

УДК 629.735.002.2

АВТОМАТИЗАЦИЯ РАСЧЕТНО-ПЛАЗОВЫХ РАБОТ
И ОБРАБОТКА СЛОЖНОКОНТУРНЫХ ШАБЛОНОВ НА СТАНКАХ С ЧПУ

А.А.Пономаренко, Г.В.Солововникова

Основной задачей технологической подготовки производства на современном этапе является сокращение цикла запуска новых изделий. Непрерывное стремление к решению этой задачи привело к коренным изменениям плазово-шаблонного метода, заключающегося в разработке аналитических методов задания и расчета поверхностей, применении электронно-вычислительной техники, систем ЧПУ и автоматизации расчетов управляющей информации к этим системам. Однако аналитические методы задания теоретических поверхностей агрегатов весьма разнообразны, а математическое обеспечение решения геометрических задач и расчета управляющей информации к системам ЧПУ достаточно сложно для того, чтобы его можно было бы подготовить в момент запуска изделия. В связи с этим расчет геометрических параметров агрегатов целесообразно проводить с данными определенного вида, не зависящего от способа задания поверхностей в теоретических чертежах.

Описываемая в настоящей статье система инженерно-геометрических расчетов со стандартным входом служит для автоматизации вычислительных работ в подготовке производства. Она разработана и реализована на ЭВМ "Минск-22" и имеет структуру, изображенную на рис. I.

Банк данных используется для хранения математических моделей поверхностей агрегатов и необходимой цифровой информации о них. В библиотеке рабочих программ хранятся программы, позволяющие рассчитывать сечения линейчатых поверхностей и поверхностей общего вида, развертки линейчатых поверхностей, сечения



Рис. I

эквидистантных поверхностей, малки, геометрию силовых схем агрегатов и ряд других задач. Библиотека сервисных программ обеспечивает нормальное функционирование всей системы. Диспетчер представляет собой резидентную часть системы и в момент ее работы находится в оперативной памяти.

Для проведения расчетов в системе используется метод каркасной аппроксимации поверхностей [1]. Для аппроксимации плоских кривых применяются два вида интерполяции сплайн-функциями. Для кривых, имеющих небольшие изменения кривизны, используется интерполяция, предложенная в работе [2]. Для более сложных форм кривых применяется интерполяция из доклада [3].

Для автоматизации расчета математических моделей поверхностей разработана программа, позволяющая определить на заданной поверхности такой каркас, что погрешность интерполяции по его узлам не превосходит заданной величины. Основу алгоритма этой программы составляет соотношение между допустимой длиной хорды участка, заданной погрешностью интерполяции, и максимальной кривизной на нем:

$$L_i^{\text{доп}} = 3,34 \sqrt{\frac{\varepsilon}{k^3}},$$

где $L_i^{\text{доп}}$ - допустимая хорда участка; k - значение максимальной кривизны участка; ε - допустимая погрешность интерполяирования.

Блок-схема программы представлена на рис.2. Основными блоками программы являются:

блок расчета с учетом допустимой погрешности;

блок расчета координат точек по заданным дистанциям и шагу;

блок контроля дискретно-заданного контура;

библиотека программ для расчета зависимостей $F(x, y) = 0$.

Исходными данными для работы программы служат коэффициенты функциональной зависимости $F(x, y) = 0$ в принятой для данной математической модели поверхности системе координат и границы участка применения этого уравнения.

Разработка и внедрение на заводе систем расчета геометрических параметров поверхностей агрегатов с помощью ЭВМ и широкие возможности системы ЧПУ со встроенными интерполяторами позволили перейти к полностью завершенному автоматическому циклу получения программ фрезерования шаблонов по теоретическому контуру непосредственно от математической модели поверхности. Для этого на базе системы была создана система автоматического программирования обработки теоретических контуров. В эту систему, кроме программ геометрических расчетов, включены программы базирования, сборки кадров, расчета эквидистанты и постпроцессоров.

Общая схема системы автоматического программирования представлена на рис.3. Исходными данными для работы системы служат математическая модель поверхности, геометрическая информация о положении шаблонов относительно системы агрегата и некоторые технологические параметры (диаметр фрезы, положение обрезов шаблонов, скорость подачи и др.). В процессе работы система рассчитывает координаты точек сечения и координаты заданных конструктивных элементов, пересекающих данное сечение, и осуществляет расчет габаритных размеров заготовки, выбор номера базового отверстия на координатной плите станка, на которое будет установлена заготовка шаблона при обработке, вычисление траек-

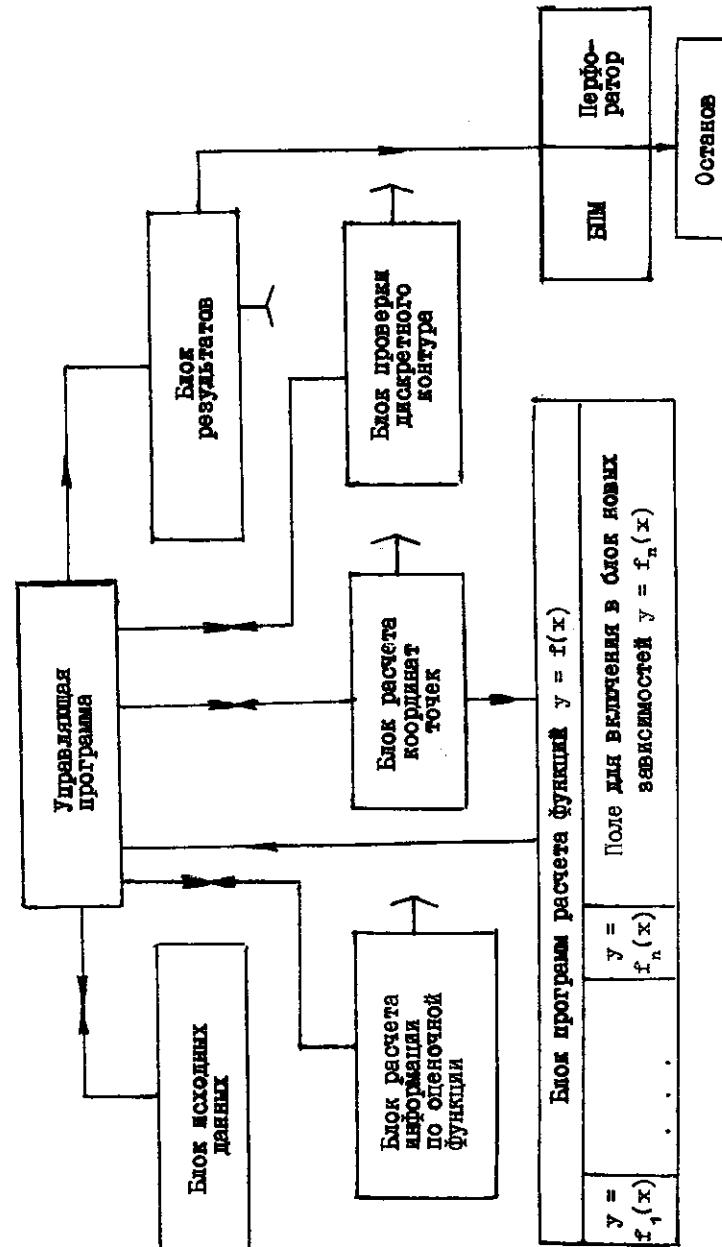


Рис.2. Блок-схема программы

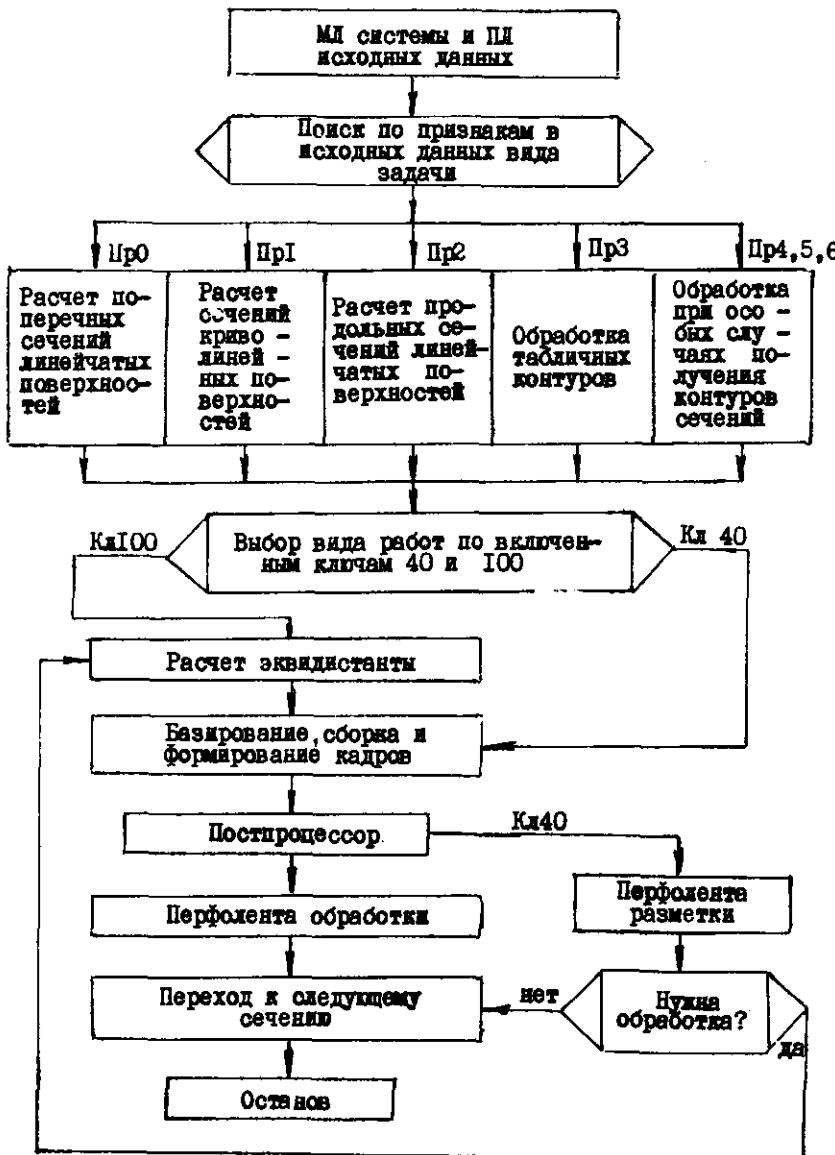


Рис. 3. Блок-схема системы САП ОТК

тории движения инструмента и сборку кадров обработки. Постпроцессор осуществляет кодирование сформированных кадров обработки и выдачу этой информации на перфоленту. Контроль правильности перфорации производится вводом в МОЗУ полученной перфоленты и сравнением ее с ранее рассчитанной информацией. За цикл работы системы автоматического программирования осуществляет подготовку управляющей информации для одного сечения. Время одного цикла составляет от двух до четырех минут для среднего шаблона на 300-400 кадров.

С помощью ключей можно определить один из режимов работы системы: расчет управляющей информации разметки координатной сетки и конструктивных осей; расчет управляющей информации обработки; расчет управляющей информации разметки и обработки, при этом сначала выдается перфолента разметки, а затем перфолента обработки. Если нужен не полный контур шаблона, то в число технологических параметров вносятся размеры нужных обрезов и при расчете в программе "Сборка" кадры, выходящие за границы этих обрезов, отбрасываются.

Общая схема процесса обработки шаблонов на станках с ПУ и получения управляющей информации представлена на рис.4. При разработке технологического процесса обработки шаблонов на фрезерном станке прежде всего были учтены основные особенности обработки тонколистовых заготовок в подготовке производства (единичный выпуск, малая жесткость заготовки, сложность крепления без вспомогательных накладных и подкладных технологических плит) и требования к готовым шаблонам по точности и чистоте обработки. Для оперативного изготовления шаблонов необходимо, чтобы конструкция приспособления для базирования и крепления заготовки шаблона была универсальной, т.е. позволяла бы без переналадки и специальных разового использования закреплять шаблоны, резко отличающиеся по форме и размерам.

Особенность фрезерования тонколистовых деталей заключается в том, что они при обработке легко деформируются силами резания, действующими в вертикальном направлении, что приводит к потере устойчивости заготовки. Закрепление же детали между двумя плитами в несколько раз увеличивает расход материалов и усилия резания, что увеличивает отжим фрезы.

Во вкладенном устройстве для обработки шаблонов в качестве скользящего пракима используется вертикальная составляющая

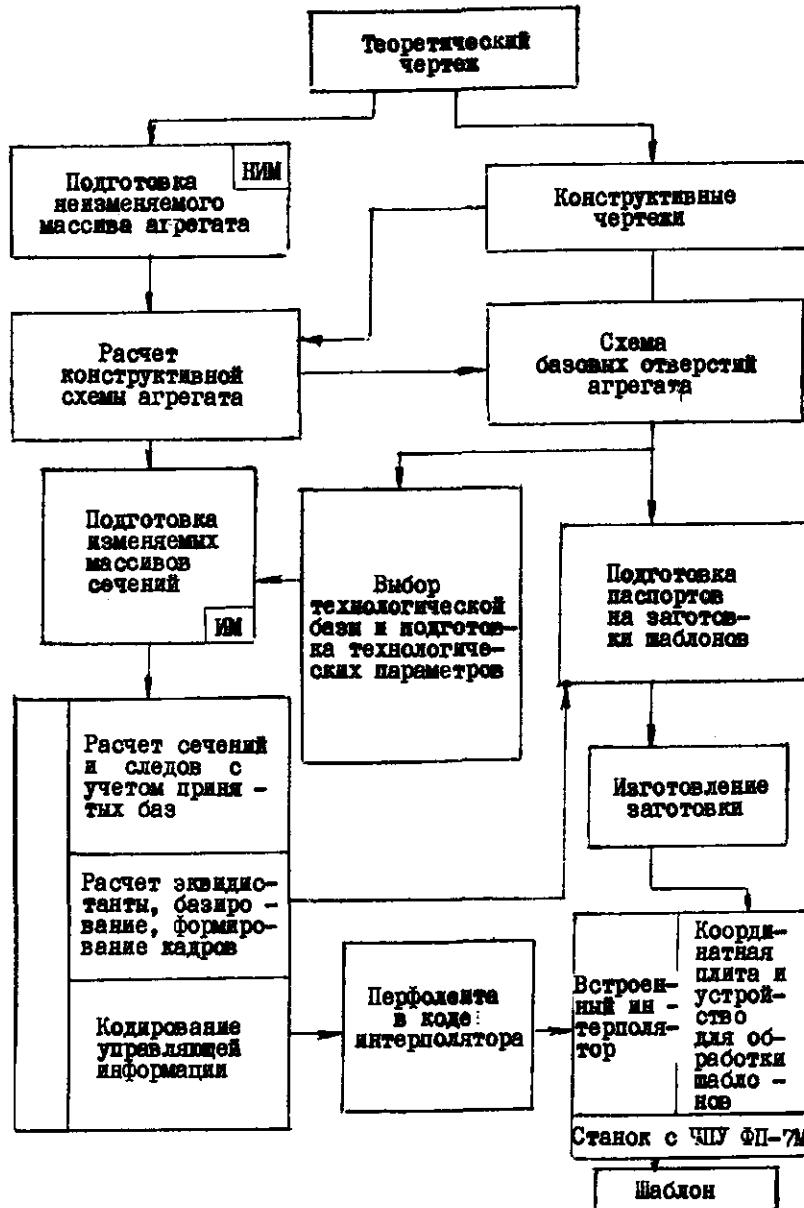


Рис.4. Схема обработки шаблонов на станке с ЧПУ при независимом методе изготовления оснастки

силы резания, которая возникает в процессе фрезерования. Для этого на невращающейся части станка устанавливается головка, через кольцеобразную опорную поверхность которой пропускается рабочая часть концевой фрезы с винтовыми зубьями. Для выхода стружки головка имеет окна и зазор между опорным кольцом и поверхностью координатной плиты на высоте, обеспечивающей проход рабочей зоны концевой фрезы.

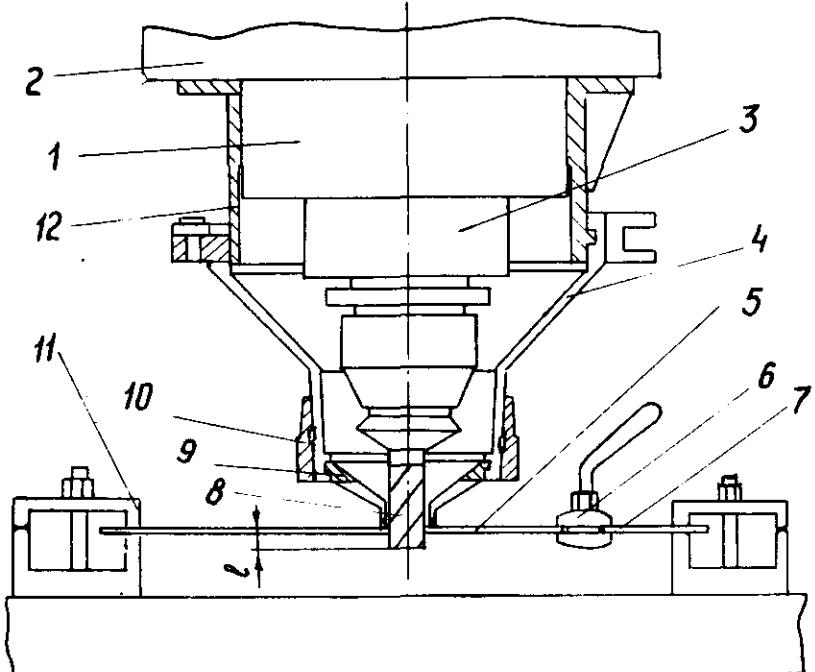


Рис. 5

Схема устройства, работающего по описанному принципу, показана на рис.5. К корпусу фрезерной головки 2 станка ФП-7М крепится гильза 12 с закрепленными на ней двумя полосками корпуса 4, на нижнюю часть которого наорачивается гайка 10, образуя жесткую конструкцию. В кольцевые пазы корпуса 4 вкладывается опора 9, к которой в процессе резания прижимается заготовка, удерживаемая от перемещения вдоль плоскости стола

быстroredействующими прижимами II. Вылет фрезы изменяется посредством перемещения пиноли I станка вместе со шпинделем 3 относительно фрезерной головки, что обеспечивает полное использование и равномерный износ режущей части фрезы 8. В процессе обработки деталь 5 и отход 7 скрепляются между собой специальными мостиками 6, обеспечивающими фиксированное положение детали и необходимую жесткость системы станок-приспособление-инструмент-деталь. Для смены инструмента достаточно отвернуть гайку 10 и раскрыть половинки корпуса 4.

Для обработки шаблонов используется фреза, которая имеет 6 зубьев и диаметр 20 мм. Угол наклона винтовых зубьев для более равномерного фрезерования выбран равным 40° , а профиль канавки для гарантированного отвода стружки выполнен с увеличенным радиусом канавки и полировкой стружкоотводящей поверхности. Для увеличения точности обработки задний угол принят равным 4° при ширине задней поверхности 0,75 мм.

Описанный технологический процесс позволил осуществить весьма оперативное производство теоретических шаблонов и немалкованной оснастки, выходящей на теоретический контур. Таким образом, цикл изготовления шаблонов по сравнению с обычным слесарным сократился в 10-14 раз.

На устройство для фрезерования тонколистовых шаблонов получено авторское свидетельство №538825.

Система разработана в сотрудничестве с Институтом математики СО АН СССР и внедрена на Новосибирском авиационном заводе им. В.П. Чкалова.

Л и т е р а т у р а

1. ЛЕУС В.А. Перспективное изображение трехмерных непрозрачных объектов. -В кн.: Вычислительные системы. Вып. 50. Новосибирск, 1972, с.86-99.
2. ЛЕУС В.А. Гладкая окружностная интерполяция кривых. -В кн.: Вычислительные системы. Вып. 38. Новосибирск, 1970, с.102-137.
3. СКОРОСТЕЛОВ В.А. Интерполяция плоских кривых. -Настоящий сборник, с.33-44.

Поступила в ред.-изд.отд.
16 ноября 1976 года