(12)

- (Weaving) -

. (take up motion)

1)

· 가

•

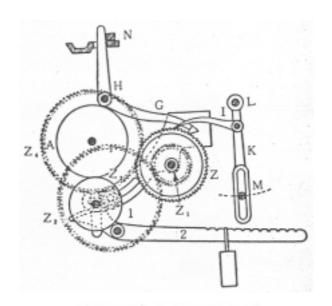
가

가

. 가

.

```
2)
가)
                       가
(1)
                                                M
    가
                 K
                 I
                                                         가
                      Z
                                    Z_1,\ Z_2,\ Z_3,\ Z_4
                                                         , Z_4
                               A
                   G
                                         N
)
       G I
   2
                             A
                                             В
                                                            가
       C
     D
                      (steel strap)
                                               가
```



A:마찰로울러

G : 홑딩캐 취(holding catch)

I : 포올 (pawl)

K: 궨취레버

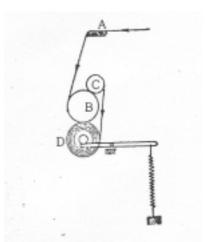
L:권취레버의 支點

M : 뵌 (pin)

N : 핑거 (finger)

Z : 래킷 취일(rachet wheel)

< 1>



A: 브레스트 웹 (breast beam)

B: 권취로올리 (take up roller)

C: 가이드 로울러 (guide roller)

D : 클로드 빔 (cloth beam) ·

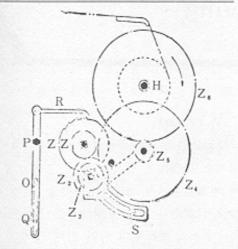
. 2 가 가

3 가 1 가

R Z 1 Z_6

Η .

픽클즈捲取(Pickle's take up motion)



O: 권취 레버 (take up lever)

P:권취레버의 支點

R : 포을 (pawl)

Z : 래칫 휘일(ratchet wheel) 24^T

Z1: 스탠더드 휘일(standard wheel)

Z: 체인지 휘일(change wheel)

Z₃: 스텃 피니온 (stud pinion) 24^T

Z,: 中間 휘일

(intermediate wheel) 89T

Z,: 中間 피니온

(intermediate pinion) 15T

Z₆: 권취 휘일(take up wheel) 96^T

H : 권취 로울러 (take up roller)

< $, l = \frac{Z_1 \times Z_3 \times Z_5}{Z \times Z_2 \times Z_4 \times Z_6} \times \pi d \times \frac{1}{(1+e)} \cdot \cdot \cdot \cdot (6)$, $D_T = \frac{Z \times Z_2 \times Z_4 \times Z_6 \times (1+e)}{Z_1 \times Z_3 \times Z_5 \times \pi d}$ · · · · · · (7) , d: e : (7) : 3% : 5+0.05" (Η) $D_{T} = \frac{24 \times Z_{2} \times 89 \times 96 \times 1.03}{Z_{1} \times 24 \times 15 \times 3.14 \times 5.05} \quad 37 \frac{Z_{2}}{Z_{1}}$ $D_T = Z_2 7$

 Z_1

 \mathbb{Z}_2

 $\cdot Z_1 + Z_2 < 50$ Z_1 Z_2

 $\cdot Z_1 < 20, Z_2 < 20$

 $\cdot Z_1 + Z_2 > 186$ Z_1 Z_2

 \cdot Z1>93, Z₂>93

(2)

가 가

S \mathbf{Z}

C: 크랭크 휘일(crank wheel) B:보텀축 Z,: 체인지 휘일(change wheel) N : 권취 로울러

> C':보텀 휘일(bottom wheel) Z, Z, : 베벨 휘일(bevel wheel) S : 위엄 (single worm)

4>

$$l = \frac{1}{2} \times \frac{Z \times 1 \times Z_3 \times Z_5}{Z_1 \times Z_2 \times Z_4 \times Z_6} \times d\pi \times \frac{1}{(1+e)} \cdot \cdot \cdot \cdot \cdot \cdot (8)$$

$$D_{T} = \frac{1}{l} = \frac{2 \times Z_{1} \times Z_{2} \times Z_{4} \times Z_{6}}{Z \times 1 \times Z_{3} \times Z_{5} \times d\pi} \times (1 + e) \quad \cdot \quad \cdot \quad \cdot \quad \cdot \quad (9)$$

, d:

e :

(9)

: 1.5%

: 15in

$$D_T = \frac{2 \times 15 \times 30 \times 62 \times 62}{30 \times 12 \times 26 \times 15} (1 + 0.015) = 25 \quad /in$$

)

,

•

가 ,

.

가 ,

.

, r l

 $l = 2 \quad r \times \frac{\theta}{360}$

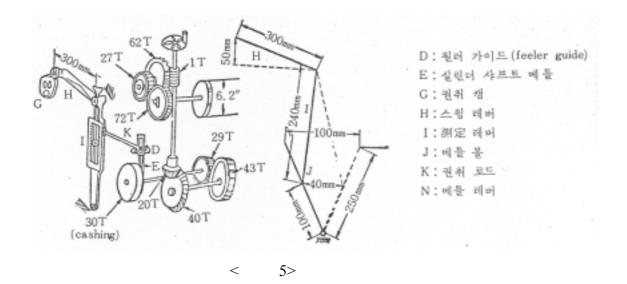
r' 가 l

,

 $l = 2 \quad r' \times \frac{\theta'}{360}$ $, r = r' \quad r'$

,

5 .



G 50mm, Н 300mm, 40 /in J 240mm . 50 : X = 300 : 240 X = 40mm 가 250mm N J 100mm D 40: X = 100: 250 X = 100mm 가 96

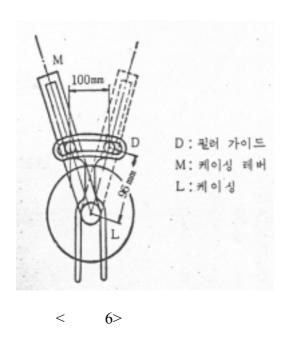
 $360: X = 96 \times 2 \times 3.14:100$ X=60 °

가 30T 1 가 ,

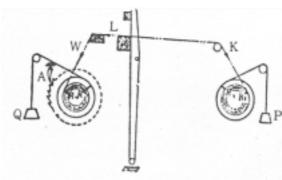
 $30T \times \frac{60}{360} = 5T$

60° 5T가

,



3)



L : 끌로드 켚이 눌리는 힘

W: 직포권취 력

K : 경사장력

R,: 경사 법의 사충반경(絲層半徑)

R: 포충(布層) 반경

R,: 경사 빔 럿플(ruffle)의 반경

R.: 클로드 범의 릿플 반경

A : 휼당 캐취

< 7>

$$V+L > K$$

L = K-W

$$R_1K = R_3P K = \frac{R_3}{R_1}P$$

,
$$RW=R_{2}Q W=\frac{R_{2}}{R}Q$$
 ,
$$L=K-W=\frac{R_{3}}{R_{1}}P-\frac{R_{2}}{R}Q$$

가)

가

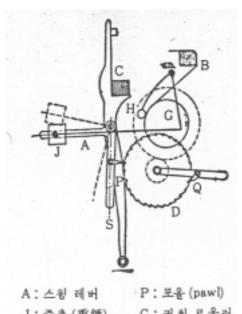
•

8

가

, H가 J가

가 .



A: 스윙 에버 F. 포함(pawi) J: 중추(重鍾) G: 권취 로울러 D: 대칭 취일 H: 필러

< 8>

)

가 ,

L .

9 .

