## ПОРВИНЕМИЕ ЖЕНОПІНЕННЕ В ОПЕСОТОВ ПОВІДЕННЕ ПО В В ПОВІДЕННЕ В ПОВІТЕННЕ В ПОВІДЕННЕ В ПОВІТЕННЕ В ПОВІДЕННЕ В ПОВІДЕННЕ В ПОВІДЕННЕ В ПОВІДЕННЕ В ПОВІДЕННЕ В ПОВІТЕННЕ В ПО

Մեխանիկա

54, No4, 2001

Механика

УДК 621.911

## ОПТИМАЛЬНЫЕ ПРЕДЕЛЫ ВАРЬИРОВАНИЯ РЕЖИМОВ РЕЗАНИЯ ПРИ СТРОГАНИИ Багдасарян Г.Б., Кохликян С.А.

Հ.Բ. Ռադդասարյան, Մ.Ա. Կոխլիկյան Կարման թեժիմների աարափոխման լավագույն սախմանները ուսնդման ժամանակ

Դիտարկված 1 հաստեցի բրջուումները ամայլիտեղափեղափաստիասյին ջնաբյուլընդի հումուկուրգում Ստավված են բարժման դիֆերենցիալ հավասարեւմը և վախանդման ֆունկցիաները Խնդրի լուծեւմեվ երերված են ռանդման լավագեւյն ռեժիմները

## H.B. Baghdasaryan, S.A. Kokhlikyan Optimum Limits of a Variation of Cutting Modes at Planning

Рассмотрены вибрации станки с помощью АФЧХ системы. Получены двоференциальные уравнения движения и передаточные функции. В результате решения надачи определены оптимальные режимы строгания.

Широкий спектр вынужденных колебаний, возникающих при работе металлорежущих, станков от привода, неуравновещенности движущихся деталей, неравномерности снимаемого слоя, автоколебательных процессов, усложияет использование возможностей станка и инструмента, отражаясь на показателях качества поверхности. Определение пределов варьирования каждого фактора (т. е режимы резания у. s, 1)-трудная задача, так как при этом определяется область допустимых значений факторов. Это означает, что экспериментатор при составлении плана исследований выбирает именно ту область, которая не допускает вибраций или нежелательных явлений какими являются поломка инструмента, образование нароста, повышение температуры резания, наконец увеличение силы резания и т. а. Часто при составлении плана исследований экспериментаторы выбирают пределы варынрования факторов произвольно, без особого изучения присидемой для опытов области. Отсутствие тщательного выбора пределов варьирования каждого фактора иногда может еделать опыт невыполнимым. Исходя из этого, предлагается при рассмотреини жидичи по резанию металлов пользоваться методом AФ<sup>4</sup>IX вибрируемой системы

В качестве исследуемого объекта выбирается гидрофицированный поперечнострогальный станок 7М36. Колсбания, возникающие при гидравлической передаче, представляются виде суммы двух движений Z=Z, S, где Z— основное движение жесткой системы, S— дополнительное движение, связанное с упругостью системы [1]. Учитывая, что гидродинамическая подъемная сила вызывает колебания с малыми амплитулами, получим линейное дифференциальное уравнение вида

$$mZ + R - R + F_{\tau p} = 0 ag{1}$$

где  $R_i = P F_i$ ,  $R_i = P_2 P_1$  — силы, соответственно лействующие на напорную и сливную полости m -приведенная масса системы "хобот — рабочая жидкость"

Допустим, что  $F_{\rm TP}=fZ$  а упругая сила  $K_2-R_1=R_1$  пропорциональна давлению рабочего органа, т. е. R=KZ. Гогда уравнение (1) принимает вид

$$m\ddot{Z} + fZ + KZ = 0 \tag{2}$$

Общим решением этого уравнения будет

$$Z = De^{\delta \omega t} \cos(\omega_o t + \beta_o) \tag{3}$$

где D, β = постоянные интегрирования

Аналогично движение жесткой системы

$$Z_{\parallel} = C_1 e^{\delta_1 t} \cos(\omega_1 t + \beta_1) \tag{4}$$

Согласно S = Z - Z, получим

$$S_{1} = Ae \cos(\omega t + \omega)$$

$$rac A = \frac{R_{2} - R_{1}}{m\omega^{2}} \cdot ig\phi = \frac{s_{m}(\phi + \delta/\omega)}{\cos\phi} \cdot \omega^{2} = \frac{c}{m}$$
(5)

 $C=C_1 \cdot C_2$ ,  $C_1-$  жесткость напорной полости гидросистем,  $C_2-$  жесткость полости гидросистем.

Вибрация при строгании, в основном, зависит от скорости резания, толщины и ширины среза, а также геометрических параметров резца

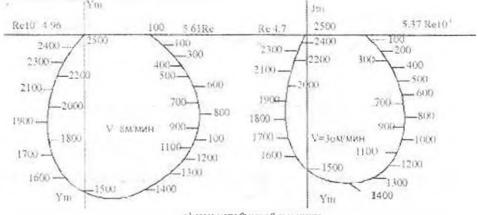
Регистрация смещений Z и Y при изменении условий резания показывает, что в направлении Z смещение намного больше, чем в направлении Y. Следовательно, при изменении скорости резания больше вибрирует резец, чем стол станка. Эта неустойчивость проявляется при изменении подачи S и глубины резания I.

Колебания при изменении режимов резания характеризуются образованием циклических стружек, вследствие чего возникает вибрация системы. Кроме того, вибрация нами исследована также с помощью АФЧХ системы при допущении, что смещение вершины резца определяется эллипсом жесткости упругой системы. Последний аналогичен эллипсу инерции сечения резца при его косом изгибе.

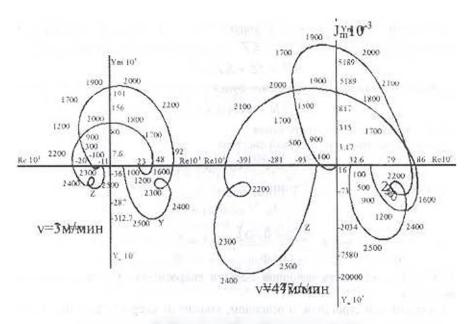
Составляя расчетную схему и решая полученные при этом линеаризированные дифференциальные уравнения данной системы, получим значения передаточных функций в следующем окончательном виде [2]:

$$W_{*} = \operatorname{Re} Z - i \operatorname{Im} Z, \quad W_{*} = \operatorname{Re} Y - i \operatorname{Im} Y$$
 (6)

Значения Re<sub>1</sub>, Im<sub>y</sub>, Re<sub>2</sub>, Im<sub>2</sub> определяются отдельными уравнениями, вычисление которых произведено на ЭВМ По результатам расчетов составлен график АФЧХ системы для наиболее неустойчивого случая [1]. Ниже приводится АФЧХ системы станка 7М56 при резании.



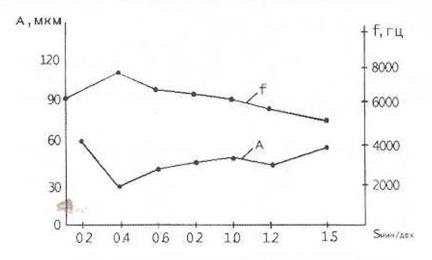
а) три устойнивой реакции



б) при неустойчивой реакции

Фит 1. АФЧХ системы станка 7М36 при резании.

В работе [2] автор установил, что основной причиной возникновения вибрации является неоднозначность толщины и ширины среза. Изучение вибрации показало, что с увеличением подачи станка амилитуда колебания интенсивно увеличивается. Однако станок почти не вибрирует при значении s=0,2...1 мм/дв.х. Начиная с s=1 мм/дв.х., интенсивность вибрации увеличивается (фиг 2). Наши опыты также показали, что с увеличением глубины резания амплитуда и частота вибрации увеличиваются, а при малых значениях t, наоборот, уменьшаются (фиг 3).



Фит 2. Влияние подачи на А и Епри резании на станке 7М36.

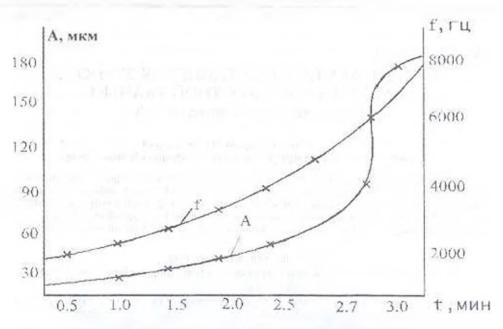
Как показывают графики, для работы на строгальном станке необходимо принять следующие пределы или режимиое поле для v, s, t

для скорости резания - от 8 до 36 м/мин;

для подачи - от 0.2 до 10м/мин.

для глубины резания - от 0.5 до 2.5 м/мин

Эти пределы режимов резания наиболее оптимальные, так как при этом не возникают вибрации системы и не происходит наростообразование



Фіп. 3. Влияние глубины резалия на А и при резалии на станке 7 М 36.

## Липература

- Багдасарян Г Б Изучения виброустойчивости строгального станка типа 7М36 // Изв АН Арм ССР, сер техн. п. 1970 Т XXIII. №2 С. 7–13.
- 2. Кудинов В.А. Динамика станков. М.: Машгиз, 1967. 358 с.

Сельскохочяйственная Академия РА Поступила в редакцию 23,07,2001