

Upravljanje kvalitetom proizvoda I – treća nastavna jedinica

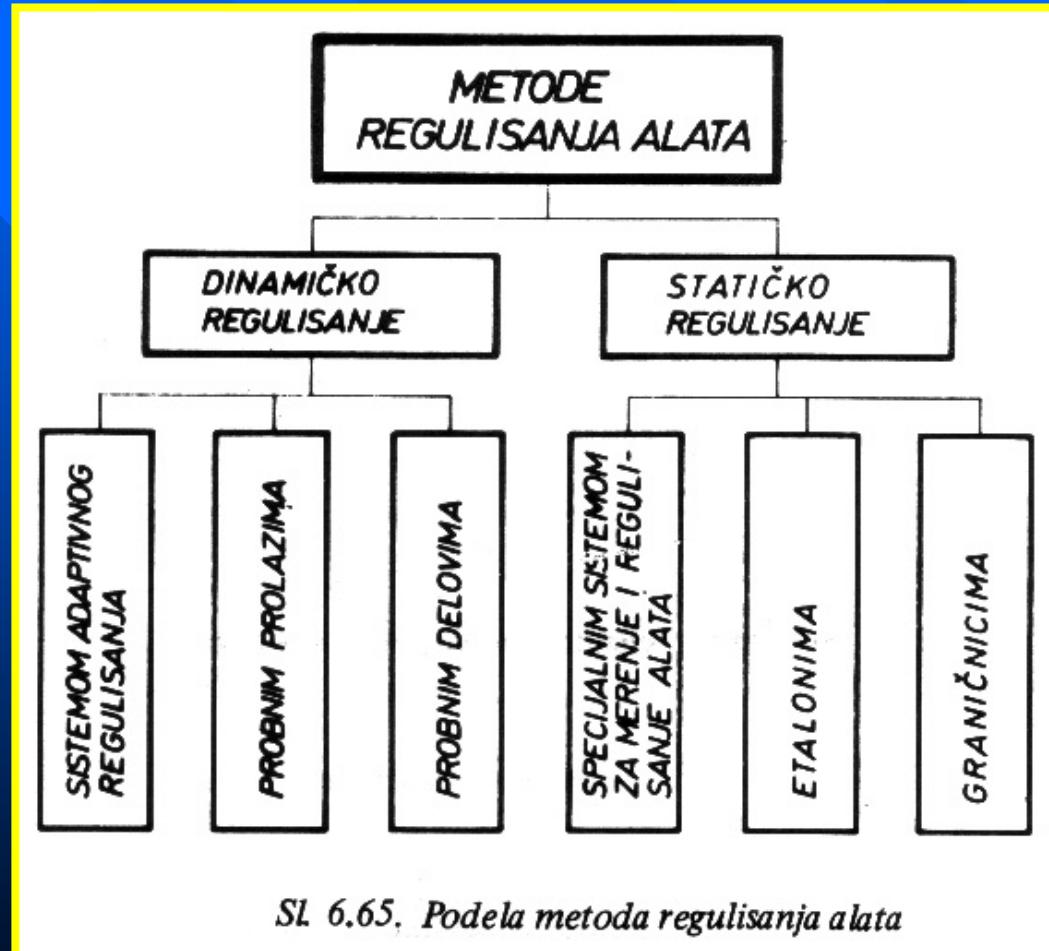
**Prof. dr Vidosav D. Majstorović,
dipl.maš.inž.**

Mašinski fakultet u Beogradu

Greške regulisanja alata

- Regulisanje alata – uspostavljanje veze između koordinatnih sistema: mašine – obratka – alata
- Greška regulisanja alata zavisi od usvojenog metoda regulisanja, slika 6.65, kao i od tipa i tačnosti tehničkih sredstava za regulisanje alata

Slika 6.65 Podela metoda regulisanja alata



SL 6.65. Podela metoda regulisanja alata

Greška metoda probnih prolaza - dinamičko regulisanje

- Regulisanje alata pri obradi otkivaka i odlivaka
- Za Gausov zakon raspodele , ova greška je:

$$\Delta r = \sqrt{\Delta_p^2 + \Delta_m^2}$$

Greška postavljanja alata – tablica 6.3

Greške postavljanja alata Δp

Način podešavanja alata	Vrednost podeoka [mm]	Greška Δp [μm]	Greška prečnika pri struganju [μm]
Kružne skale na nosaču alata	0,01	5 ÷ 10	10 ÷ 20
	0,02	10 ÷ 15	20 ÷ 30
	0,03	10 ÷ 30	20 ÷ 60
	0,05	15 ÷ 30	30 ÷ 60
	0,1 ÷ 0,5	30 ÷ 70	Glodanje
Komparator	0,001	2	4
	0,002	5	10
	0,005	10	20
	0,01	15	30

TABLICA 6.3.

Tablica 6.4

Granične greške merenja

Granične greške merenja Δ_m					
Merni pomoći pribor	Vrednost podeoka mm (klasa tacnosti)	Klasa tačnosti graničnih merila	Greške merenja $\Delta_m [\mu\text{m}]$		
			Interval mera [mm]		
			1÷10	10÷50	50÷80
Optimetri i mašine za merenje	—	1	0,8	1,2	1,6
	—	2	1,4	2,0	2,6
Minimetar	0,001	1	1,2	1,6	2,0
		2	1,4	2,0	2,8
		3	2,0	3,0	4,0
	0,005	2	4,0	4,4	5,0
		3	4,4	5,0	6,0
		3	30	30	30
Komparator	0,01 (1)	3	30	30	30
	0,01 (2)	3	40	40	40
Mikrometar	(1)		14	16	18
	(2)		28	32	36
Klijunasto merilo za spoljašnja merenja	Nanijus	0,1	300	300	320
		0,05	160	160	180
		0,02	80	80	90
Klijunasto merilo za unutrašnja merenja	Nanijus	0,1	—	400	460
		0,05	—	200	260
		0,02	—	100	120
Apsolutne metode merenja					

TABLICA 6.4.

Greske metoda probnih delova – dinamički metod

- Koristi se za regulisanje alata pri obradi delova u veliko-serijskoj i masovnoj proizvodnji na automatima i transfer linijama
- J-na greške regulisanja alata ovom metodom je:

$$\Delta r = \sqrt{\Delta_p^2 + \Delta_m^2 + \Delta_n^2}$$

Greske metoda probnih delova – dinamički metod

- Greška metode probne serije je:

$$\Delta n = \frac{6\sigma}{\sqrt{n}} = \frac{\Delta_{sl}}{\sqrt{n}}$$

- Konačna jednačina greške regulisanja alata za ovu metodu je

$$\Delta r = \sqrt{\Delta_p^2 + \Delta_m^2 + \left(\frac{6}{d_2 \sqrt{n}} \bar{R} \right)^2}$$

Hvala Vam na pažnji !

Vaš

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

**Mašinski fakultet u Beogradu
PITANJA !**