

ОБГРУНТУВАННЯ КОНСТРУКТИВНО-СИЛОВИХ ПАРАМЕТРІВ ФРЕЗЕРНОГО ОЧИСНИКА

Метою даного розрахунку є визначення ступеню очищення головки коренеплоду від конструктивних параметрів очисника фрезерного типу.

Очевидним є те, що якість (ступінь) очищення буде залежати від сили тертя F_{tp} поверхні барабану (фрези) по головці коренеплоду. Припустимо, що поверхня обертання фрези є фрикційною (коєфіцієнт тертя поверхні барабану по головці коренеплоду приймаємо f), а лінійна швидкість машини V_M значно менша лінійної швидкості периферії барабану $V_\sigma = \omega R$; $V_\sigma > V$ (Рис. 1).

Таким чином, очевидним є твердження, що чим більша F_{tp} , тим більша ступінь очищення головки коренеплоду від залишків гички. Сила тертя F_{tp} визначається з формулі

$$F_{tp} = F_0 f \quad (1)$$

де F_0 - сила очищення коренеплоду.

Для визначення F_0 запишемо рівняння статики

$$\sum Y = 0; F_{0y} - F_{np} + F_{Ty} = 0$$

$$F_0 \cos \alpha - F_{np} + F_t \sin \beta = 0 \quad (2)$$

$$\sum X = 0; F_{Tx} - F_{0x} = 0$$

$$F_t \cos \beta - F_0 \sin \alpha = 0. \quad (3)$$

де α - кут атаки (кут між горизонтальною площинною та **дотичною до поверхні барабану у точці контакту барабан-коренеплод**);

β - між напрямком тяги фрези і горизонтальною площинною;

F_{np} - сила тиску пружини;

F_t - сила тяги барабану;

R - радіус барабану;

L - довжина тяги.

Визначаючи силу тяги F_t з формули (3) і підставляючи її в (2) одержимо

$$F_0 \cos \alpha - F_{np} + F_0 \sin \alpha \cdot \sin \beta / \cos \beta = 0$$

$$F_0 = \frac{F_{np}}{\cos \alpha + \sin \alpha \cdot \operatorname{tg} \beta} \quad (4)$$

Однак, при перекочуванні барабану по головці коренеплоду відбувається зміна кутів α і β від величини зашору h , утвореного між поверхнею барабану.

Враховуючи, що $F_{np} = C(\Delta + h)$, а $\operatorname{tg} \beta = \frac{a - h}{x}$ де

$$x = \sqrt{L^2 - (a - h)^2} \text{ отримаємо}$$

$$F_0 = c \cdot (\Delta - h) \left(\cos \alpha + \sin \alpha \frac{a - h}{\sqrt{L^2 - (a - h)^2}} \right) \quad (5)$$

де c - жорсткість пружини;

Δ - величина попереднього натягу пружини;

a - відстань від центру тяги, з'єднаної з рамою машини до горизонтальної поверхні, що проходить через вісь барабану, поверхня якого знаходиться на поверхні ґрунту, тобто $h = 0$.

При перекочуванні барабану по головці коренеплоду (збільшенню величини h) також відбувається зміна кута атаки α .

Визначимо залежність $\alpha = f(h)$ для можливості введення в формулу однієї перемінної h :

$$\cos \alpha = y/R \text{ де } y = R + h - h_{\max}$$

тоді $\cos \alpha = \frac{R + h - h_{\max}}{R}$ (6)

Визначимо залежність $\sin \alpha = X^*/R$

$$\text{де } X^* = \sqrt{R^2 - y^2} = \sqrt{R^2 - (R - h - h_{\max})^2}$$

тоді $\sin \alpha = \frac{\sqrt{R^2 - (R - h - h_{\max})^2}}{R}$ (7)

Підставивши формулі (6) і (7) в формулу (5) отримаємо

$$F_b = C(\Lambda + h) \left(\frac{R^2 - (R - h - h_{\max})^2}{R} + \frac{\sqrt{R^2 - (R - h - h_{\max})^2}}{R \sqrt{L^2 - (a - h)^2}} \right) (8)$$

Таким чином, задаючись необхідною силою F_b , величина якої забезпечить якісне очищення головок коренеплодів, шляхом підбору можна знайти необхідні конструктивні параметри очисника.

ЛІТЕРАТУРА.

- Свеклоуборочные машины: (Конструирование и расчёт) / Л.В.Подгорелый, Н.В.Татьянко, В.В.Брей и др.; под общ. ред. Л.В.Подгорелого. - К.: Техніка, 1983. - 168 с.
- А.С. СССР № 1752243 МКИ А01Д 23/02. Ботвудаляющее устройство / Гевко Р.Б., Мартыненко В.А., Данильченко М.Г. и др.

Формула (5) є:

$F_b = C(\Lambda + h) \left(\frac{R^2 - (R - h - h_{\max})^2}{R} + \frac{\sqrt{R^2 - (R - h - h_{\max})^2}}{R \sqrt{L^2 - (a - h)^2}} \right)$

Ось як виглядає ця формула в розгорнутий вигляді:

$$F_b = C(\Lambda + h) \left(\frac{R^2 - (R - h - h_{\max})^2}{R} + \frac{\sqrt{(R^2 - (R - h - h_{\max})^2)(L^2 - (a - h)^2)}}{R L} \right)$$

Ось як виглядає ця формула в розгорнутий вигляді:

$$F_b = C(\Lambda + h) \left(\frac{R^2 - (R - h - h_{\max})^2}{R} + \frac{\sqrt{(R^2 - (R - h - h_{\max})^2)(L^2 - (a - h)^2)}}{R L} \right)$$

Ось як виглядає ця формула в розгорнутий вигляді:

$$F_b = C(\Lambda + h) \left(\frac{R^2 - (R - h - h_{\max})^2}{R} + \frac{\sqrt{(R^2 - (R - h - h_{\max})^2)(L^2 - (a - h)^2)}}{R L} \right)$$

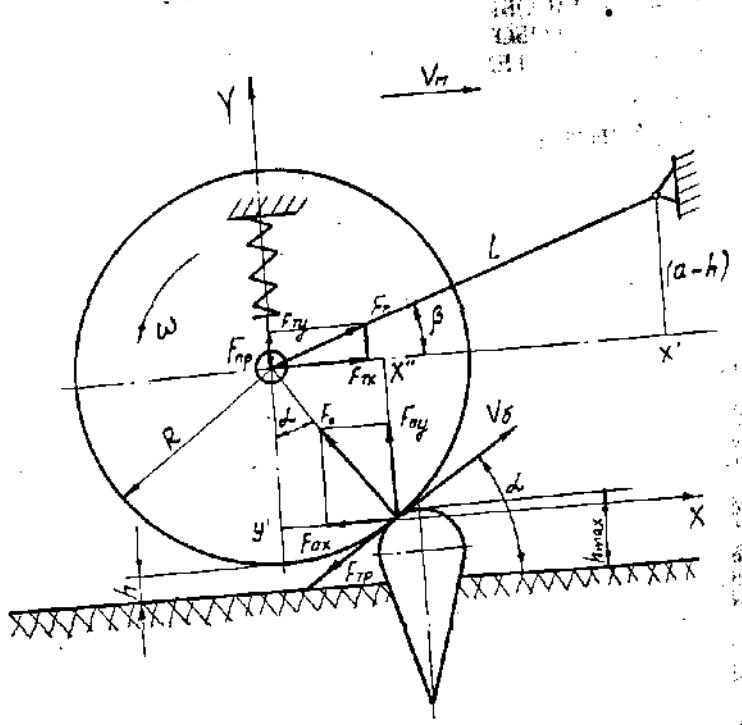


Рис.1