seri teşkil eâjek şekilde seçilirlerse, I milinin devir sayısı sabit kalmak şartıyla, II milinde elde edilecek devir sayıları aralarında $\varphi_1, \varphi_2 = \varphi$ olan bir geometrik seri teşkil ederler. Hakikaten,

$$u_1 = \frac{D_4}{D_1}, \quad u_2 = \frac{D_2}{d_2}, \quad u_3 = \frac{D_3}{d_3}, \quad u_4 = \frac{D_4}{d_4} \quad (91)$$

olup, çaplar

$$\frac{D_4}{D_3} = \frac{D_3}{D_2} = \frac{D_2}{D_1} = \varphi_1 \quad (92)$$

$$\frac{d_4}{d_3} = \frac{d_3}{d_2} = \frac{d_2}{d_1} = \varphi_2 \quad (93)$$

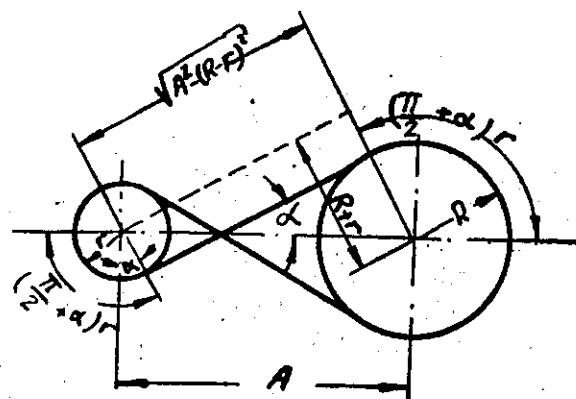
olacak şekilde seçilirlerse

$$\frac{u_1}{u_2} = \frac{u_2}{u_3} = \frac{u_3}{u_4} = \varphi_1 \cdot \varphi_2 = \varphi \quad (94)$$

elde edilir. Bu son bağıntı devir sayılarının φ katsayılı bir geometrik seri teşkil edecekini gösterir.

Eğer $\varphi_1 = \varphi_2$ seçilirse $\varphi_1' = \varphi_2' = \varphi$ veya $\varphi_1 = \varphi_2 = \sqrt{\varphi}$ olur. O halde, iki kademeli kasnaktan her birinin kademeleri $\sqrt{\varphi}$ katsayısı ile geometrik olarak kademelenirse, tertibat φ katsayılı bir geometrik seri verir. Meselâ, kasnak çapları 1,06 katsayısı ile kademelenirse devir sayıları 1,12 katsayısı ile kademelenmiş olur.

Kasnak çapları böylece geometrik olarak seçilirse, eş kasnak çapları toplamlarının sabit kalması şartı, göz önüne alınmadığından, her zaman tahakkuk etmez. Esasen kayışın bollaşmaması için istenen bu şart, teorik olarak, yalnız çapraz kayışlar halinde tahakkuk etmelidir. Düz atkılı kayış-kasnak tertibinde ise, kayış uzunluğunun sabit kaldığı aszedilirse, çap toplamları teorik olarak sabit olmalıdır. Hakikaten, apraz kayış halinde (Şek. 126) kayışın L boyu



Şekil 126 — Çapraz kayış.

$$L = 2 \left[(R+r) \left(\frac{\pi}{2} + a \right) + \sqrt{A^2 - (R+r)^2} \right] \quad (95)$$

olanır. Kayışın L boyu aynı kalındıktan muhtelif kademeler üzerinde $(R+r)$ yarıçap toplamının da sabit tutulması icap eder.

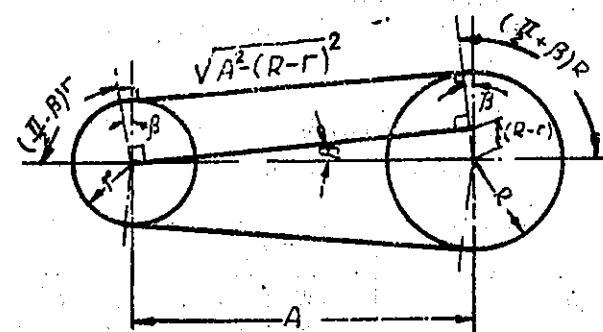
Düz atkılı kayış-kasnak tertibinde ise (Şek. 127).

$$L = 2 \left[\frac{\pi}{2} (R+r) + \beta (R-r) + \sqrt{A^2 - (R-r)^2} \right] \quad (96)$$

anır. Görülüyorki, bu halde L in sabit kalması için $(R+r)$ in sa-

bit kalması yetmez. Ancak, $A \geq 20(R-r)$ ise, $(R+r)$ in sabit kalması halinde L üzerindeki değişme ihmâl edilebilir.

Netice olarak görülmüyorki, kasnakların çaplarının geometrik olarak kademelenmesi, ancak eksen uzaklıkları yeter derecede büyük ise uygundur. Her kademeye için kayış uzamasının uygun haddi (takriben yüzde 1) geçip geçmediği kontrol edilmelidir.



Şekil 127 — Düz atkılı kayış.

Eş kademeli kasnak çaplarının, eş çap toplamları sabit olacak şekilde seçilmesi ve aynı zamanda bu çapların norm tahlil oranlarını sağlamaları mümkündür.

$$D + d = 2a = \text{Sabit}$$

alırsak ve tahlil oranı $u = D/d$ ise :

$$D + \frac{D}{u} = 2a$$

olup buradan

$$D = 2a \cdot \frac{u}{u+1} \quad (98)$$

$$d = 2a \cdot \frac{1}{u+1}$$

bulunur. n devir sayıları φ katsayılı geometrik bir seri halinde

$$\frac{n_1}{n_2} = \frac{n_2}{n_3} = \frac{n_3}{n_4} = \dots = \varphi \quad (99)$$

şeklinde seçilirlerse, u tahlil oranları da

$$\frac{u_1}{u_2} = \frac{u_3}{u_4} = \frac{u_1}{u_3} = \dots \quad (100)$$

şeklinde geometrik bir seri teşkil etmeleri lazımlı gelir. u tahlil oranlarını, evvelce gördüğümüz gibi norm olarak, k tam bir sayı olmak üzere $u = 1/1,06^k$ şeklinde seçersek ($2a = 1$) alınmak şartıyla aşağıdaki cetvelde edilir:

Tablo 34. Kademeeli kasnak tertibatında (u) tahlil oranlarına göre kasnak çapları

u	D/d	u	D/d	u	D/d
: 1	0,5 : 0,5	1 : 1,58	0,387 : 0,613	1 : 2,51	0,285 : 0,715
: 1,06	0,485 : 0,515	1 : 1,68	0,373 : 0,627	1 : 2,66	0,273 : 0,727
: 1,12	0,471 : 0,529	1 : 1,78	0,360 : 0,640	1 : 2,82	0,262 : 0,738
: 1,19	0,457 : 0,543	1 : 1,88	0,347 : 0,653	1 : 2,99	0,251 : 0,749
: 1,26	0,443 : 0,557	1 : 2,00	0,334 : 0,666	1 : 3,16	0,240 : 0,760
: 1,33	0,429 : 0,571	1 : 2,11	0,321 : 0,679	1 : 3,35	0,230 : 0,770
: 1,41	0,415 : 0,585	1 : 2,24	0,309 : 0,691	1 : 3,55	0,220 : 0,780
: 1,50	0,401 : 0,599	1 : 2,37	0,297 : 0,703	1 : 3,76	0,210 : 0,790

Bu cetvelde $D : d$ değerlerinden D ve d değerlerine geçmek için bunları $2a$ ile çarpmak kâfidir.

Devir sayılarının ve ilerlemelerin kademesiz ayarlanması

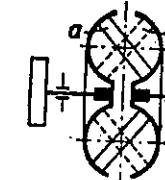
Kademesiz ayarlama imkânının sağladığı faideleri evvelce görmüşük Kademesiz ayar için mekanik, hidrolik ve elektrik tertibat şekilleri mevcuttur. Bunlar sırası geldikçe tetkik edilecektir.

Mekanik tertibat

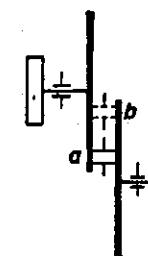
«Variatör» adı verilen bu gibi bütün tertibatta esas eleman delk diskleri veya konik kasnaklardır. Döndüren ve döndürülün çarklar arasındaki hareket nakli kayış, tekerlek (gale) veya zincir yardımıyle sağ-

lanabilir. Çevresel sürtme kuvvetlerinin (delk) sabit kaldığı farz edilse bile nakledilen güç tahlil oranına tâbi olarak değişir.

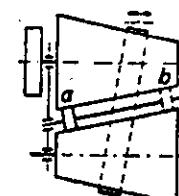
Sürtme araçarklı variatör: (Şek. 128, 129). Bu tip tertibat ancak küçük güçlerin nakline müsaittir. Buna sebep araçarkı ile kasnaklar arasındaki basıncın sınırlı ve düşük olmasıdır. Tahlil oranını umumiyetle 1 ile 4 arasında değiştirmek mümkündür. (Şek. 128 ve 129) da bu tip iki tertibat görülmektedir. (Şek. 130) daki konik kasnaklı tiplerin büyük bir pratik kıymeti yoktur. (Şek. 131) de en fazla rağbet edilen



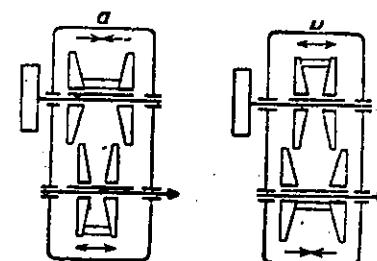
Şekil 128 — Oynak ara çarklı ve kasnağı oluklu kademesiz ayar tertibatı



Şekil 129 — Oynak ara çarklı ve diskli kademesiz ayar tertibatı



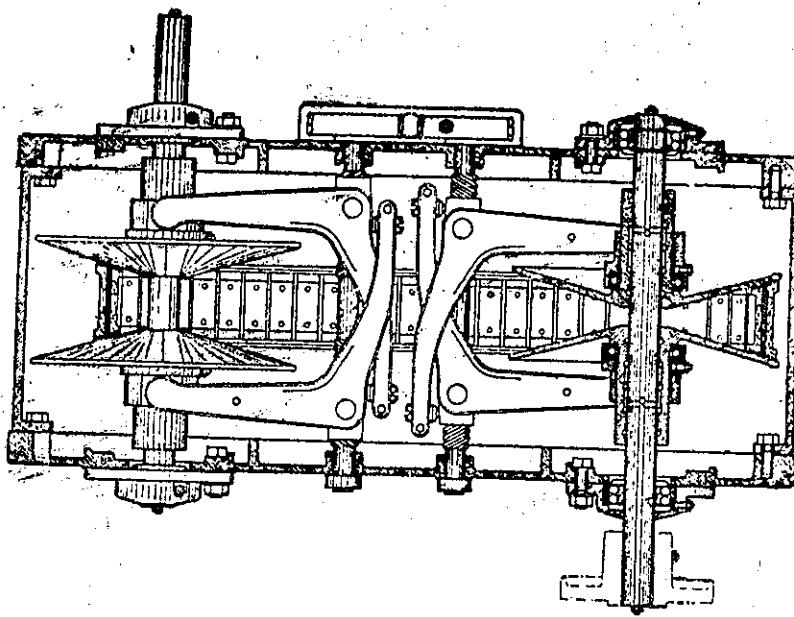
Şekil 130 — Konik kasnaklı kademesiz ayar tertibatı



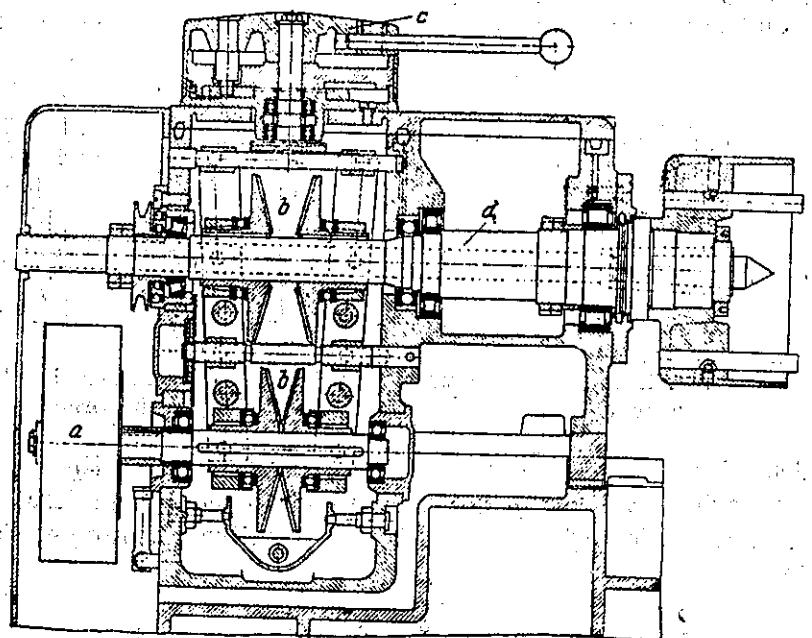
Şekil 131 — Kabili ayar konik kasnaklı variatörün prensip şeması

bir kademesiz ayarlama tertibatı şeması görülmektedir. Bu tipin muhtelif tatbik şekilleri vardır (Şek. 132). Bunlardan en önemlilerden biri P.I.V. olarak isimlendirilen bir tertibattır (positive-ininitely-variable) (Şek. 133).

P.I.V. tertibatında kasnak çiftlerinin birinden diğerine hareketi gelen zincirin her bakası birer çerçeveye teşkil eder ve bu çerçeveler içine

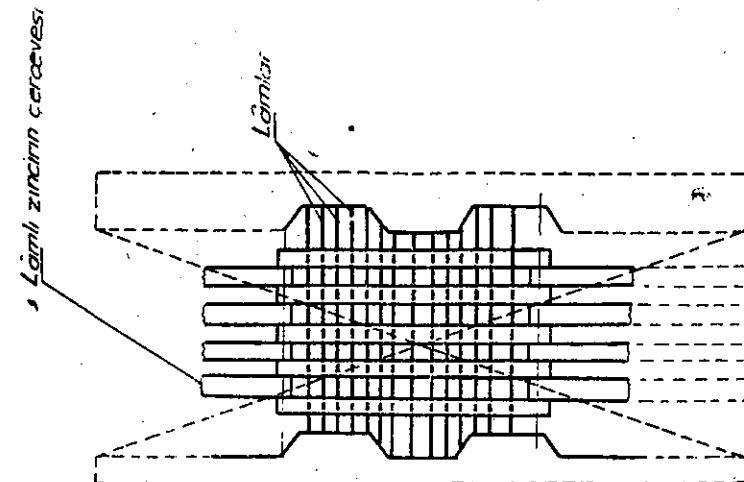


Şekil 132 — Flender varyatörü.



Şekil 133 — Bir torna tezgâhi üzerinde P. I. V. tertibatı.

belirli sayıda, arada boşluk kalmayacak kadar, lâm (levha) yerleştirilmiştir (Şek. 134). Lâmlar dikdörtgen şeklindeki çerçeveye içinde yanlasmına, yani kasnak eksenlerine paralel olarak serbestçe kayabilirler. Kas-



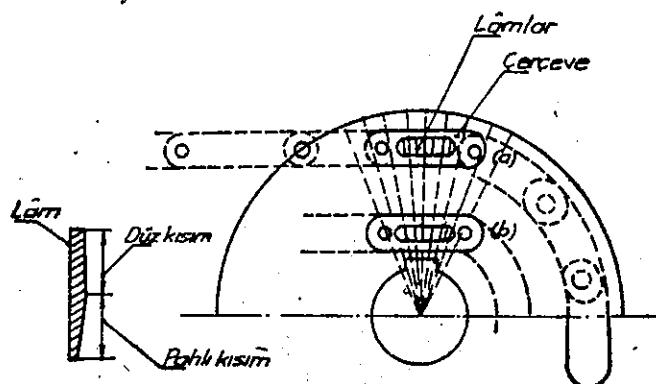
Şekil 134 — P. I. V. tertibatında kasnakların karşılıklı yivleri ve lâmların durumu.

nakların konik temas yüzleri üzerine yivler açılmıştır. Yüz yüzeye bakan iki yarım kasnak, birinin girintileri karşısinda diğerinin çıkışları gelmek üzere yerleştirilmiştir. Yüzlerin konik olması yüzünden yivler merkeze yaklaşıkça daralırlar. Bunun neticesi olarak bir yiv içine girebilecek lâm sayısı azalır ve lâmlar kendiliklerinden sağa - sola kayarak her yarı çap için bir yivin içine alabileceği sayıya inerler. (Şek. 135) de bir çerçeve içindeki belirli sayıdaki lâm, kasnağın en üstünde (a) minimum sayıda yiv içine taksim olunduğu halde, merkeze en yakın yerde (b) maksimum sayıda yiv içine taksim olunmuşlardır.

Şekil 135 de görüldüğü gibi lâmların birer uçları kama şeklindeidir. Bu sayede merkeze mesafelerine göre meyillenerek yivlerin kenarlarına tam yaslanmaları mümkün olur. Aynı sebepten lâmlar birbirlerine daha ziyade, konik ve düz kısımların birbirine bitiştiği noktadaki birer doğru boyunca yaslanırlar.

Lâmlar 220 kg/mm^2 çekme mukavemetinde su verilmiş krom - sili-
um çeliğinden yapılır. Zincir yağ banyosu içinde çalışır. P. I. V. ter-

tibatının devir sayısı aralığı normal olarak $1 : 5$ i bulur, fakat kasnak çiftleri tamamen birbirinin eşi olduğundan bu oran $1 : 1$ oranının iki tarafına simetrik olarak yayılmıştır.



Şekil 135 — Sınır durumlarda lâmların yerleri.

Giriş milinin devir sayısı n_o , konik kasnakların effektif en büyük çapları d_b en küçük çapları d_k olsun. O halde çıkış milinin sınır devir sayıları n_b ve n_k ise.

$$n_b = n_o \cdot \frac{d_b}{d_k} \quad \text{ve} \quad n_k = n_o \cdot \frac{d_k}{d_b}$$

olup, buradan devir sayıları ayar aralığı

$$A = \frac{n_b}{n_k} = \left(\frac{d_b}{d_k} \right)^2 \quad (101)$$

bulunur. Meselâ çap ayar aralığı $d_b/d_k = 2$ ise $A = 4$ bulunur.

Nakledilen güç: Lâmların taşıdığı çevresel kuvvet P olsun. Bu kuvvet zincirin çekme mukavemeti ve yivlerin dayanma alanlarına tâbi olarak belirlidir. O halde nakledilebilecek $M = P.d/2$ momenti, zincirin o anda bulunduğu d çapına tâbien ve d çapı ile beraber azalıp çoğalır. Çıkış milinin en büyük devir sayısı n_b için nakledilen güç en büyktür ve P kg, d mm., n devir/dakika cinsinden ise;

$$N_b = \frac{P}{985} \cdot \frac{d_b}{2} \cdot n_b \quad \text{kW} \quad (102)$$

olarak hesaplanır. Çıkış milinin en küçük devir sayısı n_k için nakledilen güç ise en küçük olup

$$N_k = \frac{P}{985} \cdot \frac{d_k}{2} \cdot n_k \quad \text{kW} \quad (103)$$

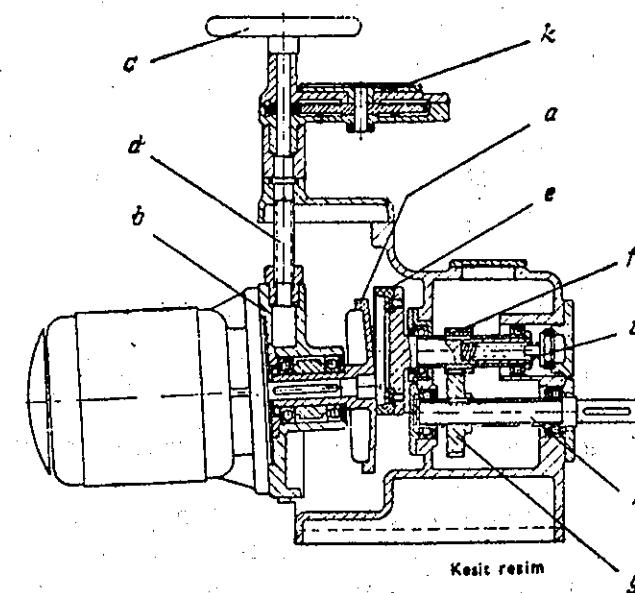
bulunur. O halde nakledilen güç tahvil oranına tâbi olarak

$$\frac{N_b}{N_k} = \frac{d_b}{d_k} = \sqrt{A} \quad (104)$$

oranında değişir. Misâl olarak devir sayıları aralığını $1/5$ alırsak nakledilen güç $1/\sqrt{5} = 1/2,24$ oranında değişir.

Yukardaki hesap şekli bütün kabiliyatı konik kasnaklı kademesiz tahvil tertibi şekilleri için doğrudur.

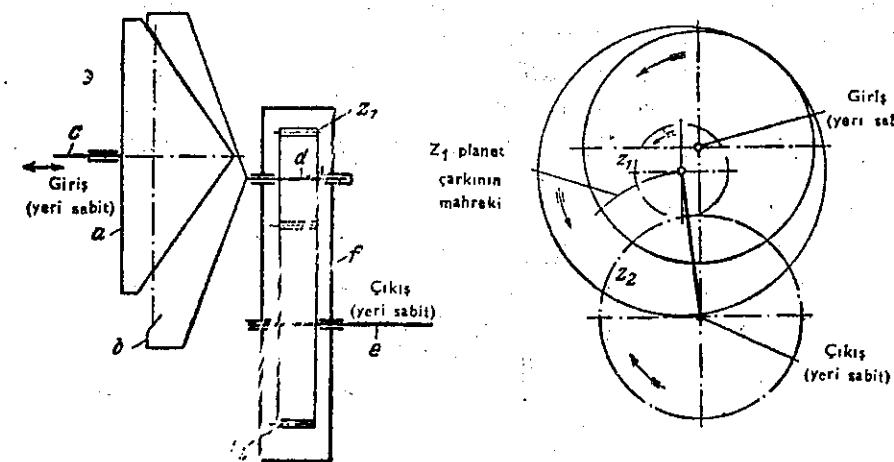
P. I. V. variatöründe konik kasnak çiftlerinin birinden diğerine ha-



Şekil 136 — El variyatoru.

163
reketin nakli «zoraki» olup «kayma» yoktur. Aşağıdaki tiplerde ise hareketin nakli «sürtme» sayesinde temin edilmekte olup bir miktar kayma olabilir.

El variatörü: Bu variatörün şeması Şekil 136 da görülmektedir. Burada a ve e kasnakları birbirine dayanır. Motor a kasnağını çevirir ve hareket sürtme tesirile e ye, buradan f ve g helisel dişlileri yolu ile h miline geçer. a ve c kasnakları arasındaki sürtme kuvvetini artırmak için i yayı kullanılmıştır. h milinin devir sayısını değiştirmek için c el çarkı çevrilerek, b kızağı ve buna bağlı olan motor ile a kasnağı Şekilde görülmeyen düşey kızak yolları üstünde aşağı veya yukarı hareket ettirilir. a kasnağının düşey olarak yer değiştirmesi e kasnağının,



Şekil 136 — El variatörü.

dolayısıyle, h milinin hızının değişmesine sebep olur. Bu tertibatta h mili ne kadar büyük güç naklederse e ve a kasnakları arasındaki basıma kuvveti, dolayısıyle aradaki sürtme kuvveti o derece büyür. Bu nusus, f ve g dişli çarklarını helisel olması sayesinde sağlanır. Hakikaten bu çarklar helisel olduklarından, aralarında nakledilen moment ölçüdükle eksnel itme de artar ve bu itme kuvveti e kasnağının a kasnağına daha büyük bir kuvvetle yaslanması sebep olur. Böylece sürtme kuvvetleri artarak e ve a arasındaki kayma temayı zayıflatır.

a kasnağı sert ve sürtmeye mukavim dökme demirden yapılmıştır, e kasnağı ise sürtünen kısmında dokunmuş ve tazyik edilmiş malzemeden bir halka ile teçhiz edilmiştir. Bu halka aşındıkça değiştirebilir.

Bu variatör bilhassa matkap tezgâhları için kullanılır.

Prym - Köhl variatörü (Şekil 137): Bu variatörde birinin içi dolu ve dışa doğru konik a , diğerinin ise içi boş ve içe doğru konik b gibi iki sürtme kasnağı vardır. Hareket c giriş milinden dış konik kasnağa, buradan sürtme neticesi iç konik kasnağa geçer. İç konik kasnak d mili vasıtasiyle Z_1 dişlisine bağlıdır. Z_1 dişli Z_2 dişlisini, bu da e çıkış milini çevirir. Z_1 ve Z_2 dişlileri bir kutu içine yerleştirilmiş olup, bu kutu yeri sabit olan e çıkış mili etrafında dönebilir. Böylece d mili, bununla beraber iç konik kasnak ve Z_1 dişli e etrafında hareket edebilir. Bu hususiyet iki konik kasnak arasındaki sürtme kuvvetinin nakledilen momente tâbi olarak artmasını sağlar. Hakikaten, nakledilen moment artınca yani Z_2 dişli mukavemet görünce, dönüş yönleri itibarıyla, Z_1 dişlisini sola doğru bastırır. O halde Z_1 e bağlı olan iç konik kasnak, Z_2 ve kutu ile beraber, e mili etrafında dönmeye meylederek, dış konik kasnağa daha büyük bir kuvvet ile bastırır ve böylece kasnaklar arasındaki sürtme kuvvetinin artması sağlanmış olur.

Variatör boşta çalıştığı, yani hiç bir moment nakledilmediği zaman, baskül kutu kendi ağırlığı ile iç konik kasnağın dış konik kasnağa bastırmasını ve böylece kasnakların birbiri üzerinde kaymamasını sağlar.

Variatörün devir sayısı aralığı 1 : 5 i bulur.

Hidrolik Tertibat

Bunlara «hidrolik mekanizmalar» da denebilir. Hidrolik tertibat da-hi devir sayılarının ve ilerlemelerin kademesiz olarak ayarlanmasını sağlar. Hareketin nakli diğer bütün mekanizma şekillerine nazaran daha «yumuşak» ve titreşimsizdir. Ayrıca küçük bir hacim içinde basit mekanizmalar yardımı ile büyük güçlerin nakli mümkün olur. Hidrolik tertibat yalnız devir sayılarının ve ilerlemelerin kademesiz ayarlanması için değil, iş parçalarının tesbiti, otomatik kumandalar ve saire gibi işlere de elverişlidir. Bu sebeple mevzuu genel olarak ele alacağız.

Bir tarif yapmak icap ederse, hidrolik mekanizmalar, çalışmaların da bir sıvinin rol oynadığı tertibattır. Bir hidrolik tertibat içinde kullanılacak sıvı cinsi mevcut şartlara göre değişir. En fazla kullanılan sı-

çeşidi şezel olarak tasfiye edilmiş ve hazırlanmış madeni yağlardır. Fakat bazı tip preslerde olduğu gibi bu maksat için su da kullanılabilir.

Tezgâhlarda hidrolik mekanizmalardan başlıca su maksatlar için faydalанılır: Talaş kaldırma ve ilerleme hareketlerini temin, hidrolik basınç yardımıyle tezgâhların otomatik veya el ile kumandası, «tertibat» üzerinde iş parçalarının tezgâhlara hidrolik olarak tesbiti, «transfer tezgâhları»nda seri ve otomatik olarak işlenen iş parçalarının işleme postalarına otomatik olarak sevki ve işlenmesi.

Hidrolik tertibat evvelâ taşlama tezgâhları üzerinde teammüm etmiştir. Yavaş yavaş kullanılma sahası genişliyerek bu gün çok muhtelif tezgâhlar üzerinde tatbik sahası bulmaktadır.

Hidrolik tertibatın üstünlükleri bilhassa şunlardır: Hızların sürekli olarak ayarlanabilmesi, aşırı yüklenmelere karşı emniyet, titreşimsiz çalışma, yük altında ayarlanabilme, kumandada hassasiyet.

Hidrolik tezgâhların buna mukabil bazı mahzurları da vardır; mesela küçük güçler ile çalışılması halinde verimin düşük olması ve bu tezgâhların daha pahalı oluşu gibi.

Teorik esaslar: Bir boru içinde bir sıvinin akışı Bernoulli kanunu uygulanarak cereyan eder. Arada bir enerji kaynağı olmamak şartıyla sıvinin beher kg ma isabet eden H toplam enerjisinin değeri her kesitte sabittir:

$$H = \frac{v^2}{2g} + \frac{P}{\gamma} + z + K \quad (105)$$

Burada

H toplam sıvi enerjisi ($kg \cdot m / kg = m$)

v sıvinin boru içinde o kesitteki ortalama hızı (m/s)

p sıvinin o kesitteki basıncı (kg/m^2)

γ sıvinin özgül ağırlığı (kg/m^3)

z o kesitin ekseninin referans düzlemine göre yüksekliği (m)

g arz ivmesi ($9,8 m/s^2$)

K kg sıvi başına enerji kaybı ($kg \cdot m/kg$)

$\frac{v^2}{2g}$ sıvinin her kg başına o kesitteki kinetik enerji ($kg \cdot m/kg$)

$\frac{P}{\gamma}$ statik basınç - sıvinin beher kg 1 başına basınç potansiyeli enerjisi $\frac{kg/m^2}{kg/m^3} \cdot \frac{kg}{kg}$

z sıvinin beher kg 1 başına durum potansiyeli enerjisi ($m \cdot \frac{kg}{kg}$)

$(\frac{P}{\gamma} + z)$ piyezometrik yükseklik (m)

Formül boyut itibariyle basınç cinsinden de yazılabilir. ρ sıvinin yoğunluğu olmak üzere :

$$P = \gamma H = \frac{v^2}{2g} \cdot \gamma + p + \gamma \cdot z + Z$$

veya

$$P = \frac{1}{2} \rho v^2 + p + \gamma \cdot z + Z \quad (106)$$

olur. Burada Z basınç enerjisi kaybını, $1/2 \rho v^2$ terimi dinamik basıncı ve p terimi ise statik basıncı gösterir. Mevcut büyülüklülerin birimleri yukarıda izah ettiğimiz gibi seçilmek şartıyla (106) bağıntısındaki bütün terimlerin ve P nin boyutu kg/m^2 dir. P toplam basınç enerjisi, o kesitten geçen m^3 sıvi başına sıvi enerjisini gösterir ($kg \cdot m/m^3$).

Bir kesitten geçen toplam enerji: Q_h hacim olarak (m^3/s), Q_a ise ağırlık olarak (kg/s) bir kesitten geçen debiyi göstersin. Bu halde birimler yukarıda verdigimiz gibi seçilmek şartıyla, belli bir kesitten geçen enerji, v , p , z , o kesitteki değerler olmak üzere

$$N = \left(\frac{v^2}{2g} + \frac{p}{\gamma} + z \right) \cdot Q_a \quad kg \cdot m/s \quad (107)$$

veya

$$N = \left(\frac{\rho v^2}{2} + p + \gamma \cdot z \right) \cdot Q_a \quad kg \cdot m/s \quad (108)$$

olur:

Tezgâhlarda ortalama olarak $v = 2 m/s$, $p = 10 \cdot 10^4 kg/m^2$, $\gamma = 1000 kg/m^3$ ye $z = 1 \sim 2 m$ mertebesinde olduğundan her iki formülde (105 ve 106) birinci ve üçüncü terimler ikinci terim yanında ihmal edilebilir. Böylece bir boru sistemi boyunca H ve P sabit olmak üzere,

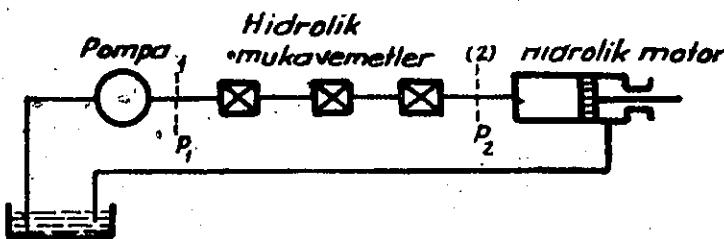
$$H \simeq \frac{p}{\gamma} + K \quad \text{veya} \quad P \simeq \gamma + Z \quad (109)$$

yazılabilir. Bir kesitten geçen toplam enerji ise

$$N \simeq \frac{p}{\gamma} \cdot Q_a \quad \text{veya} \quad N \simeq p \cdot Q_h \quad \text{kg.m/s} \quad (110)$$

şeklinde ifade edilebilir.

Bir hidrolik devrede hesaplar : Hidrolik devrede muayyen bir rejim halinde, pompa P toplam basınç enerjisini versin. Aralarında bir pompa veya bir hidrolik motor bulunmamak şartıyla, lâleddain olarak seçilmiş (1) ve (2) kesitleri için (109) bağıntısını yazalım (Şekil 138) :



Şekil 138 — Bir hidrolik devre şeması

$$P = p_1 + Z_1$$

$$P = p_2 + Z_2$$

taraflara çıkarırsak

$$p_1 - p_2 = Z_2 - Z_1$$

veya

$$\Delta p = \Delta Z$$

elde edilir. Şu halde iki kesit arasındaki statik basınç farkı, o iki kesit arasındaki basınç enerjisi kaybına eşit olur.

(1) ve (2) kesitleri arasında kayıplar şu şekilde ayrılabilir : Düz borularda basınç kayipları, d boru iç çaplarını, l boru boyalarını, R metre

başına düşen basınç kayiplarını ve λ lar birer katsayıyı göstermek üzere

$$\Delta Z' = \sum R \cdot l = \sum \lambda \cdot \frac{1}{d} \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{\gamma}{g} v^2 \cdot l = \frac{1}{2} \frac{\gamma}{g} \sum \lambda \cdot \frac{l}{d} \cdot v^2$$

dir. Özel dirençlerdeki kayiplar, ζ lar birer katsayıyı göstermek üzere

$$\Delta Z'' = \sum \zeta \cdot \frac{1}{2} \frac{\gamma}{g} v^2 = \frac{1}{2} \frac{\gamma}{g} \sum \zeta \cdot v^2$$

dir. Son bağıntıda akım hızı v olarak, o özel dirence girip çıkan boru içindeki hız alınır. Meselâ bir boru üzerinde kısmen kapalı bir vana varsa, ζ katsayısı o şekilde hesap edilir ki, v hızı o boru içindeki ortalamalı akım hızı olsun.

O halde (1) ve (2) arasında toplam basınç kaybı

$$\Delta Z = \Delta Z' + \Delta Z'' = \frac{1}{2} \frac{\gamma}{g} \left(\sum \lambda \cdot \frac{l}{d} \cdot v^2 + \sum \zeta \cdot v^2 \right)$$

bulunur. Sonuç olarak, (1) ve (2) kesitleri arasındaki basınç farkı

$$\Delta p \simeq \frac{1}{2} \frac{\gamma}{g} \left(\sum \lambda \cdot \frac{l}{d} \cdot v^2 + \sum \zeta \cdot v^2 \right) \quad (111)$$

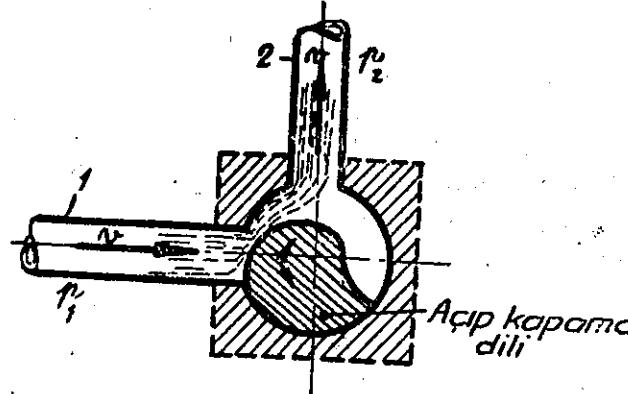
olur. ζ özel direnç katsayıları Tabelo 35 de takribî olarak verilmiştir.

Tabelo 35. Takribî özel direnç katsayıları

Parça	ζ
— Manşon	0
— Diğer bağlama parçaları ve çap değişimleri (dirsek, T ve saire)	1 ile 3
— Yaylı süpaplar	~ 10
— Vanalar	Kısılma derecesine göre 1 ile ∞ arasında değişir.

λ ının değeri ise ortalama 0,02 alınabilir.

Herhangi bir hidrolik devre içinde 1 ve 2 noktaları arasındaki bir vanayı ele alalım (Şek. 139). Misal olarak ele alacağımız bazı çalışma şekillerinde akım şartlarını tetkik edelim:



Şekil 139 — Bir vana tipi içinde akış.

a) p_1 sabit olsun, p_2 ise sıfır atı olsun. O halde

$$\Delta p = p_1 - p_2 = \zeta \frac{\gamma v^2}{2g}$$

zilir. $p_2 = 0$ olduğundan

$$p_1 = \zeta \frac{\gamma v^2}{2g} \quad \text{veya} \quad v^2 = \frac{2g p_1}{\zeta \gamma}$$

lunur. O halde v akım hızı, ζ özel direncine ve dolayısıyla vana ke- inin F_1/F_2 kısılma derecesine tabi olarak belirlidir.

b) Şekil 140 daki hidrolik devrede pompa ile tezgâhin tablasını ha- let ettiren piston arasında bir vana bulunsun. p_1 basıncı yaylı bir sü- basıncı ile sabit tutulsun. Pistona karşı koyan işleme kuvveti K ol- l. Piston alanı F , 1 ve 2 borularının kesiti Ω olduğuna göre pistonun dolayısıyla tablanın v_p ilerleme hızını bulalım: 1 ve 2 boruları içi- i v akım hızına tabi olarak

$$p_1 - p_2 = \zeta \frac{\gamma v^2}{2g}$$

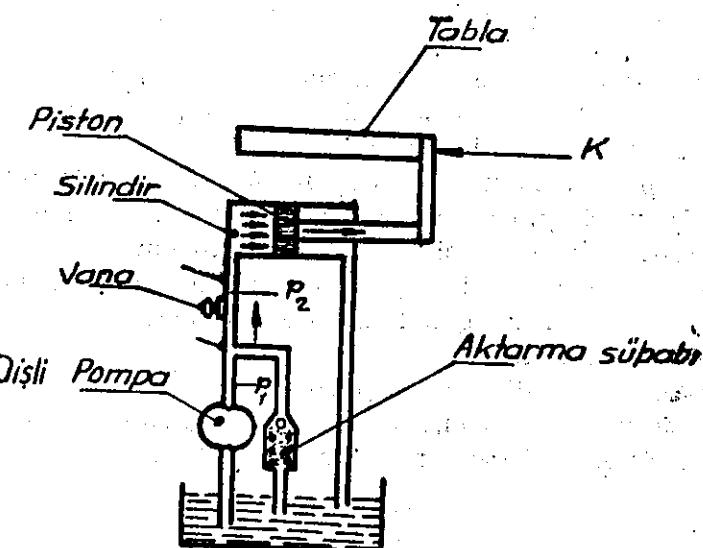
Buradan

$$v^2 = \frac{2g}{\zeta \gamma} (p_1 - p_2)$$

veya $p_2 \cdot F = K$ olduğundan

$$v^2 = \frac{2g}{\zeta \gamma} \left(p_1 - \frac{K}{F} \right)$$

bulunur. Görülüyör ki, g , γ , p_1 , K ve F değerleri belli olduğundan v



Şekil 140 — Bir hidrolik devre.

akım hızını ζ ya, dolayısıyla vananın F_1/F_2 kısılma derecesine tabi ola- rak bulabiliriz. Boru ve silindir içindeki yağ debisinin eşitliğini yazalım:

$$v \cdot \Omega = v_p \cdot F$$

O halde piston ilerleme hızı,

$$v_p = \frac{\Omega}{F} \cdot v \quad \text{veya} \quad v_p = \frac{\Omega}{F} \sqrt{\frac{2g}{\zeta \cdot \gamma} (p_1 - \frac{K}{F})}$$

bağıntısı yardımıyla, ζ nın tabi olduğu F_1/F_2 kısılma derecesine bağlı olarak netirli olur.

Düz borularındaki ve süpaplardaki kayiplara ait bir misal: Bir hidrolik devrede 1 ve 2 noktaları arasında (Şek. 138) bir yaylı süpap ve $l = 5$ metre boyunda düz boru bulunsun. Süpaba ait özel direnci $\zeta = 10$, boru iç çapı $d = 2$ cm boru içindeki akım hızı $v = 2$ m/s olsun. Devredeki yağın özgül ağırlığı $\gamma = 900 \text{ kg/m}^3$ ise 1 ve 2 noktaları arasındaki statik basınç kaybı

$$\Delta p = \frac{1}{2} \frac{900}{9,8} \left(0,02 \cdot \frac{5}{0,02} \cdot 4 + 10 \cdot 4 \right) \text{ kg/m}^2$$

$$\Delta p = 46 (20 + 40) = 2760 \text{ kg/m}^2 = 0,276 \text{ kg/cm}^2$$

ur. 1 noktasındaki p_1 ve 2 noktasındaki p_2 basınçları değişseler bile, akım hızı daima 2 m/s olmak şartıyla o devre parçasında $p_1 - p_2$ farkı $0,276 \text{ kg/cm}^2$ den ibaret kahr. Meselâ 2 noktasında borunun keşini ve p_2 basincının sıfır olduğunu farzedersek, borudaki $v = 2$ m/s lik bir hız için p_1 basinci ancak ve ancak $0,276 \text{ kg/cm}^2$ olabilir. Yurdaki bilgilere ilâveten pistona karşı koyan kuvvetin K , piston alan F olduğu kabul edilirse $p_1 = K/F$ olarak belirlidir. Bu halde, boradaki akım hızı gine 2 m/s ise p_1 basinci $p_1 = p_2 + 0,276 = F + 0,276$ olacaktır.

Aynı devrede 1 kesitindeki basınç, pompanın sabit çıkış basinci olarak $= 11$ atü ve gine $l = 5 \text{ m}$, $d = 2\text{cm}$, $F = 100 \text{ cm}^2$, $\zeta = 10$, $K = 1000$ olsun. Piston ilerleme hızını bulalım. (111) den;

$$11 \cdot 10^4 - p_1 = \frac{1}{2} \frac{900}{9,8} \left(0,02 \cdot \frac{5}{0,02} \cdot v^2 + 10 \cdot v^2 \right)$$

r. Halbuki

$$p_1 = \frac{K}{F} = \frac{1000}{100} = 10 \text{ atü}$$

ğundan yerine konursa $v = 14,5$ veya boru içindeki akım hızı $3,8 \text{ m/s}$ bulunur. O halde debi

$$Q = \frac{\pi d^2}{4} v = \frac{\pi}{4} (0,02)^2 \cdot 3,8 = 0,00145 \text{ m}^3/\text{s}$$

Buna göre piston ilerleme hızı

$$v_p = \frac{Q}{F} = \frac{0,00145}{0,01} = 0,155 \text{ m/s}$$

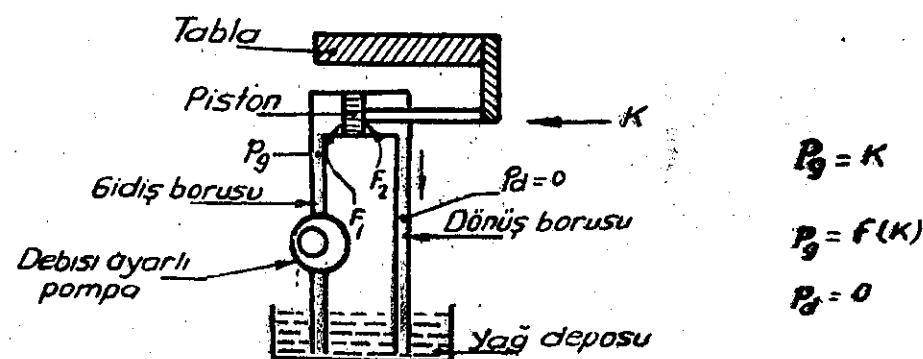
olacaktır.

Hidrolik devreler : Esas itibariyle bir hidrolik devre bir pompa ve bir motordan teşekkül eder. Umumiyetle bir elektrik motorunun çevirdiği bir pompa, hidrolik yağı bir depodan emerek, bunu bir «hidrolik motor» a sevkeder. Pompanın vazifesi, elektrik motorunun verdiği mekanik enerjiyi hidrolik enerjiye çevirmektir. Hidrolik motor ise aldığı hidrolik enerjiyi tekrar mekanik enerjiye çevirerek, meselâ bir tezgâhın iş milini döndürebilir veya tablasını hareket ettirebilir.

Hidrolik devreler iki tiptir :

- 1) Açık hidrolik devreler
- 2) Kapalı hidrolik devreler.

Açık hidrolik devreler : Şekil 141 açık bir hidrolik devrenin esas elemanlarını göstermektedir. Burada pompanın bastığı yağ pistonun



Şekil 141 — Açık bir hidrolik devre.

F_1 yüzüne tesir ederek pistonu sağa doğru iter. Pompa debisi ayar edilebilir tiptendir ve pistonun ilerleme hızı, pompa debisini ayarlayarak değiştirilir. Eğer pompanın belli bir ayar durumunda pistonun sabit hızla ilerlediğini farzedersek ve

K tezgâh tablasının yenmesi icap eden kuvvet (işleme kuvvetine ilâveten tabla, piston ve sairenin sürme kuvvetleri)

P_g Piston ve tablanın ilerleme hareketini temin eden ilerleme kuvveti.

P_d Pistonun arka yüzüne tesir eden ve p_d dönüş basıncından ileri gelen kuvvet.

F_1 Piston yüzü alanı.

F_2 Piston arka yüzü (halkavı) alanı.

$$P_g + P_d + K$$

$$F_1 \cdot p_g = F_2 \cdot p_d + K$$

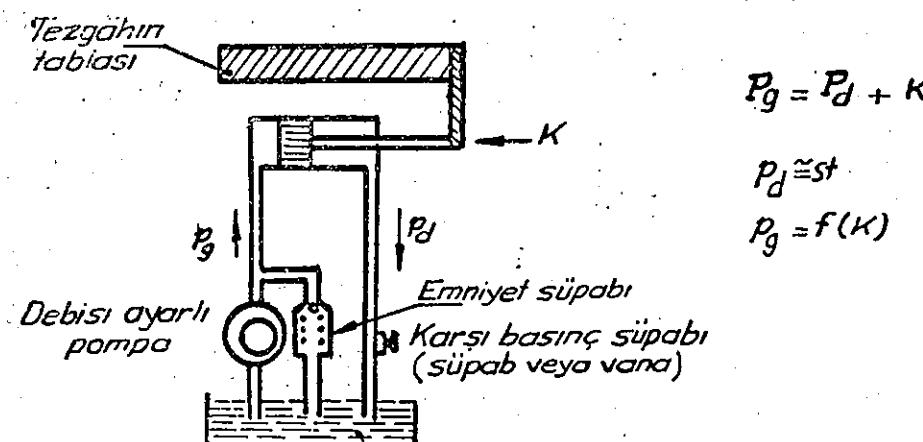
Şekil 141 deki devre tipinde $p_d = 0$ olacağından

$$p_g = \frac{K}{F_1}$$

nur, yani p_g giriş basıncı K karşı kuvvette (işleme kuvveti) tâbi tâk değişir. Bu devrede dönüş borusundaki p_d basıncı sıfırdır. Hal- umumiyetle dönüş basıncının sıfır olması mahzurludur. Buna se- K mukavemetinin değişmesi hâlinde pistonun aşağıdaki sebeplerle in değişimleri veya anî olarak ileri fırlaması ve duraklamasıdır: pompanın sabit devir sayısı ile daimî yağ bastığını ve böylece sabit icerme hızı elde edilmek istendiğini farzedelim. İlerlemeye karşı K kuvveti tabii ki işleme şartlarına göre zaman zaman azalıp ço- lılır. Bu takdirde, K meselâ aniden azalınca, p_g basıncı aniden dü- lloayısiyle basınç altındaki yağ az da olsa genişliyerek pistonu anî k ileri iter, daha doğrusu hızlandırır. 2) p_g nin düşmesiyle yağ ka- e sızıntıları azalır, bu da pompanın silindire bastığı yağ debisini iircerek pistonun, dolayısıyla tablanın ilerleme hızını artırır. 3) tra ilâveten, K düşünce, pompa daha az yükleneceğinden pompayı eden elektrik motoru da daha az yüklenir ve devir sayısı arta- pompanın silindire daha çok yağ basmasına, neticede pistonun çabuk ilerlemesine sebep olur.

u mahzurları kısmen gidermek için çıkış borusu üzerine bir sü- eya vana (karşı basınç süpabı) konabilir ve p_d basıncı artık sıfır (Şek. 142). Böylece pistonun arkasında anî ileri atılmalarını kis- riyecek bir P_d kuvveti teessüs eder. Karşı basınç süpabını ayarlı- P_d dönüş kuvvetini değiştirmek mümkündür. Şayet bu süpap yay-

lı cinsten seçilirse belli bir ayar vaziyeti için p_d basıncı, dolayısıyla P_d kuvveti sabit kalır. Ancak $P_g - P_d = K$ olduğundan, belli bir işleme mukavemeti için, P_d nin artık sıfır olmayıp olması P_g nin de artmasını icap ettirir. Halbuki devre elemanlarının mukavemet derecelerini aş- mamak için P_d , dolayısıyla p_g nin sınırlandırılması icap eder. Bu maksat- la devreye pompadan sonra bir emniyet süpabi konur (Şek. 142).



Şekil 142 — Açık devre

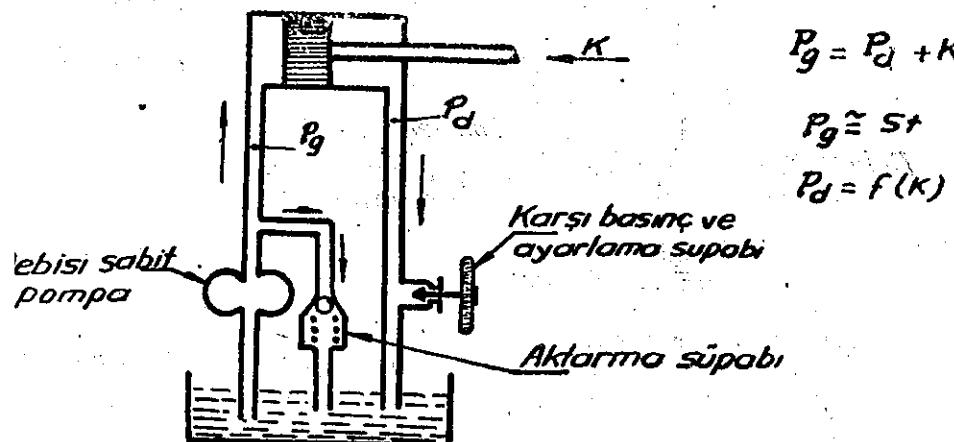
Pompa debisi kabili ayar olup ilerleme hızı, debi ayarı ile tanzim edilir.

Bu devrede ilerleme hızı prensip olarak pompanın ayarı ile tanzim edileceğinden, karşı basınç süpabını emniyet süpabi açılacak derecede kismamalıdır. Aksi halde ilerleme hızını karşı basınç süpabi ile de ayar- lamiş oluruz ki devre bu hale göre tertip edilmiş değildir.

Şekil 142 deki devrede, karşı basınç süpabının ayarı değiştirilmezse P_d kuvveti veya p_d basıncı ancak pompa debisi veya pistonun ilerlemesine tâbi olabilir. Halbuki belli bir işleme hâli için bu hız mertebe bakımından sabit olduğundan p_g ve P_d mertebece sabit kalacaklar demektir. Eğer kaişî basınç süpabi yaylı cinsten ise piston hızı ne olursa olsun, esasen p_d sabit kalır. O halde $P_g - P_d = K$ olduğundan, aynen karşı basınç süpabının bulunmadığı haldeki gibi K nin değişmesi P_g yi de-ğiştirir. Bu değişme yukarıdaki 3 sebeple pistonun ilerleme hızının de-ğişmesine sebep olur. Bununla beraber pistonun birinci sebeple anî fırla- ması hâlinde, p_d basıncı bir miktar yükselerek pistonun fırlamasını nis-

beten önier. Fakat p_d artınca karşı basınç süpabından geçen yağ debisinin artırmak temayülü bu önlemyi azaltır. Bu önleme tesirinin azalmasına diğer bir sebep de, yoğun bu defa dönüş borusunda sıkışarak hacmînir, küçülmesi ve böylece pistonun fırlamasını önleyememesidir.

Görülüyor ki, karşı basınç süpabının mevcudiyeti piston ilerleme hızının tamamen sabit kalmasını temin edemiyor. Bununla beraber, bu süpabi mevcudiyeti sebebiyle artık $P_d \neq 0$ olup, P_g kuvveti ve dolayısıyla p_g basıncı yükselseceği için ($P_g = P_d + K$), K nin değişmesi yüzünden p_g basıncındaki farklar yüzde nisbeti itibariyle azalarak pistonun ilerlemesi daha istikrarlı bir hale gelir. Bu faydasına mukabil, karşı ba-



Şekil 143 — Açık devre

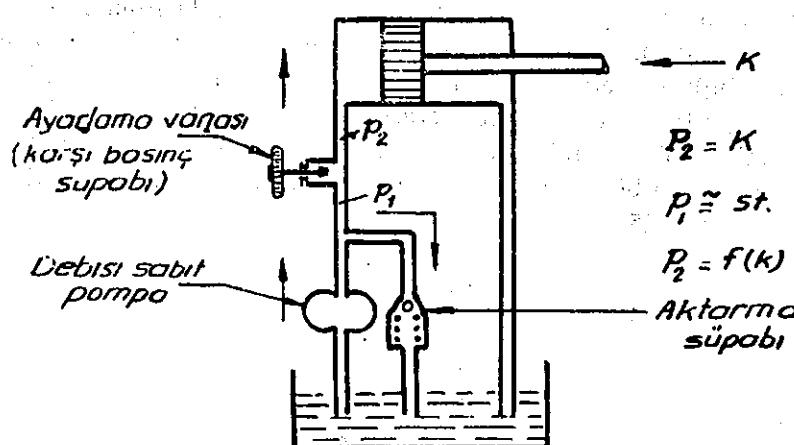
Pompa debisi sabittir. İlerleme hızı, karşı basınç süpabını kısaltır ve böylece yoğun bir kısmını aktarma süpabından depoya kısa devre halinde iade ederek ayar edilir.

İlerleme hızı v m/s ise faydalı güç $\frac{1}{75} K \cdot v$ B.B, pompanın faydalı güç ise $\frac{1}{75} P_d \cdot v = \frac{1}{75} (P_d + K) \cdot v$ B.B olup verim

$$\eta = \frac{K}{P_d + K}$$

unur. P_d arttıkça verim düşer.

Devrede debisi sabit bir pompa kullanılması halinde, ilerleme hızı kaişî basınç süpabının ayarı ile tanzim edilir (Şek. 143). Bu halde pistonun ilerleme hızını değiştirmek için basılan yoğun bir kısmı kısa devre halinde depoya iade edilir. Bu maksatla devrede pompanın çıkışına bir aktarma süpabı konur ki, bu süpap aynı zamanda emniyet süpabı vazifesini görür. Pistonun hızı, devreye silindirden hemen evvel veya sonra konan bir karşı basınç süpabını ayar ederek tanzim edilir. Aktarma süpabı belli bir p_g basıncına ayar edilmiş olduğundan pompanın çıkışın-



Şekil 144 — Açık devre

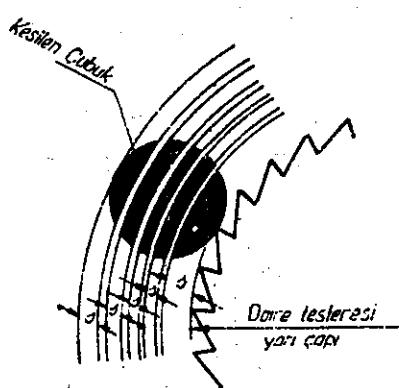
Pompa debisi sabittir. İlerleme hızı, karşı basınç süpabını kısaltır ve böylece yoğun bir kısmını aktarma süpabından depoya iade ederek ayarlanır.

daki p_g basıncı sabit kalır. Aktarma süpabının muhtelif debi ve açıklık derecelerinde gösterdiği mukavemet çok az değiştiğinden, farklı piston hızları için p_g basıncı çok az değişimse de bunu ihmal edebiliriz. O halde bu devrede pompa sabit debi ve sabit basınç altında çalıştığından, faydalı iş ne olursa olsun pompanın harcadığı güç sabittir (110 bağıntısına bak). Böylece verim küçük ilerlemeler için çok küçük olduğundan sabit debili pompayı havi açık devre tipi ancak küçük güçlü tezgâhlar için kullanılır (takriben 2 kW a kadar).

Pompası sabit debili olan açık devrede karşı basınç süpabi silindir çıkışına gidişine de konabilir (Şek. 144 de ayarlama vanası). Böyle bir devrede pistonun ilerleme hızı, K karşı kuvvetine tâbi olarak

şır Hakikaten, p_1 basıncı aktarma süpabı dolayısıyle sabittir. Sabit piston hızı için, F piston alanı ise, $p_1 \cdot F = K$ olacağundan p_2 basıncı Δp kuvvetine göre değişir. Ayarlama vanasının (karşı basınç süpabı) bir ayar durumunda, bu süpabin debisi, $\Delta p = p_1 - p_2$ basınçna tâbidir. O halde K karşı kuvveti düşerse Δp çoğalarak süpap geçen yağ debisi artar ve neticede piston daha hızlı ilerler (bak: 140 daki misâl). K nin yükselmesi halinde ise ilerleme hızı azalır.

143 deki devre için de aynı neticeye varılır. Bu tip devreler K kuvvetinin az değiştiği, meselâ taslama tezgâhlarında kullanılımisâl olarak, bir matkap tezgâhı için hiç uygun değildir. Bu gibi evrenin bîlhassa elverişli olduğu tezgâh tipleri de vardır. Meselâ dire testere tezgâhında daire testeresinin ilerlemesi Şekil 144 (veya 143) deki gibi bir hidrolik devre ile temin edilirse testere, temas u u ne derece büyükse o derece yavaş, ne derece kısa ise o derece ilerler (Şek. 145).

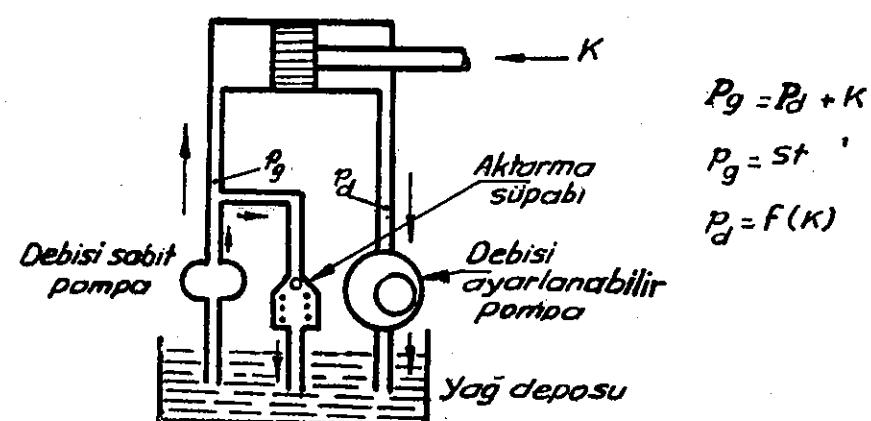


Şekil 145 — Bir daire testeresinde s (mm/dak) ilerlemesinin temas uzunluğu ile ters orantılı olarak değişmesi.

Şekil 144 deki devrede bir karşı basınç elde etmek ve böylece pistonunu daha muntazam kılınmak için silindirin çıkışına karşı basınç süpabı daha konabilir.

Şekil 142 de olduğu gibi, devreden silindirin çıkışına bir karşı basınç oymakla piston ye dolayısıyle buna bağlı olan iş tablosu veya ilerlemesi daha muhtazam kılınabilemekle beraber, ilerleme hızı değişmesi tam önlenememektedir. Buna başlıca sebeplerden biri basınç süpabından geçen yağ debisinin, p_d dönüş basıncı değiş-

meye meyledince, de iserek K karşı kuvvetinin meesl  an  düşmesi karşısında piston hızının artmasına engel olunamamak iddi. Bunu önlemek için karşı basınç süpabi yerine debisi kabili ayar bir pompa ikame edilebilir (Şek. 146). Bu pompanın debisini ayarlıyarak, silindirden çıkan yağ debisini zoraki olarak kontrol edebiliriz. Böylece pistonun hareketi daha irtikrarlı hâle gelir. Bu tip devrede sabit debili pompanın debisi, debisi ayarlı pompanın maksimum debisinden daha büyük olmalıdır. Böyle iki büyük pompa pahalıya geldi inden, ayarlı pompanınbastığı



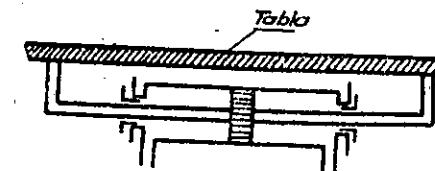
Şekil 146 — Açık devre

Şekil 143 deki karşı basınç süpabının yerine bir debisi ayarlı pompa konulmuştur.

ya  depoya boşaltmaksızın doğrudan doğruya silindirin girişine iade etmek mümkün kundur (Şek. 147). Bu şekilde sabit debili pompa ancak, silindirin iki tarafındaki hacim farklarından ileri gelen ya  debisi farklarını telafi eden ve kaçakları karşılıyan küçük bir pompa haline gelir. Devredenki ya ın depoya dönmemesiz cereyan etti  bu gibi bir devreye «kapalı devre» adı verilir. Kapalı devre halinde pistonun ilerlemesi, açık devre tipine nazaran çok daha muntazamdır.

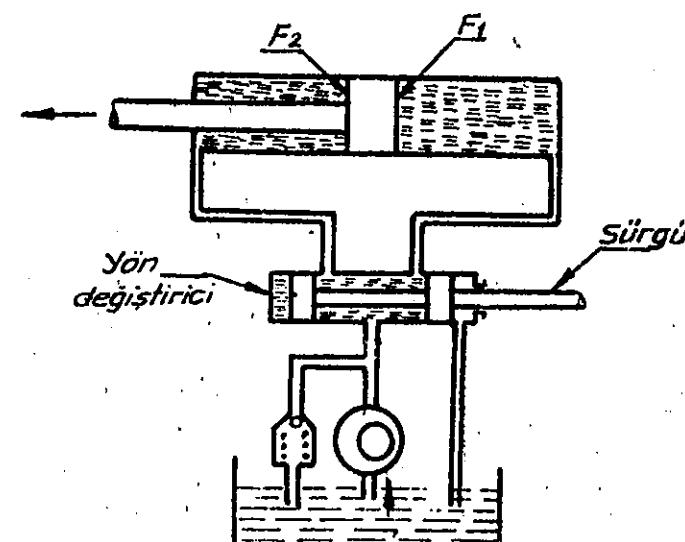
Yukarda gördüğümüz devre şe illerinde, ya  silindirin belli bir tarafından girip belli bir tarafından çıkmaktadır. Halbuki piston silindirin içinde her iki y nde de gidip gelebilmelidir. Bunu temin için gidis ve dönüş boruları, silindire varmadan evvel bir «yon de istirici» den

cudiyeti yüzünden o taraf hacminin (kesitinin) küçülmesidir. Tezgâh tablasının çabuk geri dönmesi istediği hallerde bu özellikten istifade edilerek piston kolu tek taraflı ve bîhassa kalın yapılır. Fakat hız farkı arzu edilmediği zaman piston kolu iki taraflı teşkil edilir (Şek. 149).

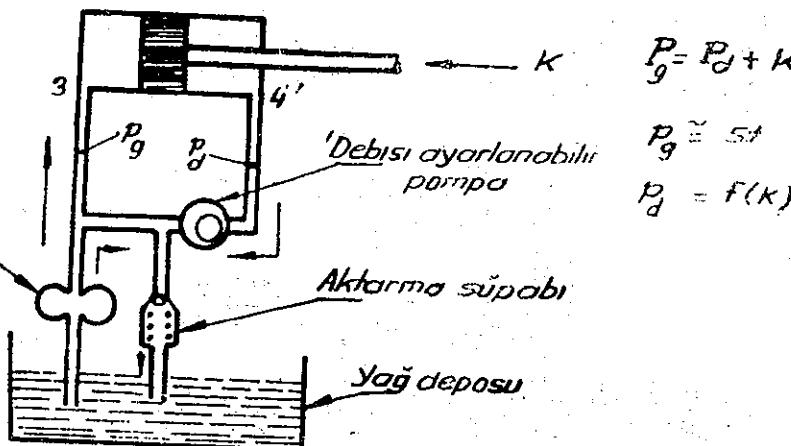


Şekil 149 — İki taraflı piston kolu.

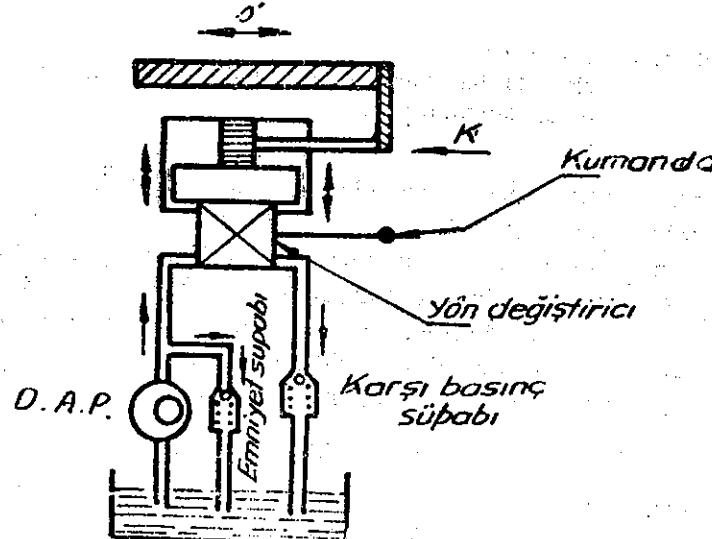
Şekil 150 deki devre piston kolunun tek taraflı olmasından istifade ile çalışmaktadır. Yön değiştirici sürgüsünün şekildeki durumunda p yağ basıncı pistonun her iki F_1 ve F_2 yüzüne tesir eder. Fakat $F_1 > F_2$, olduğundan pistonu sola iten kuvvet ($p \cdot F_1$) sağa itene ($p \cdot F_2$) nazaran daha büyktür; piston sola hareket eder. Bu hareket «isleme» hareketidir ve bu durumda devre kapalı devre karakterindedir. Sürgü sola itilirse F_1 tarafında basınç sıfır düşer ve pompa F_1 tarafını sür'atle doldurur.



Şekil 150 — Yarım kapalı devre.



Şekil 147 — Kapalı devre
Devrede dolaşan yağ, depoya boşalmaksızın cereyan eder.



Şekil 148 — Bir açık devre ve yön değiştirici.

s pistonu sağa hızla iter. Bu hâlde devre açık devre karakterini sebeple bu tip devreye «yarım kapalı devre» adı verilir.

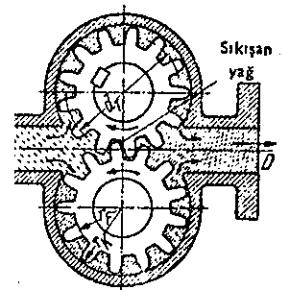
İk ve kapalı devrelerin mukayesesesi: Açık devrelerde yağ daima ugradığı için, depo kâfi derecede büyükse, iyice sogumaya zorlur. Ayrıca, evvelce yağ içinde bulunan veya çalışma sırasında arışan yabancı cisimler (bilhassa aşınıntılar) çökebilirler. Kapalı devre yağ soğumaya fazla zaman bulamaz ve ısınır. Buna karşı reden yağ bütün borularda basınç altında kaldığı için hava nümez. Kapalı devrede güç sarfiyatı açık devrelere nazaran daima iştiktür. Bu sebeple büyük güçlü ve bilhassa fasılalı çalışan (sonra) tezgâhlarda kapalı devreler tercih edilir. Kapalı devre hızı daha istikrarlıdır ve işleme kuvvetine tâbi değildir. Devrelerde ilerleme hızı, devre tipine göre işleme kuvvetine tâbi az veya çok değişir. Bu özellik tezgâh tipine göre faydalı, zayıfa zararlı olabilir.

İisi sabit pompalı ve ilerleme hızının bir ayarlama süpabı ile ildiği devrelerde diğer bir mahzur ilerleme hızının yağ sıcaklığına bağlı olarak değişmesidir. Soğuk, kalın bir yağ ayarlama süpabından sıcak ve incelmiş haldekine göre daha az akar. Bu ise tezgâh çalışıp yağ ısındıkça hızın yükselmesine yol açar.

Devre elemanları: Bir hidrolik devrede kullanılan elemanları sıra ile gözden geçirelim.

Dişli pompa (Şek. 151). Bu pompa sabit debildir ve debisi ancak devir sayısını değiştirmekle değişir.

İki aynı çarkı bir mahfaza (gövde) testirilmiş olup, bunlardan biri bir motor ile döndürülür. Giriş gelen yağ dış çevrede diş boşlukları içine girerek iki yandan içi çevresini dolasır ve çıkıştan (D) çıkar. Basınç altında bulutlarındaki yağ, iki çarkın arasından, emme dolayısıyle umumiosfer basıncından dahi küçük basınç altında bulunan S giriş tarafına kısa yoldan geçemez; çünkü çarkların dişleri birbirine kavrama halinde olup, eş dişler birbirlerine bütün çark eni temas ederler ve yağ bu temas engellerini aşamaz.



Bir dişli pompanın imâlinde dikkat edilecek mühim bir nokta vardır ki, o da iki çarkın dişlerinin birbirlerini kavradıkları yerlerde bir miktar sıvının bir çarkın diş boşluğu ile diğer çarkın bir dişi arasında sıkışmasıdır. Bu hadiseye, birbirini kavramış dişler arasında, bir diş boşluğu ile bir diş arasında kalan boşluk hacminin çarklar döndükçe değişmesi sebep olur. Bu sıkışma neticesi pompa darbeli çalışır ve ömrü azalır. Bu hadiseye engel olmak için bir kaç yol vardır: Ya çarklar az bir miktar uzaklaştırılarak aralarında biraz boşluk bırakılır, ya çalışmayan diş yüzleri geri alınır veya diş diplerine küçük çıkış delikleri delinir, ya da pompa gövde ve kapağına sıkışma yerlerini emme ve basma taraflarına bağlıyan özel kanallar açılır.

Pompa debisi: Çarkların modülü m (mm), genişlikleri b (mm), diş sayıları z , devir sayıları n (devir dakika) olsun. Pompanın debisi (litre/dakika)

$$Q_t \approx 2 \cdot \frac{\pi m}{2} \cdot \frac{13}{6} m \cdot b \cdot z \cdot n \cdot 10^{-6}$$

veya

$$Q_t \approx 2 \pi \cdot m^2 \cdot b \cdot z \cdot n \cdot 10^{-6} \text{ litre/dak} \quad (112)$$

bulunur. Fakat bu Q_t debisi teorik olup kaçaklar yüzünden ve pompanın tam dolmaması neticesi, hakiki debi daha küçüktür. Volumetrik verimi η_v ile gösterelim. η_v verimi pompa büyülüğüne, basınç, devir sayısına, ısınmaya ve basılan sıvının viskozitesine tâbidir ve 0,7 ile 0,95 arasında değişir; ortalama olarak 0,8 alınabilir. O halde effektif debi, $Q_e = \eta_v \cdot Q_t$ den :

$$Q_e \approx 2 \eta_v \cdot \pi \cdot m^2 \cdot b \cdot z \cdot n \cdot 10^{-6} \text{ litre/dak} \quad (112)$$

olu.

Güç: Pompanın giriş ve çıkış basınçları farkı p kg/cm², pompa debisi Q_e l/dak, basınç verimi η_p ise pompanın harcayaceği güç, (110) bağıntısına göre :

$$N = \frac{10}{60 \cdot 102 \cdot \eta_v \cdot \eta_p} \cdot Q_e \cdot p \quad kW \quad (113)$$

veya

$$N = \frac{10}{60 \cdot 102 \cdot \eta_p} \cdot Q_e \cdot p \quad kW \quad (114)$$

olu. η_p basınç verimi, pompa içindeki hidrolik ve mekanik sürtmelere

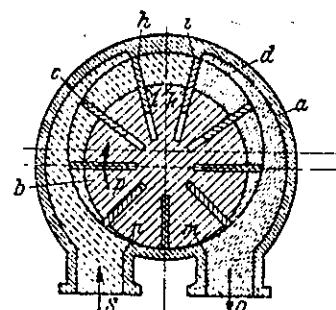
lıdır, diğer tabirle bu verim özel direnç kaybını ve pompanın mekanik verimini ihtiva eder. $\eta = \eta_g \cdot \eta_p$ ise toplam verimdir.

Son bağıntıya yalnız teorik debi ve basınç verimi girmiş bulunmak. Bunu izah etmek lazım gelirse, pompa aslında Q_1 debisini gücüyle basar. Fakat bu debinin bir kısmı kaçaklar ile kaybolur. fedilen gücü hesaplarken debiye kaçakları da ilâve etmek gerekir.

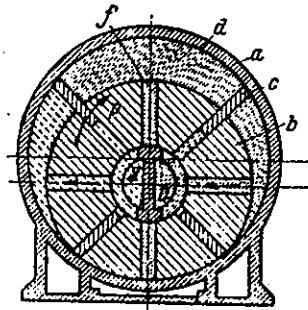
Tipler: Dişli pompalar pek muhtelif şekillerde yapılmaktadır. İlar arasında iç ve dış çarklı olanları, çok çarklı olanları zikredebi-

Dişli pompalar umumiyetle 10 ile 25 adet atü basınçlarında çalıştırılır, at 60 atü ye çıktıığı vâkidir. Debileri umumiyetle 10 ile 100 l/dak sindadır. Bir dişli pompanın toplam η verimi ortalamâ olarak 0,7 abilir. Eski pompalarda bu değer 0,5 e kadar düşer. Esasen verim, sma basincına ve yağ viskozitesine göre çok değişir.

Kullanılan çarklar sertleştirilmiş ve taşanmış alın çarklarıdır. İyili teli pompalarda sessiz ve darbesiz çalışmayı temin için helisel dişli



Şekil 152 — Dıştan beslemeli paletli pompa.



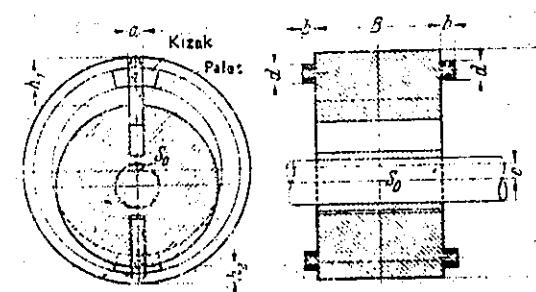
Şekil 153 — İçten beslemeli paletli pompa.

ai kullanılır. Bu takdirde eksenel yüze karşı tedbir almalıdır. Hesi 10° ile 20° arasında değişir.

Çarlı pompalar: Bir kaç tiptir. Önemlileri gözden geçirelim.

Paletli pompalar: Bu pompalarda, dairevi pompa gövdesi içinde,

çevresi üzerine bir çok palet yerleştirilmiş olan dairevi bir tambur, gövdeye göre eksantrik olarak döner (Şek. 152 ve 153). e eksantrisite miktarı değiştirilebilir. Paletler tambur içindeki radyal yarıklar dahilinde serbestçe kayabilirler ve çalışma sırasında merkez kaç kuvvetle fırılıarak gövde iç çevresine daimî olarak dayanırlar. Paletler ayrıca, özel kayma pabuçları yardımıyle kanallar içinde kılavuzlanabilir (Şek. 154).



Şekil 154

Bu pompalarda her müteakip iki palet, tambur ve gövde arasında egeik, trapez şeklinde birer hücre teşekkül eder. Tambur döndürüldükçe bu hücrelerin hacmi değişir. En büyük ve en küçük durumlardaki hacim farkı kadar bir yağ miktarı emme tarafından basma tarafına aktarılır. GÖVDE tambura göre kaydırılarak e eksantriliklik miktarı değiştirilirse hücrelerin bu hacim farkı değişeceğinden pompa debisi de değişir. e eksantriliği sıfır kılınrsa pompa debisi de sıfır olur, e maksimum kılınrsa, yani tambur çevresi gövde içine teget hale getirilirse debi maksimum olur.

Herhangi bir paletli pompada devir yönü sabit kalmasına rağmen e eksantriliğinin yönü değiştirilerek yağ cereyanının yönü değiştirilebilir. Böylece giriş çıkış, çıkış da giriş olur.

İçten beslemeli pompada (Şek. 153) tamburun ortasındaki mil, kendi ekseninden geçen bir düzlem (Şekilde I bölmesi) boyunca, birbirine göre sızdırmaz iki bölmeye ayrılmış olan bir boru şeklindedir. Bölgelerden biri emme diğeri basma tarafını teşkil eder. Her müteakip iki palet arasında, hücreler ile bu bölmeleri birlestiren kanallar bulunur.

Paletli pompalarda mil ve üzerindeki tambur yer değiştirmeyip, e

santrikliğinin ayarı için gövde bir el çarkı yardımıyla ileri - geri kayabilcək şekilde müteharrik olarak yapılır.

Paletlerin çevre ve yanlarda gövdəye sızdırma şəkilde yaslanma-ı gerekdir. İçten ve dıştan beslemeli pompalar sızdırma durumu itibar-ı farklıdır. Dıştan beslemeli pompalarda paletler gövdə çevresində e-ak müteakip iki palet ucu mesafesine eşit olan (*h i*) ve (*n m*) kavisi boyunca sızdırma olmaları icap ederken (iki palet arasında kalan iyi miktarının, paletler arasındaki hacmin küçülməsiyle sıkışıp hasa- sebebiyet vermemesi için bu şart yerine getirilmelidir), içten besleme-ompalarda bütün çevre boyunca sızdırma olmak zorundadır. Bu nüple dıştan beslemeli pompaların konstrüksiyonu daha basit olup da- uzuздur; ayrıca dıştan beslemelilerde sürtme daha az olup verim umiyetle daha yüksəktir.

Hesaplar: Pompa debisini hesaplamak için Gulden teoreminden fay- analım: Dönel bir cismin hacmi, bu hacmi meydana getiren yüzey bu yüzeyin ağırlık noktasıının katettiği mesafenin çarpımına eşittir. ıalde dönen yüzey $F \text{ mm}^2$, devir sayısı n devir/dak, eksantriklik $e \text{ mm}$. ıebi (Şek. 154).

$$Q_i = F \cdot 2\pi e \cdot n$$

$$Q_i = (B \cdot D + 4b \cdot d) \cdot 2\pi e n \cdot 10^{-6} \text{ l/dak} \quad (115)$$

unur. Fakat bu degerde kaçaklar göz önüne alınmamış olup, debi asla daha küçütür: $Q_i = \eta_r \cdot Q_e$. Volumetrik verim η_r , basınç verimi debi $Q_e \text{ l/dak}$ ve çıkış basinci $p \text{ kg/cm}^2$ ise pompanın harciyacığı

$$N = \frac{10}{60 \cdot 102 \cdot \eta_r \cdot \eta_p} \cdot Q_e \cdot p \text{ kw} \quad (116)$$

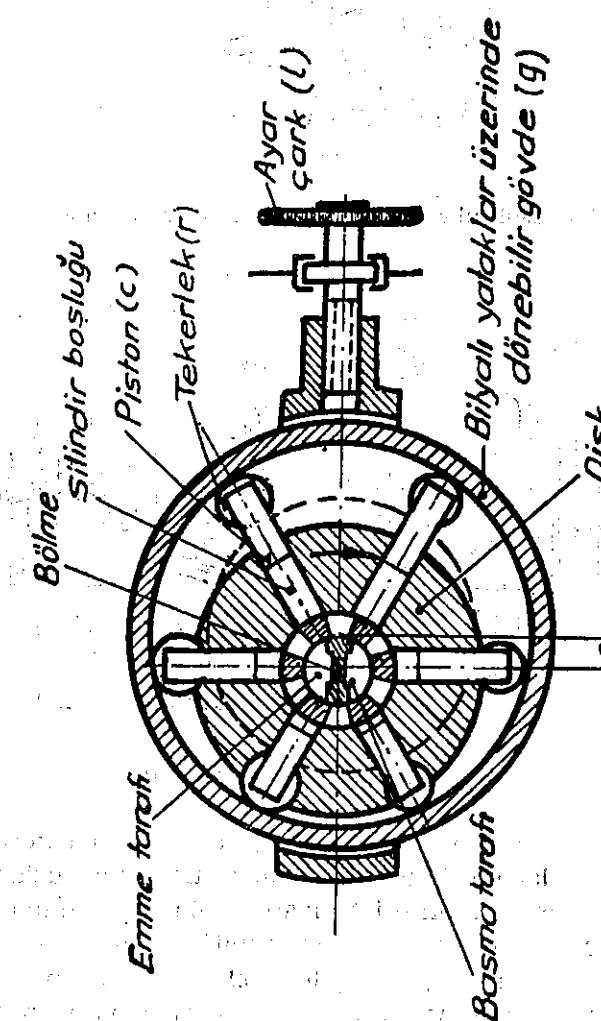
(116) bağıntısından anlaşılabileceği üzere paletli bir pompanın debi eksantrikligine tâbidir. e eksantrikliği, paletleri taşıyan tamburu, kumanda mekanizması yardımıyla, gövdəye yaklaştırıp uzaklaşdırı-ı deşistiştirilir ve bu sebepten paletli pompalar debisi ayarlı pompa-ıır.

Paletli pompaların çalışma basınçları 10 ilâ 15 atüdür. η toplamını, e eksantrikligini büyüterek Q debisi artırıldıkça yükselir. Fa- $Q \geq 0,4 Q_{max}$ için yükselme yavaşlar ve ortalama 0,7 değerini alır.

Küçük debilerde verim sıfıra kadar düşer. p basinci ne derece yüksek ve kullanılan yağ ne derece ince ise η_p o derece yükselir, η_r ise o derece düşer.

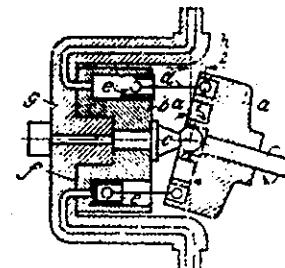
Verdi takriben 100 l/dak ya kadar olan pompaların tarihi, devir sayısı 1500 devir/dak olan elektrik motorları ile yapılabilir. Daha büyük pompalarda ise, sıvı hızının fazla yükselmemesi için 1000 ve da- ha aşağı devir sayılı motorlar kullanılır.

Paletli pompalar imâlatta yüksek hassasiyet icap ettirirler.

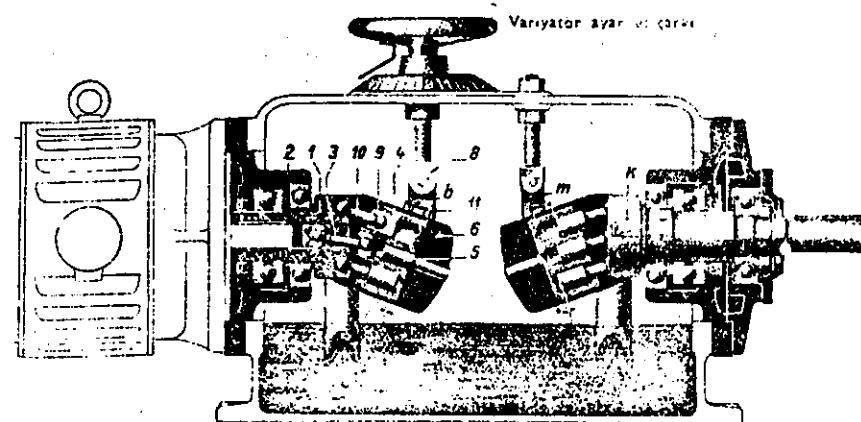


Şekil 155 — İçten beslemeli pistonlu pompa prensip şeması.

Radyal pistonlu pompalar: Bu tip pompalar yağı, silindir içinde gelme hareketi yapan küçük pistonlar vasıtasıyla basarlar. Pistonun stroku değiştirilerek pompa debisi sürekli olarak ayarlanabilir. Pompalar eksenine nazaran radyal olarak yerleştirilmişlerdir. **Şekil 155** içten beslemeli radyal pistonlu bir pompa şemasını göstermektedir.



Şekil 156 — Eğilebilir tamburlu pistonlu pompa şeması.



Şekil 157 — Eğilebilir, pistonlu variyator.

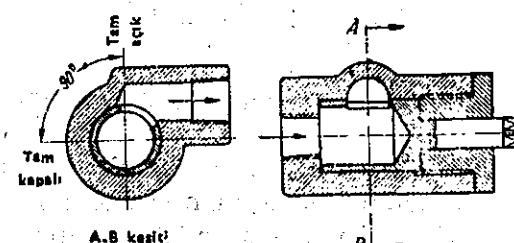
Bu pompada pistonların arkası ucuna bire bir çift tekerlekçik tutturulur. Bu tekerlekler gövde üzerinde hazırlanmış kılavuzlama yolunda yuvarlanır. Silindirleri taşıyan tambur ve tamburun ortasındaki mil beraberce dönerler, eksenleri sabittir. Gövde ise eksantrik olarak üzere ileri - geri kaydırılabilir. Gövde ayrıca, bilyalı bir üzerinde yataklanmış olup, dış mahfazaya nazaran dönebilir.

Böyle sürtme kayıpları minimuma indirilmiştir. Tamburun merkezindeki milin ortası boştur ve dönmeyen bir bölme ile ikiye ayrılmıştır. Bölmenin bir tarafı emme, diğer tarafı basma tarafını teşkil eder.

Radyal pistonlu pompalardan dıştan beslemeli olanlar da mevcuttur.

Eksenel pistonlu pompa: **Şekil 156** da eksenel bir pompa görülmektedir. Bu pompada gövde kısmına istenilen meyil verilebilir. Gövde ortasına yerleştirilmiş ve ekseni etrafında dönen bir tambur bulunur. Tambur içinde çevresi üzerine sıralanmış bir çok piston mevcuttur. Meyil açısı ne derece büyük ise, pistonların stroku ve dolayısıyla bastıkları yağ miktarı o derece fazla olur. **Şekil 157** bu tip iki pompanın kullanıldığı hidrolik bir variatörü göstermektedir.

Ayarlama organları: a) *Vanalar.* Vanalar, ya eksenel, ya çevresel yarıklı veya konik yuvalı olarak yapılırlar. Çeşitleri pek çoktur. Bun-



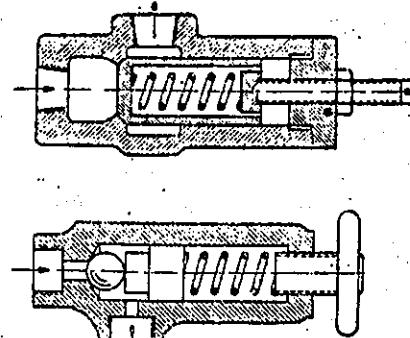
Şekil 158 — Yarıklı vana.

ların vazifesi bir hidrolik mekanizmada boru sisteminde geçit kesitini değiştirmek suretiyle geçen yağ miktarını ayarlamaktır. **Şekil 158** de çok basit tipten bir vana görülmektedir.

b) *Aktarma ve emniyet süpapları.* Bu süpapların çalışma şekilleri aynıdır. Emniyet süpaplarının vazifesi, devredeki basınç herhangi bir sebep veya arıza neticesi belli bir haddi aşarsa açılarak, yağ kısa devre şeklinde depoya iade etmek ve basıncın belli bir değeri aşmamasını sağlamaktır.

Aktarma süpabının vazifesi ise devredeki yağ basıncını belli bir değerde muhafaza etmektir. Yani emniyet süpabı zaman zaman açılmasına mukabil aktarma süpabı daima açıkır ve içinden daimi olarak yağ ge-

çer. Emniyet ve aktarma süpaplari birbirleri yerine kullanılabilen şekilde yapılmaktadır. Şekil 159 da görülen eski tip basit süpaplara devrede akımın muntazam olmadığı hallerde bir açılıp bir kapanmak meylini gösterirler ve gürültü ve titreşime sebep olurlar. Şekil 160 daki tip iyi netice veren modern süpaplardandır. Bunlarda basınçlı yağ büyük bir delikten değil, fakat radyal bir çok delikten geçmektedir. Girişte yağ basıncı belli bir hadde varınca, yağ yay kuvvetini yenerek pistonu yukarı kaldırır ve radyal deliklerden geçerek çıkış borusuna varır.



Şekil 159 — Eski tip emniyet ve aktarma süpabı.

Süpaplara üstündeki ayar çarklarını çevirerek yay kuvveti ve dolayısıyla yağ basıncı ayarlanabilir. Ayarlanan basıncın süpaptan geçen yağ debisine mümkün mertebe tâbi olmaması için süpap yayları uzun alınır.

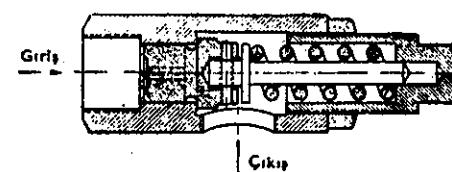
c) Karşı basınc süpaplari. Bunlar silindir çıkışında bir basınç temini yararlar. Vana tipinde olabileceği gibi aktarma süpabı şeklinde de olabilirler.

d) Dengeleme süpabi. Bir silindir içinde serbestçe hareket edebilen bir pistondan ibarettir. Misal olarak seçilen Şekil 161 deki hidrolik devrede tezgâh tablasının ilerlemesi sırasında, silindirin giriş ve çıkış basınçlarının her an eşit olmasını sağlar.

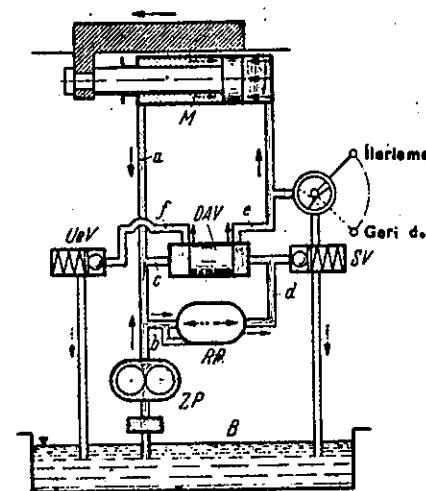
ZF dişli pompa yağı sabit debi ile devreye seykedeler. RP ayarlı pompa ilerleme hızını ayarlar. Geri dönme sırasında bu pompanın bir rolü yoktur, yağ silindirin sağından doğrudan doğruya depoya boşalar.

K işleme mukavemeti büyütürken giriş basıncı yükselir. Bu basınç

DAV dengeleme süpabı pistonunu sola iter ve UeV aktarma süpabına giden deliği tikar ve böylece a borusundaki dönüş basıncı da yükselir, giriş basıncına eşit olur. Aynı şekilde giriş basıncının düşmesi, dönüş



Şekil 160 — Yeni tip bir aktarma süpabı.



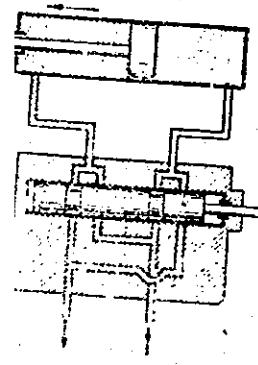
Şekil 161 — Bir soğuk daire testeresinin hidrolik ilerleme tertibatı
DAV Dengeleme süpabı; UeV Aktarma süpabı; SV Emniyet
süpabi; ZP Dişli pompa; RP Ayarlı pompa.

basıncının düşmesini icap ettirir. Bu sayede ayarlı pompa daima yüksüz olarak çalışır ve dolayısıyla çalışma hassasiyeti çok yüksektir.

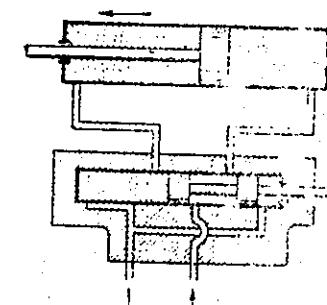
Yön değiştirme organları: Bu organlar yağ cereyanını, içabına göre kısa veya uzun bir zaman zarfında bir borudan diğer boruya seve seye yararlar. Bir yön değiştiricisinin kumandası el ile, hidrolik, mekanik veya elektromagnetik olarak sağlanabilir.

Yön değiştirmede icap eden şartlar tezgâh tipine göre değişir. Ta-kaldırılan bir takımla çalışan torna, freze, vargel, planya vs gibi tez-larda hareket sırası umumiyetle bir ilerleme (işleme devresi) ve bir dönüsten (boş) ibarettir. Bu gibi tezgâhlarda strokun hassas ola-nı bir «hareketsiz durma» süresine de ihtiyaç yoktur. Bununla be-bebiyet vermemesi için yön değiştirmenin darbesiz, yumuşak ol-apılması lâzımdır.

Çalışma tezgâhları ise, hidrolik takım tezgâhları arasında özel bir işgal ederler ve ilerlemenin intizamı, hareketlerin hassasiyeti ve



Bir yön değiştircide
ingesiz sürgü.



Sekil 163 -- Bir yön değiştircide
dengeli sürgü.

İşleme şartlarına uyma bakımından bir çok sıkı şartların ta-nu icap ettirirler. Bu şartlardan en mühimleri şunlardır: ilerleme ve geri döème hareketlerinin otomatik kumandası. strok büyüğü ne olursa olsun, strokun takriben 0,01 ile 0,05 nda sınırlanması.

İlerleme hızı ne kadar büyük olursa olsun yön değiştirmenin yu-darbesiz olması.

Çalışma sonlarındaki hareketsiz durma zaman süresinin istenilen trianabilmesi. Bu şart parçanın uç kısımlarının diğer orta ki-tamamen taşlanabilmesi için konulmuştur. Taşın parça-yareketi helisel olduğu için, parça dönerken tabla bir müddet

taşın önünde beklemeyip hemen geri dönerse uçlarda bir kısım yüzey parçası taşlanmamış olarak kalır.

Bir yön değiştircinin inşasında dikkat edilecek en mühim nokta-lardan biri yön değiştiri sürgüsünün dengeli olmasıdır. Misal olarak Sekil 162 de görülen sürgü dengeli değildir. Çünkü basınç kanalların-dan biri şekildeki durumda sürgü tarafından radyal olarak kapanmak-tadır. Bu yüzden sürgü, yuvası içinde bir yana doğru (yükarı) bastırılır. Neticede sürgü ve sürgü yuvası hem çabuk aşınırlar, hem de sürgü-nün el ile kumandası zor olur. Basınçlı giriş deliği çapı $d = 14$ mm, $p = 25$ atü ise sürgüyü karşı yana bastıran kuvvet 38,5 kg i bulur.

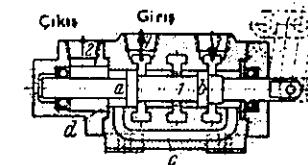
Sekil 163 de ise dengeli bir sürgü görülmektedir. Bu sürgüde yu-kardaki mahzur yoktur. Ayrıca sürgünün iki ucundaki silindir boşluk-ları, daimî olarak çıkış boruları ile irtibat halinde olup sürgünün ha-reketi çok küçük bir kuvvetle temin edilebilir.

Yön değiştiri sürgüleri, yukardaki misâllerde olduğu gibi eksenel veya iler-de misâlini göreceğimiz gibi radyal ola-bilir. Hem radyal, hem eksenel çalışan sürgüler de vardır.

Yön değiştirciler, el veya meka-nik, hidrolik, elektromanyetik olarak kumanda edilmektedir. Tip itibariyle bunlar çok çeşitli olup aşağıda ancak bir kaç enteresan misâl vermekle iktifa edeceğiz.

El ile çalışan sürgüler: Sekil 164 el ile çalışan bir sürgü misâli vermekte-dir. Yön değiştiriçiye basınçlı yağın pomadan girişi 1 ve çıkıştı ise 2 dir. Sürgünün durumuna göre yağ yön değiştirciden ilerleme silindirine 3 ve 4 deliklerinden birinden gi-der, diğerinden döner. Lövye orta duruma getirilirse 3 ve 4 delikleri sürgünün pistonları ile tıkandıklarından ilerleme pistonu bloke olur. Arzu edilirse sürgünün her iki ucuna, sürgüyü daima orta vaziyette tutmaya çalışan yaylar konabilir. Bu halde lövye ancak el ile bir tara-fa itilmeye devam edildiği müddetçe ilerleme pistonu hareket edebilir.

El ile çalışan yön değiştirciler yarı otomatik tornalarda, delme tezgâhlarda, vida frezeleme tezgâhlarda, soğuk daire testere tez-gâhlarda kullanılabilir.

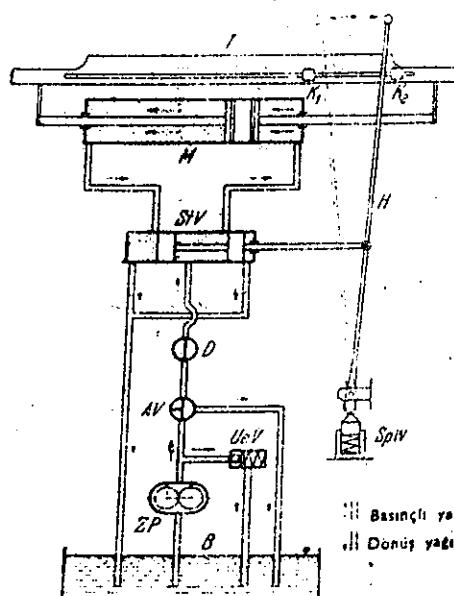


Sekil 164 -- El ile çalışan yön
değiştiriçi sürgüsü.

Mekanik kumandalı yön değiştiriciler: Mekanik kumandalı yön değiştiricilerde sürgünün yeri, ilerleme pistonuna, daha doğrusu tezgâh tablasına, tesbit edilmiş «*iticiler*» vasıtasıyla değiştirilir. Bu iticiler (nak) sürgüye kumanda eden lövyeye çarparak lövyenin ve dolayısıyla sürgünün durumunu akseder.

İtomatik çalışan yön değiştiriciler iki tip olabilir: a) Ön kumandalı direkt yön değiştiriciler, b) Ön kumandalı yön detektörler.

1) **Direkt yön değiştiriciler.** Şekil 165 direkt bir yön değiştirmeye teknolojisi göstermektedir. Burada *StV* yön değiştiricisinin sürgüsü, *M*



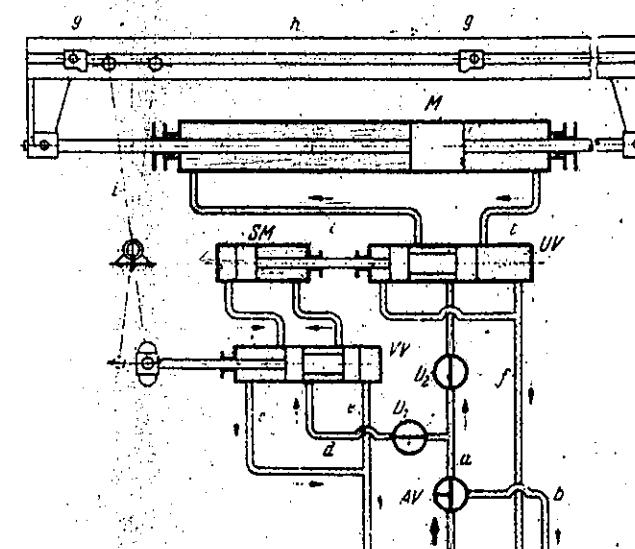
Şekil 165 -- Ön kumandasız direkt yön değiştirmeye teknolojisi.

motorunun her stroku sırasında yerleri kabili ayar *K*, ve *K_e* tarihinin *H* löyesini sağa veya sola devirmesiyle her iki yöne bilir, yani löye sürgüye doğrudan doğruya kumanda eder.

2) **Ön kumanda şeklinde, sürgü ölü noktaya geldiği zaman motorun yağ cereyanının kesilmesi sebebiyle, tabla ve pistonun zindeki ölü noktayı aşacak kadar büyük değilse, tezgâh tablasının**

sürgünün ölü noktasına tekabül eden yerde durup kalması tehlikesi vardır. Buna engel olmak için özel tedbirler alınmak icap eder. Meselâ Şekil 165 de *SpW* yaylı parçası, daha sürgü ölü noktasına erişmeden *H* löyesinin kurduğu yay vasıtasıyla, sürgüye ölü noktasını atlamayı temin eder. Aynı maksatla hidrolik tertibattan da faydalananmaktadır.

Direkt yön değiştirmenin en mühim mahzurlarından diğer biri de, yön değiştirici sürgünün hızının ilerleme pistonu (veya tezgâh tablası) hızına tabii olmasıdır. Tablanın ilerleme hızı yüksek ise, yön değiştirmeye hızı yüksek, düşük ise düşüktür. Buna mukabil, dayanıkların belli bir durumu için, yani belli bir strok uzunluğu için, tablanın yö-



Şekil 166 -- Ön kumandalı yön değiştirmeye teknolojisi.

rüngesi üzerinde yön değiştirmenin başladığı ve bittiği noktalar tabla ilerlemeye hızı ne olursa olsun aynı ve sabittir. Şu halde yön değiştirmeye mesafesi aynı kaldığı halde, tabla hızı yükseldikçe yön değiştirmeye hızı arttığından, yön değiştirmeye süresi tabla hızının artması nisbetinde kısalır. Buradan anlaşıılır ki, ağır tablalı tezgâhlarda yüksek ilerleme hızları için stroklarında darbeli şalisma husule gelebilir.

Direkt yön değiştirmenin faydası, bahsedildiği gibi, yön değiştirmeye teknolojisi.

başladığı noktaların bir defa tesbit edildikten sonra sabit kalma-

b) *Ön kumandalı yön değiştiriciler.* Bu tipte yön değiştiricinin sürü lövye tarafından doğrudan doğruya harekete geçirilmez. Şekil 166 kumandalı bir yön değiştiriciyi göstermektedir. Burada sürgüye servomotoru kumanda etmektedir. Tablanın sağa sola aldığı lövvergomotora kumanda eden VV ön kumandasının sürgüsünü çarır. Pompadan gelen basınçlı yağ AV vanasında geçerek iki kola gir. Bir kol D_1 vanasından geçip ön kumnadaya, diğer D_2 vanasından geçip UV yön değiştiricisine ve oradan ilerleme silindirine gider. D_2 vanalarının ayrı ayrı ayarı ile tabla ilerleme hızı ve strok son-daki yön değiştirme hızı birbirine göre müstakil olarak ayarlan-

Hidrolik kumandalı yön değiştiriciler : Tipleri pek çoktur. Şekil la görülen tip en eskisidir ve diğerlerine bir esas teşkil etmesi nedeniyle verilmiştir. Yön değiştirme hızının ayarlanabilmesi sayede tezgâh tablasının stroklarında kısa bir müddet hareketsiz ası temin edilebilir ve bu müddet ayarlanabilir. Stroklarında bir müddet hareketsiz kalması, evvelce belirttiğimiz gibi, taş-tezgâhları üzerinde ehemmiyetlidir.

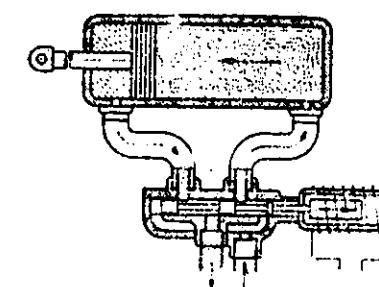
Elektromagnetik kumandalı yön değiştiriciler : Modern hidrolik tezgâhları üzerindeki yön değiştirme organlarının otomatik kullanımı bazen elektromagnetik olarak temin edilmektedir. Bilhassa sırasında bir çok ilerleme hareketlerine ihtiyaç gösteren tezgâh-bu ilerleme hareketleri bir sıra tahtında kumanda edilecekse, elektromagnetik kumandalı yön değiştiriciler bir çok faydalara sağlar. Tezgâhlara misâl olarak otomatik tornaları, iç taşlama tezgâh-puntasız taşlama tezgâhlarını ve soğuk daire testerelarını gösteririz. En önemli faydalardan biri bir çok lövye, kam ve saire iher karışık kumanda kollarının ortadan kalkması, diğer ise zâleleri yardımıyle hareketsiz durma süresinin zaman cinsinden nabilmesidir. Bu husus bilhassa puntasız taşlama tezgâhlarında tezgâhlarda mühimdir. Elektromanyetik kumanda cihazları (controlled directional valves) transfer tezgâhlarda ve genel otomasyonda standart teçhizattır.

İki tip yön değiştiriciler iki türlü olabilir. Birincisinde sürgüye tek taraftan kumanda edilir ve geri hareket bir yay vasıtasiyle olunur. İkincisinde sürgüye iki taraftan iki bobinle kumanda edi-

lir. İki bobinli tipin faydası yayı kurmak için ilâve bir kuvvete ihtiyaç olmadığından bobinlerin küçük yapılabilmesidir.

Bobinlere, piston veya tezgâh tahtalarının harekete geçirdiği *stırn anahtarları* kumanda eder. Şekil 167 elektromagnetik kumandalı bir yön değiştiricisinin şemasını göstermektedir.

Tabrik vasıtası — Devredeki yağ : Bir hidrolik mekanizmada kullanılan sıvının belli bazı özelliklere sahip olması lazımdır. Bu sıvı hem enerji naklini ve hem de birbirine göre hareketli parçaların aralarındaki yağlamayı temin edecektir. İyi netice vermeleri sebebiyle maddenin yağlar kullanılır. Hidrolik mekanizmalarda kullanılan yağlara "hidrolik yağ" sıfatı verilir. Bir hidrolik yağın tahkik etmesi gereken



Şekil 167 — Elektromagnetik yön değiştiricisinin ilerleme silindirine bağlanması.

şartlar oldukça çok olup, bunlardan diğer makina yağlarına nazaran hususiyet arzedenleri bilhassa sunlardır: Viskozite, oksidasyona mu-kavemet, su ile devamlı bir emülsiyon teşkil etmeye özellikleri. Hid-rolik yağların özelliklerini umumiyetle aşağıdaki gibidir:

Özgül ağırlık : 880 ilâ 930 kg/m³

Alev noktası : 150 ilâ 215 °C

Donma noktası : — 6 ilâ — 50 °C

Viskozite : 20 °C da 3 ilâ 35 Engler derecesi

50 » 1,5 ilâ 6,5 » »

100 » 1,2 ilâ 1,75 » »

Yukardaki listede verilen viskozite aralığı S. A. E. 10 u ihtiyata etmekle beraber, S. A. E. 10 bu aralığın kalın sınırlını teşkil eder.

İnglosakson memleketlerinde hidrolik yağ satın alma şartnamele-
umumiyetle şu şartlar koşulur:

ev noktası, minimum : 900 °F

skozite, 100 °F da Saybolt (S. U. S) : 100 - 120 s

enma noktası, minimum : — 10 °F

trozyon (3 saat 212 °F da) : yok

Vrede kullanılan pompanın cinsine göre, çalışma sıcaklıkları ve
yağın viskozitesi, pompa imâlcisi firmalarca aşağıdaki gibi
edilmektedir:

nevi	Normal çalışma sıcaklığı 40 °C da Engler derecesi	
mpa	50 - 80	4,5 - 9
pompa	30 - 70	2,5 - 6,5
ı pompa		
enel	30 - 70	6 - 18,5
yai	30 - 80	8,75 - 32

bir yağ, tezgâh başlangıçta soğuk iken çok kalın olmamalı ve
çalışma sırasında ısınma neticesi fazla incelmeliidir. Bu se-
drolilik yağların viskozite indeksi'nin yüksek olmasına dikkat
aftenitik yağlarda viskozite indeksi, parafinik yağlara naza-
rî düşük olduğundan hidrolik yağlar parafinik menşeli olma-

ma sıcaklıkları: Tecrübe gösteriyor ki, bir hidrolik mekaniz-
ma sıcaklığı 16 ile 80 °C arasında kalmalıdır. 0 ile 16 ve 80
yüksek sıcaklıklar tehlikeli sıcaklıklardır. Düşük sıcaklıklarda
tozulup büyük bir hidrolik mukavemet gösterir. Ayrıca pom-
pu yağı iyice ememiyerek tamamen dolmamak yüzünden «sar-
kesine maruz kalır veya titreşim ve gürültü yapar. 80 - 120
klar ise yağı çok incitmekte, pompanın volümétrik veriminin
yağın çabuk okside olmasına, tesisatin ömrünün çok kısal-
umanda ve ayarlamanın lâyığı vechile yapılamamasına, tez-
eşimli çalışmasına yol açmaktadır. En uygun başlangıç si-

caklıkları 16 ile 30 °C ve en uygun çalışma sıcaklıkları 30 ile 70 °C
dir.

Yağın oksidasyonu mukavemeti. Bu özellik yağın hava, su, ısı ve
çeşitli madenlerin karşısında polimerizasyon ve dekompozisyonu daya-
nikliğinden ibarettir. Az dayanıklı yağlar devamlı çalışma sırasında 70
°C in üstünde polimerize olurlar ve katran, reçine cinsinden maddele-
rin çökmesine yol açarlar. Bu hâdiseye «gomlaşma» denir. Bütün ma-
den çeşitleri istisnasız katalizör rolü oynar ve gomlaşmayı hızlandırır.
Bu bakımından bakır ve alısimları çok, demir ise az tesirlidir. Sıcaklık
derecesi yükseldikçe bu katalitik tesir artar. Hidrolik yağın katalitik ve
elektrokîtik tesirler ile zamanından evvel bozulmasını önlemek için bü-
tün boru sisteminin, süpap ve vanaların, pompa ve motorların yapı-
dıkları malzemeyi itina ile seçmek icap eder. Yağın oksidasyonu o de-
rece az olmalıdır ki normal çalışmada en fazla senede bir defa yağ de-
ğiştirilmesi icap etsin. Meydana gelen rüsubu, hareket eden parçaların
aşınmasından doğan maden parçacıklarını, dışardan karışan pislikleri
süzmek için hidrolik devreye bir süzgeç (filtre) konur.

Emülsiyon teşkil etmemek özgüllüğü (demülsibilite). Hidrolik bir dev-
rede depodaki yağın ve bunun üzerindeki havanın sıcaklık farkından
dolayı yağ havadan rütabet kapar. Ayrıca, devreye daimî olarak sızan
hava da devredeki yağa bir miktar rutubetin karışmasına sebep olur.
Zamanla yağdaki su miktarı böylece artar. Diğer taraftan takımın soğu-
tulması, için kullanılan ve umumiyetle su ihtiyâ eden kesme sıvısının
sızma yolu ile veya taşlama tezgâhlarında olduğu gibi, havaya dağılan
zerrecikler halinde hidrolik yağa karışması mümkündür. Böylece hidro-
lik yağa karışan su, bir yağ - su emülsiyonu teşkil eder. Bu emülsiyon
zararlı olup, yağlama kabiliyetini azaltır ve pompa, süpap, motor gibi
hareketli parçaların zamanından evvel aşınmasına sebep olur. Ayrıca,
yağın sızma kabiliyetini artırarak devredeki kaçakların artmasına yol
açar. Bu sebepler yüzünden yağın su ile kararlı (stabil) bir emülsiyon
teşkil etmemesi, ve su ile karıştığı zaman süre'atle sudan ayrılması icap
eder. Böylece suyun yağ deposunda alt kısma toplanması sağlanabilir.

Köpüklenme. Hidrolik yağ kolayca köpürmemeli ve şayet köpük
teşekkül ederse çabuk dağılabilmelidir. Bunun için yağın yüzey gerili-
minin fazla olmaması icap eder.

Sıhhate tesiri. Hidrolik yağın el ve elbiselere sürünenmesini önlemek

ratik oıarak mümkün değildir. Bu sebeple yağın sıhhate zararlı olmasına gerekir. Halbuki yağa viskozitesini ayarlamak, donma noktasını üşürmek, basınca ve oksidasyona mukavemetini artırmak için bir takım kimyevi maddeler katılırlar. Bunların zararlı olup olmadığını görmek zaman zamana bağlı olduğu için bu gibi maddelerin mümkün mertebe kullanılması uygundur.

Devrede hava: Katı ve sıvı yabancı maddelerin yanında, bilhassa ıva ve buhar gibi gazlar da hidrolik mekanizmanın intizamlı ve darsız çalışmasını sekteye uğratır. Havanın gerek kabarcık ve gerekse imiş halde mevcudiyeti, yağ deposunda köpük teşekkülü ile belli olur. arısan hava yağı okside ederek, bozar, sıkışabilme özelliğini artırdan tezgâhin muntazam çalışmasını aksatır ve devre elemanlarının korozyona uğramasını teşvik eder. Atmosfer basıncında devreye nüzzeden bir hava habbeciği, meselâ 70 atü lük bir çalışma basıncına aruz kalırsa, adyabatik bir sıkışma olduğu kabul edildiği takdirde sıcaklığı 700 °C civarına çıkar. Bu mevzii isınmalar yağın çok çabuk oklasyonuna yol açar. Devreye hava karışmaması için depoya gelen döş boruları yağ seviyesinin altına bağlanır. Dönüş yağının depoya rbest olarak dökülmesine müsaade etmemek lazımdır. Aksi halde bir sim hava habbeleri derinlere kadar iner ve henüz yüze çıkamadan pompa tarafından emilebilir. Depo içinde bir girdap veya çalkantı olmasına da dikkat etmelidir. Bu sebeple dönüş borularının ucu hünde yapıılır ve depo çıkış boruları ise depo dibinden yeter yüksekte tutulur.

Mümkinse pompa depo seviyesinin altına konmalıdır. Depo büyüğü, depoda mevcut yağın miktarının devrede bulunan yağ miktarına ıni takriben 4 olacak şekilde seçilmesi iyi netice vermektedir. Böylece sıcak yağın devreye yeniden girmeden evvel depoda yeterlede soğuması ve durulması mümkün olur. Deponun soğuma yüzeyinin mümkün mertebe büyük olmasına çalışılır. Bu tedbir kâfi gelzse dönüş yağını bir soğutucudan geçirilmek ıcap eder.

Devreye herhangi bir şekilde hava girdiği zaman gidermek için, p eden yerlere ve bilhassa yüksek noktalara hava çıkışma tertibatı kurulur.

Sıkışabilme. Hidrolik yağlar ideal bir sıvı olmadığı için basınçında bir miktar sıkışırlar ve hacimleri küçülür. Bu elastik sıkışma, hidrolik tezgâhlarda bazan görülen intizamsız ve titreşimli çalışmanın

sebebidir. Bir boru veya bir silindir içinde bulunan yağ sütunu bir yay karakterindedir. Sütunun boyu yük altında kısalır, yük kalkınca tekrar eski değerini alır. Bu özelliğin zararlı tesirlerine başta temas etmiştir. Yağın sıkışması ⁽¹⁾

$$V_2 = V_1 [1 - \beta (p_2 - p_1)] \quad (117)$$

şeklinde ifade edilebilir. Burada β (cm^2/kg) sıkışma kat sayısını, V_1 (m^3) sıvının p_1 (kg/cm^2) basıncına tekabül eden hacmini, V_2 (m^3) ise p_2 (kg/cm^2) basıncına tekabül eden hacmini gösterir. Yukardaki bağıntı, $\Delta V = V_1 - V_2$, $\Delta p = p_2 - p_1$ olmak üzere,

$$\Delta V = \beta \cdot V_1 \cdot \Delta p$$

şeklinde de yazılabilir. Bir tezgâhın ilerleme silindirinde silindirin kesit alanı $F \text{ cm}^2$ olsun. p_1 basıncında yağ sütunu boyu l_1 , p_2 için l_2 ise $V_1 = F \cdot l_1$, $V_2 = F \cdot l_2$ ve $\Delta V = F(l_1 - l_2) = F \cdot \Delta l$ yazılabilir. Yerleştirene konursa

$$\Delta l = \beta \cdot l_1 \cdot \Delta p \quad (118)$$

bulunur. Görülüyor ki yağ sütununun Δl kısalma miktarı, silindir çapına tâbi değildir, yalnız Δp basınç farkına ve yağ sütunu uzunluğu na tâbıdır.

β katsayısı basıncı ve bilhassa sıcaklığa tâbi olarak değişir. Katsayı sıcaklığı tâbi olarak $\beta_t = \beta_a (1 + at + bt^2)$ bağıntısına uyar. Madeni yağlar için $a = 6 \cdot 10^{-6}$ ve $b = 2 \cdot 10^{-5}$ dir. Silindir çapı $d = 0.15 \text{ m}$, silindir uzunluğu $l = 6 \text{ m}$ olan bir yağ sütunu, $\Delta p = 25 \text{ kg}/\text{cm}^2$ lik bir basınç farkına maruz kalsın, 20°C da $\beta = 75 \cdot 10^{-6} \text{ cm}^2/\text{kg}$ ise

$$\Delta l = 11,25 \text{ mm}$$

$$\frac{\Delta l}{l} = \frac{\Delta V}{V} = \beta \cdot \Delta p \simeq 0,0019$$

bulunur.

Yukarda görülen sebeple tezgâhlarda silindir uzunlukları 5 ila 6 m yi geçmez. Daha uzun bir stroka mâlik büyük vargel tezgâhları üzerinde tablanın tahrikî, mekanik tertibatta olduğu gibi, tabla altına tesbit edilmiş uzun bir kremayer vasıtasiyle yapılır. Fakat kremayer ile eş çalısan ve kremayeri ileri geri alan pinyon bir kabili ayar pompa-motor sistemi ile tahrik edilebilir.

⁽¹⁾ H. Krug, Flüssigkeitsgetriebe bei Spanenden Werkzeugmaschinen, Springer, 1951.

Boru tesisatı: Devre borularının iyi seçilmesi ve tertiplenmesi hidrolik kayıpların azalması ve mekanizmanın muntazam çalışması açısından önemlidir. Boruların en yüksek noktalarına hava çıkışma anları konmalıdır. Hidrolik kayıpları azaltmak için kesit değişmeli, keskin yön değiştirmelerden mümkün mertebe kaçınılmalı ve borun içi düzgün olmalıdır.

Boru kesitleri en büyük Q_{max} debisine ve müsaade edilen v akıma göre hesaplanır. Hidrolik mekanizmalarda akım hızı umumiyetle $0,5 - 2$ m/s arasında alınır. Boru çidar kalınlığına gelince, hiç birlik deformasyona yol açmayıacak kadar kalın olmalıdır. Ayrıca direnç, basıncın azalıp coğalması sonucu açılıp kapanmamaları için mu kadar kalın çidarlı olmalı ve yeter derecede büyük bir eğriliğe malik olmalıdır. Direk eğriliğin yarı çapları umumiyetle boru çapının 3 - 5 katı alınır.

Boru malzemesi kullanılacak yere göre seçilir. Basınçlı borular için ziyade dikişsiz çelik borular kullanılır (DIN 1629, 2449, 2442). 2 kg/cm^2 den aşağı basınçlarda çalışan ana borular ile, kumanda ariama organlarına ait tali borular pirinç (DIN 1755) veya bakır (DIN 1744) seçilebilir.

Hidrolik motorlar: Vazifeleri basınçlı yağıdan aldığı hidrolik enerjiye çevirmektir. Esas itibarıyle iki tip hidrolik motor vardır: a) gidip - gelme şeklinde doğrusal hareketlere mahsus piston sistemi, b) Dairevi hareketler için dönel motorlar.

Silindir ve pistonlar. Piston kolu tek taraflı veya iki taraflı olmak üzere piston kolu hem çekmeye ve hem de basmeye, dolayısıyla turklamaya çalışır. İki taraflı piston kolu halinde ise kol yalnızca çalışır. Piston kolu tek veya çift taraflı olsun, tezgâh tablası veya silindire tesbit edilebilir, yani piston veya silindir hareketleridir.

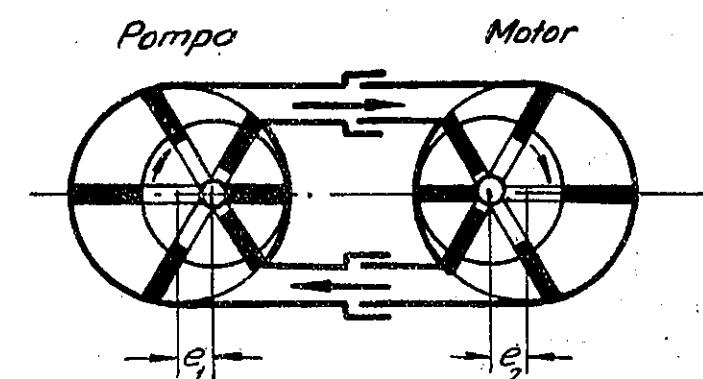
stokunu H ile gösterirsek, tek taraflı piston kolu halinde (iyacı) minimum $2H$ dir. İki taraflı kol halinde ise, silindir sabit piston sabit ise $2H$ dir. «Yer ihtiyacı», piston kolundan, silindir tabladan mürekkep sistemin, ilerleme istikametinde eristik noktalar arasındaki uzaklıktan ibarettir. Görüliyor ki, iki taraflı bağlı piston silindir sisteminde pistonun sabit, silindirin boşalması daha elverişlidir. Fakat bu halde, her iki silindir boşlu-

guna giden kanallar kolun içinden geçeceğinden imalât daha güç ve daha pahalıdır.

Silindirler 180 - 200 Brinell sertliğinde ince bünyeli kir dökümünden veya hassas dikişsiz çelik borudan yapılır. Dikişsiz çelik boruların içlerinin işlenmesine umumiyetle ihtiyaç yoktur. Fakat piston ve silindir arasındaki sızmazlığın yüksek olması icap ederse silindir honlanır.

Pistonlar için en başta gelen malzeme dökme demir veya çeliktir. Pistonun boyu çapından büyük seçilir ve $1,25$ ile $1,5 D$ yi bulur. Piston kolları içi dolu çelik çubuk veya çelik borudan yapılır. Mevcut konstrüksiyonlarda silindir çapının piston kolu çapına oranı $1,1$ ile $1,8$ arasında değişmektedir.

Piston çevre yüzü, piston ile silindir arasındaki sızmazlığı temin bakımından yeter derecede geniş değilse, madeni segmanlar veya deri veya plastik maddelerden yapılmış manşetler kullanılır. Manşetler lev-



Şekil 168 -- Hidrolik varyatör prensip şeması.

ha halinde malzemeden kesilerek yapılır. Piston kolu ve silindir arasındaki sızmazlık ise, salmastralalar veya yukarıda zikrettiğimiz manşetler yardımıyle sağlanır. Bir tip salmastra, içine kurşun teller karıştırılmış kenevirden ve kısmen yağlı grafit emdirilmiş pamuktan tesekkül eder. Diğer iki tip teşkil eden ve içleri boş olan halka şeklindeki salmastralalar ise, beyaz madenden yapılır ve içlerine grafit doldurulur.

b) *Dönel motorlar - hidrolik varyatörler*. Suna işaret edelim ki, hemen bütün pompalar hidrolik motor olarak da kullanılabilir, yani pompaaya basınçlı yağ verildiği takdirde, pompa tersine motor olarak çalışma-

rak hidrolik enerjiyi mekanik enerjiye çevirir ve böylece dönen pompa milinden hareket alınabilir. Pompalardaki debi miktarı mefhumuna mükkâbil, motorlarda «sarfiyat» miktarı bahis konusudur. Debisi ayarlanabilen pompalara, sarfiyat miktarı değiştirilebilen motorlar tekabül eder ve ayar gine eksantrikliğin ayarı ile yapılır.

Dönel hidrolik motorun ihtiyacı olan basınçlı yağ bir pompa tarafından sağlanır. Pompa ve motor umumiyetle aynı tipten yapılmakta ve tek bir gövde içine bir «grup» halinde yerleştirilmekte ve böylece bir hiz variatörü elde edilmektedir. Şekil 168 de şeması görülen tertip, patentli tipten böyle bir grubu göstermektedir.

Hidrolik variatörlerde ayarlama gerek pompa ve gerekse motor ile yapılabilir. Böylece motorun çıkış devir sayısı aralığı da büyümüş olur. Küçük devir sayıları pompanın ayarlanmasıyle ve büyük devir sayıları se motorun ayarlanması sağlanır. Pompanın çektiği güç eksantriklik arttıkça ve dolayısıyla debi çoğaldıkça büyür. Q effektif debi ve η_p pompanın toplam verimi olmak üzere

$$N_p = \frac{10}{60 \cdot 102 \cdot \eta_p} \cdot Q_e \cdot p \quad kW \quad (119)$$

Bu gücün büyük bir kısmı motora hidrolik enerji halinde intikal eder. İrtibat borularında kaçak olmadığı kabul edilirse pompanın effektif debisi, motorun effektif sarfiyatına eşit olacaktır. Gene ara borulan çok kısa olması dolayısıyla p basıncı motor ve pompa için aynıdır. Aksat p basıncı emniyet süpabının ayarlandığı basıncı aşarsa, yoğun ir kışın motordan geçmeden kısa devre olacağından, a katsayı 0 ile 1 arasında kalmak üzere, motorun sarfiyatı $a \cdot Q_e$ olur. O halde motorun vereceği çıkış gücü genel olarak

$$N_m = \frac{10 \cdot \eta_m}{60 \cdot 102} \cdot a \cdot Q_e \cdot p \quad kW \quad (120)$$

Bu bağıntılardan bütün variatörün verimi

$$\frac{N_m}{N_p} = \eta_{variator} = a \cdot \eta_m \cdot \eta_p \quad (121)$$

bulunur. Motorun çıkış momenti (maksimum) :

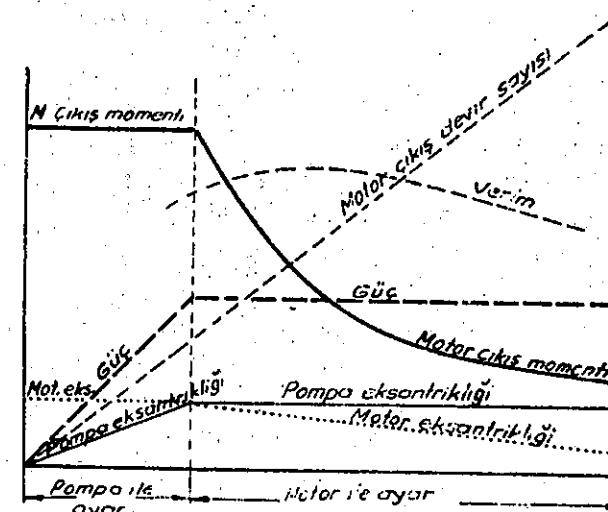
$$M_m = 974 \frac{N_m (kW)}{n_m (d/dak)} \quad \text{kg} \cdot \text{m} \quad (122)$$

dir. N_m i yerine koyarsak

$$M_m = \frac{10 \cdot 974}{60 \cdot 102} \cdot \eta_m \cdot p \cdot \frac{a \cdot Q_e}{n_m} \quad (123)$$

oluş. Burada $\frac{a \cdot Q_e}{n_m} = V_m$ motorun bir devrine tekabül eden sarfiyatıdır ve motorun eksantriklik ayarına dokunulmadıkça sabittir.

Yalnız pompa ile ayarlama. Pompa çıkış basıncı p yi emniyet süpabı dolayısıyle sabit farzedelim, a katsayı da 1 e eşit olsun. Pompanın eksantrikliği artırıldıkça, Q debisi artar, o halde N_p ve dolayısıyle



Şekil 168 — Bir hidrolik variatörünün karakteristikleri.

motorun N_m çıkış gücü de artacaktır. Halbuki son bağıntı (123) göz önüne alınırsa, motorun ayarına dokunulmadığından M_m çıkış momenti sabit kalır. Esasen, motorda hendese bir değişiklik olmadıktan ve p basıncı da sabit kaldığından momentin değişmemesi normaldir.

Pompa ile ayarlamada pompa eksantrikliği artırıldıkça motorun devir sayısı artar.

Yalnız motor ile ayarlama. Pompanın ayarına dokunulmadığı için Q , N_p ve N_m sabit kalır. (122) bağıntısına göre ($M_m \cdot n_m = \text{Sabit}$) ola-

zaktır. O halde motorun eksantrikliği artırıldıkça V_m artar, $n_m = Q/V_m$ düşer, neticede M_m yükselir.

(Şek. 169) yukarıdaki hususları diyagram üzerinde göstermektedir. Motor ile ayar bölgesinde motor eksantrikliği belli bir hadde kadar kütülebilir. Umumiyetle maksimum eksantrikliğin $1/10$ undan daha küçük değerler için verimi çok küçük olup, çıkış gücü pratik olarak sıfırdır.

Tezgâhların elektrik ile tahriki ve gerekli teçhizat

Tezgâhların tahriki için gerek doğru akım ve gerekse alternatif kim kullanılmaktadır. Bununla beraber temayül 380 voltlu alternatif kim kullanılmaya doğrudur ve bu gerilim normalleştirilmektedir.

Tezgâhlarda ana tahrik, ilerlemeler ve kesme sıvıları gibi hususlar in ayrı elektrik motorları kullanılması tavsiye edilir. Çünkü bunlar umumiyetle çok farklı güçler icap ettirirlər ve işletmede aynı zamanda işişmaları da gerekmeyez. Böylece her motor yapacağı işe göre seçilmişdir, verim yükselir. Bundan başka münferit tahrik sistemi tezgâhın içi olan mekanik konstrüksiyonunu da basitleştirir.

Alternatif akım motorları: Tezgâhlar için umumiyetle asenkron kısa devreli, hususıyla sincap kafesli motorlar kullanılır. Bu motorların bir mahzuru demarajlarında (yol verme) normal hale göre takiben 5 misli kadar fazla cereyan çekmeleridir. Yıldız - üçgen anahtarları kullanılarak bu değer nominal cereyanın takiben iki misline kadar düşürebilir. Bu anahtarın kullanılması sebebi budur. Bu halde motorun demaraj momenti de aynı nisbette düşerse de bu moment boştaki yolromei için kâfi gelir.

Tezgâhlarda, şebekeyi ve motoru yüksek demaraj cereyanlarından istarmak için yerine göre bilezikli asenkron motorlar da kullanılır. Bu motorlarda rotor üzerinde üç faza ait üç bilezik mevcut olup bunlara firar yardımıyla dışardan ~~demaraj~~ ^{kalkış} mukavemetleri bağdır. Bu mukavemeler demarajda yavaş yavaş devre dışına alınırlar ve motor tam devre böylece geldikten sonra kısa devreli bir motor gibi çalışır. Bu motorlar nisbeten büyük güçler için kullanılır.

Alternatif akım motorlarında devir yönü, iki fazın yeri değiştirilebilir. Asenkron motorlar oldukça sık olarak durdurulup hâle geçirilmeye müsaitler. Fakat bunun sayısı saatte 500 den fazla motor fazla isnabılır. Buna engel olmak için bazan körfaklı motorlar

Fsn'de bir kalkış yapabilir

kulandırı. Asenkron bilezikli motorlarda çıkan ısı dışardaki mukavemetlerde kaldığından bunlar için zararsız demaraj sayısı umumiyetle daha yüksektir. Motor firmaları ekseri, bir motorun saatte kaç defa demaraja müsait olduğunu bildirirler, fakat bu demaraj sayısı motor boşta olduğu hale göredir. Demaraj sayısı tam yükte daima sıfırdır.

Asenkron motorlarının devir sayısı

$$n = \frac{f \cdot 60}{p} (1 - s) \quad (124)$$

bağıntısı ile belirli olur. Burada f frekans, p çift kutup sayısı ve s ise kaymadır. Bu motorların kutup sargılarını paralel bağlamadan seri bağlanıaya geçirmekle çift kutup sayısını değiştirek 2, 3 veya 4 kademeli devir sayısı elde edilmektedir. Bu kademeleme tezgâh üzerinde mekanik tertibatı artırmadan, kademe sayısının ve devir sayısının aralığının büyümecini sağlamaktadır.

Yukardaki bağıntıdan görüleceği üzere frekansın değiştirilmesiyle de devir sayısı tahavvül ettirilebilir. Bunu tahakkuk ettirmek için normal bir kısa devreli motor ile, asenkron bilezikli bir motordan ibaret bir grup uba ihtiyaç vardır. Yeni frekans bileziklerden alınır. Birinci motor bilezikli motoru tahrik için kullanılır. Bilezikli motorun statorunun (bu statora daima 50 Hz, 3 faz cereyan tatlîk edilir) kutup sayısı rotorun devir sayısına tekabül ettirilmezse, rotorun sargıları statorun dönen magnitik alanını keseceğinden, rotor sargıları üzerinde bir gerilim ve yeni bir frekans doğar. Bu akım bileziklerden alınır. Mesela rotor döndürülmezse, bilezikli motor transformatör olarak çalışır ve frekans gene 50 Hz kalır.

Frekans değiştirme motor devir sayılarını 3000 in üstüne çıkarabilmek için yapılır. DIN 42655 de bu yükseltilmiş frekanslar (75 ilâ 750 Hz) ve dolayısıyle motor devir sayıları (1500 ilâ 45000) normalleştirilmiştir. Bu sistem sayesinde bir atölyede muhtelif frekanslı şebekele kulandırılabilir.

Alternatif akım motorlarının frenlenmesi: Bu motorlar, akımın yönünü aksetmek, akımı doğru akıma çevirmek, veya magnetik enerji ile çalışan mekanik frenler kullanmak yolu ile frenlenebilirler.

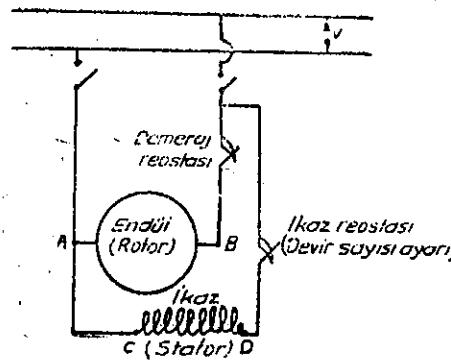
Birinci halde, sağ-bos-soldurumlu enversörlerde anahtar zit duruma, yani motor aksi yönde döndürülecek vaziyete getirilir. Bu hal çaresi

ırna tezgâhları üzerinde çok kullanılır. Bu, el ile yapılabileceği gibi, motorun aksi yönde dönmeye başlamasını önlemek üzere tam «sıfır» oktasında boş geçen tertibat da kullanılmaktadır.

Frenleme için doğru akım kullanmak yumuşak fakat kuvvetli bir enleme temin eder. Stator akımını doğru akım haline çevirmek için nümiyetle basit bir kuru redresör kullanmak kifayet eder.

Magnetik ve mekanik frenler motorun karkası içinde bulunup motor merhut olarak imâl edilir.

Daimi akım motorları: Bu motorlarda devir sayısı ancak şebeke riliği ve ikaz şiddetine tâbi olup (bir miktar endüvi akımı şiddeti ve rericine de tabidir, çünkü endüvi direnci şebeke voltajını bir miktar istismâs gibi tesir eder), tatbik edilen şebeke voltajı fazlalaşırsa



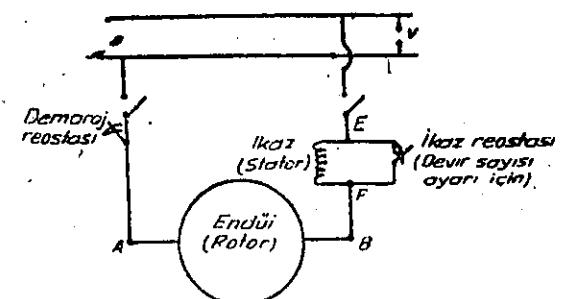
Şekil 170 — Daimi akımlı şönt motor.

İtenebilin artar ve ikaz artarsa mütenasiben düşer. Motor momentini gelince, yalnız ikaz ve endüvi akım şiddetlerine tâbi olup, hem ikaz ve hem de endüvi cereyanı şiddeti ile mütenasiben artar.

Daimi akımlı şönt motorlarda, ikaz devresi akımını ayarlayarak devir sayısının sürekli olarak ayarlanabilir. Devir sayısını çoğaltmak için ikaz akımı (bu akım şebekeden endüvi devresine göre müstakullen alınır) reosta ile küçültülmelidir. Bu reosta ile oynanmazsa, endüvi cereyanı yüze tâbi olarak kendiliğinden artar veya eksilir ve gerekli güçte devir sayısı da böylece yüze tâbi olmaksızın hemen hemen sabit

kalır. Devir sayısının sabit kalması, şebeke voltajı ve ikaz şiddetinin sabit kalmasındandır. Şönt motorların bir hususiyeti de, motor momentinin devir sayısı arttıkça küçülmesi ve böylece motor gücünün takriben aynı kalmasıdır. Bunların devir sayısı aralığı 1 : 4 e kadar çıkar. Verimleri tam yükün 1/4 ile 3/4 ü arasında yükseltir. Devir yönleri A ve B kutuplarını değiştirerek aksedilir (Şek. 170).

Şönt motorların frenlenmesi için, 1) endüvi şebekeden ayrılp, dıştaki bir mukavemet üzerine kısa devre edilir, 2) motorun şebekeden ayrılmışından evvel ikaz maksimuma çıkarılarak devir sayısı düşürülür (bu halde rotorun kinetik enerjisi şebekeye iade edilmiş olur ve bu usul



Şekil 171 — Daimi akımlı seri motor.

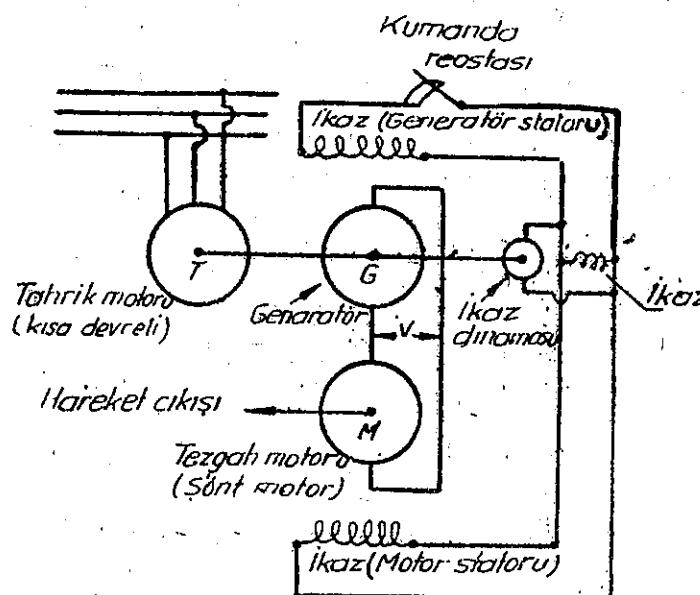
bilhassa vargel tezgâhlarında kullanılır), 3) kutuplar aksedilir. Fakat bu sonuncu yol yüksek akım şiddetlerine yol açtığından tavsiye edilmez.

Seri motorların tezgâhlarda kullanılması nadirdir (Şek. 171). Bu nün sebebi endüvi akımının aynı zamanda ikazı temin etmesi ve alanın böylece endüvi akımına tâbi olması dolayısıyle, bunların devir sayısının yüze tâbi olarak değişmesidir. Bu yüzden seri motorlar boşa kârlırlarsa ambale olurlar ve netice olarak kayışın olması ihtimali karşılıkta kılhassa kayış - kasnaklı tahrike hiç elverişli değildir. Bu tip motorların avantajı demaraj momentlerinin çok büyük olmasıdır.

Kısmen şönt, kısmen seri olarak çalışan kompaund motorlar tezgâhlar için elverişli olup, ikaz sargılarının oranı icabına göre seçilebilir.

Leonard grupları: Bu grup, elektriksel yoldan devir sayısının sürekli ayarını sağlamak için kullanılır. Devir sayısı aralığı 1/10 ve hatta 1/20 yi bulur. T tahrik motoru (umumiyetle trifaze asenkron bir motor), G daimi akım generatörü (serbest ikazlıdır) ve ikaz dinamosu

illeri, yani rotorları, birbirlerine kavramalar ile bağlıdır. Generatör tezgâhı târik eden M daimî akım motorunun endüvi devreleri birlerine doğrudan doğruya bağlanmıştır (Şek. 172). Böylece, kuman-ı reostası ayar edilerek greenatorün ikaz devresinden geçen akım sid-



Şekil 172 — Leonard gurubu.

değiştirilmiş olur. Meselâ bu şiddet düşürülünce G generatörünün üvi devresinde tevlit ettiği V voltajı düşer. Böylece endüvi devresi tabik edilen V voltajının düşmesi dolayısıyla M motorunun devri si azalır.

M motorunun devri sayısı yüke tâbi olarak az değişir. Çünkü rotorunun ikazı yüke tâbi değildir, endüvi devresine tabik edilen Δ da pek az düşer (yükün artması endüvi devreleri akım şiddetinin kasına, dolayısıyla iç direnç yüzünden V çıkış voltajının az bir mik-düşmesine sebep olur).

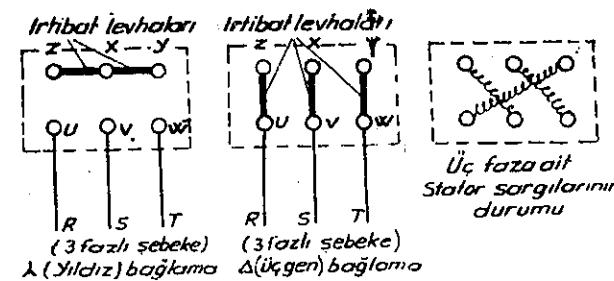
Leonard gurubu pahalya geldiğinden ancak büyük güçlü tezgâh-izerinde kullanılır. Bununla beraber 3 beygirlik küçük torna tez-ari üzerinde dahi kullanıldığı vâkidir.

Şalterler ve Tezgâhların kumandası: Bir tezgâhin kumanda

cihazının vazifesi şunlardır: 1) Motor ve şebeke arasındaki irtibatı tesis etmek ve kesmek, 2) Aşırı akım şiddetlerine, yani aşırı ısınmalara karşı motoru korumak, 3) Tezgâha mahsus özel bir kumanda tertibatı yardımıyle, beraberce veya arka arkaya yapılacak ameliyeler serisini sağlamak.

Kumanda cihazları ikiye ayrılabilir: 1) Bütün ameliyeler içinin müdahalesini icap ettiren el cihazları, 2) Beraberce veya müteakip şekilde bir seri ameliyeyi başlatmak üzere ancak bir kaç başlangıç manevrasını icap ettiren otomatik cihazlar.

El ile kumandalı cihazlar: Evvelce tezgâhların kumandası için enterrüptörler, diğer tabirle adı şalterler kullanılmıştı. Bir enterrüptör tarif itibarıyle, devre kapalı olsa bile, yani devreden akım geçtiği halde dahi, bir devreyi açmak veya kapamaya yarayan bir cihazdan ibarettir.



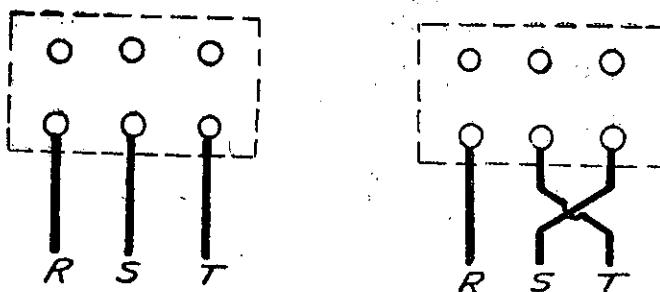
Şekil 173 — Kısa devreli asenkron motorlarda kutupların bağlanması.

Bunların yapısı, yaylı bir aralığa giren, umumiyetle yaylı (açılma arkı süresini kısaltmak, böylece şalter ömrünü artırmak için) bıçaklılardan ibarettir. Enterrüptörler sık açıp kapamaya elverişli degillerdir. Bu sebeple bu gün tamburlu şalterler kullanılmaktadır ve bunlarda müsaade edilebilecek saatte açıp - kapama sayısı tipe göre 10 - 60 i bulur. Bu şalterlerde, ekseni etrafında-donebilen mûcerrit bir mihver üzerine yerleştirilmiş ve birbirlerine göre tecrit edilmiş yaylı kontaklar bulunur. Bunlara karşılık ve sabit olarak aynı sayıda bir veya bir kaç sıra kontak daha mevcuttur. Bir kol ile mûcerrit mihver döndürülerek ve yaylı olarak bastırılarak kontaklar birbirine anı ve beraberce temas eder veya ayrırlar; böylece ayrılma arkı zaman süresi mümkün mertebe kısaltılmış olur. Bütün tertibat bir mahfaza içindedir, yalnız kumanda kolu kutu dışındadır. Kontakların sayısı müsaitse, bunların sırasını

münasip şekilde tertiplemek suretiyle bir veya bir kaç motora istenilen sırada ve meselâ direkt bağlama, yıldız - üçgen bağlama, kutup akşeme, özel bağlama gibi şekillerde kumanda edilebilir. Şalterin muhafazası için her faza bir sigorta takılır.

Herhangi bir tip şalter iki yönde çalışırsa bu şaltere kullanma yerine göle, *enversör* (bir motorun devir yönünü değiştirirse) veya *kümülatör* (devre değiştirirse) denir. Gene bir şalter bir veya birkaç devrenin bağlama şeklini değiştirmekte kullanılıyorsa *kombinatör* adını alır. Meselâ bir yıldız - üçgen anahtarları bir kombinatörden ibarettir.

Bir yıldız - üçgen anahtarları kullanıldığı taktirde kısa devreli motorun kutupları artık Şekil 173 de görüldüğü gibi bağlanmayıp, altı üç ayrı ayrı bu anahtar içine alınıp gerekli şekilde anahtarların kontaklarını bağlanır. Anahtar kolumnun birinci vaziyetinde devre açıktır, ikinci



Şekil 174 — Asenkron motorda devir yönünün laleddin iki fazın sırasını değiştirerek aksedilmesi (enversörün prensibi).

vaziyette yıldız bağlama ile motora yol verilir. Yıldız bağlamada üçgen bağlanmanın aksine, şebekenin her faz arası gerilimine iki sargı seri bağlanmış olarak karşı koyduğundan geçen akım şiddeti, dolayısıyle tahrik momenti küçütür. Böylece şebeka ve motor korunmuş olur. Motor hızlandıktan sonra kol üçüncü vaziyette alınır, yani üçgen bağlamaya geçilir ve böylece artık motordan tam güç çekilebilir.

Enversörler bilhassa tırna ve freze tezgâhları üzerinde çok kullanılan şalterlerdir. Bunlar üç durumludur. Kumanda lövyesinin orta durumunda şalter açıkta, sağ ve sol durumlarda ise elektrik motoru sola ve sağa doğru döner. Şekil 174 enversörün prensibini vermektedir.

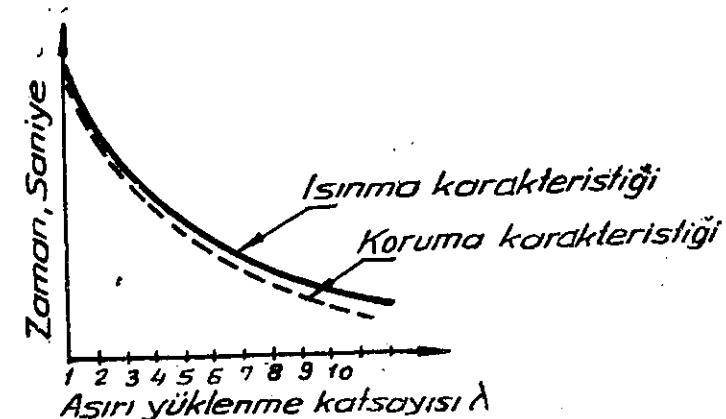
Aşırı yüklenmege karşı emniyet cihazları : Bu cihazlar motor ve

tesisatı şu hallere karşı korumalıdır: a) Kısa devreler, yani çok ani ve büyük akım şiddetleri, b) Uzun süreli aşırı yüklenmeler (motorun aşırı frenlenmesi, eksik faz ile çalışma gibi).

Her motor için bir «*ısınma karakteristiği*» vardır. (⁽¹⁾) Bu karakteristik

$$\lambda = \frac{\text{motordan geçen akım şiddeti}}{\text{normal akım şiddeti}} \quad (125)$$

ile ifade edilen λ aşırı yüklenme katsayısına tâbien motorun kaç saniye zarfında tehlikeli ısınma devresine gireceğini gösterir. Gene her koruma cihazının da aynı katsayıya tâbien bir «*koruma karakteristiği*» mevcut.



Şekil 175 — ısimma ve koruma karakteristikleri.

cuttur. Tesisat ve motorun korunabilmesi için koruma karakteristiğinin ısimma karakteristiğine şekilde tam uygun ve bunun hemen altında bulunması lâzımdır (Şek. 175).

Sigortalar ile koruma : Bunların koruma karakteristiği motorunkine uymaz (Şek. 176). Bu sebeple ya fazla aşırı yüklenmeler için (λ , den büyük) korunma sağlanmamış olur (a), veya sigorta düşük aşırı yüklenmelere dahi tahammül edemez (b), yani motor tam yüklenmez.

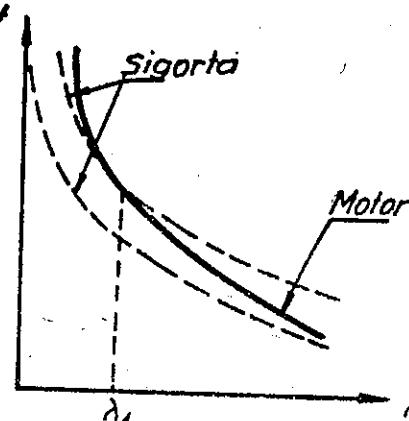
Sigortaların diğer mühim mahzurları da vardır; Bir faz sigortasının atmasıyle motorun eksik fazla çalışması (kesilmemiş fazların aşırı yüklenmesi), büyük sigorta takılması ihtimali, tam istenilen değerde sigorta bulmak güçlüğü ve servise sokma zamanının nisbeten uzunluğu

(1) A. Fouillé et J. Canuel, la commande électromagnétique et électronique des machines - outils, Dunod, Paris, 1952 .

Bununla beraber sigorta çok basit ve ucuz bir cihaz olup küçük motorlar için çok kullanılır. Bu halde sigorta enterrüptör muhafaza in içine yerleştirilir.

Sigortaların bu eksikliğini gidermek için çift lâmlı, elektromagnetik ve magnetotermik deklanşörler (koruma şalterleri) kullanılmaktır.

Çift lâmlı deklanşörler, beraberce haddeleinerek birbirine yapışmış genişleme katsayıları çok farklı iki madeni levhanın tek çubuk inde bir uçtan ankastre olarak bağlanmasıyle teşekkül eder. Isınma ayısıyle çubuğu serbest ucu eğilerek bir löyeyi tazyik eder ve



Şekil 176 — Sigorta ile koruma

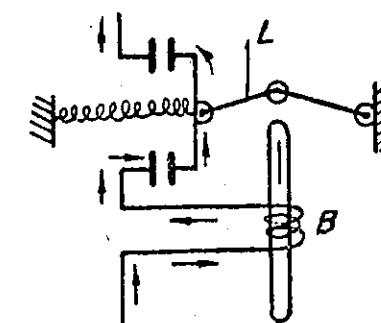
eyi açar. Bunlar da sigortalar gibi, yüksek i. katsayıları (mesela devreler) için motoru koruyamazlar, fakat üç fazı birden kesmek ekrar çabuk servis'e sokulabilmek faydalıdır.

Elektromagnetik deklanşörlerde umumiyetle bir bobin içinde hare edebilen bir çekirdek, bu çekirdeğin itebileceği bir mafsallı löyeye (Şek. 177). Akım şiddeti fazla büyürse çekirdek, kararsız denge nde olan mafsallı löyeyi itip devreyi açar. Bunların avantajı devn açılmasını sağlayan akımın hassas olarak ayarlanabilmesi ve üç i aynı anda açılmasıdır.

Çift lâmlı ve elektromanyetik deklanşörlerin eksikliklerini gider için bunların her ikisinin prensibini tabbikle elde edilen magnetotermik deklanşörler imâl edilmektedir. Bu deklanşörlerin koruma ka-

rakteristiği motorlarındaki çok yakındır. Bu cihazlar motorun demâjında atmazlar, devamlı aşırı yüklenmelerde motoru korurlar ve ayrıca etme (acılma) akım şiddetini ayara imkân verirler. Bu sebeplerden en uygun koruma cihazlarıdır.

Gerilim düşüklüğüne karşı koruma: Bir tesisatta elektrik enerjisinin kazaen kesilmesi halinde şalterler açık olduğu halde motorlar durur. Gerilimin yeniden teessüsü halinde yüksek demaraj akımları yüzünden bazan motor için tehlike olabileceği gibi (reostaların tamamen



Şekil 177 — Elektromagnetik deklanşerin prensip şeması.

kapalı olması, yıldız - üçgen anahtarının üçgende bulunması gibi), tezgâhların ani olarak harekete geçmesi kazalara yol açabilir. Bu sebeple Şekil 177 deki prensibe uygun olarak çalışan bir tertibat tezgâhın şalterine ilâve edilir. Bu tertibatta bobine motorun beslenme gerilimi tabbik edildiğinden gerilim sıfıra inince veya çok düşerse devre açılır ve gerilimi normal değerini almadan şalterin kapatılması imkânsız olur.

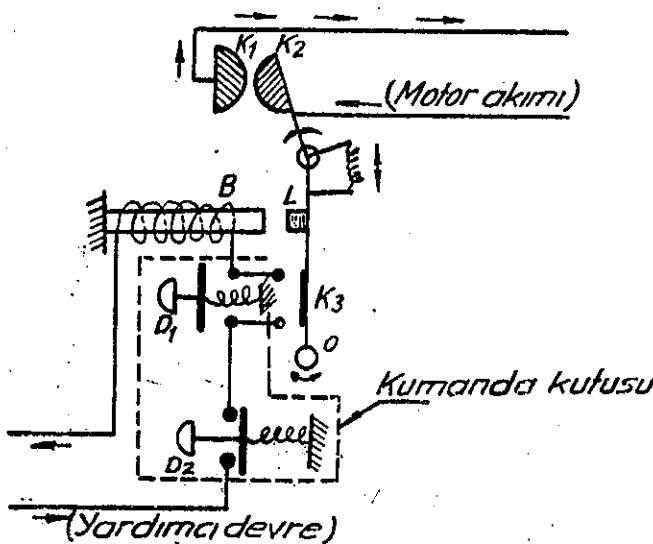
Otomatik cihazlar: Otomatik tesisatta enterrüptörler ve komütatörlerin kumandası el ile yapılmayıp uzaktan elektromagnetik veya pnömatik yol ile yapılır ve kumanda otomatik olarak meselâ tezgâh tablası, a bağı «iticiler» yardımıyle sağlanır.

Otomatik bir tertibat aslında vazifeleri itibariyle farklı bir çok cihazdan müteşakkildir: 1) Kumanda cihazları: *Kontaktörler*, 2) ayar cihazları: *Reostalar*, 3) kullanma cihazları: *Düğmeli anahtarlar, kombinatörler, röleler* vs. 4) Koruma cihazları.

Kontaktörler: Bir enterrüptör ile bu enterrüptöre uzaktan ku-

manda eden bir kumanda tertibatından ibarettir. Şayet uzaktan kumanda bir piston ve basınçlı hava yardımıyla sağlanıyorsa pnömatik bir kontaktör elde edilir; kumanda tertibatı bir bobinden ibaretse ci-aza elektromagnetik kontaktör denir.

Şekil 178 bir elektromagnetik kontaktör şemasını göstermektedir. Kontaktör kapatılmak için D_1 düğmesine basılır, B bobini L löyvesini ekerek O mihveri etrafında döndürür ve K_1 , K_2 kontaklarını bitiştirir, motor devresi böylece kapatılmış olur. L löyvesinin çekilmesiyle K_3



Şekil 178 — Bir kontaktör şeması.

kontağı da kapanır ve D_1 düğmesine artık basılmasa bile motor çalışmaya devam eder. Motoru durdurmak için D_2 düğmesine bir defa basık kâfidir. Şekil 178 deki tertibat düğmelerden enterrüptöre kadar tel çekmeyi icap ettirir. D_2 düğmesi ve K_3 kontağı kaldırılırsa 2 telli tesisat elde edilir. Fakat bu halde ana devre D_1 basılı tutulduğu iddette çalışır ve iki telli tesisat bu yüzden az kullanılır.

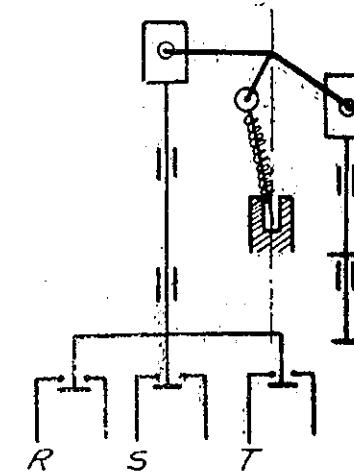
K_2 kontağının L löyvesi üzerinde yaylı olması sebebi, her türlü tınlarda olduğu gibi, kontağın «yuvalanması» tesiriyle kontakta temas yüzünün açılma ve kapanma arkalarına maruz kalmaması ve arkaların ancak kontak uçlarında vuku bulmasını temin içindir.

D_1 ve D_2 düğmeleri, enterrüptörle aynı kutu içinde, enterrüptörden uzakta bir kutu içinde, veya bir kontrol kürsüsü üzerinde bulunabilir ve hatta bu kutu «gezgin» olabilir.

Düğmeler yerine münasip bir tertibat kullanılarak bu tertibata tezgâhın meselâ gidip gelme hareketi yapacak tablası kumanda ettirilebilir ve böylece otomatik kumanda sağlanabilir.

Bir kontaktöre aşırı yüze karşı korunma tertibatı ilâve edilmiş ise, bu kontaktöre «starter» adı verilir ve elektrik motorlarının tahrik ve kumarandasında kullanılır.

Röleler : Otomatik cihazlarda kumanda tertibatının esasını teşkil ederler. Rôle tarif itibariyle, aynı dövre veya başka bir devrede belirli



Şekil 179 -- Düğmeli bir anahtar şeması.

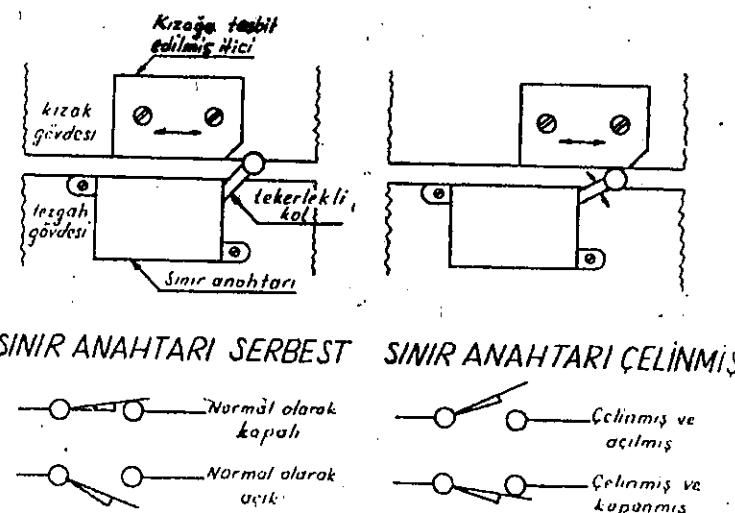
şartlar teessüs ettiği zaman devrede belirli bir değişiklik yapan bir cihazdır. Meselâ evvelce bahsedilen çift lâmlı deklanşörler termik bir röle veya maksimum akım şiddetine bağlı bir röle'den ibarettir.

Röleler işçinin isteğine veya hareketli bir parçanın mevkiline, belirli bir basınca, belirli bir hızda, bir maksimum akım şiddetine veya volajına, belirli bir ışık şiddetine veya zamana (kronometrik) bağlı olarak çalışabilirler (timer = zaman rölesi).

İşçinin isteğine tâbi röleler sınıfına simdiye kadar bahsettiğimiz bütün cihazlar girer. Bunlara ilâveten düğmeli anahtarlar da tezgâhlarda çok kullanılır. Bunlarda düğmeler doğrudan doğruya kontaklara kumanda ederler. Düğmeli anahtarlar bir kaç tiptir : Meselâ bir tipte düğmenin ancak iki durumu vardır ve düğmeye basılmakla bir devre

ılıp bir diğeri kapanır. Bazı düğmeli anahtarlar ise iki düğmeye matır. Bir düğmeye basmakla motor devresi kapanır, diğerine basıla açılır. Bununla beraber aynı düğmeye arkaya arkaya iki defa basıla motor devresinin açılıp ve kapandığı tip anahtarlar da mevcuttur. Düğmeli anahtarlarla düğmeler kontakları mekanik olarak açar kapar, her düğme bütün fazlara birden kumanda eder (Şek. 179).

Enversör ve kontaktörler umumiyetle düğmeli anahtarlarla tercih edilir. Bunun sebebi düğmeli anahtarların kumanda yönü sevki tabii-



Şekil 180-1. Sınır anahtarı, iticisi ve standard işaretler.

peç uygun olmamalarıdır. Bu yüzden devir yönü veya ilerleme yönü sık sık değişeceği yerlerde enversör ve komütatörler daha uygunlardır, zira bunların lövyelerinin hareketini asıl hareketle aynı yönlü takdir kolaylığı sağlanabilir.

Kombinatörler ise arka arkaya ve belirli sırada bir kaç kumanda s konusu olduğu zaman uygundurlar.

Müteharrik bir parçanın mevkiiine bağlı olarak kumanda. Kumanda strokları nihayetlerinde iticiler tarafından yapılır (Şek. 180). Bu hareket yönü elektriksel yoldan değiştirilebilir. Bu kumanda aden genel olarak frenleme, yön değiştirme veya herhangi diğer areketin yapılması için faydalı olabilir.

Biz sınır anahtarı (Şek. 180-1), küçük bir kutu (en fazla 3X5X10 cm³) muhafaza içindeki basit bir kontaktan ibarettir. Muhabfaza, kontağı kesme sıvisinden vs. korumak için konulmuştur. İticiler umumiyetle 10 mm kalınlığında adi çelik plakalardan yapılır. İticiler umumiyetle hareketli kızak, kafa vs. üzerine, sınır anahtarları ise sabit gövdelei üzerine tesbit edilirler. İtici ilerleyerek anahtarın kolunu geldiği zaman, anahtar ya bir devreyi açar veya kapar. Bu suretle sınır anahtarları, hakikatte birer «mevkii rölesidir».

Otomatik elektro-hidrolik devreler: Bu devrelerde kumanda devresi elektro-magnetik olup kuvvet devresi hidrolyktir. Bu tip tesisat halen bilhassa Birleşik Devletlerde standartdır. Bu standartlar «JIC (Joint Industry Conference), Rackham Building, Detroit, Michigan» dan temin edilebilir. Bunlardan «Electrical standards for Industrial Equipment» da (20 3 1957) otomatik devre misalleri de verilmektedir.

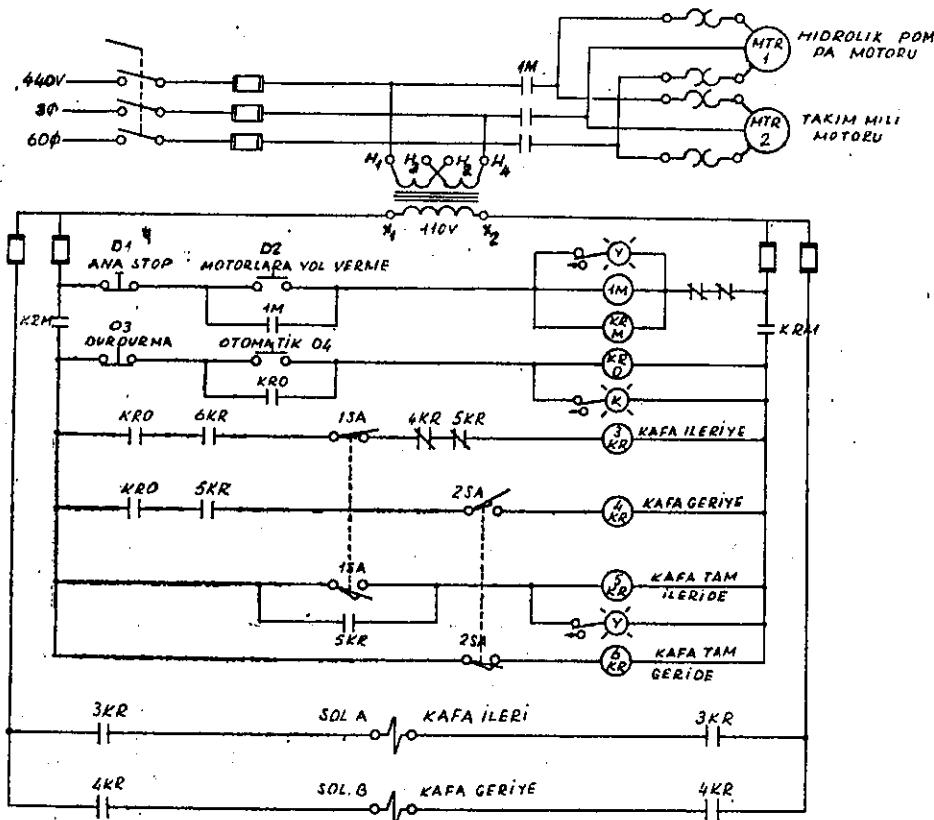
Şekil 180-2. Çok basit bir otomatik kumanda devresini göstermektedir. Devre, yalnız ileri ve geriye otomatik ve sürekli olarak çalışmak üzere tertiplenmiş bir takım kafasına kumanda etmektedir. Devreye, her hareket için ayrı kumanda veren el ile kumanda düğmelerinin ilâvesi asında usuldedir. Fakat şekli basitleştirmek için bunlar konmamıştır. Devredeki A ve B solenoidleri magneto-hidrolik bir yön değiştiricisinin «pilot valf»ına (yani ön kumanda sürgüsüne) kumanda ederler (*). Bu ön sürgü ise asıl sürgüyü harekete geçirir, bu da bir hidrolik piston ve silindir sistemine kumanda ederek kuvvet devresini harekete geçirir. Bilhassa Avrupada mevcut olduğu üzere, gerek kumanda ve gerekse kuvvet devrelerinin elektro-magnetik olduğu sistemler de kullanılmaktadır.

Tezgâhların elektronik voldan kumandası: Bilhassa otomatik produksiyon tezgâhlarında teammiim etmeye başlamıştır. Yeter sayıda elektronik ci bakım elemanı yetiştirmesine bağlı olarak tezgâhların tahrik ve kumandasında kullanılması yayılmaktadır. Elektronik, kumanda bakımından geniş imkânlar sağlamaktadır. Elektronik servomekanizmalar karışık kumanda problemlerini kolaylıkla halle imkân vermektedirler. «Otomatik kontrol» mefhumu, elektronik mekanizmalar sayesinde büyük ilerlemeler kaydetmektedir.

Tezgâhların kumandasında şu şartların tahakkuku arzu edilir :

1 --- Geniş bir aralıkta hızın el ile ve kolaylıkla ayarı.

(*) Bak : Sayfa 214. Elektromanyetik kumandalı yön değiştiriciler.

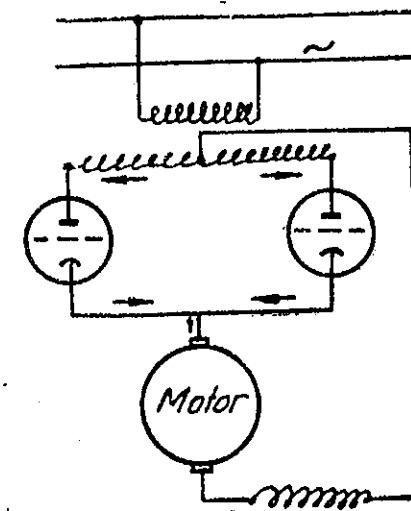
**NOT:**

1. 1SA Sınır anahtarı kafa ileri iken çelinir. Üstteki normal olarak kapalı, alttaki normal olarak açıktır.
2. 2SA Sınır anahtarı kafa geride iken çelinir. Üstteki normal olarak kapalı, alttaki normal olarak açıktır.
2. ~~K~~ gibi bir işaret magnetik rölenin bobinini temsil eder. ~~K~~ işaretleri o bobinli rölenin normal olarak açık duran oyaklarıdır.
- ~~K~~ işaretleri ise o rölenin normal olarak kapalı ayaklarını gösterir.

Sekil 180-2. Yalnız ileri ve geriye otomatik olarak çalışmak üzere tertiplenmiş otomatik iş kafasının basitleştirilmiş devre diyagramı.

2 — Her türlü şart altında hızın, evvelden belirli olan bir değerde otomatik olarak muhafaza edilmesi.

3 — Demaraj müddetini kısaltmak için maksimum bir demaraj momenti elde edilmesi. Kalkış süresini kısaltmak, için en yüksek kalkış çifteyinin elde edilmesi



Sekil 181 — Thyatron tübü ile daimi akım motorunun beslenmesi.

(Şekilde, alternatif akının her iki alternansını kullanabilmek için iki thyatron tübü kullanılmıştır).

4 — Verilen bir programa göre, çalışma sırasında hızın otomatik olarak değişmesi.

5 — Hızın, fizik veya mekanik bir faktöre (sicaklık, ışık şiddeti, basınç ve saire) bağlı olarak ayarlanması.

Yukardaki hüsnüslər elektronik məkanizmalar yardımı ilə ekonomik olaraq tətbiq edilə bilir. Tezgählarda devir sayılarının və ilerleme hızlarının kademesiz olaraq ayarlanması böyük ehemmiyyət arz etmək olup, kademesiz ayarlamaya üçün elektronik variyatörler hələn torna, freze, taşıma, matkap gibi standart tezgählar üzərində kullanıldığı gibi özəl tezgählər üzərində de yer bülüməktadır. Bir elektronik variyatör başlıca şu kimsilərdən təşəkkül edər :

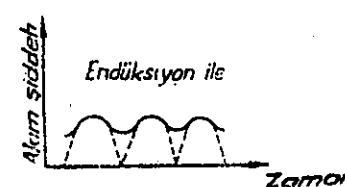
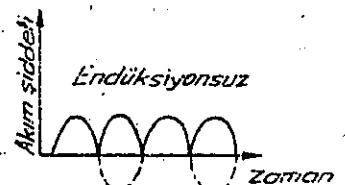
1 — Tezgâhin tahrik motoru (daimî akımlı).

2 — Alternatif akımlı bir güç kaynağını tezgâhin tahrik mоторunu iyen ondûle akımlı bir güç kaynağı haline getiren güç organı.

3 — Variyatore ait servomotörün bütün ayarlama ve kontrol organının teşkil ettiği kontrol organları.

4 — Variyatorün bütün düğme ve kumanda reostalarının üzerinde bulunduğu kumanda tablosu veya postası.

Tezgâh motoru bir daimî akım motorundan ibarettir. Güç organı ak, alternatif akımı daimî ondûle akım haline getirmeye mahsus *tronik süpaplar* (redresor) kullanılır. Bu süpaplar *thyatron*, *mütatör* *ignitron* ismi verilen elektronik tüplerden ibarettir. Bunlardan mü-



Şekil 182 — Endüksiyon tesiri temin edilmesi sayesinde, ıskaranın (gril) "yanmada" gecikme tevlit ederek ondülasyonu azaltması.

r ve ignitron daha mûtekâmil tiplerdir. Bütün elektronik tüpler gibi akımın yalnız plâktan katoda doğru geçmesine müsaade ettikle- en alternatif akımı doğru akım hâline çevirirler. Thyatron tüpü düşbüncü bir gaz ile dolu (argon, ksenon veya civa buharı) bir triod ibarettir. Boşaltılmış tüplere göre çok daha büyük akım siddetleri- geçmesine müsaittir. Nadir gazlı (argon, ksenon) thyatronlar 1 ile 5 kW arasında, civa buharılar, cam tüplü ise 10 W ile 2 kW ve eni tüplü ise 10 ile 20 kW arasında güç sahiyabilirler. Daha ziyade

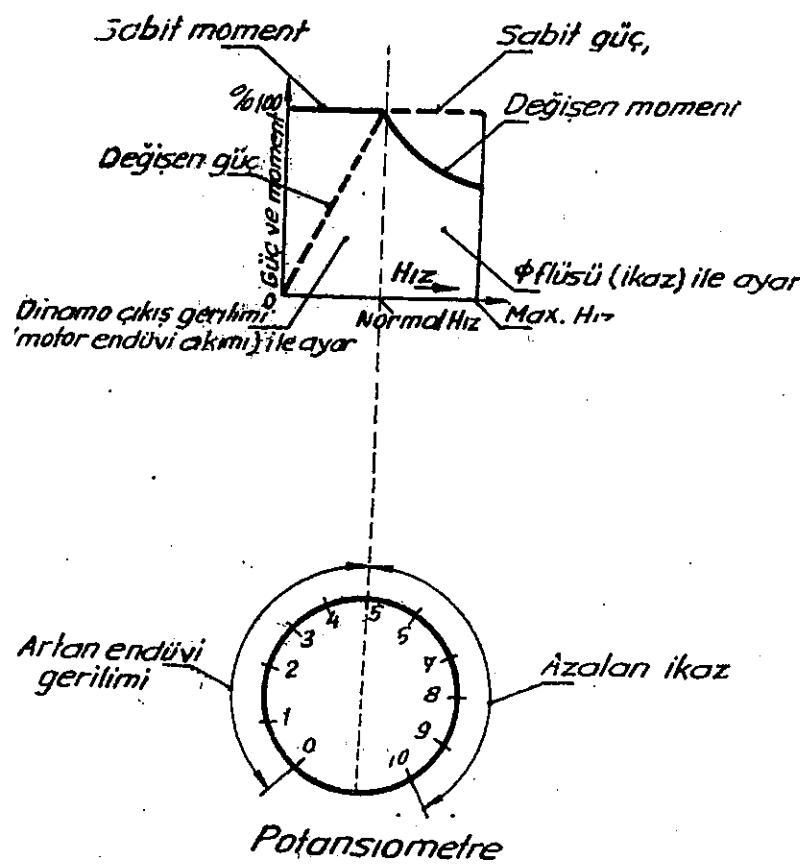
civa buharlı thyatronlar kullanılır. Bunlardan daimî akım motorlarının beslenmesi için faydalанılır. Şekil 181 bir daimî akım motoru ve bunu besleyen bir çift thyatron tüpü ile transformatörü göstermektedir. Elektronik yoldan elde edilen daimî akımın ondûleli olması, daimî akım motorlarının nominal yükle çalışmaları halinde kızmalarına sebep olmakta ve böylece motorların yüzde 20 kadar güç kabına uğramasına yol açmaktadır. Bu sebeple ondülasyon mümkün mertebe azaltılmaya çalışılır ve bazan özel motorlar kullanılır (Şek. 182).

Daimî akım motorlarının devir sayısı kontrolu hem endüvi akımını ayar ederek ve hem de ikaz akımını ayar ederek yapılabılır. İkaz kontrolu ile devir sayısı 1 : 3 e kadar ayarlanıldığı halde, endüvi kontrolu ile 1 : 20 aralığına kadar ayarlama mümkündür. İkaz kontrolunda güç sabit kalır, endüvi kontrolunda ise tahrik momenti sabit kalır. Binaen-aleyh kontrol şekli bu bakımdan işlemektedeki güç ve moment icaplarına uyacak şekilde seçilmelidir. Küçük güçlü ve son işlemeleri yapan tezgâhlarda, tezgâhin boştaki mukavim momenti sabit olup, icap eden güç devir sayısıyla artar. Halbuki işleme gücü bunun yanında kabili ihmâl olduğundan bu halde endüvi kontrolu uygundur. Büyük işleme gücü harciyan tezgâhlarda ise kesme kuvveti yanında boştaki güç kabili ihmâl olup, kesme kuvveti ve dolayısıyle kesme gücü genel olarak sabit kalacağından ikaz kontrolu daha uygundur.

Tezgâh üzerinde devir sayısı kontrolu bir potansiyometre ile yapılır. Potansiyometrenin vazifesi bir kontrol elektronik tüpüne daimî akım sağlamaktr. Bu tüp ise, daimî akım motorunun endüvi veya ikazını besleyen thyatron tüplerinin "yanmasını" kontrol eder. Potansiyometre düğmesinin döndürülmesi hızın değişmesini sağlar. Endüvi kontrolu için bir potansiyometre ve ikaz kontrolu için de ayrı bir potansiyometre gereklidir. Şayet her iki kontrol tipi beraberce bahis konusu ise her iki potansiyometre aynı mil üzerine yerleştirilir ve böylece bütün devir sayısı aralığı tek bir düğmeye çevrerek kontrol edilebilir (Şek. 183). Şekil 184 thyatron ile bir motorun beslenme tertibini göstermektedir.

Genel olarak hız ayar potansiyomitesi el ile veya otomatik olarak çalıştırılabilir. El ile ayarlamadâsu sistemler kullanılabilir : a) *tek posta sistemi* - En basit sistemdir. Potansiyometre yerce elverişli bir düğmeli kontrol postası (veya kontrol tablası) üzerine yerleştirilir.

Cök posta sistemi - Büyüklük tezgâhlarda hızı bir kaç mevkiden kon-
dehilmek arzu edilirse tatbik edilir. Her postaya bir potansiyomet-



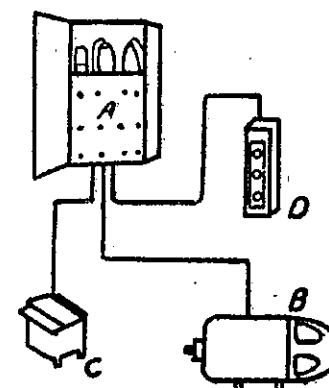
Sekil 183 — Moment ve gücün hızla tâbi olarak değişmesi.

estirilir. Bir tevzi düğmesi sayesinde kontrol, yapılan işe en uy-
staya aktarılır.

Arka arkaya çalışan posta sistemi - Bazı tezgâhlarda tezgâh çâ-
ralinde iken icabına göre hızın değiştirilmesi ıcap eder. Hız aya-
ğı tarafından yapılmasındansa, bilhassa produksyon tezgâhla-
tomatik çalışan potansiyometreler ve sınır anahtarları tarafından

sağlanması en uygun yoldur. Bu usul rovelver tornalar için çok elverişli-
dir. Rovelver kafanın her durumu için bir sınır anahtarı hazırlanır ve
bu anahtarlar evvelden ayarlı bir potansiyometreye kumanda ederler.
Böylece otomatik olarak, her takım için istenen en elverişli çalışma hızı
temin edilmiş olur.

Potansiyometreler takımın mevkiiine bağlı olarak mekanik tertibat-
la da kumanda edilebilirler. Meselâ bir torna tezgâhi üzerine plân tor-
nalama yapılarken enlemesine kızak üzerine bir krameyer takılıp, bu-



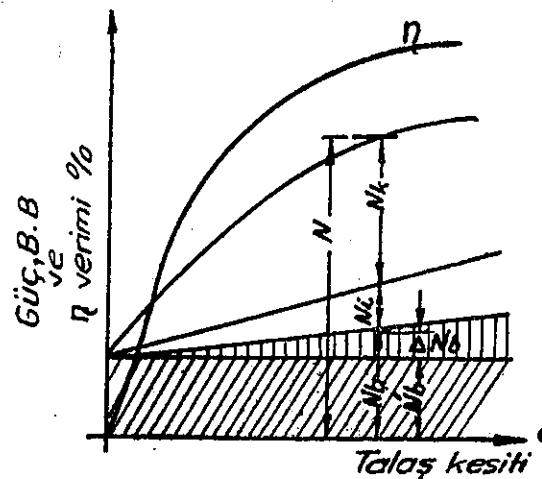
Sekil 184 — Thyratron ile besleme :

- A Kontrol ve güç organları dolabı
- B Daimî akım motoru
- C Transformatör
- D Kontrol kutusu (hız ayarı, yol verme, durdurma
düğmeleri).

nun çevirdiği bir pinyon potansiyometreyi döndürebilir. Böylece plân tornalamada otomatik olarak sabit bir kesme hızı elde edilebilir. Buna benzer bir çok misâl vermek mümkündür.

Elektronik tertibattan, motorun çabuk demarajı veya çabuk hız de-
ğiştirmesi için de faydalанılır. Problem, motordan geçen akım siddeti-
ni motor için tehlikeli olmayan bir seviyede sınırlayarak elde edilmesi
mungkin en büyük demaraj momentini sağlamaktır. Tertibat akım sid-
detini elektronik yoldan sınırlayan bir mekanizmadan ibarettir.

Frenleme, devir yönünün otomatik ve hızlı olarak değiştirilmesi ususlarını elektronik yoldan temin etmek mümkündür. Mutad elektrik enleme şeklinde, ikaz akımını muhafaza ederek motorun endüvi devsi uçları dışardaki bir direnç üzerine bağlanır. Bu usul rotorun sinetik ıstıjisi reküpere edilmediği için ekonomik değildir. Mevcut sinetik enerji motoru dinamo olarak çalıştırır ve elde edilen elektrik enerjisi dirençinde Jül tesiriyle ısya çevrilir. Elektronik frenlemenin faydası şudur



Şekil 185 — Talaş kesitine tâbien tezgâhın mekanik verimi η

- N_b' Boş çalışmada kayıp güç
- N_b Yükü halde kayıp güç
- ΔN Yükü halde kayıp gücün artışı
- N_i İlerleme için harcanan güç
- N_k Kesme için harcanan güç
- N Motorun tezgâha verdiği güç

endüvi devresine tatbik edilen gerilim sınırlanıldığından, motorun amf halinde çalışması halinde bile bu gerilim aşırı bir değer alamaz. Aşırı akım şiddeti ile aşırı gerilim tehlikesi olmaksızın mümkün olan kısımın bir frenleme etkisi elde edilmiş olur. Frenlenen sinetik enerji keye elektrik enerjisi şeklinde iade edilir.

Elektromagnetik ve magnetik kumanda : Bu tip servomekaniz-

malar elektronik servomekanizmalardan, ancak *amplifikatör*'ün ve motor ayar tertibatının mahiyeti bakımından ayrırlırlar.

Magnetik amplifikatörler, *doymuş endüktans* prensibine istinat ederler. Faydalari asenkron elektrik motorlarının devir sayısını ayarlamaya imkân vermeleri, amplifikatörün bir statik transformatör kadar sağlam ve ömürü olmasıdır. Fakat verimler çok düşük olduğundan ($\eta=0,6$ dan küçük) ancak 0,5 beygirlikten daha küçük motorlar için kullanılırlar, pratik ehemmiyetleri büyük değildir.

Leonard gurubu, *elektro magnetik* servomekanizmalarla iyi bir misâldir. Bu sistemde ayrı olan ikaz dinamosu tam bir elektromagnetik amplifikatör mahiyetindedir. Bu sistemin güç bakımından *amplifikasyon sayısı* ve *reaksiyon hızı* düşük olduğundan, ikaz dinamosu olarak bazan özel dinamolar (*Amplidin*) kullanılarak reaksiyon hızı artırmaktadır. Elektromagnetik servomekanizmalar tezgâharda hız ayarı, mevkie göre ayar gibi kumanda şekillerine imkân verirler. *Rototrol* adı verilen gine özel bir ikaz dinamosu sayesinde, Leonard sisteminde daha düşük devir sayıları elde etmek ve devir sayısının yüké daha az tâbi olması hususlarını sağlamak mümkün olmaktadır.

Tezgâharda güç ve verim

Bir tezgâh için gerekli N gücünü bulmak için, boşaki N_b gücü, kesme gücü N_k ve ilerleme gücü N_i toplanmalıdır (Şek. 185) :

$$N = N_b + N_k + N_i \quad (126)$$

Burada N_b boşaki gücü, hesapla ancak takribî olarak bulunabilir. Mevcut bu tezgâh üzerindeki boşaki gücü ölçmek için iş mili frenlenir ve frenleme gücü ile tezgâha hareket veren elektrik motorunun gücü ölçülür. Aradaki fark boşaki güçte tekabül eder. Bununla beraber, böylece ölçülen boşaki güç işleme sırasında kayıp güçten biraz daha küçütür. Çünkü ilerleme kuvveti göz önüne alınmadığından sürtme kayipları bir miktar daha küçük ölçülmüş olacaklardır.

N_k ve N_i güçleri toplamı faydalı N_f gücünü verir. O halde tezgâhın verim derecesi

$$\eta = \frac{N_k + N_i}{N} = \frac{N_f}{N} \quad (127)$$

den ibarettir. η verimi takribî olarak hesaplanabileceği gibi ölçürek kesin olarak tâyin edilebilir. Hesaplamada η_b genel verimi, her elemanın

m dereceleri ayrı ayrı göz önüne alınıp birbirleriyle çarpılarak elde
hr :

$$\eta_s = \eta_1 \cdot \eta_2 \cdot \eta_3 \cdots \eta_p \quad (128)$$

biredisli çark çiftinin verim derecesi umumiyetle 0,96-0,99 dur. Sim-
kadar yapılan ölçüler iyi işlenmiş, monte edilmiş ve iyi yağlanmış
çark çiftlerinin veriminin 0,98-0,99 olduğunu göstermiştir. Aşın-
ar dolayısıyle 0,98 değerinin göz önüne alınması münasiptir.

Bir torna tezgâhının verimi, boşta iken tabiatıyla sıfır, küçük talaş
tleri için sıfıra yakın olup, büyük talaş kesitlerinde ise 0,75 e kadar
elebilir. Planya ve vargel tezgâhlarında kayıplar çok büyük olup
gâh verimi en fazla 0,20-0,25 mertebesine çıkabilir. Delik tezgâhla-
da kayıplar büyütür, fakat ilerlemenin büyümesiyle verim sıfır-
başlıyarak 0,65 e kadar yükseltebilir. Taşlama ve freze tezgâhlarında
en fazla 0,50-0,55 i bulur.