

**Петро Кривий, доцент; Назар Кашуба**

*Тернопільський національний технічний університет імені Івана Пулюя,  
46000, м. Тернопіль, вул. Руська, 56*

**ПРИСТРІЙ ДЛЯ ОБРОБКИ ПЛОСКИХ  
ПОВЕРХОНЬ ВІБРАЦІЙНИМ ОБКОЧУВАННЯМ**

Petro Kryvyy; Nazar Kashuba

**DEVICES FOR SURFACE WORKING  
BY PLANE MEANS OF VIBRATION ROLLING**

*The analysis of manufacturing and technology accessories for regular micro-relief forming at flat surfaces by vibration rolling is given. The new design of apparatus providing an equal vibration rolling forces at all vibration rolling devices is proposed.*

Проаналізовано відомі технології і конструкції багатовіброобкатників пристройів з пружними навантажувачами для формування регулярних мікрорельєфів на плоских поверхнях [1-3]. Відмічено, що за допомогою даних конструкцій пристройів забезпечується 10 видів регулярних мікрорельєфів [4].

Встановлено, що конструкції даних пристройів мають ряд недоліків, суть яких полягає у неможливості формування регулярного мікрорельєфу через незабезпечення одинакових зусиль віброобковування на кожному із віброобкатників через нестабільність жорсткісних характеристик циліндричних пружин.

Тому розробка конструкції пристроя для формування регулярних мікрорельєфів на плоских поверхнях, який усуває вказані недоліки є актуальну задачею.

Суть конструкції запропонованого пристроя полягає в використанні важільного механізму, що дозволяє забезпечити однакове зусилля віброобковування  $F_e$  на кожному із віброобкатників.

Особливістю пристроя є таке конструктивне рішення, яке характеризується певною технічною новизною. По-перше, зусилля віброобковування  $F_e$  на кожному із віброобкатників створюється за рахунок використання тільки однієї пружини стиску і важільного механізму, який за своїм принципом роботи виконує роль вирівнювача зусиль віброобковування і забезпечує при цьому однакові значення  $F_e$  на кожному із віброобкатників. По-друге, траекторія руху каретки, в перпендикулярному напрямку до руху віброобковуваної стрічки забезпечується не направляючими типу „ластівчин хвіст”, а за рахунок використання фігурних пружніх елементів і внутрішнього тертя, які забезпечують стабільність руху каретки без додаткового тертя ковзання. По-третє, траекторія руху віброобкатників від нижнього крайнього положення до верхнього може забезпечуватися кулачковим механізмом приводу осциляційного руху з кулачком, в якому профіль виконано за Архімедовою спіраллю.

Запропонована конструкція виконання пристроя для формування регулярних мікрорельєфів на плоских поверхнях віброобковуванням, дає можливість забезпечити однакове зусилля віброобковування  $F_e$  на всіх віброобкатниках і тим самим постійність форми рельєфу.

Дана конструкція може бути використана для віброобковування стрічок, які використовуються при виготовленні згортних втулок приводних роликових і втулкових ланцюгів, а також шкворневих втулок рульового механізму деяких автомобілів, що дасть змогу покращити шорсткість, маслоємність і зносостійкість контактуючих поверхонь.

**Література**

1. Шнейдер Ю.Г. Эксплуатационные свойства деталей с регулярным микрорельефом. – 2-е изд., перероб, и доп. – Л.: Машиностроение, Ленінград отд-ніе, 1982. – 248с.
2. Киричок П.О. Комплексна оздоблювально-заміцнювальна обробка циліндричних поверхонь / П.О. Киричок, О.І. Хмілярчук // Машини і автоматизовані комплекси.-2003 - №8.

3. А.с. 659370 СССР, МКІ В24 В39/00. Устройство для обработки виброобкатыванием плоских поверхностей / П.Д. Кривый (СССР). - №2486606/25-27; заявл. 12.05.77; опубл. 30.04.79, Бюл. №16.

4. Кривий П.Д. Математичні моделі частково регулярних мікрорельєфів на плоских поверхнях / П.Д. Кривий. Н.П. Кашуба // Матеріали міжнародного наук.-техн. конф. студентів, аспірантів і молодих вчених «Прогресивні напрямки розвитку машино-приладобудування та транспорту» (Україна, м. Севастополь 17-19 травня 2011р.). – Севастополь: Вид-во СевНТУ.– 2011. –С.71-72.



УДК 621.9

**Степан Штогрин; Ігор Луців, професор**

*Тернопільський національний технічний університет імені Івана Пулюя,  
46001, м. Тернопіль, вул. Руська, 56*

## **МЕХАНІЗМИ СТРУЖКОПОДРІБНЕННЯ З ЕЛЕКТРОМЕХАНІЧНИМ ЗВ'ЯЗКОМ ПРИ БАГАТОЛЕЗОВІЙ ТОКАРНІЙ ОБРОБЦІ**

Stepan Shtogryn, Ihor Lutsiv

**THE MECHANISMS OF THE CHEAP CUTTING WITH ELECTROMECHANICAL  
CONNECTION FOR MENY BLADES IN TURNING TREATMENT**

*The analysis of cheap cutting in multiedge machining of the rotating type form parts using mechanisms of adaptive type is given. It is proposed to change intertool mechanical link and replace by electromechanical with programming control.*

Подрібнення стружки – важливий етап металообробки в сучасному машинобудуванні, оскільки небажане явище зливної стружки має місце при обробці в'язких металів і сильно заважає ефективній роботі автоматичних ліній, а, в окремих випадках, призводить до їх поломки. Відомо ряд методів і способів стружкоподрібнення, які мають як переваги так і недоліки. Подрібнення може відбуватись як в процесі обробки безпосередньо так і окремою операцією.

На кафедрі конструкції верстатів інструментів та машин розроблено методи подрібнення стружки в процесі обробки з використанням механізмів адаптивного типу. Розроблено ряд пристройів адаптивного типу для подрібнення стружки при багатолезовій обробці, що мають механічний зв'язок між ріжучими лезами. Використання електро- та комп'ютерної техніки дає можливість контролювати і програмно регулювати процеси металообробки безпосередньо під час роботи. Отже, постає задача пошуку сучасної альтернативи механічному зв'язку. Заміна механічного зв'язку електромеханічним дасть змогу програмно керувати процесом подрібнення стружки в залежності від факторів та умов різання, зокрема сили різання.

Оскільки основною умовою стружко подрібнення, є осьові або тангенціальні коливання одного із ріжучих лез, в межах подачі, необхідно мати привід коливань. В якості приводу коливань рухомого супорта доцільно використати тяговий електромагніт, програмно зв'язаний із відносно нерухомим супортом, оскільки електромагніти при невеликих габаритних розмірах можуть забезпечувати значні зусилля і реагувати на сигнали системи керування швидше і якісніше, ніж механічні системи. На нерухомому інструменті буде встановлено датчик навантажень, аналізуючи дані якого система керування задаватиме частоту коливань. Зважаючи на те, що при подрібненні стружки можна використовувати як осьові так і тангенціальні коливання, в залежності від окремих факторів, доцільно використовувати установку із можливістю зміни закону коливань. З використанням електричного програмованого зв'язку це стає можливим і технічно не складним. Оскільки ріжучі леза не пов'язані механічно, ця задача вирішується поворотом рухомого супорта. На рухомому супорті розміщені два різцетримачі перпендикулярно один відносно іншого, і використовуються в залежності від положення супорта для осьових чи тангенціальних