

Ե. Է. ԲՈՒՌՈՒՆԻԱՆԻՉՅԱՆ

ԲԱՐՁՐ ԽԱՆԳԱՐՈՒՄ Ա ՊԱՆՏՊԱՆՆԵՐԻ ՔՅԱՄԲՈՒՓՅԱՄԲ ՈՒՆԻՈՐՆԵՐՆԵՐԻ ՍԱՐՔԵՐ

Ա մ փ ո փ ո մ

Ցույց են տրված բարձր հեռերողինային ընդունմանը բնորոշ խանգարումների պատի ննչման հնարավորությունները: Առաջարկվում է ուղիորնդունի սարքի սխեմա, որը տարրերվում է բարձրացված խանգարումապաշտպանվածությամբ: Առաջարկվող սխեմատեխնիկական լուծումները կարող են օգտագործվել Լրկրաշարժերի կանխատեսման համար նախատեսվող համակարգերի կապուղիների ընդունիչների մշակման համար:

ЛИТЕРАТУРА

1. Электромашинная совместимость радиоэлектронных средств и систем / Под ред. И. М. Царькова. — М.: Радио и связь, 1985. — 272 с.
2. Бурнусуэли Э. С. Преобразование частоты и детектирование радиосигналов.—Ереван: изд-во ЕрПИИ, 1983—54 с.
3. Радиоприемные устройства / Под ред. Г. Г. Бурдима.— М.: Радио и связь, 1984.— 272 с.
4. Дониэль Р. Ж. Уайт? Электромашинная совместимость радиоэлектронных средств и непреднамеренные помехи.—М.: Советское радио, 1977.—352 с.

Изв. АН АрмССР (сер. ТН) т. XL, № 6, 1987

НАУЧНЫЕ ЗАМЕТКИ

М. В. КАСЬЯН, О. В. ЛАБАТЯН, Г. С. КАНДЯН

ОПРЕДЕЛЕНИЕ ТОЧНОСТИ ОБРАБОТКИ НА ЭКВИДИСТАНТНО-КОПИРОВАЛЬНЫХ СТАНКАХ В ЗАВИСИМОСТИ ОТ УСЛОВИЯ ОБРАБОТКИ

Производительность на эквидистантно-копировальных станках в значительной степени зависит от точности обработки. Для определения некоей зависимости использовался аппарат математического планирования эксперимента.

Наиболее общим видом математической модели, получаемой при факторном эксперименте, является полином степени m от k факторов, который при $m = 2$ имеет вид:

$$\bar{y} = b_0 + \sum_{i=1}^k b_i x_i + \sum_{i=1}^k b_{ii} x_i^2 + \sum_{i=1}^k b_{ij} x_i x_j$$

Для построения вышеуказанной квадратичной модели нужен план, в котором каждая переменная x_i должна варьироваться хотя бы на трех уровнях (таблица).

Таблица

Обозначения	M_1	n	r_1	l_1	D
	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5
Основной уровень	0,3	175	0,5	0	50
Средний уровень	2,4	937	2,75	30	100
Верхний уровень	4,5	1440	5	60	150

Такой план может быть получен при добавлении некоторых новых точек к плану, по которому проводились опыты для оценки коэффициентов линейной модели. Наиболее приемлемым является D -оптимальный план на кубе при $k = 5$ типа III_0 , обладающий симметричным расположением точек в факториальном пространстве и дающий независимые оценки для всех коэффициентов модели.

Варьируемые факторы выбраны из анализа предшествующих экспериментов, а за выходной параметр была принята величина точности обработки y инструментов с эрозивной поверхностью. По результатам эксперимента был проведен регрессионный анализ и вычислялось критическое значение $\hat{\sigma} = tS\{\hat{\sigma}\}$ при $t = 2,056$, где

$$S\{\hat{\sigma}_0\} = T_7 S, \quad S\{\hat{\sigma}_1\} = T_8 T_9, \quad S\{\hat{\sigma}_{11}\} = T_{10} S, \quad S\{\hat{\sigma}_{12}\} = T_{11} S.$$

Среднеквадратическое отклонение результатов эксперимента определяется

$$S_y^2 = \frac{1}{m-1} \sum_{i=1}^m (y_{i27} - \bar{y}_{i27})^2,$$

где m — число опытов в точке 27, а $\bar{y}_{i27} = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m y_{ij27}$.

Расчет коэффициентов b_0, b_1, b_{11}, b_{12} производили по формулам:

$$b_0 = T_1(Oy) - T_1 \sum_{i=1}^k (iy), \quad b_1 = T_2(iy);$$

$$b_{11} = T_3(iiy) + T_4 \sum_{i=1}^k (iijy) - T_3(Oy), \quad b_{12} = T_5(iiy),$$

где

$$(Oy) = \sum_{a=1}^{27} y_a; \quad (iy) = \sum_{a=1}^{27} x_{1a} y_a;$$

$$(iiy) = \sum_{a=1}^{27} x_{1a}^2 y_a; \quad (iijy) = \sum_{a=1}^{27} x_{1a} x_{2a} y_a.$$

а значения коэффициентов T_1, \dots, T_{10} определили из [1].

После вычислений b и b_{01} исключаем статистически незначимые коэффициенты, если $b \leq b_{кр}$.

а) исключение $b_i \leq (b_i)_{кр}$ и $b_{ij} \leq (b_{ij})_{кр}$ производится без пересчета остальных коэффициентов;

б) при исключении $b_{ij} \leq (b_{ij})_{кр}$ оставшиеся оценки b_{ii} , b_0 и их ошибки $S(b_{ii})$ и $S(b_0)$ нужно вновь рассчитать по вышеприведенным формулам с изменением коэффициентов T_{11} , T_{22} , T_{33} , T_{44} и T_{55} в зависимости от количества оставшихся квадратических эффектов [1].

Определяем дисперсию адекватности $S_{ад}^2 = \frac{S}{N-d}$, где $N = 27$ — число проведенных опытов; d — число членов в окончательной модели;

$$S = m \left(\bar{y}_{27} - \hat{y}_{27} \right)^2 + \sum_{u=1}^{26} \left(y_u - \hat{y}_u \right)^2$$

y_u — расчетное значение выхода модели в точке u ; y_u — значение выхода в точке u , полученное при экспериментах. Далее используется

F — критерий Фишера: $F = \frac{S_{ад}^2}{S_{ост}^2}$ и если $F \leq F_{кр}$, то модель адекватна.

Для кодирования факторов использовалась формула

Для кодирования факторов использовалась формула

$$\bar{x}_i = \frac{x_i - 0,5(x_{i\max} + x_{i\min})}{0,5(x_{i\max} - x_{i\min})}$$

где x_i , $x_{i\max}$ и $x_{i\min}$ — текущее значение, верхний и нижний уровни фактора.

Таким образом была получена модель в кодированном виде:

$$\begin{aligned} \hat{y} = & 0,008 - 0,0319 x_1 - 0,0079 x_2 + 0,0329 x_3 + 0,0045 x_4 + \\ & + 0,0168 x_1^2 + 0,0143 x_2^2 - 0,008 x_1 x_2 - 0,0327 x_1 x_3 - 0,0046 x_1 x_4 + \\ & + 0,004 x_2 x_3 - 0,0078 x_2 x_4 - 0,0081 x_3 x_4 + 0,0042 x_1 x_4. \end{aligned}$$

Из анализа модели видно, что наибольшее воздействие на величину точности оказывают линейное влияние тормозного момента, расстояние от оси вращения до точки приложения результирующей силы и их совместное сочетание. Квадратичное влияние на величину точности оказывают только тормозной момент и расстояние от оси вращения до точки приложения результирующей силы. Линейное влияние числа оборотов шпинделей, эксцентриситета между осями шпинделей, диаметра обработки и другие сочетания факторов оказывают примерно одинаковое воздействие на величину точности. Полученная модель позволяет проводить оптимизацию с целью поиска наилучших условий эксплуатации станка.