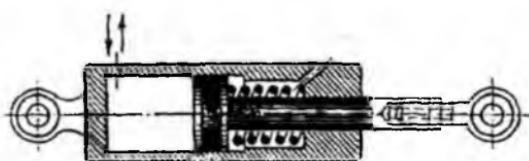


XXIII b 0 b GIDRODVIGATELLAR

3.20 - § Kuch gidrovigatellarining tuzilishi va vazifalari

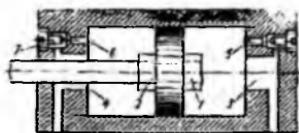
Kuch gidrovigatellari hajmiy gidrouzatma sistemasining asosiy qismi bo'lib, silindrda porshenni siljitim yo'li bilan suyuqlik potensial energiyasini mexanik energiyaga aylantirish uchun foydalaniładi. Porshen bilan uzatiladigan gidrosilindrлarda energiya manbai xizmatini biror nasos bajaradi. Ilgarilama – qayta va aylanma haraktga asoslangan kuch gidrosilindrлari porshen prinsipi bo'yicha ishlaydi va uch turga bo'linadi: bir harakatli; ikki harakatli va burilma harakatli silindrлar. Burilma harakatli silindrлar kvadrantlar ham deb ataladi.

3.31 – rasmida bir harakatli kuch gidrosilindrining sxemasi keltirilgan. Bunda porshenga suyuqlikning bosimi faqat bir tomonidan ta'sir qiladi. Porshenning teskari tomoniga harakati prujina ta'sirida amalga oshadi.



3.31 - rasm. Bir harakatli kuch gidrovigateli.

3.31 – rasmida ikki harakatli kuch gidrosilindrining sxemasi keltirilgan. Bunda suyuqlik porshenga ikki tomonidan galmagal ta'sir qiladi. Porshenning shtok tomoniga bir tomonlama harakati vaqtida (silindrning ikkala bo'shlig'ida $S_{sh} = \frac{S}{2}$ bo'lganda) suyuqlik bir xil bosim ta'sirida bo'ladi. Porshenning ikkinchi tomoniga harakati vaqtida ham bu hol saqlanadi.



3.32 - rasm. Ikki harakatli kuch gidrovigateli

Porshenning silindrning chekka qopqoqlari tomon silliq va zARBASIZ yaqinlashuvi uchun 3 va 4 tirkishlarning diametriga mos 1 va 2 bo'rtmalar o'matilgan bo'lib, ular aytilgan tirkishlarga kirishda hosil bo'lgan zarba siqb chiqarilayotgan suyuqlik hisobiga dempferlanadi. Silindrдagi qolgan suyuqlik 7 va 8 drossellar bilan ta'minlangan 5 va 6 kanallardan chiqib ketadi. Drossellarning o'chamlari porshenning chekka qopqoqlarga yaqinlashish sharoitiga mos ravishda hisoblangan bo'ladi.

3.21 - §. Gidrosilindrлarni hisoblash

Bir harakatli silindr porshenining shtokidagi zo‘riqish quyidagi formuladan aniqlanadi:

$$P = p S \eta_{\text{res}} \quad (23.1)$$

bunda p – suyuqlikning bosimi; S – porshenning bosimni qabul qiladigan yuzasi; η_{res} – zo‘riqma silindrning mexanik FIK (uning qiymatini $\eta_{\text{res}} \approx 0,95$ – deb qabul qilinadi),

Porshen siljishining tezligi quyidagi formuladan aniqlanadi:

$$v = \frac{Q}{S} \eta_0 \quad (23.2)$$

Q – nasosning sarfi; η_0 – kuch silindrining hajmiy FIK: $\eta_0 \approx 0,98$.

Ikki harakatli gidrosilindrda shtokning mavjudligi hisobga olinganda siljuvchi zo‘riqish quyidagi formuladan aniqlanadi:

$$P = p \frac{\pi}{4} (D^2 - d^2) \eta_{\text{res}} \quad (23.3)$$

bunda D va d – porshen va shtok diametrlari. Porshenning harakat tezligi quyidagi formula bilan hisoblanadi:

$$v = \frac{10Q}{0,185(D^2 - d^2)} \eta_0 \quad (23.4)$$

3.22-§. Burilma gidrosvigatellar

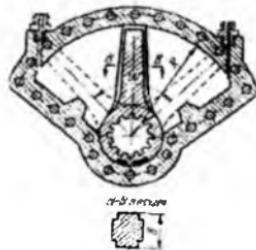
Burilma harakatga asoslangan gidrosilindrлar (kvadrantlar) burilma gidrosvigatellar deb ataladi. 3.33 – rasmida sektor bo‘shlig‘iga ega bo‘lgan burilma harakatli kuch silindrining sxemasi keltirilgan bo‘lib, unda suyuqlik kurakning o‘ng va chap

tomonidan bosim ostida kiritilganda tebranma harakat qiladi. Kurakning burilish burchagi 120° dan oshmaydi.

Parrakning burchak tezligi quyidagicha aniqlanadi:

$$\omega = \frac{Q}{g} = \frac{Q}{IS} \quad (23.5)$$

bu yerda Q – suyuqlik sarfi; $I = \frac{R = r}{2}$ – bosim kuchi



3.33 - Burilma gidrosvigateli

teng ta'sir etuvchisining yelkasi. $S = (R - r)b$ – bir radianga burilishga to'g'ri kelgan so'rish miqdori. Valdag'i burovchi moment quyidagicha aniqlanadi;

$$M = IS\Delta p = \frac{R^2 - r_2}{2} \Delta p \quad (23.6)$$

bunda Δp – kurakning u yoki bu tomonidagi bosimlar farqi. Kvadrantlarda bosim 100 kg/sm^2 (10^7 n/m^2) gacha boradi. Burilma harakatni krivoship–shatunli mexanizm yoki tishli reyka va tishli reduktordan oluvchi, ilgarilama–qayta harakatlanuvshi porshen yordamida hosil qilish mumkin.

Pnevmatik kuch silindrлari gidrosilindrdan juda kam farq qiladi va aynan bir xil vazifani bajaradi. Bu mexanizmda siqilgan havoning energiyasidan turli moslamalarda foydalilanadi.

3.23 - §. Rotorli gidrosvigatellar va ularning qaytarlik xususiyatlari

Rotorli gidrosvigatellarning tuzilishi porshenli, plastinkali (shiberli), shesternyali, vintli va boshqa nasoslarni o'z ishiga olgan rotorli nasoslar dan farq qilmaydi.

Bu aytilgan gidrosvigatellar va nasoslar qaytarlik xususiyatiga egadir. Boshqacha aytganda, rotorli nasoslarga chiqish qismi orqali bosim ostida suyuqlik kiritilsa, uning rotori harakatga keladi va suyuqlik kirish qismi orqali shiqib ketadi. Natijada nasosdan gidrosvigatel sifatida foydalilanishi mumkin. Xuddi shuning aksidek, rotorli gidrosvigateli elektr dvigatelga ularash yo'li bilan undan nasos sifatida foydalanish mumkin.

Rotorli gidrosvigatellar unumdonligi o'zgaruvchan [ya'ni boshqariladigan so'rishli (sarfl)] yoki o'zgarmas, ya'ni boshqarilmaydigan (so'rishli) bo'lishi mumkin. Bunday mexanizmlarni hisoblash ularda hosil bo'lgan bosim, burovchi moment va valdag'i quvvatni hisoblashga olib keladi.

Quyida eng ko'p tarqalgan rotorli gidromotorlar ustida to'xtalib o'tamiz.

3.24 – §. Porshenli , plastinkali, shesternyali va vintli gidrosvigatellar hamda ularni boshqarish. Burovchi moment va valdag'i quvvatni hisoblash.

Rotor – porshenli (porshenli) gidrosvigatellar tuzilishi bo'yicha ikki gruppaga: radial va aksial silindrli gidromotorlarga bo'linadi. Yuqorida aytigandek, bunday gidromotorlar tuzilishi bo'yicha radial va aksial porshenli nasoslardan farq qilmaydi.

Porshenli gidrovgatellarning burovchi momenti M_{φ} -so‘rish bo‘shlig‘idagi porshenlar hosil qilgan momentlarning yig‘indisi sifatida hisoblanadi:

$$M_{\varphi} = \sum_{k=0}^{k=n} m_k \quad (23.7)$$

bu yerda m_k – bitta porshenning momenti; $n+1$ – porshenlar soni.

Har bir porshenga ta’sir qilayotgan bosim kuchi quyidagiga teng:

$$P = p \frac{\pi d^2}{4} \quad (23.8)$$

bunda p – xaydash bo‘shlig‘idagi bosim; d – porshenning diametri.

P kuchi xaydash bo‘shlig‘idagi barcha poreshenlar uchun bir xil. Uni normal P_N va tagensial P_T tashkil yetuvchilarga ajratish mumkin. Normal tashkil etuvchi $P_N = p \frac{\pi d^2}{4}$ – porshenning sferik qalpoqchasini statorga qisib turadi va kontakt nuqtasi S dagi ishqalanish kuchini aniqlaydi. Tangensial tashkil etuvchi $P_T = P t g \beta$ – esa mashina rotorining valida $r = O_i C$ – yelkali burovchi moment hosil qiladi. Bu moment quyidagicha aniqlanadi:

$$m_k = P_T r_k = P \frac{\pi d^2}{4} r_k \frac{\sin \beta}{\cos \beta} \quad (23.9)$$

bunda $r_k = O_i e \cos \varphi + R$.

$O_i OS$ uchburchakdan $\sin \beta = \frac{e}{R}$ ning 0,08 – 0,09 ga teng kichik miqdorlarida $\cos \beta = 1$ bo‘ladi. Bundan ko‘rinadiki:

$$m_k = p \frac{\pi d}{4} r_k \frac{e}{R} \sin \varphi_k \quad (23.10)$$

Bu holda gidrovgatelning momenti ushbuga teng:

$$M_{\varphi} = \frac{\pi d^2}{e} \frac{e}{R} \sum_{k=0}^{k=n} r_k \sin \left(\varphi - \frac{2\pi}{z} k \right) \quad (23.11)$$

Demak, ekstsentrositet qancha katta bo‘lsa, radial porshenli nasosning burovchi momenti ham shuncha katta bo‘ladi. Binobarin, ekstsentrositetni o‘zgartirish yo‘li bilan (bosim o‘zgarmagan holda) burovchi momentni o‘zgartirish mumkin ekan.

Bunday gidrovgatellarning asosiy kamchiligi rotoring inersiya momenti kat-taligi va silindrler qalpoqchalarigacha masofa katta bo‘lganligi sababli, sekin yurarligidir.

Porshenli nasos va gidrosvigatelning birga ishlashini ta'minlovchi qurilma Luf-Tom gidrouzatmasi deb ataladi. Bu gidrouzatmada ish vaqtida uzatish sonini uzlusiz o'zgartirib borish mumkin. Ularda FIK 80% ga teng. Shuningdek, aksial porshenli (2.43-rasmga qarang) gidrosvigatellarni ham hisoblash mumkin. Bunda bir silindrli mashinaning asosiy parametrlarini hisoblashga o'tish mumkin. Plastinkali gidrosvigatellar mavjud hajmiy gidrosvigatellar ichida eng soddasi bo'lib, ular "parrakli" nomi bilan ataladi.

Bunday gidrosvigatellarning momenti quyidagicha hisoblanadi:

$$M = \frac{b}{n} \eta_M \left[\pi(r_2^2 - r_1^2) - \frac{(r_2 - r_1)^2 \delta}{\cos \alpha} \right] p, \quad (23.12)$$

Bunda b – rotorning eni; r_1, r_2 – statorning katta va kichik radiuslari; δ – plastinkalarning eni; z – plastinkalar soni; α – plastinkalar qiyalik burchagi.

Plastinkalar radial joylashganda so'nggi formula soddalashadi:

$$M = \frac{b}{n} \eta_M [\pi(r_2^2 - r_1^2) - (z_2 - r_1) z \delta] p. \quad (23.13)$$

Yaxshi loyihalangan plastinkali mashinalarning FIK yuqori bo'lib, buning uchun uning qismlari juda aniq ishlangan bo'lishi kerak. Plastinkali mashinalar asosida boshqariluvchi nasosga va reversli gidrosvigatellar asosida yetaklovchi valdan yetaklavuvchi valga mexanik energiya va burovchi momentni o'tkazuvchi gidrouzatmalar mavjud.

Agar shesternyali nasosning so'rish bo'limshasiga bosim ostida moy berilib, haydash bo'limchasidan chiqarib yuborilsa, u gidrosvigatel bo'lib ishlaydi. Tishlardagi bosim burovchi moment hosil qiladi va u quyidagicha hisoblanadi:

$$M_T = \Delta p b(m^2 z + m^2 l^2), \quad (23.14)$$

bunda Δp – tishlarning ikki tomonidagi bosimlar farqi; b – tishlarning eni; m – tishlarning uzunligi; z – tishlar soni; l – tutashish chizig'ining yarim uzunligi.

Rotorli gidrosvigatellar validagi quvvatning burovchi moment bilan bog'lanishi quyidagicha ifodalanadi;

$$M_T = 71620 \frac{N_1}{n}; (M_T)_u = \frac{N}{\omega} N m \quad (23.15)$$

$$N_1 = \frac{P Q_1}{4510^4} o.k; (N_T)_u = Q_1 (p_r - p_c) V t \quad (23.16)$$

bunda Q_T – hisoblangan sarf; ω – burchak tezligi. Ta'sir etuvchi burovchi moment va gidrosvigateldan olinayotgan qvvat quyidagicha hisoblanadi:

$$M = M_T \eta_M; \quad N = N_T \eta_m \quad (23.17)$$

Mexanik FIK η_m nasos uchun qancha bo'lsa, gidrosvigatel uchun ham shuncha bo'ladi. vintli gidrosvigatellar ham nasosdan qaytarma foydalanishga asoslangan. Bunday gidrosvigatellar bug' va gidravlik turbinalarning boshqarish gidrosistemalarida va hajmiy gidrouzatmalarda qo'llaniladi. Vintli gidrosvigatellarning burovchi momenti va uzatayotgan qvvati (23.14) va (23.15) formulalar yordamida hisoblanadi.

3.25 – §. Yuqori momentli gidromotorlar

Yuqori momentli gidromotorlar tuzilishi turlicha bo'lishi mumkin. Gidrosvigatellarni yuqori momentliga aylantirish uchun turli usullardan foydalilanadi.

Masalan, porshenli gidrosvigateli yuqori momentliga aylantirish uchun uning o'lchamlarini, porshenning yo'li va diametrini o'zgartirmagan holda unumdorligini oshirish zarur bo'ladi. buning uchun ko'pkarrali ishslash prinsipi foydalilanadi. Rotor va stator umumiyoq o'qqa ega bo'ladi. Stator to'lqinsimon halqadan iborat bo'lib, har bir aylanishida porshen i_s – marta (i_s – halqadagi to'lqinlar soni) yo'l o'tadi. Rotoring podshipnikka radial bosim kuchini yo'qotish uchun statordagi to'lqinlar sonini toq qilib olinadi. Bu holda unumdorlik

$$Q = f_n S i i_s, \quad (23.17)$$

momet esa

$$M = f_n S i i_s \frac{P}{2\pi} \quad (23.18)$$

formula bilan aniqlanadi. Bunday mashinalarda aylanuvchi rotor (silindrlar bloki) silindrlar bo'shilg'ini galma-galdan haydovchi va so'ruvchi sohalar bilan tutashtirib boradi. Porshenlar esa statorga roliklar yordamida tayanadi.