

Upravljanje kvalitetom proizvoda

I – treća nastavna jedinica

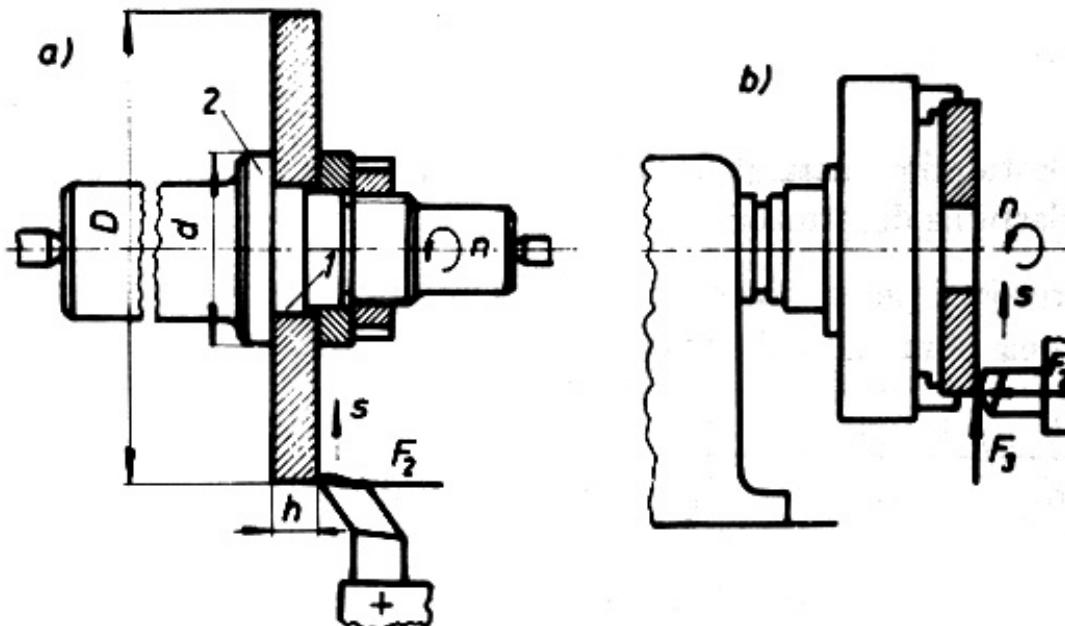
**Prof. dr Vidosav D. Majstorović,
dipl.maš.inž.**

Mašinski fakultet u Beogradu

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi

- ❖ U zavisnosti od dimenzija obratka, uslova obrade, GED pri obradi diskova može biti velika
- ❖ Diskovi se pri obradi mogu postaviti na dva načina, slika 6.21
- ❖ Grešku ED izazivaju F_2 , manje F_3 , dok je uticaj F_1 zanemarljiv

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi

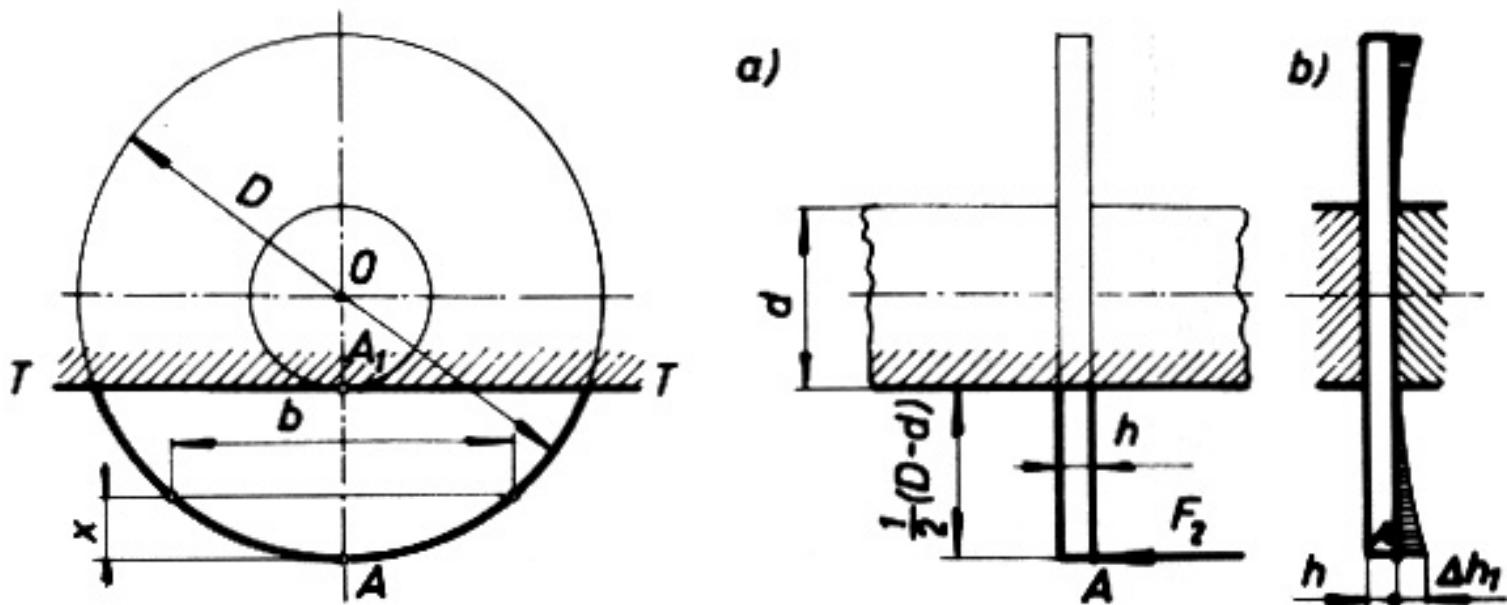


Sl. 6.21. Postavljanje i stezanje pločastih obradaka pri poprečnoj obradi na strugu

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi

- ★ Pri poprečnoj obradi diska, stegnutog između šiljaka, ukupna greška obrade ima pet komponenti:
 - ◆ $\Delta h1$ - greška elastičnih deformacija pod dejstvom sile F_1
 - ◆ $\Delta h2$ - greška poprečne obrade u pravcu ose vretena, pod dejstvom sile F_2
 - ◆ $\Delta h3$ – greška poprečne obrade zbog kosog položaja obratka, usled dejstva sile F_2
 - ◆ $\Delta h4$ – greška poprečne obrade usled dejstva sile F_3
 - ◆ $\Delta h5$ – greška poprečne obrade usled elastičnih deformacija nosača alata (NA)

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi



SL. 6.22. Određivanje ugiba obratka pri poprečnoj obradi

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi

$$J = \frac{bh^3}{12} = \frac{h^3}{6} \sqrt{x(d-x)} \quad b = 2\sqrt{x(D-x)}$$

$$\Delta h_1 = \int_0^{\frac{D-d}{2}} \frac{Mx}{EJ} dx \quad \Delta h_1 = \frac{6F_2}{h^3 E} \int_0^{\frac{D-d}{2}} \frac{x^3}{\sqrt{x(D-x)}} dx$$

$$\boxed{\Delta h_1 = \frac{\sigma F_2 a}{h^3 E} \frac{x^2}{2} \Big| \begin{array}{l} x = \frac{1}{2}(D-d) \\ x = 0 \end{array} = 0.76 \frac{F_2 a}{h^3 E} (D-d)^2}$$

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi

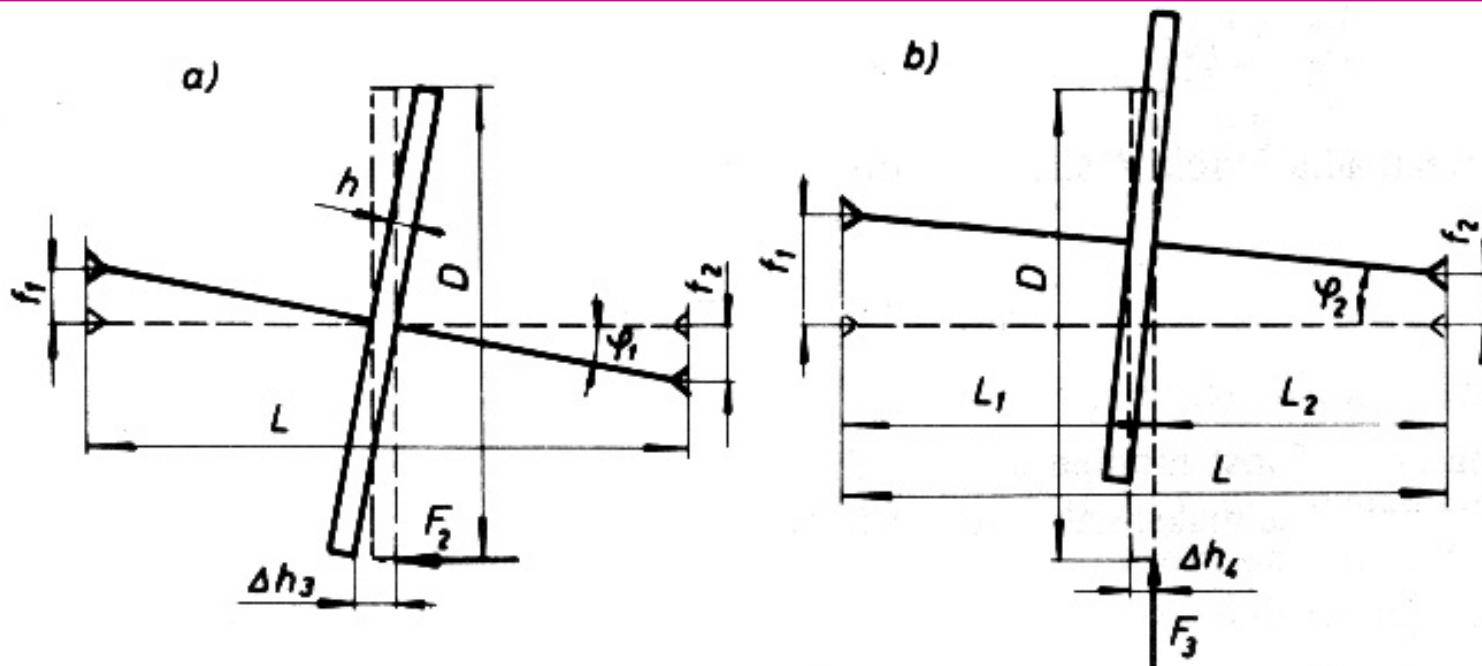
★ Kada se sila F_2 redukuje na osu vretena, dobija se spreg:

$$M = F_2 d/2$$

★ Tako sila F_2 izaziva pomeranje obratka sa trnom u pravcu ose za veličinu

$$\Delta h_2 = \frac{F_2}{K_{Va}}$$

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi



Sl. 6.24. Određivanje greške poprečne obrade usled deformacije obradnog sistema

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi

★ Posledica kosog položaja je odmicanje obratka od alata i pojava greške poprečne obrade:

$$\Delta h_3 = \frac{D}{2} \operatorname{tg} \varphi_1 = F_2 \left(\frac{D}{2L} \right)^2 \left(\frac{1}{K_V} + \frac{1}{K_S} \right)$$

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi

- ★ Korespondentna greška poprečne obrade pod dejstvom sile F_3 je:

$$\Delta h_4 = \frac{D}{2} \operatorname{tg} \varphi_2 = \frac{F_3 D}{2L^2} \left(\frac{L_2}{K_V} - \frac{L_1}{K_S} \right)$$

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi

- ★ Greška obrade usled elastičnih deformacija nosača alata, pod dejstvom sile F_2 :

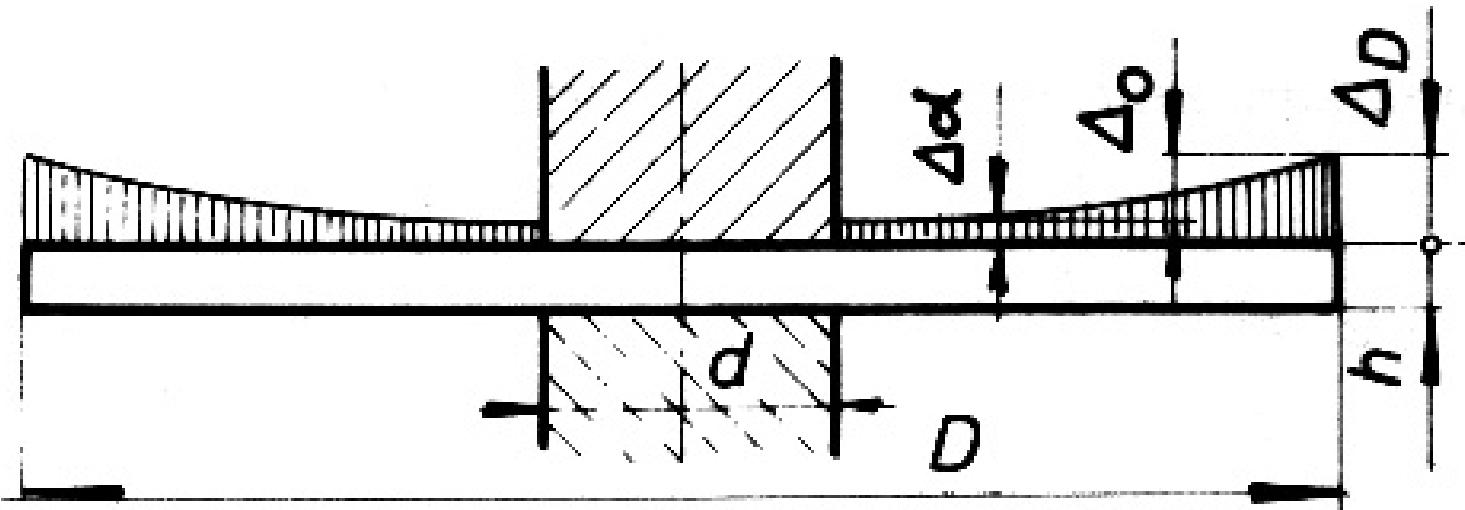
$$\Delta h5 = F_2 / K_{NA}$$

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi

- ★ Skalarni zbir analiziranih parcijalnih (elementarnih) grešaka je jednak rezultujućoj grešci poprečne obrade

$$\sum_{i=1}^5 \Delta h_i = a - a_s = \Delta$$

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi



SL 6.25. Greške mera i oblika nakon poprečne obrade

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi

- ★ Ako se zameni $F_3 = bF_2$, dobija se j-na max (na prečniku D) i min (na prečniku d) greška poprečne obrade:

$$\Delta_D = F_2 \left[0.75 \frac{a}{h^3 E} (D-d)^2 + \frac{1}{K_{Va}} + \left(\frac{D}{2L} \right)^2 \left(\frac{1}{K_V} + \frac{1}{K_{\check{S}}} \right) + \frac{D}{2L^2} \left(\frac{L_2}{K_V} - \frac{L_1}{K_{\check{S}}} \right) + \frac{1}{K_{NA}} \right]$$

$$\Delta_d = F_2 \left[\frac{1}{K_{Va}} + \left(\frac{d}{2L} \right)^2 \left(\frac{1}{K_V} + \frac{1}{K_{\check{S}}} \right) + \frac{d}{2L^2} \left(\frac{L_2}{K_V} - \frac{L_1}{K_{\check{S}}} \right) + \frac{1}{K_{NA}} \right]$$

Greške obrade usled elastičnih deformacija pri poprečnoj obradi

★ Konačno, greška oblika nakon završene poprečne obrade je:

$$\Delta_o = \Delta_D - \Delta_d$$

Hvala Vam na pažnji !

Vaš
**Prof. Dr Vidosav D. Majstorović,
dipl. maš. inž.,**

Mašinski fakultet u Beogradu

P I T A N J A !