

5. Виноделие. Перечень нормативных документов [Электронный ресурс]. – 2012. – Режим доступа: <http://www.belproduct.com>. – Дата доступа: 04.02.2012.

6. Консервы плодовые и ягодные для детского питания. Технические условия: ГОСТ 15849-89 [Электронный ресурс]. – 2012. – Режим доступа: <http://www.belproduct.com>. – Дата доступа: 04.02.2012.

7. Об утверждении, введении в действие, изменении и отмене технических нормативных правовых актов в области технического нормирования и стандартизации: пост. Гос. Комитета по стандартизации Респ. Беларусь от 23.10.2008. № 52 [Электронный ресурс]. – 2012. – Режим доступа: <http://www.pravoby.info>. – Дата доступа: 04.02.2012.

УДК 621.723

ПОСТУПИЛА В РЕДАКЦИЮ 13.06.2011

## МЕТОДЫ ОБЕСПЕЧЕНИЯ ОДНОРОДНОСТИ МАГНИТНОГО ПОЛЯ В УСТРОЙСТВАХ ДЛЯ УПРОЧНЕНИЯ И ОБРАБОТКИ ДЕТАЛЕЙ МАШИН В МАГНИТНОМ ПОЛЕ

Л.М. Акулович, докт. техн. наук, профессор, А.М. Ефимов, магистрант, А.В. Линник, аспирант (БГАТУ)

### Аннотация

*Предложена и проанализирована методика расчета магнитной системы станков для магнитно-абразивной обработки и магнитно-электрического упрочнения.*

*The method of calculation of magnetic system of machine tools for magneto-abrasive processing and magneto-electric hardening is offered and analyzed.*

### Введение

Одним из прогрессивных процессов финишной обработки поверхностей деталей машин является магнитно-абразивная обработка (МАО). Она позволяет при минимальном съеме металла активно воздействовать на обрабатываемую поверхность и формировать микропрофиль и физико-механические свойства поверхности, обеспечивающие требуемые эксплуатационные свойства обработанных поверхностей [1].

При МАО роль связки магнитно-абразивного порошка выполняет энергия магнитного поля, способная удерживать зерна порошка в подвижно-координированном состоянии и формировать абразивную «щетку», которая обуславливает условия абразивного резания.

Производительность процесса МАО и качество обрабатываемых поверхностей определяются геометрическими параметрами рабочей зоны и градиентом магнитной индукции. Указанные параметры формируют магнитную систему, которая составляет основу станков для МАО. Магнитная система должна удовлетворять основному требованию – создавать максимальную магнитную индукцию при минимальной магнитодвигущей силе.

### Основная часть

Для процесса МАО важна однородность магнитного поля в рабочей зоне. В станках для МАО магнитное поле создают с использованием двух и более электромагнитных катушек.

Для получения однородного магнитного поля с учетом принципа суперпозиции требуется, чтобы векторная сумма напряженностей полей источников

была постоянной в заданном объеме. Установлено [2, 3], что однородность магнитного поля в зазоре  $\delta$  лучше всего обеспечивается системой из двух электромагнитных катушек (рис. 1), в которой:

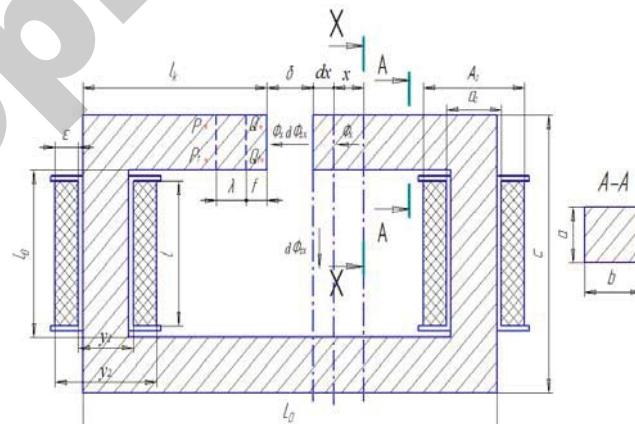


Рисунок 1. Схема магнитной системы с двумя электромагнитными катушками

а) расстояние  $A$  между геометрическими центрами катушек равно их среднему радиусу

$$A = \frac{y_1 + y_2}{2},$$

где  $y_1 + y_2$  – внутренний и внешний радиусы катушки;

б) толщина обмотки –  $\varepsilon = y_1 + y_2$ ;

в) длина катушки  $l$  мала по сравнению с расстоянием между геометрическими центрами катушек  $A$ .

Неоднородность магнитного поля, зависящая от конструкции магнитной системы, объясняется неодинаковым падением магнитного потенциала по длине магнитопровода в верхней и нижней точках его попечерного сечения [3, 4]. Магнитный поток  $\Phi$  от электромагнитов проходит до точки  $P$  более короткий путь, чем до точки  $P_1$ . Поэтому между точками  $P$  и  $P_1$  возникает разность магнитных потенциалов, которая создает неоднородность магнитного поля по высоте зазора.

В реальных конструкциях электромагнитов потоки рассеяния, как правило, имеют сложную форму и образуемые ими поля не всегда поддаются математическому описанию. Поскольку потоки рассеяния всегда существенно меньше рабочего магнитного потока, то в расчетах магнитных систем для МАО их, как правило, не учитывают.

Более точный расчет магнитных цепей с учетом рассеяния можно получить, используя общее дифференциальное уравнение, характеризующее магнитную цепь. Участку магнитной цепи  $x + dx$  (рис. 1) соответствует магнитный поток  $\Phi_x - d\Phi_x$  и разность магнитных потенциалов:

$$U_{mx} - (-dU_{mx}) = U_{mx} + dU_{mx}.$$

Наличие зазора  $\delta$  обуславливает появление магнитного потока рассеяния  $d\Phi_{sx}$  от полюсного наконечника до основания магнитной системы.

Величину приращения разности магнитных потенциалов на участке  $dx$  можно определить используя методические подходы [3, 4]:

$$dU_{mx} = -(\theta - \Phi_x r_{mx}) dx, \quad (1)$$

где  $r_{mx}$  – суммарное магнитное сопротивление единицы длины магнитной цепи (сердечника и полюсного наконечника) в рассматриваемом месте (в общем случае магнитное сопротивление по длине магнитопровода является переменным из-за нелинейности кривой намагничивания);  $\theta$  – удельная намагничивающая сила обмотки, приходящаяся на единицу длины сердечника.

Определим приращение потока в сердечнике при переходе от сечения  $X$  к участку  $x + dx$ , которое равно потоку рассеяния на участке  $dx$ :

$$d\Phi_x = d\Phi_{sx}.$$

Определим величину элементарного потока рассеяния

$$d\Phi_{sx} = U_{ms} \mu_r dx, \quad (2)$$

где  $\mu_r$  – магнитная проницаемость потока рассеяния между сердечником и корпусом на единицу длины сердечника.

Так как  $d\Phi_x = d\Phi_{sx}$ , уравнение (2) примет вид:

$$\frac{d\Phi_x}{dx} = U_{ms} \mu_r,$$

а уравнение (1) примет вид:

$$\frac{dU_{mx}}{dx} = -(\theta - \Phi_x r_{mx}).$$

Таким образом, получаем систему уравнений:

$$\frac{d\Phi_x}{dx} = U_{ms} \mu_r$$

$$\frac{dU_{mx}}{dx} = -(\theta - \Phi_x r_{mx}).$$

Эти уравнения являются исходными для расчета магнитных цепей. Продифференцировав полученные уравнения по  $x$ ,

$$\frac{d^2\Phi_x}{dx^2} = \mu_r \frac{dU_{mx}}{dx},$$

$$\frac{d^2U_{mx}}{dx^2} = r_{mx} \frac{d\Phi_x}{dx},$$

получаем

$$\frac{d^2\Phi_x}{dx^2} = \Phi_x r_{mx} \mu_r. \quad (3)$$

Это уравнение является уравнением магнитной цепи, которое определяет закон изменения величины магнитного потока по длине магнитопровода.

#### Рассмотрим пример расчета магнитной цепи

Дано:  $a = 0,04 \text{ м}$ ,  $b = 0,05 \text{ м}$ ,  $l_k = 0,114 \text{ м}$ ,  $\delta = 0,002 \text{ м}$ . Определить намагничивающую силу катушек  $IW$ , которая обеспечит индукцию в зазоре  $B = 1,4 \text{ Тл}$  и данные обмотки катушек. Рабочий поток  $\Phi$  в воздушном зазоре при индукции  $B = 1,4 \text{ Тл}$  на заданном сечении

$$S = ab = 2 \cdot 10^{-3} \text{ м}^2$$

равен

$$\Phi_\delta = BS = 2,8 \cdot 10^{-3} \text{ Вб.}$$

Находим значение потоков в других точках магнитной системы с помощью коэффициента рассеяния.

Поток рассеяния  $\Phi_0 = \Phi_\delta G_x$ . У торцов сердечника ( $x = 0$ )  $\Phi_0 = \Phi_\delta G_0$ . Здесь  $G_x$  – коэффициент рассеяния, представляющий собой отношение полной величины проходящего через данное сечение потока  $\Phi_x = \Phi_\delta + \Phi_{sx}$  к потоку в рабочем воздушном зазоре  $\Phi_\delta$ .

Таким образом,

$$\Lambda_x = \frac{\Phi_x}{\Phi_\delta} = \frac{\Phi_\delta + \Phi_{sx}}{\Phi_\delta} = \frac{\Phi_\delta}{\Phi_\delta} + \frac{\Phi_{sx}}{\Phi_\delta} = 1 + \frac{\Phi_{sx}}{\Phi_\delta},$$

но для  $x = 0$   $\Lambda_0 = \frac{\Phi_x}{\Phi_\delta} = 1$  и, следовательно,

$$\Phi_0 = \Phi_\delta = 2,8 \cdot 10^{-3} \text{ Вб.}$$

Поток на расстоянии  $x = 0,5l_k$ ,  $l_k = 0,114 \text{ м}$ .

$$\Phi_{0,5} = \Phi_\delta \Lambda_{0,5},$$

где

$$\Lambda_{0,5} = \Lambda_x = 1 + \frac{\mu_r}{\Lambda_h} \cdot \frac{x}{2} \left( 2 - \frac{x}{l_k} \right) = 1 + \frac{\mu_r}{\Lambda_h} \cdot \frac{0,5l_k}{2}.$$

$$\cdot \left( 2 - \frac{0,5l_k}{l_k} \right) = 1 + \frac{\mu_r}{\Lambda_h} \cdot \frac{0,5 \cdot 1,5l_k}{2} =$$

$$= 1 + \frac{\mu_r}{\Lambda_h} 0,375l_k$$

Из последнего выражения неизвестными остаются значения  $\mu_r$  – удельной проводимости рассеяния, рассчитанной для данного магнитопровода, и  $\Lambda_h$  – суммарной начальной проводимости рабочих зазоров.

Определим

$$\mu_r = \frac{\Lambda_s}{h},$$

где  $\Lambda_s$  – полная проводимость рассеяния, за исключением параллельных граней, обращенных в разные стороны.

Так как в нашем случае поле близко к плоскопараллельному [3], в направлении  $l_k = h$ , и  $c = l_0 + 2a$ , то

$$\mu_r = \frac{\Lambda_s}{h} = \mu_0 \left( \frac{b}{c} + 0,52 + \frac{1,28a}{c+a} \right) = 1,36 \cdot 10^{-6} \frac{\text{Гн}}{\text{м}}.$$

Суммарная начальная проводимость (поскольку в нашем примере имеем один воздушный зазор)  $\Lambda_h = \Lambda_\delta$ .

Проводимость рабочего зазора можно определить с учетом выпучивания с торца полюса ( $\Lambda_\delta$ ) и без учета ( $\Lambda_\delta$ ).

Для определения проводимости без учета выпучивания с торца полюса воспользуемся формулой

$$\Lambda_\delta = \mu_0 \frac{s}{\delta},$$

где  $\mu_0$  – магнитная постоянная, равная  $1,256 \cdot 10^{-6}$  Гн/м;  $s$  – площадь сечения магнитопроводов;  $\delta$  – длина рабочего зазора.

Для более точного расчета целесообразнее учесть выпучивание в процентах от величины полной

проводимости для различных значений  $\frac{a}{\delta}$ .

Получаем,

$$\Lambda_\delta = \mu_0 \left[ \frac{a^2}{\delta_1} + 0,58a + \frac{0,14a}{\ln(1,05 + \frac{\delta_1}{a})} \right] = 1,1 \cdot 10^{-6} \text{ Гн}.$$

Это выражение является уравнением проводимости для торцовых поверхностей прямоугольных полюсов. При необходимости можно сделать сравнение проводимостей с учетом выпучивания и без него. Найдя  $\mu_r$  и  $\Lambda_h = \Lambda_\delta$ , определяем

$$\Phi_{0,5} = \Phi_\delta \Lambda_{0,5} = \Phi_\delta \left( 1 + \frac{\mu_r}{\Lambda_h} 0,375l_k \right) = 2,88 \cdot 10^{-3} \text{ Вб}.$$

На расстоянии  $x = l_k$  поток

$$\Phi_1 = \Phi_\delta \Lambda_1 = \Phi_\delta \left( 1 + \frac{\mu_r}{\Lambda_h} 0,5l_k \right) = 2,91 \cdot 10^{-3} \text{ Вб},$$

где

$$\Lambda_1 = 1 + \frac{\mu_r}{\Lambda_h} \frac{x}{2} \left( 2 - \frac{x}{l_k} \right) = 1 + \frac{\mu_r}{\Lambda_h} \frac{l_k}{2} \left( 2 - \frac{l_k}{l_k} \right) = \\ = 1 + \frac{\mu_r}{\Lambda_h} l_k$$

Определим индукцию, соответствующую магнитным потокам. В рабочем воздушном зазоре протекает поток  $\Phi_\delta$ , которому соответствует индукция  $B_0 = 1,4$  Тл (по заданию). Зная величины потоков в остальных частях магнитопровода, можно определить индукцию в этих частях:

$$B_0 = \frac{\Phi_{0,5}}{S} = 1,44 \text{ Тл};$$

$$B_1 = \frac{\Phi_1}{S} = 1,46 \text{ Тл}.$$

По кривой намагничивания находим соответствующие этим значениям индукции величины напряженности поля, принимая во внимание, что магнитопровод выполнен из стали 3:  $H_0 = 1700$  А/м;  $H_{0,5} = 1900$  А/м;  $H_1 = 2050$  А/м.

Так как напряженность поля в магнитопроводе по его длине изменяется, находим ее среднее расчетное значение:

$$H_{cp.pacu} = \frac{H_0 + 4H_{0,5} + H_1}{6} = 1891 \text{ А/м}.$$

Определим намагничающую силу обмотки как сумму намагничающих сил на всех участках магнитопровода для того, чтобы видеть падение намагничающих сил в воздушном зазоре:

$$IW = (IW)_\delta + (IW)_{cm} + \frac{\Phi_\delta}{\Lambda_h} + (2H_0l_k + 2H_{cp.pacu}l_c + H_1l_0 + H_1l_0) = \\ = \frac{\Phi_\delta}{\Lambda_h} + (2H_0l_k + 2H_{cp.pacu}l_c + H_1l_0 + H_1l_0) = \\ = 2545 + 3960 = 6505 \text{ А}.$$

Таким образом,  $(IW)_\delta$  составляет 64%  $(IW)_{cm}$ .

Теперь считаем обмоточные данные катушек намагничивания магнитной системой. Полученную расчетным путем намагничивающую силу  $IW = 6505A$  нужно обеспечить двумя катушками. Принимаем напряжение питания катушек  $220V$  и намагничивающую силу каждой обмотки  $IW_1 = IW_2 = 3252 A$ .

Дано:  $l_0 = 82 \text{ мм}$  – длина окна обмотки;  $D_0 = B_0 = 110 \text{ мм}$  – внешний размер катушки;  $a_0 = 40 \text{ мм}$ ,  $b_0 = 50 \text{ мм}$  – внутренний размер катушки. Определяем обмоточные данные катушек. Длина среднего витка катушки

$$l_{cp} \frac{\pi(D_0 + d_0)}{2} = 0,24 \text{ м.}$$

Диаметр провода, необходимый для соединения заданной намагничивающей силы

$$d = \sqrt{\frac{4\rho_g l_{cp} IW_1}{\pi U}} \approx 1,0 \text{ мм.}$$

Берем провод диаметром  $d = 1,0 \text{ мм}$  и с изоляцией  $d_1 = 1,1 \text{ мм}$ . Число витков

$$W = \frac{(B_0 - b_0) l_0 f_y}{2d_1^2} = 9446,$$

где теоретический коэффициент укладки  $f_y = 0,90 - 0,95$ .

Сопротивление обмотки

$$R = \frac{4\rho_g l_{cp} W}{\pi d^2} = 146 \Omega.$$

Ток, протекающий по обмотке

$$I = \frac{U}{R} = 1,5 A.$$

Мощность электромагнитной катушки

$$P = \frac{U^2}{R} = 331 \text{ Вт.}$$

Плотность тока

$$j = \frac{I}{\pi d^2} \cdot \frac{2}{4} A/\text{мм}^2.$$

Сделаем ориентировочную проверку катушки по полученной плотности тока  $j$ , которую сравниваем с допустимой  $j_d$ . Известно, что для нормального срока службы и продолжительного режима включения обмотки  $j_d = 2-4 A/\text{мм}^2$ . Для повторно-кратковременного режима

$$j_d = 5-12 A/\text{мм}^2$$

Для кратковременного режима

$$j_d = 13-30 A/\text{мм}^2$$

В нашем случае плотность тока  $j = 4 A/\text{мм}^2$ , значит, обмотка может включаться на продолжительный режим работы.

Определим число витков в ряду

$$W_p = \frac{l_0 f_y}{d_1} = 67.$$

Число рядов

$$n_p = \frac{W}{W_p} \approx 140.$$

Проверим, обеспечивает ли катушка заданную намагничивающую силу:

$$IW = 1,5 \cdot 9446 = 14169 A.$$

По заданию требовалась намагничивающая сила одной катушки  $IW = 3252 A$ . Следовательно, рассчитанные катушки обеспечивают заданную намагничивающую силу.

Для проверки данного расчета были проведены измерения магнитной индукции в рабочем зазоре (рис. 2).

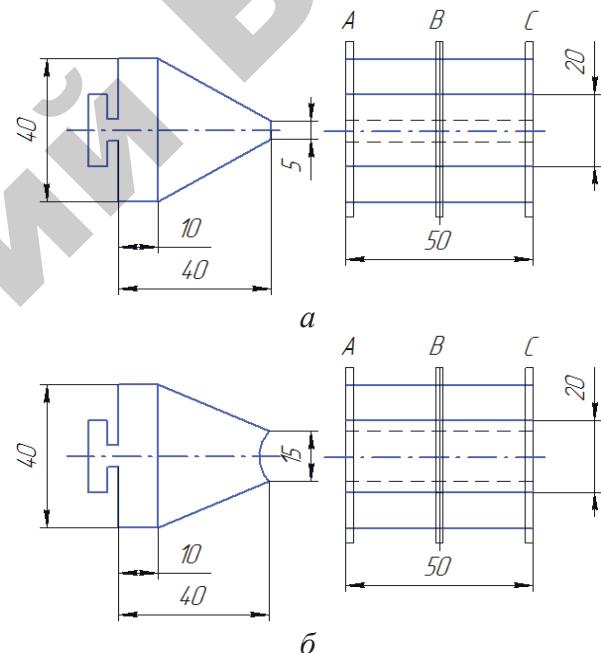


Рисунок 2. Схема расположения датчика Холла при измерении магнитной индукции в рабочем зазоре при МАО (а) и МЭУ (б).

Параметры магнитной системы приведены выше. Измерения проводились на полюсных наконечниках двух видов: для МАО наконечников серповидной формы поперечного рабочего зазора угол охвата наконечника –  $90^\circ$ ; для магнитно-электрического упрочнения (МЭУ) ширина рабочей поверхности – 5 мм.

Измерения проводились с помощью оттарированного датчика на основе элемента Холла, на который подавалось постоянное напряжение 30В от источника тока Б5-44А, силой тока 25mA. Выходное напряжение от датчика, равное 153mV, соответствовало магнитной индукции 625mTl. Диаметр обрабатываемой детали 20

мм. Величина рабочего зазора 2 мм. Магнитная индукция в рабочем зазоре измерялась по длине зазора в трех точках, по краям и по центру. Результаты эксперимента приведены в табл. 1.

**Таблица 1. Величина магнитной индукции на полюсных наконечниках для МЭУ и МАО**

Ток в катушках электромагнита, A	Магнитная индукция $B$ , мТл в точках			Средняя магнитная индукция $B_{ср}$ , мТл
	A	B	C	
<b>Полюсные наконечники для МЭУ</b>				
1,0	810	890	930	<b>880</b>
1,5	1280	1340	1400	<b>1340</b>
2,0	1635	1740	1780	<b>1720</b>
<b>Полюсные наконечники для МАО</b>				
1,0	870	710	700	<b>760</b>
1,5	1060	1010	960	<b>1010</b>
2,0	1130	1120	1020	<b>1090</b>

Из таблицы видно несоответствие полученных экспериментальных данных расчетному значению магнитной индукции 1440 – 1460 мТл. Величина несоответствия магнитной индукции у полюсных наконечников для МЭУ составляет 4%, а у полюсных наконечников для МАО – 28%. Это является следствием того, что при расчете не были учтены подвижные части электромагнитной цепи и, следовательно, соответствующие воздушные зазоры, а также геометрия полюсных наконечников.

Компенсировать неоднородность магнитного поля можно выбором соответствующего отношения

диаметра полюсных наконечников к длине зазора, приданием нужной конфигурации поверхности наконечников, подбором материала для них, размещением на концах катушек дополнительных витков, компенсирующих убывание магнитного поля от центра к периферии.

## Выводы

На основе приведенной методики произведен расчет и экспериментальные исследования магнитной системы для МЭУ и МАО. Определена величина несоответствия расчетных и экспериментальных значений магнитной индукции у полюсных наконечников: для МЭУ она составляет 4%, а для МАО – 28%. Установлено, что наибольшее влияние на магнитную индукцию в рабочем зазоре оказывают потери в воздушном зазоре и конфигурация полюсного наконечника.

## ЛИТЕРАТУРА

1. Технологические основы обработки изделий в магнитном поле / П.И. Ящерицын [и др.]. – Минск: ФТИ НАН Беларусь, 1997. – 416 с.
2. Барон, Ю.М. Технология абразивной обработки в магнитном поле / Ю.М. Барон. – Ленинград: Машиностроение, 1975. – 128 с.
3. Сливинская, А.Г. Электромагниты и постоянные магниты/ А.Г. Сливинская. – Москва: Энергия. – 1972. – 248 с.
4. Буль, Б.К. Основы теории и расчета магнитных цепей/ Б.К. Буль. – Москва: Энергия, 1964. – 464 с.

### Вакуумная станция для доильных установок

Предназначена для создания вакуумметрического давления в системах машинного доения коров. Может применяться в отраслях промышленности, технологические процессы которых требуют создания вакуума.



#### Основные технические данные

Станция вакуумная водокольцевая  
Тип  
Быстрота действия при вакууме 50%, м<sup>3</sup>/ч  
Предельное вакуумметрическое давление, кПа  
Потребляемая мощность, кВт  
Расход рециркуляционной воды, литров в минуту  
Габаритные размеры, мм  
Масса, кг, не более

ВВН-75  
передвижная  
75  
90  
3,9  
8  
1500x600x1500  
35

Применение установки обеспечивает снижение энергоемкости процесса доения коров до 0,052 кВт·ч/м<sup>3</sup> при стабильном вакуумном режиме.