

## ОГРАНИЧЕНИЕ ПЕРЕДАТОЧНОГО ЧИСЛА РЕДУКТОРА ПРОЧНОСТЬЮ ДЕТАЛЕЙ МЕХАНИЗМА

**Введение.** В теории электропривода рассматривается задача расчета оптимального передаточного числа редуктора по условию быстродействия при повторно - кратковременном режиме работы, что не всегда является достаточным, так как в этих расчетах не учитывается прочность деталей рабочей машины и передаточного устройства.

**Постановка задачи исследования.** Требуется искать новое дополнительное решение с учетом ограничения расчетного значения передаточного числа редуктора прочностью деталей механизма. Решение поставленной задачи следует искать из уравнения движения электропривода при пуске с некоторым максимальным по условиям прочности механизма пусковым моментом.

**Материалы исследования.** При правильном выборе передаточного числа редуктора величина его, даже будучи оптимальной по быстродействию электропривода, не должна нарушать запаса прочности деталей механизма, то есть некоторой величины  $\lambda M_{\bar{n}i}$ , где  $M_{\bar{n}i}$  - статический момент на валу механизма, а  $\lambda > 1$  - запас статической прочности.

Наибольшим напряжениям детали рабочей машины подвергаются при пуске, когда движущий момент на валу механизма  $M_i$  имеет наибольшее значение ( $M_i = J_i \frac{d\omega_i}{dt} + M_{\bar{n}i}$ ) при ускорении механизма  $\frac{d\omega_i}{dt}$  и моменте инерции механизма  $J_i$ .

Таким образом, максимальный момент, развиваемый при пуске, приведенный к валу рабочей машины, не должен превышать величину

$$\lambda M_{\bar{n}i} \geq J_i \frac{d\omega_i}{dt} + M_{\bar{n}i} \quad \text{или} \quad \lambda M_{\bar{n}i} \geq J_i \frac{d\omega}{dt} \cdot \frac{1}{i} + M_{\bar{n}i}, \quad (1)$$

где  $\omega$  - скорость двигателя;  $i$  - передаточное число редуктора.

На валу двигателя переходный процесс пуска с движущим моментом  $M$  (без учёта к.п.д. механизма, т.е. при  $\eta \cong 1$ ) описывается следующим уравнением движения:

$$M = \left( J_{\bar{a}} + \frac{J_i}{i^2} \right) \frac{d\omega}{dt} + \frac{M_{\bar{n}i}}{i}, \quad (2)$$

где  $J_{\bar{a}}$  - момент инерции деталей на валу двигателя.

Из (2) следует, что

$$\dot{\omega}(i) = \frac{M - M_{\bar{n}i}/i}{J_{\bar{a}} + J_i/i^2} = \frac{M i^2 - M_{\bar{n}i} i}{J_{\bar{a}} i^2 + J_i}. \quad (3)$$

Подставляя значение ускорения  $d\omega/dt$  по (3) в (1), получим следующее выражение:

$$\lambda M_{\bar{n}i} \geq \frac{J_i}{i} \frac{M i^2 - M_{\bar{n}i} i}{J_{\bar{a}} i^2 + J_i} + M_{\bar{n}i}. \quad (4)$$

Дальнейшее преобразование приведёт к следующему неравенству:

$$i^2 - \frac{J_i M}{(\lambda - 1) M_{\bar{n}i} J_{\bar{a}}} i + \frac{\lambda J_i}{(\lambda - 1) J_{\bar{a}}} \geq 0 \quad \text{или} \quad f(i) \geq 0. \quad (5)$$

Полагая (5) равенством, решим его относительно  $i = i_{i \delta \bar{a} \bar{a}}$  - предельное значение передаточного числа редуктора по прочности деталей механизма:

$$i_{i \delta \bar{a} \bar{a}} = \frac{j}{2m(\lambda - 1)} \left[ 1 \pm \sqrt{1 - \frac{4\lambda m^2 (\lambda - 1)}{j}} \right], \quad (6)$$

где  $j = J_i / J_{\bar{a}}$ ;  $m = \frac{M_{\bar{n}i}}{M} = \frac{M_{\bar{n}i}}{k M_i}$ .

Решение возможно при  $1 - \frac{4\lambda m^2(\lambda - 1)}{j} > 0$ . Очевидно, что для различных  $\lambda$  будут получены по две вели-

чины  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^1 \neq i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^2$ , причём как будет показано ниже «предельным» значением является меньшая величина.

Рассмотрим пример определения  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}$  для следующих исходных данных:

$P_i = 42 \text{ кВт}$ ;  $\omega_i = 104,7 \text{ н}^{-1}$ ;  $J_{\text{дв}} = 2 \text{ кг} \cdot \text{н}^2$ ;  $J_i = 50 \text{ кг} \cdot \text{н}^2$ ;  $M_{\text{н.и}} = 930 \text{ кг}$ ;  $M_{\text{н}} = 200 \text{ кг}$ ;  $M_i = 401 \text{ кг}$ ;  $k = 2$ ;  $\eta = 0,93$ .

Оптимальное передаточное число  $i_o \cong \sqrt{J_i / J_{\text{дв}}} = 5$ ,  $j = 50/2 = 25$ ,  $m = \frac{930}{2 \cdot 401} = 1,16$ .

В соответствии с (6)

для  $\lambda = 1,5$  -  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^1 = 1,816$ ;  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^2 = 41,30$ ;

для  $\lambda = 2,5$  -  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^1 = 4,028$ ;  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^2 = 10,35$ .

Построим функциональные зависимости  $\dot{\omega}(i)$  и  $f(i)$  согласно (3) и (5) для различных  $\lambda$ .

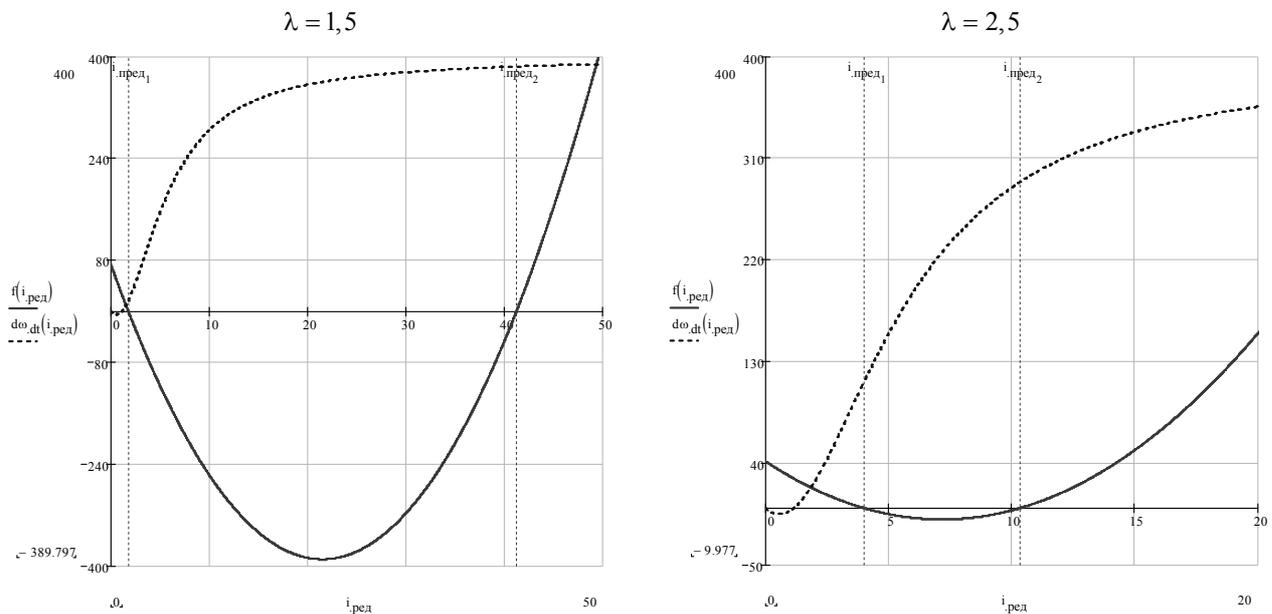


Рис. 1. Функциональные зависимости  $\dot{\omega}(i)$  и  $f(i)$

Как видно из представленных диаграмм, в диапазонах  $0 < i < i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^1$  и  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^2 < i < \infty$  функция  $f(i) > 0$ , что допустимо согласно (5). Однако в диапазоне  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^1 < i < i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^2$  функция  $f(i) < 0$ , следовательно, здесь нарушается неравенство (5) и уже, несмотря на то, что при  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^2 < i < \infty$  функция  $f(i) > 0$ , передаточное число редуктора не может быть большим  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^1$ . Более того, величины  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^1$  и  $\dot{\omega}(i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^1)$  с ростом запаса прочности  $\lambda$  деталей механизма также увеличиваются, а вот величины  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^2$  и  $\dot{\omega}(i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^2)$  снижаются, что абсолютно нелогично, поскольку с физической точки зрения увеличение запаса прочности деталей механизма на этапе его изготовления так или иначе при эксплуатации позволит «выдерживать» большие ускорения. Следовательно, «предельным» значением передаточного числа редуктора из двух величин  $i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^1 \neq i_{\Gamma \delta_{\text{дв}}}^2$  является меньшая.

**Выводы.** При расчетах оптимального передаточного числа редуктора в электроприводе необходимо определять его с учетом прочности деталей механизма и из двух расчетных значений выбирать меньшую величину.

#### Литература.

1. Зеленов А.Б. Теория электропривода, ч.1.-Алчевск, ДонГТУ, 2005.- 394 с.