BY 7388 U 2011.06.30

ОПИСАНИЕ ПОЛЕЗНОЙ МОДЕЛИ К ПАТЕНТУ

РЕСПУБЛИКА БЕЛАРУСЬ



НАЦИОНАЛЬНЫЙ ЦЕНТР ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ (19) **BY** (11) **7388**

(13) U

(46) **2011.06.30**

(51) ΜΠΚ **F 16C 13/02** (2006.01)

(54) ПОДШИПНИК КАЧЕНИЯ

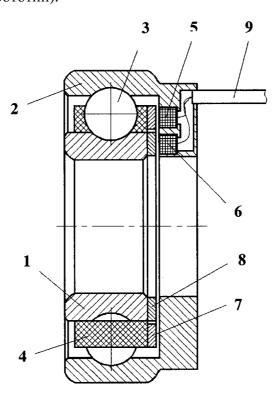
- (21) Номер заявки: и 20101034
- (22) 2010.12.14
- (71) Заявитель: Белорусский национальный технический университет (ВУ)
- (72) Авторы: Савченко Андрей Леонидович; Минченя Николай Тимофеевич; Минченя Владимир Тимофеевич (ВҮ)
- (73) Патентообладатель: Белорусский национальный технический университет (ВУ)

(57)

Подшипник качения, содержащий внутреннее и наружное кольца, расположенные между ними тела качения, разделенные сепаратором, датчик угла поворота и скорости вращения внутреннего кольца, состоящий из преобразователя, расположенного на наружном кольце, и якоря на внутреннем кольце, отличающийся тем, что дополнительно содержит датчик угла поворота и скорости вращения сепаратора, состоящий из преобразователя, расположенного на наружном кольце, и якоря на сепараторе.

(56)

1. Мехатронные подшипники промышленного применения [Электронный ресурс] - М., [200-]. - Режим доступа http://www.snr.com.ru/e/mechatron_sle.htm. - Загл. с экрана. - Дата доступа 10.11.10 (прототип).



BY 7388 U 2011.06.30

Полезная модель относится к области деталей машин и приборов, а именно к подшипникам для обеспечения вращательного движения.

Наиболее близким к предлагаемому является подшипник качения Sensor Line Encoder [1], содержащий внутреннее и наружное кольца, расположенные между ними тела качения, разделенные сепаратором, датчик угла поворота и скорости вращения внутреннего кольца, состоящий из преобразователя, расположенного на наружном кольце, и якоря на внутреннем кольце.

Недостатком этого подшипника является невозможность диагностики его состояния в процессе работы.

В основу полезной модели положена задача по обеспечению диагностики состояния подшипника в процессе работы.

Поставленная задача решается тем, что подшипник качения, содержащий внутреннее и наружное кольца, расположенные между ними тела качения, разделенные сепаратором, датчик угла поворота и скорости вращения внутреннего кольца, состоящий из преобразователя, расположенного на наружном кольце, и якоря на внутреннем кольце, дополнительно содержит датчик угла поворота и скорости вращения сепаратора, состоящий из преобразователя, расположенного на наружном кольце, и якоря на сепараторе.

Сущность полезной модели поясняется фигурой. Подшипник качения содержит внутреннее кольцо 1 и наружное кольцо 2, между которыми расположены тела качения 3, разделенные сепаратором 4. В наружное кольцо встроены индуктивные преобразователи 5 и 6 для измерения скоростей вращения сепаратора и внутреннего кольца. Якори 7 и 8 в виде колец с ферромагнитными метками, взаимодействующие с преобразователями 5 и 6, установлены соответственно на сепаратор и внутреннее кольцо. Для подключения подшипника к системе имеется кабель 9.

Такая конструкция подшипника позволяет оценить колебания относительной скорости вращения сепаратора, которая связана с отклонениями размеров элементов подшипника, возникающими в результате их износа и появления дефектов, в частности диаметров дорожек качения колец и шариков.

При вращении внутреннего кольца со скоростью $\omega_{\mbox{\tiny BH}}$ скорость вращения сепаратора

$$\omega_{\rm c} = \frac{\omega_{\rm BH}}{2} \left(1 - \frac{D_{\rm w}}{d_{\rm m}} \cos \alpha \right),$$

где D_w - диаметр шариков;

 d_{m} - диаметр по центрам шариков;

α - угол контакта.

Угол контакта α определяется зависимостью
$$\cos\alpha = \frac{r_{\scriptscriptstyle BH} + r_{\scriptscriptstyle H} - D_{\scriptscriptstyle W} - 1/2 \big(D_{\scriptscriptstyle I} - d_{\scriptscriptstyle I} - 2D_{\scriptscriptstyle W}\big)}{r_{\scriptscriptstyle BH} + r_{\scriptscriptstyle H} - D_{\scriptscriptstyle W}} = 1 - \frac{D_{\scriptscriptstyle I} - d_{\scriptscriptstyle I} - 2D_{\scriptscriptstyle W}}{2 \big(r_{\scriptscriptstyle BH} + r_{\scriptscriptstyle H} - D_{\scriptscriptstyle W}\big)},$$

где D_1 и d_1 - диаметры по дну желобов наружного и внутреннего колец;

 $r_{\rm H}$ и $r_{\rm BH}$ - радиусы желобов наружного и внутреннего колец.

$$C \text{ учетом того, что } r_{\scriptscriptstyle H} = r_{\scriptscriptstyle BH} = r_{\scriptscriptstyle W} \text{ и упругих деформаций в местах контакта } \Delta_{\scriptscriptstyle Y}$$

$$\cos\alpha = \frac{2r_{\scriptscriptstyle W} - D_{\scriptscriptstyle W} - 1/2\big(D_{\scriptscriptstyle 1} - d_{\scriptscriptstyle 1} - 2D_{\scriptscriptstyle W}\big)}{2r_{\scriptscriptstyle W} - D_{\scriptscriptstyle W} - \Delta_{\scriptscriptstyle Y}} = \frac{2r_{\scriptscriptstyle W} - 1/2\big(D_{\scriptscriptstyle 1} - d_{\scriptscriptstyle 1}\big)}{2r_{\scriptscriptstyle W} - D_{\scriptscriptstyle W} - \Delta_{\scriptscriptstyle Y}},$$

где
$$\Delta_{y} \approx \frac{3P_{0}}{4Eb}$$
;

Ро - осевая нагрузка на один шарик;

b - малая полуось эллиптической площади контакта.

Если рассматривать зависимость ω_c от колебаний D_w , D_1 , d_1 , то можно записать:

$$\omega_{c \text{ }_{OTH}} = \frac{\partial \omega_{c}}{\partial D_{w}} \Delta D_{w} + \frac{\partial \omega_{c}}{\partial d_{1}} \Delta d_{1} + \frac{\partial \omega_{c}}{\partial D_{1}} \Delta D_{1}, \tag{1}$$

где ΔD_W - разноразмерность шариков;

BY 7388 U 2011.06.30

 Δd_1 , ΔD_1 - отклонения диаметра желобов.

Частные производные по переменным параметрам определяются по выражениям:

$$\frac{\partial \omega_{c}}{\partial D_{w}} = \frac{\omega_{\text{BH}}}{2} \left(\frac{\cos \alpha}{d_{\text{m}}} - \frac{2r_{\text{m}} - 1/2(D_{1} - d_{1})}{(2r_{\text{m}} - D_{\text{w}} - \Delta_{y})^{2}} \right),$$

$$\frac{\partial \omega_{c}}{\partial d_{1}} = \frac{\omega_{\text{BH}}}{2(2r_{\text{m}} - D_{\text{w}} - \Delta_{y})},$$

$$\frac{\partial \omega_{c}}{\partial D_{1}} = \frac{\omega_{\text{BH}}}{2(2r_{\text{m}} - D_{\text{w}} - \Delta_{y})}.$$
(2)

С учетом (2) выражение (1) примет вид

$$\omega_{\text{c oth}} = \frac{\omega_{\text{bh}} \Delta D_{\text{w}}}{2} \left(\frac{\cos \alpha}{d_{\text{m}}} - \frac{2r_{\text{w}} - 1/2 \left(D_1 - d_1\right)}{\left(2r_{\text{w}} - D_{\text{w}} - \Delta_{\text{y}}\right)^2} \right) + \frac{\omega_{\text{bh}} \left(\Delta d_1 - \Delta D_1\right)}{2 \left(2r_{\text{w}} - D_{\text{w}} - \Delta_{\text{y}}\right)}.$$

Таким образом, измеряя колебания ω_c , можно оценить износ элементов подшипника.

Например, для подшипника 4-36204 α = 12°; D_w = 7,94 мм; d_m = 33,5 мм; r_w = 4,09 мм; D_1 = 41,85 мм; d_1 = 25,962 мм. Отклонения размеров в новом подшипнике ΔD_w = 0,8 мкм, ΔD_1 = 3,5 мкм, Δd_1 = 2,5 мкм; при выходе из строя по точности вращения ΔD_w = 5 мкм, ΔD_1 = 4,5 мкм, Δd_1 = 3,5 мкм. Колебания относительной скорости вращения сепаратора $\omega_{c \text{ отн}}$ в новом подшипнике при скорости вращения внутреннего кольца ω_{BH} = 1000 рад/с будут равны 3,3 рад/с; при выходе из строя - 9,7 рад/с. Видно, что $\omega_{c \text{ отн}}$ увеличивается практически в три раза и может служить критерием износа.