

КЛАССИФІКАЦІЯ УПРУГИХ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЕЙ ДВІЖЕНИЙ

Розглянуті пружні перетворювачі руху (ППР) та стрижневі канатні віброізолятори (СКВ). Вказані їх можливості. Введено поняття канатно-стрижневої конструкції (КСК), яке дозволило поділити ППР та СКВ та розробити класифікацію ППР.

Используемые в горных машинах конструкции с применением отрезков канатов в одних случаях называются упругими преобразователями движений (УПД), а в других – стержневыми канатными виброизоляторами (СКВ).

Упругие преобразователи движений находят применение в вибрационных питателях, ручном механизированном инструменте, муфтах предельного момента, стопорном устройстве, системах виброизоляции и других. Их особенностью является перемещение звеньев машин во взаимоперепендикулярных или наклонных плоскостях. Поступательное движение преобразуется в поворотное, а при использовании механизма свободного хода и во вращательное. В качестве упругих элементов применяют плоские или круглые стержни, отрезки стального каната, поэтому УПД помимо кинематических могут выполнять и силовые функции.

Стержневые канатные виброизоляторы могут быть использованы для виброзащиты в горных машинах, которые имеют случайный характер нагрузок, определяемый сопротивлением горных пород разрушению, что создает широкий спектр возмущений высокой активности. Используя отрезки канатов можно конструировать виброизоляторы различной энергоемкости.

Внешне и на первый взгляд конструктивно УПД и СКВ похожи. Их основными элементами (рис. 1) являются опоры, в которых на равном удалении от центра концами закреплены упругие элементы (отрезки стальных канатов). Для выявления различия этих конструкций с целью наиболее эффективного использования их особенностей в конкретных механических системах горных машин введем понятие канатно-стержневой конструкции (КСК).

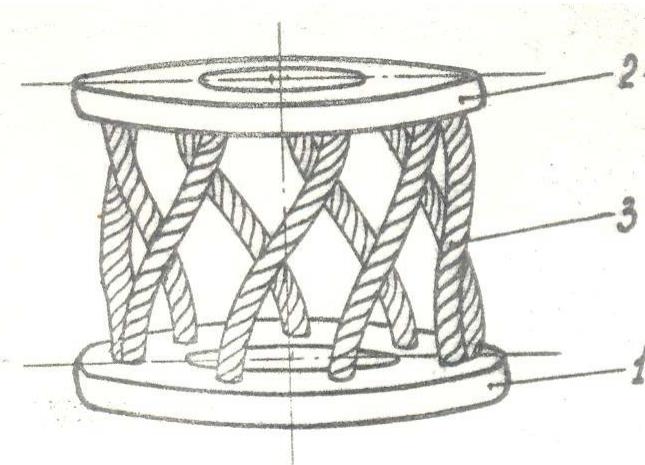


Рисунок 1 – Упругий преобразователь движений (1 – нижняя опора, 2 – верхняя опора, 3 – упругие элементы)

В зависимости от назначения и выполняемых функций разделим КСК на две группы: УПД и СКВ (рис. 2).

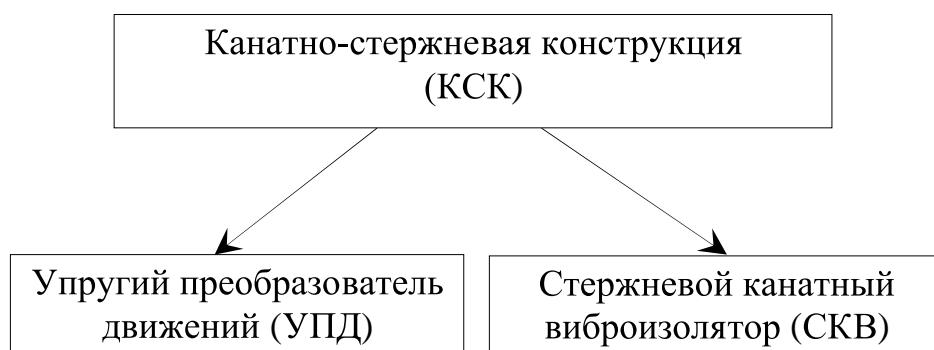


Рисунок 2 – Канатно-стержневая конструкция

Рассмотрим особенности работы, состояния и функционирования упругих преобразователей движений. УПД разделяем по виду преобразования движения и по выполняемым функциям (рис. 3). Выделим УПД преобразующие поступательное движение в поворотное, поворотное движение в поступательное и комбинированное преобразование движений. Последнее возможно использовать в том случае, когда исполнительный элемент горной машины движется поступательно-поворотно (фильтр) или поворотно-поступательно (стопор путевой).

По выполняемым функциям выделим УПД выполняющие кинематические функции, силовые и колебательные технологические.

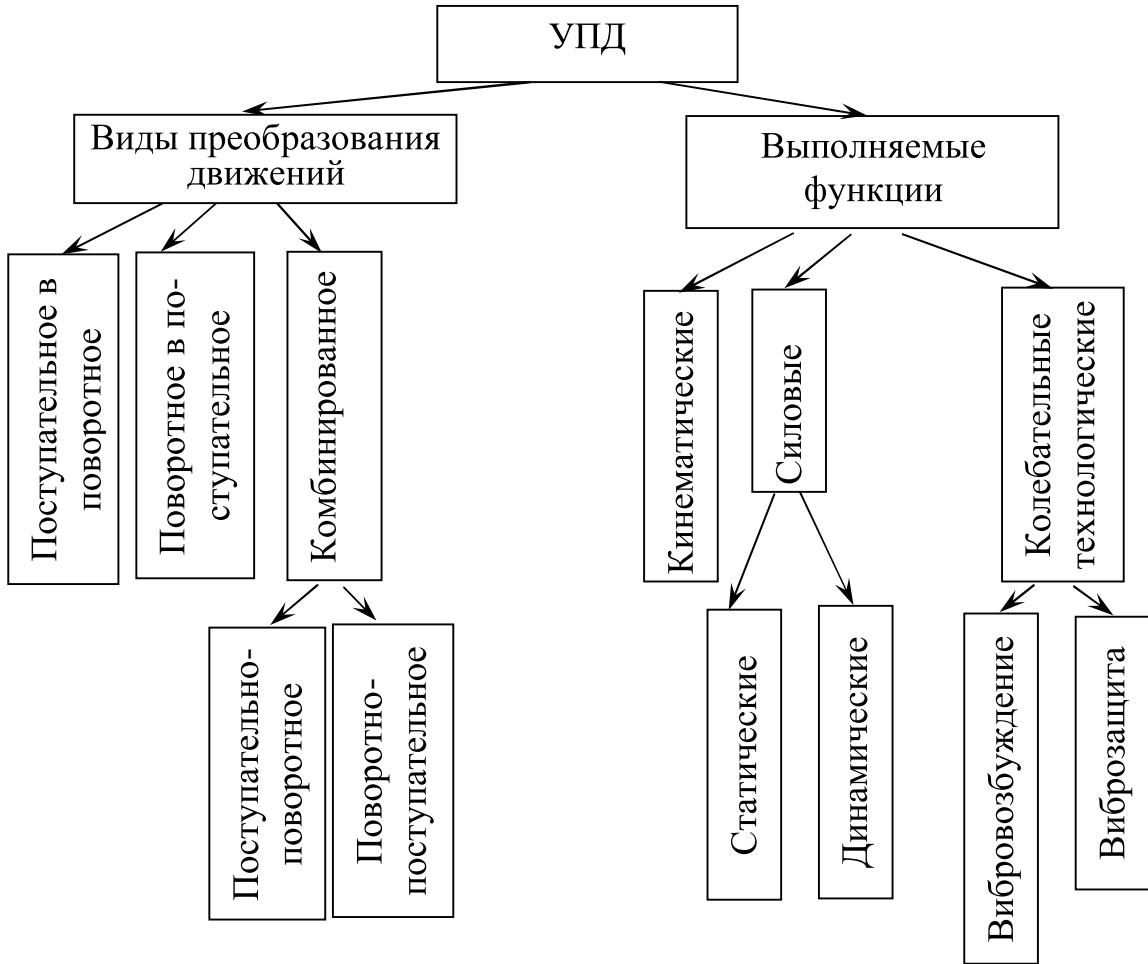


Рисунок 3 – Классификация упругих преобразователей движений

В узлах горных машин, где необходимо изменение вида движения независимо от передаваемых сил или моментов, УПД выполняет кинематические функции. Например, поворот элементов манипулятора для изменения положения бурильной головки в пространстве.

Силовые функции УПД можно разделить на две подгруппы. Первая подгруппа – статические функции, то есть удержание узла горной машины в необходимом положении. Например, удержание шарошки устройства для очистки шахтных вагонеток с глухим кузовом (двигатель с поступательным движением выходного звена) [1]. Вторая подгруппа – динамические функции, то есть обеспечение перемещения за счет сил упругости стальных канатов. Например, в конструкции устройства для завинчивания гаек хомутов арочной крепи [2, 3].

Колебательные технологические функции преобразователя движений также можно разделить на две подгруппы. К первой подгруппе следует отнести УПД, выполняющие роль возбудителей колебаний. Например, в грохоте [4], сортировочных устройствах. Вторая подгруппа –

это УПД, используемые в виброзащитных системах. Например, в конструкции двухкаскадного виброизолятора с промежуточной массой сложной конструкции [5]. Здесь УПД обеспечивает работу упругих элементов одного из каскадов в качестве торсионов.

Таким образом, разделение УПД и СКВ производим введением понятия канатно-стержневой конструкции.

Классификация упругих преобразователей движений позволит на стадии разработки узла горной машины более эффективно использовать их особенности в конкретных механических системах.

Рассмотрены упругие преобразователи движений (УПД) и стержневые канатные виброизоляторы (СКВ). Введено понятие канатно-стержневой конструкции (КСК), которое позволило разделить УПД и СКВ и разработать классификацию УПД.

The resilient transformers of motions and insulators of vibrations of ropes of bars are considered. The concept of rope-bar construction, which allowed to divide resilient transformers of motions and insulators of vibrations of ropes of bars and to develop classification of resilient transformer of motions, is entered.

Библиографический список.

1. А.с. 1027436 СССР, МКИ³ F15B15/06 Гидродвигатель с возвратно-поступательным и поворотным движением выходного звена / И.Г. Резников, М.С. Нечепуренко, А.Ю. Рутковский (СССР); №3398598/25-06, заявлено 19.02.82; опубликовано 07.07.83. Бюл.№25.
2. А.с. 1215979 СССР, МКИ³ B25B21/00 Гидравлический гайковерт / И.Г. Резников, А.Ю. Рутковский, М.С. Нечепуренко, Ю.В. Пузиков (СССР); №3780925/25-28, заявлено 12.06.84; опубликовано 07.03.86. Бюл.№9.
3. Резников И.Г., Нечепуренко М.С. О возможности применения упругих преобразователей движений для привода ручных машин // Тезисы докладов всесоюзного научно-технического совещания «Основные направления повышения технического уровня и качества ручных машин (механизированного инструмента)», г. Даугавпилс, 1982. С.58-60.
4. А.с. 1103910 СССР, МКИ³ B07 B1/40. Грохот / М.С. Нечепуренко, И.Г. Резников, В.А. Гордиенко, А.А. Дегтярев (СССР); №3596859/29-03, заявлено 11.03.83; опубликовано 23.07.84. Бюл.№27.
5. А.с. 937820 СССР, МКИ³ F16F15/02 Амортизатор / И.Г. Резников, М.С. Нечепуренко, И.Л. Левадный (СССР); №3220907/25-28, заявлено 22.12.80; опубликовано 23.06.82. Бюл.№23.