

ЩЕРБАНЬ В.Ю., КУЛАК В.О.

АЛГОРИТМІЧНІ ТА ПРОГРАМНІ КОМПОНЕНТИ САПР ПРИСТРОЮ НА ОСНОВІ КУЛІСНОГО МЕХАНІЗМА ТА ЙОГО ЗАСТОСУВАННЯ В МАШИНАХ ЛЕГКОЇ ПРОМИСЛОВОСТІ

SCHERBAN V.Ju., KULAK V.A.

ALGORITHMIC AND PROGRAMMATIC COMPONENTS OF SAPR OF DEVICE ON THE BASIS OF SIDE SCENE MECHANISM AND HIS APPLICATION IN THE MACHINES OF LIGHT INDUSTRY

Annotation. The purpose of work is kinematics and power research of flat mechanism for determination of moving, speeds, accelerations of points on workings links and forces which arise up between the links of mechanism at implementation of worker cycle, as functions of corner of rotation of anchorman link.

At a power calculation external forces and moments of forces can be set in an analytical kind, for it the proper translator was developed. Got information utilized for optimization of structural parameters of flat mechanism, that allowed to reduce the dynamic loadings in workings links and promote reliability of work of mechanism.

Keywords: mechanism, working link, speed, acceleration, cordimates of points.

Вступ

Метою роботи є кінематичне та силове дослідження плоского механізму для визначення переміщень, швидкостей, прискорень точок на робочих ланках та сил, які виникають між ланками механізму при виконанні робочого циклу, як функцій кута обертання ведучої ланки.

При силовому розрахунку зовнішні сили та моменти сил можна задавати в аналітичному вигляді, для чого був розроблений відповідний транслятор. Отримані данні використовувалися для оптимізації конструктивних параметрів плоского механізму, що дозволило знизити динамічні навантаження в робочих ланках та підвищити надійність роботи механізму.

Основна частина

Важливим етапом в дослідженні плоских механізмів є їх кінематичне дослідження – визначення траєкторії руху, швидкостей і прискорень окремих точок ланок. Цей етап є дуже важливим. Він дозволяє оцінити відповідність технічних параметрів механізму їх проектним значенням. Крім того, результати кінематичного дослідження використовуються надалі при виконанні кінематичного дослідження і оптимізації конструкції.

При кінематичному дослідженні плоских механізмів широкого поширення набув метод векторних контурів, коли ланки механізму представляються у вигляді векторів. Наявність замкнутих кінематичних ланцюгів в механізмах приводить до того, що механізм представляється як замкнутий векторний контур, який міняє свою конфігурацію в процесі руху механізму.

Для переходу від векторної форми до аналітичної здійснюється проектування отриманих векторних рівнянь на осі декартової координатної системи (по аналогії із статикою). Отримані системи рівнянь алгебри явним чином зв'язують між собою переміщення, кути повороту окремих

ланок, що дозволяє використовувати їх надалі при визначенні швидкостей і прискорень.

Мета роботи кінематичний та динамічний аналіз роботи кулісного механізму компенсатора натягу трикотажного полотна основов'язальної машини(рис.1).

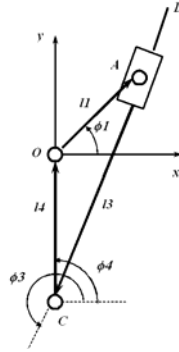


Рис.1. Кінематична схема

Рівняння замкнутого векторного контура

$$\vec{l}_{1i} + \vec{l}_{3i} + \vec{l}_{4i} = 0.$$

Проекції замкнутого векторного контура на координатні вісі x та y

$$x_{Ai} + l_{3i} \cos \varphi_{3i} + l_{4i} \cos \varphi_{4i} = 0,$$

$$y_{Ai} + l_{3i} \sin \varphi_{3i} + l_{4i} \sin \varphi_{4i} = 0.$$

Знайдемо першу похідну по часу, для чого продиференціюємо останню систему рівнянь. Отримаємо систему рівнянь для визначення кутової швидкості шатуна

$$v_{x_{Ai}} + v_{3i} \cos \varphi_{3i} - l_{3i} \omega_{3i} \sin \varphi_{3i} = 0,$$

$$v_{y_{Ai}} + v_{3i} \sin \varphi_{3i} + l_{3i} \omega_{3i} \cos \varphi_{3i} = 0.$$

Знайдемо першу похідну по часу, для чого продиференціюємо останню систему рівнянь. Отримаємо систему рівнянь для визначення кутового прискорення шатуна

$$w_{x_{Ai}} + w_{3i} \cos \varphi_{3i} - 2v_{3i} \omega_{3i} \sin \varphi_{3i} - l_{3i} \varepsilon_{3i} \sin \varphi_{3i} - l_{3i} \omega_{3i} \cos \varphi_{3i} = 0,$$

$$w_{y_{Ai}} + w_{3i} \sin \varphi_{3i} + 2v_{3i} \omega_{3i} \cos \varphi_{3i} + l_{3i} \varepsilon_{3i} \cos \varphi_{3i} - l_{3i} \omega_{3i} \sin \varphi_{3i} = 0.$$

Вирішуємо сумісно ці три системи рівнянь, та отримаємо залежності

$$\varphi_{3i} = f1(x_{Ai}, y_{Ai}, l_{3i}, l_{4i}, \varphi_{4i}), l_{3i} = f2(x_{Ai}, y_{Ai}, \varphi_{3i}, l_{4i}, \varphi_{4i}),$$

$$\omega_{3i} = f3(v_{x_{Ai}}, v_{y_{Ai}}, l_{3i}, \varphi_{3i}, l_{4i}, \varphi_{4i}),$$

$$\varepsilon_{3i} = f4(w_{x_{Ai}}, w_{y_{Ai}}, v_{x_{Ai}}, v_{y_{Ai}}, l_{3i}, \varphi_{3i}, l_{4i}, \varphi_{4i}, \omega_{3i}).$$

Висновки

1. На підставі теоретичних досліджень визначено основні кінематичні параметри плоского механізму – переміщення, швидкість та прискорення точок ланок механізму.

2. Здійснено кінетостатичне дослідження на підставі якого визначені реакції в шарнірних парах плоского механізму, як функції кута обертання кривошипу.

3. Розроблений транслятор для реалізації силового розрахунку плоского механізму для завдання зовнішнього навантаження на робочі ланки.

Література

1. Щербань В.Ю., Щербань Ю.Ю. Математические модели в САПР оборудования и технологических процессов легкой и текстильной промышленности. - К.:Бумсервіс, 2015.-588 с.

2. Щербань В.Ю., Бідюк П.І., Щербань Ю.Ю., Демківський Є.О. Системи підтримки прийняття рішень-проекування та реалізація.- К.: КНУТД, 2014.- 112 с.

3. Щербань В.Ю., Щербань Ю.Ю., Колиско О.З. САПР обладнання легкої та текстильної промисловості.- К.:Конус-Ю, 2015.- 275 с.

4. Щербань В.Ю., Резанова В.Г., Краснитський С.М. Математичні моделі в САПР. - К.:КНУТД, 2014. – 110 с.

КОЛИСКО О.З., СЕМЕНОВА І.С.

МАТЕМАТИЧНА ФОРМАЛІЗАЦІЯ ФУНКЦІЇ ПЕРЕДАЧІ ГРЕБІНЧАСТОГО НИТКОНАТЯГУВАЧА

KOLISKO O.Z., SEMENOVA I.S.

MATHEMATICAL FORMALIZATION OF FUNCTION OF TRANSMISSION OF PECTINATE TENSIONS THREADS

Abstract - Stabilizing of pull of filaments at rewinding on the basis of optimization of transmission function of pectinate tensions of filament.

Leadthrough of complex teoretiko-experimental researches of process of co-operation of the real filaments with the pectinate scraies of pull of technological equipment, taking into account multivariable dependence of this process, with the use of modern facilities and devices of registration of initial parameters, active planning of experiment, application software for computer allowed to get the value of transmission function and stabilize the pull of filament on the basis of improvement of construction of pectinate tensions of filament.

First got equalization for determination of pull of filament after pectinate tensions of filament taking into account the real of the physicommechanical properties and law of change of entrance pull.

Keywords: filament, pull, sending a surface, corner of scope, friction, tensions of filament.

Вступ. Стабілізація натягу ниток при переробці на технологічному устаткуванні грає велику роль при підвищенні його продуктивності і поліпшенні якості продукції, що випускається.

Постановка завдання. Визначити передавальну функцію гребінчастого нитконатягувача на основі дослідження процесу взаємодії нитки з рухомою направляючою поверхнею постійної кривизни.

Основна частина. У роботах [1-3] приводяться основні системи диференціальних рівнянь для визначення натягу ведучої гілки нитки з урахуванням її реальних фізико-механічних властивостей.