## *ТКАЧЕНКО В.Н.*, НТУ «ХПИ» (г. Харьков)

## ВЛИЯНИЕ СИЛ ЗАЦЕПЛЕНИЯ И ГЕОМЕТРИЧЕСКОЙ НЕЛИНЕЙНОСТИ НА НАПРЯЖЕНИЯ В ЗУБЧАТОМ ВЕНЦЕ ГИБКОГО КОЛЕСА ВОЛНОВОЙ ЗУБЧАТОЙ ПЕРЕДАЧИ

В статті наведені підсумки досліджень впливу сил зачеплення та геометричної нелінійності на напруження в зубчастім вінці гнучкого колеса хвильової передачі.

The article presents the results investigation influence force interaction and geometrical unlinearing on tension in supple wheels harmonic drive.

Величины напряжений в нормальном сечении между зубьями венца гибкого колеса волновой зубчатой передачи (ВЗП) можно представить в виде суммы

$$\boldsymbol{S} = \boldsymbol{S}_{u} + \Delta \boldsymbol{S}_{m} + \Delta \boldsymbol{S}_{m};$$

где **S**<sub>*u*</sub> – напряжения, возникающие от деформации гибкого колеса генератором,

 $\Delta s_m$  – приращение напряжений, вызванное нагружением гибкого зубчатого колеса (ГЗК) передаваемым вращающим моментом,  $\Delta s_m$  – приращение напряжений во впадинах между зубьями венца, возникающее из-за того, что силы зацепления приложены в областях, не лежащих в срединной поверхности ГЗК.

В вершине волны деформации, где нормальные напряжения максимальны, касательные пренебрежимо малы, так как грани зубьев гибкого колеса, находящихся в полном зацеплении с зубьями жесткого колеса, параллельны оси ГКВЗП.

Рассмотрим влияние параметров гибкого колеса на величину приращения  $\Delta s_m$ . Результаты исследования взаимодействия зубьев гибкого и жесткого колес ВЗП [1] позволяют принять при расчетах ряд допущений.

- 1. Нагрузка передается 20 ÷ 40% всего числа зубьев ГК.
- Силы зацепления распределяются по угловой координате с законом, близким к косинусоидальному, если угол отсчитывается от максимальной радиальной деформации.
- 3. Область действия локального изгибающего момента  $M_{s}$  не превышает угла q, соответствующего двум зубьям.

Напряжения  $\Delta s_{\square}$  во впадине между i и i+1 зубьями

$$\Delta \boldsymbol{s}_{m} = \Delta^{\boldsymbol{\$}} \boldsymbol{s} \left( \boldsymbol{M}_{\boldsymbol{q},i} \right) - \Delta \boldsymbol{s}_{m} \left( \boldsymbol{M}_{\boldsymbol{q},i+1} \right),$$

так как изгибающие моменты  $M_{\overline{q},i}$  и  $M_{\overline{q},i+1}$  одинакового знака.

Предположим, что в двухволновой передаче зацепление реализуется в двух областях по 30° каждая, что составляет 17...18% всех зубьев ГК. Очевидно, что такое предположение идет в запас прочности.

Погонная касательная нагрузка  $T = T_{\text{max}} \cos 6q$ . Крутящий момент p/12

$$M_{\kappa} = 4R^{2} \int_{0}^{r} T_{\max} \cos 6q \, dq$$
, так, что  $T_{\max} = 1,5M_{\kappa p} / R^{2}$ , где  $R$  - радиус

срединной поверхности ГК до деформации его генератором.

Касательное усилие  $S = T \cdot \Delta l$ , где  $\Delta l = 2pR/z$ .

В вершине волны деформации плечо силы S можно принять равным модулю *m* 

$$M_{qB} = S \cdot m = 6p M_{\kappa} \cos 6q / z^2.$$

Графики, приведенные в работе [2], позволяют связать величину внешнего момента  $M_{qB}$  с возникающим в 3B внутренним изгибающим моментом  $M_{s}$ .

$$M_{\rm s}=0,22M_{qB}\,/\,\Delta l\,,$$

так, что

$$\Delta \boldsymbol{s}_{\boldsymbol{\xi}} = 6M_{\boldsymbol{\xi}} / H^2 \cong 4M_{\kappa} \cos 6q / Rz \cdot H^2,$$

где *H* - толщина *ЗВ* во впадине между зубьями.

Величина момента  $M_{\kappa}$  связана с диаметром ГК соотношением  $M_{\kappa} = \kappa \cdot d^3$ , где  $\kappa$  по заданным [1] изменяется от 2,5 до 3. Соотношение R/H примем равным 50, минимальное число зубьев z = 100, так что приращение напряжений от действия сил зацепления между зубом, к которому приложена максимальная сила  $S_{\text{max}}$  и соседним зубом, на который действует сила S

$$\Delta \boldsymbol{s}_{\boldsymbol{s}} = \Delta \boldsymbol{s}_{\boldsymbol{s}}(\boldsymbol{S}_{\max}) - \Delta \boldsymbol{s}_{\boldsymbol{s}}(\boldsymbol{S}),$$

получается с вышеприведенными допущениями не более 15 МПа.

Таким образом, напряжения  $\Delta s_{s}$  - оцененные сверху, на порядок меньше напряжений  $s_{\mu} + \Delta s_{m}$  от изгиба ГК.

В связи с тем, что толщина ГК ВЗП соизмерима с максимальными радиальными перемещениями  $W_{\rm max}$ , необходимо учитывать влияние

геометрической нелинейности на величины нормальных напряжений. Для этого определим зависимость между приближенным и точным нелинейным решением для изгибающего момента  $M_{qu}$  в ЗВ исходя из того, что величина  $M_{qu}$  определяется изменением кривизны в плоскости, перпендикулярной

оси ГК. Как для цилиндрической оболочки, так и для кольца изменение

изгибающего момента  $M_{qu}$  определяется изменением кривизны.

Определим изменение кривизны в зависимости от изменения соотношения W/R в линейной и геометрически нелинейной постановках задачи и сравним полученные результаты.

Линеаризованное уравнение для изменения кривизны имеет вид:

$$\Delta K_{\pi} = -\frac{1}{R^2} \left( \frac{d^2 W}{d q^2} + W \right).$$

Нелинеаризованное уравнение для кривизны в параметрической форме имеет вид:

$$K = \frac{\left| r^{2} + 2r'^{2} - r \cdot r'' \right|}{\left( r^{2} + r'^{2} \right)^{\frac{3}{2}}},$$

где r(q) = R + W(q).

Соответственно  $\Delta K_H = K - 1/R.$ 

Для определения характера изменения соотношения  $\Delta K_{_{\!\!M}}/\Delta K_{_{\!\!H}}$ , в зависимости от W/R, рассмотрим вторую гармонику перемещения W = W(q), определяющую, в основном, нормальные напряжения изгиба для двухволнового генератора волн деформации.

Обозначим  $\Delta = a_2/R$ , где  $a_2$  - амплитуда второй гармоники. Тогда

$$\frac{\Delta K_{\pi}}{\Delta K_{H}} = \frac{M_{\pi}}{M_{H}} = 3\Delta \cos 2q / \left[ \frac{\left| 1 + 6\Delta \cos 2q + S\Delta^{2} + 3\Delta^{2} \sin^{2} 2q \right|}{\left( 1 + 2\Delta \cos 2q + \Delta^{2} + 3\Delta^{2} \sin 2q \right)^{\frac{3}{2}}} - 1 \right].$$

Величина приведенного соотношения определялась в зависимости от  $\Delta$  в интервале от 0,001 до 0,1.

Полученное в виде таблицы для угла q = 0 и q = p/2 рассматриваемое соотношение хорошо аппроксимируется зависимостью

$$\frac{\Delta K_{\pi}}{\Delta K_{H}} = 1 + 2,333 \left| 1 - 4q/p \right| \cdot a_{2}/R.$$

Анализируя полученные результаты, приходим выводу, к что нормальные напряжения от изгиба ГК генератором волн, вычисленные с использованием приближенных, геометрически линейных зависимостей, превосходят по величине такие же напряжения, для вычисления которых нелинеаризованные соотношения. В используются результате геометрической линеаризации возникает погрешность, которая идет в запас прочности.

$$|\mathbf{s}_{qH}| = |\mathbf{s}_{q_{1}}|/(1+2,333|1-4q/p|\cdot a_{2}/R).$$



Рисунок 1

На рис. 1 сплошная линия соответствует напряжениям, вычисленным по линеаризованным зависимостям, а пунктирная – с учетом геометрической нелинейности.

В диапазоне рекомендуемых соотношений  $W_{\text{max}}/R$  погрешность вычислений напряжений  $S_u$  не превосходит  $5 \div 7\%$ , а в вершине волны деформации, где гибкое и жесткое зубчатые колеса входят в полное зацепление, упомянутая погрешность частично компенсируется неучетом напряжений  $\Delta S_{\Box}$ .

Список литературы: 1. Иванов М.Н. Волновые зубчатые передачи. – М.: Высшая школа, 1981. – 184 с. 2. Даревский В.М. Определение перемещений и напряжений в цилиндрической оболочке при локальных нагрузках // Сб. статей «Прочность и динамика авиационных двигателей». – 1984. – Вып. 1.

Поступила в редколлегию 01.04.2009