

SPIS TREŚCI

1. WPROWADZENIE.....	7
2. PODSTAWY TEORETYCZNE	11
2.1. Procedura studium dynamiki	11
2.2. Drgania mechaniczne i ich klasyfikacja	14
2.3. Tworzenie równań ruchu	17
2.4. Zasady redukcji układów mechanicznych	20
2.5. Budowa modelu a jego przeznaczenie	24
2.6. Sztywności właściwe i charakterystyki sprężyste.....	27
2.7. Modelowanie układu napędowego	33
3. KOMBAJNY CHODNIKOWE	40
3.1. Czynniki wpływające na obciążenia dynamiczne.....	41
3.2. Modelowanie układu urabiania.....	45
3.3. Modelowanie momentu sił obciążenia głowicy urabiającej	50
3.3.1. Głowica poprzeczna	52
3.3.2. Głowica podłużna	54
3.4. Określenie przebiegu siły skrawania	58
3.5. Innowacyjne głowice urabiające	65
3.6. Drgania w przenośniku wewnętrznym.....	73
4. KOMBAJNY ŚCIANOWE.....	86
4.1. Modelowanie momentu sił obciążenia organu urabiającego	90
4.2. Modelowanie układu ciągnięcia	92
4.3. Drgania w układzie ciągnięcia	103

5. PRZENOŚNIKI ŚCIANOWE	106
5.1. Model dynamiczny	110
5.2. Zastępczy współczynnik oporów ruchu łańcucha zgrzeblowego	119
5.3. Charakterystyka stanów dynamicznych	128
5.4. Przyczyny drgań w ruchu ustalonym i możliwości ich redukcji	132
6. ZAKOŃCZENIE	139
BIBLIOGRAFIA.....	140
Streszczenie.....	144