« արդան արտութ արդին

XXIV, № 2, 1981 Серия технических наук

МАЦІИ НОСТРОЕННЕ

з. А МАПВЕЛЯН

ВЛИЯНИЕ РЕОЛОГИЧЕСКИХ КОНСТАНТ ФРИКЦИОННЫХ материалов на скачки при трении и их определение

Представления о природе фрикционного контакта, исходиншие из предположения о наличии либо чисто упругой, либо яластической деформации в зомах соприкосновения, оказались недостаточными для объяснения причин возникновения механических антоколебаний.

Установлено 11. что фрикционный контакт имеет упруго-вязкую природу, а и точках касания протекают явления, до некоторой степени аналогичные ползучести. Апализ особенностей изаимодействия соприкасающихся новерхностей, т. е. особенностей образования, изменения и разрушения отдельных точек контакта, изучение ялияния обработки и геометрического состояния поверхностей дрения позволяли в значительной степени выявить влияние отдельных факторов на фрикционные характеристики пар трения.

В случае сухого трения при малых скоростях и отсутствии влияния температуры на фрикционные характеристики возбуждение механических евтоколобаний и их величина обусловлены главным образом зависимостью силы трения покоя от продолжительности неподвижного контакта [2, 3]

Паскольку постоянство удельной силы врения (при сухом трении) обесвечивает изменение силы трения при сближении ксключительно за счет роста фактической площади контакта, исследование статических фрикционных характеристик и, в частности, зависимости силы трения покоя от продолжительности ненодвижного контакта может быть произведено на основе апализа формирования фактической площади коитакта.

Рост силы трения вызван узеличением фактической площади контакта группихся тел во времени, поскольку сила грения представляет собой произведение удельной силы трения т на величину фактической илищали контакта Аг, т. е.:

$$T = \tau A_{\ell}. \tag{1}$$

Величина фактической площали контакта зависит от реологических характеристик твердых тел, шероховатости, нагрузки и др слелуншим образом [1, 2]:

$$A_t = A_{\alpha}^{\frac{m}{\gamma+m}} b^{\frac{m}{\gamma+m}} \left(\frac{\gamma+m}{B}\right)^{\frac{\gamma}{\gamma+m}} \left(1 - e^{-\delta t^p}\right)^{\gamma} N^{\frac{\gamma}{\gamma+m}}, \tag{2}$$

где ² и р — коэффициенты, характеризующие реологическую природу контакта по Б. М. Равинскому и В. Г. Лютцау [4, 5]; А₂ — контурная плошадь касания; т — коэффициент, характеризующий деформационные свойства материала; b и v — параметры опорной кривой; В — коэффициент, близкий к гвердости по Майеру; t — время неподвижного контакта; V — напрузка.

Выражение (2) характеризует не только алияние отдельных факторов на фактическую илошадь касания, но и позволяет аналитически определить зависимость силы трения покоя от времени неподвижного контакта. Действительно, если удельную силу грения выразить в виде двучлена

$$t = a_1 + \beta_1 q, \tag{3}$$

где и θ_i — константы, характеризующие взаимодействие физических поверхностей твердых тел. — удельное давление на контакте, то учитывая (1) и (2), получим:

$$T = a \cdot A_1^{\frac{m}{\gamma+m}} b^{\frac{m}{\gamma+m}} \left(\frac{\gamma+m}{B}\right)^{\frac{\gamma}{\gamma+m}} \left(1 - e^{-\delta t^{p}}\right) N^{\frac{\gamma}{\gamma+m}} + \beta_1 \left(1 - e^{-\delta t^{p}}\right)^{\gamma+m} \cdot N$$
(4)

Для случая сухого трення формула (4) может быть упрощена, т. к. в биноминальной зависимости (3) второй член для мягких материалов составляет малую величину (значение В для иих порядка 0.01—0.02). Исходя из этого:

$$T = \alpha \cdot A_n^{\frac{m}{\nu + m}} b^{\frac{m}{\nu + m}} \left(\frac{\nu + m}{B}\right)^{\frac{\nu}{\nu + m}} \left(1 - e^{-\delta t^{p}}\right)^{\nu} N^{\frac{\nu}{\nu + m}}.$$
 (5)

Как показано в [3], на «скачки» больше влияет вид кривых зависимостей силы трения покоя от времени неподвижного контакта, чем их абсолютные значения. Исходя на этого, функцию рассмотрим в зависимости от переменной I, принимая остальные параметры постоявлыми:

$$T = T^{\bullet} \left(1 - e^{-ht'} \right). \tag{6}$$

Функция (5) имеет асимптоту T^* , уравнение которой имеет вид:

$$T = \alpha \cdot A_{\alpha_i}^{\frac{m}{\nu + m}} b^{\frac{m}{\nu + m}} \left(\frac{\nu + m}{B} \right)^{\frac{\nu}{\nu + m}} N^{\frac{\nu}{\nu + m}}. \tag{7}$$

Одну и ту же асимптоту может иметь бесчисленное множество кривых (рис. 1), если в их уравнении (6) изменить параметры 6 и р. Легко убедиться в том, что при больших значениях 6 и р функция (6) быстро возрастает (кривая 1), т. е. реологические свойства фрикционного материала сильно влияют на рост трения покоя от продолжительности неподвижного контакта. И наоборот: при малых значениях функция возрастает медлению и имеет пологий вид (кривая 3), следовательно, влияние реологических свойств меньше.

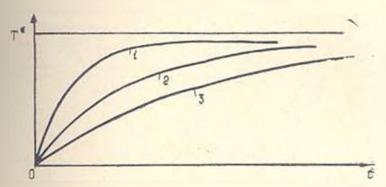


Рис 1 Зависимость силы трения покоя от прододжительности исподвиж ного контакти.

Для использования формулы (6) нами предлагается достаточно пристои экспериментальный метод определения реологических констант д и р.

Поскольку выявлено [1, 2], что форма внедряемого индентора практически не влияет на величину констант в и р, то и наиболсе рациональной формой индентора при вычислениях реологических констант является сферическая (рис. 2), т. к. она упрощает использование распространенных приборов (пресс Бринеля) для определения реологических свойств материалов.

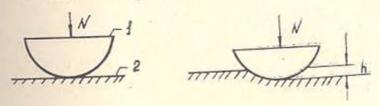


Рис. 2. Схема погружения пидентора: 1-нидентор; 2-материал.

В результате регистрации процесса погружения индентора в материал получаем кривую зависимости глубины внедрения h от времени неподвижного контакта l (рис. 3).

Весьма отчетливо можно установить ту асимптоту, которая ограинчивает глубину внедрения — это величина принимается за глубину при бесконечно большом значении времени контакта — h_{∞} . Затем на кривой выбирают две точки (например, a и b) с координатами соответственно: h_2 , t_{∞} . Кривая погружения описывается формулой:

$$h = h \cdot \left(1 - e^{-\delta t^{P}}\right). \tag{8}$$

Имея

$$\begin{vmatrix} h_1 = h_{\infty} \left(1 - e^{-\lambda t_1^P} \right), \\ h_2 = h_{\infty} \left(1 - e^{-\lambda t_1^P} \right), \end{aligned} \tag{9}$$

и решин эту систему, можно определить обе реологические константы. Для этого необходимо сделать не менее 20 измерений для каждого материала, при 2—3 различных нагрузках, и для каждого определить снои 4 и р, а затем сравнить их.

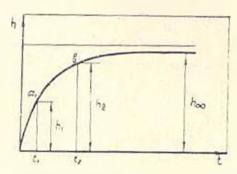


Рис.-3. Зависимость глубины впедрения от времени пеподвижного контакта.

Гаким образом, выбор пар трения, обеспечивающих плавность перемещения, обусловлен не только их фрикционными характеристиками, но и реологическими свойствами, что должно быть учтено при выборе гото или иного материала. А реологические константы можно ппределить по предложенной методике.

ЕрІПІ пм. К. Маркса

Поступцаа 14 XII, 1979

2. Ա. ՄԱՆ-ՄիլցևՆ

ՇՓԱԿԱՆ ՆԵՐԻՐԻ ԱՄԱԿՔՈԼՈՆԻ ՎԳՐԻՐԻՆ ԵՐԻՐԵՐԻ ԱԶԳԵՑՈՒԹՅՈՒՆ ՑԱՏԿԱՏԵՎ ՇԱՊԵՐԱՆ ՎՐԱ ԵՎ ԵՐԱՆՑ ՈՐՈՇՈՒՄԸ

Ցույց է արված, որ կայուն տեղաշարժ ապա:ովող դիման դույգի ընտրությունը պայմանավորված է ոչ միայն դիական Հատկություններով, այլն հյութի ռեոլոդիական Յաստաստուն գործակիցներով։ նլնելով դադարի չփման ուժի և իրական հոյման մակերեսի կապից, առաջարկված է ռեոլոդիական գործակիցների որոշման փորձնական ևդանակ, որոնթ կարևոր են չփման ժամանակ ցատկաձև շարժումը վերացնող ելութերի բնարության համար։

ЛИТЕРАТУРА

- 1 Крам выский II. В. Тренне и нанос. М., «Мишиностроение», 1968.
- . Кастерин Ю. И. Механические затоколебания при сухом трении. М., Изд. АП СССР, 1960
- 3 Маниелян З. А. Оценка устонивоста медленных перемещений в направляющих станков с ЧПУ с применением ЭВМ. «Известия АН АрмССР (серия Т. Н.)», г. XXX, № 6, 1977.
- 4 Лютцау В. Г. Исследование релаксации попряжений в металках при комнатной температуре методами измерения поперечной леформации и рениченовиализа. Автореферат канд. диссерт., М., 1957
- 5 Рависский Б. М. К вопросу и механизме релаксации изпряжения в металлах.
 «Известия АН СССР, ОТН», № 2, 1957.