





# ПЕРЕДАЧИ ЗУБЧАТЫЕ

Исходный контур

Magynu

основные параметры

Qonycku







### ГОСУДАРСТВЕННЫЕ СТАНДАРТЫ СОЮЗА ССР

### ПЕРЕДАЧИ ЗУБЧАТЫЕ

ИСХОДНЫЙ КОНТУР МОДУЛИ ОСНОВНЫЕ ПАРАМЕТРЫ ДОПУСКИ

Издание официальное

ИЗДАТЕЛЬСТВО СТАНДАРТОВ
Москва— 1973

### ОТ ИЗДАТЕЛЬСТВА

Сборник «Передачи зубчатые. Исходный контур. Модули. Основные параметры. Допуски» содержит стандарты, утвержденные до 1 марта 1973 г.

В стандарты внесены все изменения, принятые до указанного срока. Около номера стандарта, в который внесено изменение, стоит знак\*

Текущая информация о вновь утвержденных и пересмотренных стандартах, а также о принятых к ним изменениях публикуется в выпускаемом ежемесячно «Информационном указателе стандартов».

### ПЕРЕДАЧИ ЗУБЧАТЫЕ РЕЕЧНЫЕ МЕЛКОМОДУЛЬНЫЕ.

Допуски

ΓΟCT 13506—68

Rack-on-pinion of finemodule gears.
Tolerances

Утвержден Комитетом стандартов, мер и измерительных приборов при Совете Министров СССР 12/II 1968 г. Срок введения установлен с 1/VII 1968 г.

#### Несоблюдение стандарта преследуется по закону

Настоящий стандарт распространяется на мелкомодульные зубчатые реечные передачи, состоящие из цилиндрического зубчатого колеса (червяка) и рейки с длиной до 500 мм и модулем до 1 мм.

#### 1. СТЕПЕНИ ТОЧНОСТИ И ВИДЫ СОПРЯЖЕНИЙ

- 1.1. Для реечных передач устанавливаются семь степеней точности, обозначаемых в порядке убывания точности цифрами 4; 5; 6; 7; 8; 9 и 10.
- 1.2. Степени точности зубчатых цилиндрических мелкомодульных колес, входящих в реечные передачи, устанавливаются по ГОСТ 9178—59, а степени точности мелкомодульных червяков по ГОСТ 9774—61.

Степени точности колес не должны быть грубее степени точности реек, а степени точности червяков не должны быть грубее степени кинематической точности реек.

1.3. Независимо от степени точности реек и входящих с ними в зацепление колес или червяков устанавливаются нормы бокового зазора.

По нормам боковых зазоров устанавливаются четыре вида сопряжений:

С — с нулевым боковым зазором;

 $\left. egin{array}{l} \mathcal{X} \ X \end{array} 
ight\} - \mathrm{c}$  предусмотренным боковым зазором по табл. 4.

1.4. Указанные в п. 1.3 сопряжения должны относиться к передачам с нерегулируемыми монтажными расстояниями.

- 1.5. В передачах с регулируемым монтажным расстоянием наименьшее утоняющее смещение исходного контура рекомендуется назначать по сопряжению X.
- 1.6. Точность изготовления зубчатых реек и передач задается степенью по нормам кинематической точности, плавности и контакта, а требования к боковому зазору видом сопряжения по нормам бокового зазора.

Условное обозначение реечной передачи включает указание о точности колеса по ГОСТ 9178—59 или червяка по ГОСТ 9774—61 и рейки по ГОСТ 13506—68.

Примеры условных обозначений

Условное обозначение реечной передачи, состоящей из колеса и рейки, с нерегулируемым монтажным расстоянием 7-й степени по нормам кинематической точности, нормам плавности и нормам контакта, сопряжением вида Д:

Условное обозначение реечной передачи, состоящей из червяка и рейки, с нерегулируемым монтажным расстоянием с 7-й степенью по нормам кинематической точности рейки, 7-й степенью по нормам плавности, 7-й степенью по нормам контакта и сопряжением вида Д:

Условное обозначение реечной передачи, состоящей из колеса и рейки, с регулируемым монтажным расстоянием 7-й степени по нормам кинематической точности, нормам плавности и нормам контакта и допуском на утоняющее смещение исходного контура по сопряжению X:

Условное обозначение реечной передачи, состоящей из червяка и рейки, с регулируемым монтажным расстоянием с 7-й степенью по нормам кинематической точности рейки, 7-й степенью по нормам плавности, 7-й степенью по нормам контакта и с допуском на утоняющее смещение исходного контура по сопряжению X:

1.7. Допускается взаимное комбинирование норм кинематической точности рейки, плавности работы рейки и контакта зубьев из разных степеней точности.

При комбинировании разных степеней точности обозначение точности реек и передач производится последовательным написанием номеров степеней в виде трехзначного числа и буквы.

Первая цифра числа означает номер степени по нормам кинемапической точности реек, вторая — степень по нормам плавности работы, третья — степень по нормам контакта зубьев, а буква вид сопряжения.

Пример условного обозначения реечной передачи, состоящей из колеса и рейки с 6-й степенью по нормам кинематической точности, 7-й степенью по нормам плавности, 7-й степенью по нормам контакта, сопряжением с нулевым наименьшим зазором C:

Примечание. Для реек с измененной величиной бокового зазора, не соответствующего ни одному из указанных видов сопряжения, буква, обозначающая вид сопряжения, не указывается.

### 2. ОСНОВНЫЕ ТЕРМИНЫ, ИХ ОПРЕДЕЛЕНИЕ И ОБОЗНАЧЕНИЯ

2.1. Основные термины, определения и обозначения для отклонений реек и реечных передач устанавливаются в табл. 1.

Таблица I

Терм;	Обозна- чения	Определения
2.1.1. Накопленная погрешность шага  л t  Δt <sub>ε</sub> Предельная накопленная погрешность шага: верхняя нижияя	$\Delta t_{\Sigma}$ $\Delta_{\mathtt{B}} t_{\Sigma}$ $\Delta_{\mathtt{H}} t_{\Sigma}$	Разность между действительным и номинальным и номинальным и номинальным расстояниями между любыми одноименными песоседними профилями зубьев рейки по линии, проходящей параллельно базовым поверхностям посередине высоты зуба (определяется на любом участке рейки)
Делительная пиния Базовые поверхности		Базовыми поверхностями рейки называются поверхности, относительно которых конструктором задается положение делительной линии (размер Н) и направление зуба рейки. Делительной линией рейки называется линия, лежащая в торцовом сечении рейки, по которой задана номинальная толщина зубьев s (см. чертеж).

		л рооолжение
Термины	Обозна- чения	Определения
2.2.2. Отклонение шага   Тредельное отклонение шага:  верхнее нижнее	$\Delta t_{ m p}$ $\Delta_{ m B} t_{ m p}$ $\Delta_{ m H} t_{ m p}$	Разность между действительным и номинальным расстояниями между соседними одноименными профилями зубьев рейки по линии, проходящей параллельно базовой поверхности посередине высоты зуба
2.2.3. Погрешность профиля	Δξ	Расстояние по нормали между двумя теоретическими профилями зуба рейки, ограничивающими действительный профиль в пределах его рабочего участка. Определяется в торцовом сечении рейки. Погрешность профиля у головок и ножек допускается
Допуск на профиль:  1 — действительный профиль рабочего участка зуба; 2 — линия выступов; 3 — теоретический профиль; 4 — линия впадин	δξ	только в тело зуба
2.2.4. Утоняющее смещение исходного контура  ———————————————————————————————————	Δh	Смещение исходного контура от его номинального положения в тело рейки в направлении, перпендикулярном делительной линии рейки
Наименьшее утоняющее смещение исходного контура Допуск на утоняющее смещение исходного контура	$egin{array}{c} \Delta_{ extsf{m}}h \ \delta h \end{array}$	

Продолжение

		пробольнение
Термины	Обозна- чения	Определения
2.2.5. Колебание утоняющего смещения исходного контура	$\Delta_{\circ}h$	Наибольшая разность смещений исходного контура от его номинального положения в паправлении, перпендикулярном делительной линии в одной и той же рейке
Допуск на колебание утоняющего смеще- ния исходного контура	δ <sub>o</sub> h	
$2.2.6.$ Номинальное измерительное расстояние $\frac{\ell_u}{\Lambda_n \ell_u} \frac{\Lambda_n \ell_u}{\Lambda_\delta \ell_u}$	$E_{\mathtt{M}}$	Расстояние при плотном зацеплении между центром точного колеса (или точного червяка) и базовой поверхностью измерясмой зубчатой рейки, имеющей наименьшее утоняющее смещение исходного контура (см. определение 2.2.4.)
Предельные отклонения измерительного расстояния: верхнее нижнее	$\Delta_{\rm B}E_{\rm R} \ \Delta_{\rm R}E_{\rm M}$	
Колебание измерительного расстояния: на длине рейки на одном зубе	$\Delta_{o}E_{\scriptscriptstyle  m M} \ \Delta_{ m Y}E_{\scriptscriptstyle  m H}$	Разность между измерительными расстояниями — наибольшим и напменьшим на длине рейки (на любом участке рейки) или соответственно при перемещении рейки на один шаг
Допуск на колебание измерительного расстояния:		
на длине рейки на одном зубе	$\delta_o E_{\mu}$ $\delta \gamma E_{\mu}$	

Термины	Обозна- чения	Определения
2.2.7. Пятно контакта		Часть боковой поверхности зуба рейки, по которой располагаются следы прилегания его к зубу сопрягаемого колеса после вращения колеса собранной передачи при легком торможении рейки. Определяется относительными размерами контактного пятна (в процентах): находится по длине зуба отношением расстояния между крайними точками следов прилегания к рабочей длине зуба $\left(\frac{a}{B} \cdot 100\%\right)$ , а по высоте зуба — отношением средней высоты пятна прилегания по всей длине зуба к рабочей высоте зуба $\left(\frac{h_{\rm C}}{h_{\rm S}} \cdot 100\%\right)$
2.2.8. Погрешность направления зуба Допуск на направление зуба	$\Delta B_{o}$ $\delta B_{o}$	Расстояние между двумя прямыми номинального направления, лежащими на плоскости, проходящей параллельно базовой поверхности посередине высоты зуба и ограничивающими действительное направление зуба на его рабочей длине
2.2.9. Непараллельность оси	Δχ	Непараллельность оси вращения колеса базовой поверхности рейки, выраженная в линейных единицах, на длине, равной ширине венца колеса
Допуск на непараллельность оси	$\delta x$	

### Продолжение

		11 родолжение
Термины	Обозна- чения	Определения
2.2.10. Перекос оси ————————————————————————————————————	Δy	Неперпендикулярность торцовому сечению рейки проекции оси вращения колеса на базовую поверхность рейки, выраженная в линейных единицах, на длине, равной ширине венца колеса
Допуск на перекос оси	$\delta y$	
2.2.11. Боковой зазор  Сп  Наименьший боковой зазор	$C_{\pi}$	Зазор между сопряженными поверхностями зуба колеса (или витка червяка) и зубьев рейки в передаче, обеспечивающий свободное перемещение (или поворот) одного из сопряженных элементов при неподвижном втором элементе. Определяется в сечении, перпендикулярном направлению зубьев рейки по нормали к боковым поверхностям
2.2.12. Отклонение монтажного расстояния <i>Е Ване Вейна</i>	ΔΕ	Разность между действительным и номинальным расстояниями от центра колеса (или от оси червяка) реечной передачи до базовой поверхности рейки
Предельные отклонения монтажного расстояния: верхнее нижнее	$egin{array}{c} \Delta_{ ext{ iny B}} E \ \Delta_{ ext{ iny H}} E \end{array}$	

### 3. НОРМЫ ТОЧНОСТИ

- 3.1. Показателями кинематической точности рейки являются:
- а)  $\Delta_{\rm B} t_{\Sigma}$  и  $\Delta_{\rm H} t_{\Sigma}$  ;
- б)  $\Delta_0 h$  и  $\Delta_0 E_{\mu}$  для степеней точности 9 и 10.

Нормы кинематической точности, кроме  $\delta_o E_{\rm M}$ , в зависимости от условий работы по правым и левым профилям, допускается назначать из разных степеней точности.

Допуски и отклонения по нормам кинематической точности указаны в табл. 2.

- 3.2. Показателями плавности работы рейки являются:
- a)  $\Delta_{\rm B}t_{\rm p}$  и  $\Delta_{\rm H}t_{\rm p}$  и  $\Delta f$ ;
- б)  $\Delta_{r} E_{n}$  для степеней точности 9 и 10.

Нормы плавности работы, кроме  $\mathfrak{E}_{\mathsf{T}} E_{\mathsf{H}}$ , в зависимости от условий работы по правым и левым профилям, допускается назначать из разных степеней точности.

Допуски и отклонения по нормам плавности работы указаны в табл. 3.

3.3. Показателями, определяющими контакт зубьев в реечной передаче, являются пятно контакта или  $\Delta_0 B$  для рейки и  $\Delta x$  и  $\Delta y$  для передачи.

Нормы контакта зубьев в реечной передаче, кроме  $\delta x$  и  $\delta y$  в зависимости от условий работы по правым и левым профилям, допускается назначать из разных степеней точности.

Нормы контакта зубьев в реечной передаче указаны в табл. 4.

Примечание. В тех случаях, когда предусматриваются специальные требования к форме и расположению пятна контакта, показатели рейки, определяющие контакт зубьев в передаче и показатели монтажа (непараллельность и перекос оси), устанавливаются независимо от табл. 4.

## Допуски на отклонения (в мкм) по нормам кинематической точности

Таблица 2

ти -	Обозна-	Модуль		Длина рейки в мм								
Степени	чения откло- нений и допусков	нормальный т в мм	До 12	Св. 12 до 20	Св. 20 до 30	Св. 30 до 50	Св. 50 до 80	Св. 80 до 120	Св. 120 до 200	Св. 200 до 320	Св. 320 до 500	
4	$\Delta_{\mathtt{B}} t_{\Sigma}$	До 0,5	土3	<u>+</u> 3	<u>±</u> 3	<u>±4</u>	<u>+</u> 5	<u>+6</u>	<u>±7</u>	<u>±10</u>		
	$\Delta_{\mathrm{H}} t_{\Sigma}$	Св. 0,5 до 1	<u>±3</u>	<u>±4</u>	<u>+4</u>	<u>±5</u>	<u>+</u> 5	上7	<u>±8</u>	<u>±11</u>	<u>±12</u>	
5	$\Delta_{\mathtt{B}} t_{\Sigma}$	До 0,5	<u>±</u> 5	<u>±5</u>	<u>±6</u>	<u>+6</u>	<u>+8</u>	<u>+</u> 10	<u>±11</u>	<u>±16</u>		
	$\Delta_{\mathtt{H}} t_{\Sigma}$	Св. 0,5 до 1	<u>+</u> 5	<u>+</u> 6	<u>+6</u>	<u>+7</u>	士9	<u>±11</u>	<u>±12</u>	<u>+17</u>	<u>+20</u>	
6	$\Delta_{\mathtt{B}} t_{\Sigma}$	До 0,5	<u>+</u> 7	<u>±</u> 8	<u>±9</u>	<u>+10</u>	<u>+12</u>	<u>+</u> 16	<u>+18</u>	<u>±25</u>		
	$\Delta_{ m H} t_{\Sigma}$	Св. 0,5 до 1	<u>+</u> 8	<u>+</u> 9	<u>±10</u>	<u>±11</u>	<u>±13</u>	<u>+</u> 17	<u>±20</u>	<u>+26</u>	<u>±32</u>	
	$\Delta_{ ext{H}} t_{\Sigma}$	До 0,5	土11	<u>±12</u>	<u>+14</u>	<u>±16</u>	<u>+19</u>	<u>+</u> 25	<u>+</u> 28	<u>+</u> 40		
	$\Delta_{\mathrm{H}}t_{\Sigma}$	Св. 0,5 до 1	<u>+12</u>	<u>+14</u>	<u>±16</u>	<u>±18</u>	<u>±21</u>	<u>±</u> 2 <b>6</b>	<u>±32</u>	<u>+42</u>	<u>+</u> 50	
7		До 0,5		14			20	<del></del>	25			
,	$\delta_0 h$	Св. 0,5 до 1		16			22			28		
	$\delta_0 E_{H}$	До 0,5		25			30	······································	36			
	O <sub>0</sub> E <sub>H</sub>	Св. 0,5 до 1		28			3 <b>6</b>			40		

ни	Обозна-	Модуль										
Степени	чения откло- нений и допусков	нормальный <i>т</i> п в мм	До 12	Св. 12 до 20	Св. 20 до 30	Св. 30 до 50	Св. 50 до 80	Св. 80 до 120	Св. 120 до 200	Св. 200 до 320	Св. 320 до 500	
	$\Delta_{\mathtt{B}} t_{\Sigma}$	До 0,5	士18	<u>±20</u>	<u>±22</u>	<u>±25</u>	<u>+</u> 30	<u>±40</u>	<u>±45</u>	±60	_	
	$\Delta_{ ext{H}} t_{\Sigma}$	Св. 0,5 до 1	<u>±</u> 20	<u>+</u> 22	<u>+25</u>	<u>±28</u>	<u>±34</u>	<u>±42</u>	<u>±</u> 50	<b>±6</b> 5	±80	
8	$\delta_0 h$	До 0,5		22			32			40		
		Св. 0,5 до 1		25			36			45		
	δ <sub>0</sub> E <sub>11</sub>	До 0,5		40			50			55		
		Св. 0,5 до 1		45	<del>-</del>	,	55			60		
	$\Delta_{\scriptscriptstyle \mathrm{B}} t_{\scriptscriptstyle \Sigma}$	До 0,5	<u>+28</u>	<u>+32</u>	<u>±36</u>	<u>+</u> 40	<u>±48</u>	<u>±60</u>	<u></u>	<u>±100</u>		
	$\Delta_{\scriptscriptstyle \mathrm{H}} t_{\scriptscriptstyle \Sigma}$	Св. 0,5 до 1	<u>±32</u>	±36	<u>±40</u>	<u>±45</u> _	<u>+</u> 52	<u> </u>	<u>+</u> 80	<u>±</u> 1 <b>0</b> 5	<u>±125</u>	
9	$\delta_0 h$	До 0,5		36			50	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		60		
3		Св. 0,5 до 1		40		55			70			
	δ <sub>0</sub> E <sub>и</sub>	До 0,5		60			80			90		
	Ооси	Св. 0,5 до 1		70			90			100		
	$\delta_0 h$	_До 0,5		55			80			100		
	0011	Св. 0,5 до 1		60			90			110		
10	0	До 0,5		100			125		140			
	$\delta_0 E_{\rm H}$	Св. 0,5 до 1	,	110			140			160		

## Допуски и отклонения (в мкм) но нормам плавности

Таблица 3

- <del></del>	06-04-	Модуль норм	иальный <b>т</b> пвмм	
Степени точности	Обозначения отклонений и допусков	До 0,5	Св. 0.5 до 1	
4	$rac{\Delta_{\mathtt{B}}t_{\mathtt{p}}}{\Delta_{\mathtt{H}}t_{\mathtt{p}}}$	<u>+</u> 2	<u>±</u> 3	
*	δf	3	3	
5	$egin{array}{c} \Delta_{\mathtt{B}} t_{\mathtt{p}} \ \Delta_{\mathtt{H}} t_{\mathtt{p}} \end{array}$	±3	<u>+</u> 4	
3	δf	4	5	
6	$egin{array}{c} \Delta_{ ext{B}}t_{ ext{p}} \ \Delta_{ ext{H}}t_{ ext{p}} \end{array}$	<u>±</u> 5	<u>+</u> 6	
0	δf	6	8	
	$egin{array}{c} \Delta_{ ext{B}} t_{ ext{p}} \ \Delta_{ ext{H}} t_{ ext{p}} \end{array}$	<u>+</u> 8	±10	
7	δf	10	12	
	$\delta_{\gamma}E_{_{\mathrm{H}}}$	10	12	
	$\Delta_{ ext{B}} t_{ ext{p}} \ \Delta_{ ext{H}} t_{ ext{p}}$	<u>±</u> 12	<u>±</u> 16	
8	δf	16	20	
	$\delta_{\gamma} E_{\scriptscriptstyle \mathrm{H}}$	16	20	
	$\Delta_{ extbf{B}} t_{ extbf{p}} \ \Delta_{ extbf{H}} t_{ extbf{p}}$	<u>+</u> 20	±25	
9	δf	25	32	
	$\delta_{\gamma}E_{\scriptscriptstyle \mathrm{H}}$	25	32	
10	δ <sub>γ</sub> E <sub>и</sub>	40	50	

# Допуски и отклонения по нормам контакта зубьев в передаче

Таблица 4

	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·				
H			Рабочая	ширина рейки	в мм
Степени точности	Обозначения отклонений и допусков	До 2	Св. 2 до 5	Св. 5 до 10	Св. 10
	Пятно контакта в %	По в нее 70	ысоте не і	менее 50; по	длине не ме-
4	δ <i>В</i> <sub>0</sub> в мкм	2	3	4	6
	$\delta x$ ; $\delta y$ в мкм	2	4	6	8
	Пятно контакта в %	По в нее 70	ысоте не	менее 50; по	длине не ме-
5	$\delta B_0$ в мкм	3	4	5	8
	$\delta x$ ; $\delta y$ в мкм	3	5	8	10
	Пятно контакта в %	По в нее 70	ысоте не	менее 50; по	длине не ме-
6	$\delta B_{0}$ в мкм	4	5	6	10
	$\delta x$ ; $\delta y$ в мкм	4	6	10	12
	Пятно контакта в %	По в нес 50	ысоте не	менее 40; по	длине не ме-
7	$\delta B_0$ в мкм	5	6	8	12
	$\delta x$ ; $\delta y$ в мкм	5	8	12	16
	Пятно контакта в %	По в нее 50	ысоте не	менее 40; по	длине не ме-
8	$\delta B_0$ в мкм	6	8	10	16
	<b>б</b> <i>x</i> ; <b>б</b> <i>y</i> в мкм	6	10	16	20
	Пятно контакта в %	По нее 30	высоте не	менее 25; по	длине не ме-
9	$\delta B_0$ в мкм	8	10	12	20
	δ <i>x</i> ; δ <i>y</i> в мкм	8	12	20	25
	Пятно контакта в %	По нес 30	высоте не	менее 25; по	длине не ме-
10	$\delta B_0$ в мкм	10	12	16	25
	δ <i>x</i> ; δ <i>y</i> в мкм	10	16	25	32

### Примечания:

1. Для передач, у которых рейка зацепляется с червяком или колесом, проекция оси которого на базовую плоскость рейки неперпендикулярна торцовому сечению рейки, вместо  $\delta x$  и  $\delta y$  назначается допуск на угол скрещения оси червяка (колеса) с осью рейки (под осью рейки условно принимается линия, перпендикулярная направлению движения рейки). Величина допуска принимается равной  $\delta x$ .

2. К косозубым рейкам, предназначенным для работы в передачах с пере-

крещивающимися осями, нормы пятна контакта не относятся.

3. Допускается не назначать требования к размерам пятна контакта.

### 4. НОРМЫ БОКОВОГО ЗАЗОРА

4.1. Для каждого вида сопряжения реечных передач устанавливаются нормы бокового зазора, включающие:  $C_{\pi}$ ,  $\Delta_{\mathbf{m}}h$  и  $\delta h$ ,  $\Delta E_{\mathbf{m}}$  и  $\Delta E$  (для нерегулируемых передач).

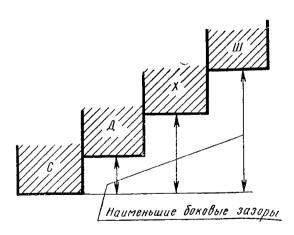
Отклонения и допуски по нормам бокового зазора для различных видов сопряжений указаны в табл. 5 и 6.

#### Примечания:

1. Нормы бокового зазора допускается изменять.

2. При контроле толщины зуба взамен утоняющего смещения исходного контура, наименьшее отклонение толщины и допуск на толщину зуба устанавливаются по таблице приложения.

# Схема расположения полей допусков бокового зазора



# Наименьшие боковые зазоры, отклонения монтажного расстояния и отклонения измерительного расстояния

Таблица 5

			Диаметр колеса $d_\delta$ в мм							
Вид сопря- жения	Обозн <b>а-</b> чения огкло- непий	До 12	Св. 12 до 20	Св. 20 до 30	Св. 30 до 50	Св. 50 до 80	Св. 80 до 120	Св. 120 до 200	Св. 200 до 320	
						мкм				
C		0	0	0	0	0	0	0	0	
$\mathcal{I}$		5	5	6	7	8_	10	12	14	
X	$C_{\pi}$	9	10	12	15	17	20	24	28	
Ш		18	22	25	30	34	40	48	55	
C		±8	<u>±9</u> _	±11	<u>+</u> 13	<u>±15</u>	<u>±18</u>	<u>+20</u>	<u>±24</u>	
Д	A E. A E	±12	<u>±14</u>	±18	<u>±21</u>	<u>±24</u>	<u>+28</u>	<u>+32</u>	<u>±38</u>	
X	$\Delta_{\text{B}}E; \Delta_{\text{H}}E$	±20	$\pm 22$	<u>±28</u>	<u>±34</u>	<u>+</u> 38	<u>±45</u>	<u>±</u> 50	<u>+</u> 58	
Ш		$\pm 32$	±3 <b>6</b>	士45	±52	±58	<sub>土70</sub>	<u>±80</u>	士95	
$C, \mathcal{I}, X,$	$\Delta_{\mathtt{B}}E_{\mathtt{M}}$		Равно $\delta_{7}E_{\scriptscriptstyle H}$ со знаком плюс							
Ш	$\Delta_{\rm H} E_{\rm M}$			Рав	но $\delta h$ с	со знак	ом мин	yc		

# Наименьшее утоняющее смещение исходного контура и допуск на смещение исходного контура (поле допуска в тело рейки)

Таблица 6

					Длина рейки і	в мм
Обозначения отклонений и допусков	Степени точности	Виды сопря- жений	Модуль нормальный т <sub>п</sub> вмм	До 30	Св. 30 до 120	Св. 120 до 500
			]		мкм	
		С		5	7	10
	4 5 6 7		п 1	10	16	25
	4,5,6 и 7	X		18	28	42
$\Delta_{\mathtt{M}} h$	ĺ			30	48	75
	8	$\overline{C}$	До 1	7	10	13
	8,9			15	21	30
	0.0.10	X		22	34	48
	8,9,10	Ш		3 <b>6</b>	52	80
			До 0,5	15	18	20
$\delta h$	4	C	Св. 0,5 до 1	16	20	22

Продолжение

						мм
Обозначения отклочений и допусков	Степени точности	Виды сопря- жений	$egin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	До 30	Св. 30 до 120	Св. 120 до 500
					мкм	
		π	До 0,5	18	22	25
		Д	Св. 0,5 до 1	20	25	28
	4	λ	До 0,5	22	28	34
	<u>-</u>	Λ	Св. 0,5 до 1	25	32	36
		Ш	До 0,5	28	36	40
		1,11	Св. 0,5 до 1	32	40	45
		С	До 0,5	19	22	25
		C	Св. 0,5 до 1	20	25	28
			До 0,5	22	28	32
	5	Д	Св. 0,5 до 1	25	32	3 <b>6</b>
		7.5	До 0,5	28	36	42
		Ш	Св. 0,5 до 1	32	40	45
			До 0,5	36	45	 50
• •			Св. 0,5 до 1	40	50	<del></del> 55
$\delta h$			До 0,5	24	28	32
			Св. 0,5 до 1	25	32	36
			До 0,5	28	3 <b>6</b>	40
	6	Д	Св. 0,5 до 1	32	40	45
		v	До 0,5	36	45	52
		X	Св. 0,5 до 1	40	50	55
		Ш	До 0,5	45	55	60
			Св. 0,5 до 1	50	60	70
			До 0,5	30	3 <b>6</b>	40
	•	C	Св. 0,5 до 1	32	40	45
		n	До 0,5	36	45	50
	7	$\mathcal{A}$	Св. 0,5 до 1	40	50	55
	<b>'</b>	77	До 0,5	45	55	65
		X	Св. 0,5 до 1	50	60	70
		Ш	До 0,5	55	70	80
			Св. 0,5 до 1	60	75	90

Продолжение

				Длина рейки в мм			
Обозначения отклонений и допусков	Степени точности	Виды сопря- жений	Модуль нормальный <i>т</i> пвмм	До 30	Св. 30 до 120	Св. 120 до 500	
				MKM			
		С	До 0,5	38	45	50	
	8		Св. 0,5 до 1	40	50	55	
		Д	До 0,5	45	55	60	
			Св. 0,5 до 1	50	60	70	
		X	До 0,5	<b>5</b> 5	70	85	
			Св. 0,5 до 1	60	80	90	
		Ш	До 0,5	70	90	100	
			Св. 0,5 до 1	80	95	110	
$\delta h$	9	Л	До 0,5	55	70	. 80	
<i>Git</i>			Св. 0,5 до 1	<b>6</b> 0	80	90	
		X	До 0,5	70	90	105	
			Св. 0,5 до 1	80	100	110	
		Ш	До 0,5	90	110	125	
			Св. 0,5 до 1	100	120	140	
	10	X	До 0,5	90	110	130	
			Св. 0,5 до 1	100	125	140	
		Ш	До 0,5	110	140	170	
			Св. 0,5 до 1	125	150	180	

4.2. При использовании в качестве измерительной базы поверхности рейки, не совпадающей с базовой, вносимые ею погрешности должны компенсироваться уменьшенным производственным допуском.

### ПРИЛОЖЕНИЕ

### КОНТРОЛЬ ТОЛЩИНЫ ЗУБА

При контроле толщины зуба, взамен контроля смещения исходного контура, наименьшее отклонение толщины зуба и допуск на толщину зуба для различных видов сопряжения устанавливаются ниже.

Отклонения и допуски	Обозна- чеччя	Определения
Отклонение толщины зуба $\frac{S}{\Delta_M S}$	Δs	Разность между действительной и номинальной и зубьев рейки по делительной линии рейки в плоскости, перпендикулярной направлению зуба
Наименьшее отклонение толщины зуба Допуск на толщину зуба	Δ <sub>M</sub> s δs	

Наименьшее отклонение толщины зуба и допуск на толщину зуба (поле допуска в тело зуба)

				Длина, рейки в мм		
Обозначения отклонений и допусков	Степени точности	Виды сопря- жений	Модуль нормальный $m_{_{ m II}}$ в мм	до 30	Св. 30 до 120	Св. 120 до 500
	·				МКМ	
		С		4	5	6
$\Delta_{ ext{M}}s$	4,5,6 и 7	Д		7	12	15
		X	11	14	20	25
		Ш	До 1	24	35	45
	8	<u>C</u>	ДОТ	5	7	10
	8, 9			11	15	18
	8,9 и 10	X		16	25	30
		III		26	38	55

Продолжение

		<u> </u>			Ілина рейки	I B MM
Обозначения отклонений и допусков	Степени точности	Виды сопря- жений	Модуль нормальный <i>т</i> пвмм	До 30	Св. 30 до 120	Св. 120 до 500
		<u> </u>		мкм		
		С	До 0,5	11	13	15
			Св. 0,5 до 1	12	15	16
•		Д	До 0,5	13	16	18
	4		Св. 0,5 до 1	15	18	20
	_	X	До 0,5	16		
			Св. 0,5 до 1	18	22	25
		Ш	До 0,5	20	25	32
			Св. 0,5 до 1			3 <b>6</b>
		C	До 0,5	14	17	19
ļ			Св. 0,5 до 1	15	19	
		Д	До 0,5	17		
	5		Св. 0,5 до 1			25
ļ		X	До 0,5		25	28
			Св. 0,5 до 1		28	32
		Ш	До 0,5	25	32	40
రీక	6	С	Св. 0,5 до 1	28	36	45
05			До 0,5	18	21	24
			Св. 0,5 до і	19	24	25
		Д	_До 0,5	21	25	28
			Св. 0,5 до 1	24	28	32
		X	До 0,5	25	32	3 <b>6</b>
			Св. 0,5 до 1	28	36	40
		Ш	До 0,5	32	40	50
			_Св. 0,5 до і	36	45	55
	7	С	До 0,5	22	26	30
			Св. 0,5 до 1	24	30	32
			До 0,5	26	32	3 <b>6</b>
			Св. 0,5 до 1	30	3 <b>6</b>	40
		<b>-</b> -	До 0,5	32	40	45
		X	Св. 0,5 до 1	36	45	50

Продолжение

	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		1 1	Длина рейки в мм			
Обозначения отклонений и допусков	С гепени точности	Виды сопря- жений	Модуль нормальный т <sub>п</sub> вмм	До 30	дина реики Св. 30 до 120	Св. 120 до 500	
					мкм		
	7	Ш	До 0,5	40	50	60	
	, 		Св. 0,5 до 1	45	55	65	
		C	До 0,5	28	34	38	
			Св. 0,5 до 1	30	38	40	
		Д	До 0,5	34	40	45	
	8		Св. 0,5 до 1	38	45	50	
		X	До 0,5	40	50	55	
			Св. 0,5 до 1	45	55	60	
		Ш	До 0,5	50	60	80	
δε			Св. 0,5 до 1	<b>5</b> 5	70	<b>8</b> 5	
	9	Д	_До 0,5	42	50	55	
			Св. 0,5 до 1	48	55	60	
		X	_До 0,5	50	60	70	
			Св. 0,5 до 1	55	70	80	
		Ш	До 0,5	60	80	100	
			Св. 0,5 до 1	70	90	105	
	10	λ	До 0,5	60	80	90	
			Св. 0,5 до 1	70	90	100	
		Ш	До 0,5	80	110	125	
			Св. 0,5 до 1	90	110	130	

### СОДЕРЖАНИЕ

ГОСТ	1375568	Зацепления зубчатые. Исходный контур цилиндрических	_
		зубчатых колес	3
LOCT	13754— <b>6</b> 8	Зацепления зубчатые. Исходный контур конических зуб-	
		чатых колес с прямыми и тангенциальными зубьями	8
<b>LOCL</b>	1620270	Зацепления зубчатые. Исходный контур конических зуб-	
		чатых колес с круговыми зубьями	10
ГОСТ	1502369	Передачи зубчатые цилиндрические Новикова с двумя	
		линиями зацепления. Исходный контур зубчатых колес	12
ГОСТ	956360	Колеса зубчатые. Модули	15
		Колеса зубчатые цилиндрические передач Новикова. Модули	17
		Передачи зубчатые цилиндрические. Основные параметры	18
		Передачи зубчатые конические. Основные параметры	22
		Передачи червячные цилиндрические. Основные параметры	26
TOCT		Передачи червячные глобоидные. Основные параметры	41
		Передачи зубчатые конические. Допуски	50
TOCT		Передачи червячные. Допуски	84
		Передачи червячные глобоидные. Допуски	124
			144
ГОСТ	9007-00	Зубчатые зацепления. Исходный контур зубчатых элко-	149
TO 0T	10700 00	модульных колес	143
TOCT	13733—68	Передачи зубчатые цилиндрические мелкомодульные. Ко-	
		леса прямозубые и косозубые. Типы. Основные парамет-	
		ры и размеры	145
ГОСТ	13506—68	Передачи зубчатые реечные мелкомодульные. Допуски	149
ГОСТ		Передачи зубчатые конические мелкомодульные. Допуски	168
LOCL	9774—61	Передачи червячные мелкомодульные. Допуски	193
ГОСТ	164372	Передачи зубчатые цилиндрические. Допуски	219

#### ПЕРЕДАЧИ ЗУБЧАТЫЕ

Редактор Н. В. Запаленова

Переплет художника Г. Ф. Семиреченко

Технический редактор Н. С. Матвеева

Корректор Т. А. Камнева

Сдано в наб. 21.02.73 19,0 п. л. 18,2 уч.-изд. л. Бумага типографская № 2. Изд. № 3208/<sub>02</sub> Подп. в печ. 03.09.73 Формат изд. 60×901/<sub>16</sub> Тираж 30 000 Цена в переплете 1 р. 02 к.

Издательство стандартов. Москва, Д-22, Новопресненский пер., 3