

УДК 631.312:514.18

С.Ф. Пилипака, д-р техн. наук, В.В. Яременко, канд. техн. наук, О.М. Черниш, канд. техн. наук

Національний університет біоресурсів і природокористування України

О.В. Адамчук, інж.

ННЦ “Інститут механізації та електрифікації сільського господарства” НААН

Дослідження руху матеріальної частинки добрива при відцентровому розсіюванні

Досліджено рух матеріальної частинки добрива по лопатці відцентрового розсіювального апарату. Складено систему диференціальних рівнянь руху частинки із застосуванням супровідного тригранника переносної траєкторії, якою є коло. Здійснено чисельне інтегрування отриманої системи диференціальних рівнянь, що дало можливість побудувати графіки руху частинки за різних умов і визначити умови такого руху.

матеріальна частинка, добриво, відцентрове розсіювання

С.Ф. Пилипака, В.В. Яременко, О.М. Черниш

Національний університет біоресурсів і природопольовання України

О.В. Адамчук

ННЦ “Інститут механізації і електрифікації сільського господарства” НААН

Исследование движения материальной частицы удобрения при центробежном разбрасывании

Рассмотрено относительное движение частицы по цилиндрической лопатке, прикрепленной к диску в радиальном направлении. Составлено систему дифференциальных уравнений движения частицы с применением сопровождающего трехгранника переносной траектории, какой является окружность. Осуществлено численное интегрирование системы. Сделано визуализацию полученных результатов.

матеріальна частинка, удобрение, центробежное разбрасывание

Вступ. Внесення мінеральних добрив може бути здійснене з використанням відцентрових розсіювальних апаратів із лопатками різних конструкцій. Закономірності руху суцільного потоку мінеральних добрив з достатньою для практики точністю можна аналітично описати, розглядаючи рух лише окремих їх частинок. При цьому, як показали результати попередніх досліджень, рух вказаних частинок можна описувати, не враховуючи їх розмірів і форми. Матеріальна частинка під дією відцентрової сили рухається по поверхні лопатки і одночасно обертається разом із нею навколо вертикальної осі, тобто перебуває у складному русі. Якщо кінематика частинки у відцентрових апаратах із прямолінійними лопатками досить добре вивчена, то для апаратів із криволінійними лопатками у вигляді частин циліндричного жолоба вона ще потребує окремих аналітичних досліджень.

Аналіз останніх публікацій. Вивченню теоретичних основ складного руху матеріальної частинки по поверхні шорсткого диска, що обертається навколо вертикальної осі, присвячені фундаментальні праці [1, 2]. В них розглянуто рух частинки за наявності і відсутності лопаток. В праці [3] розглянуто випадок, коли частинка після сходу із диска потрапляє на прямолінійну лопатку із Г-подібним поперечним перерізом, встановлену під певним кутом до горизонтальної площини. Частинка під дією відцентрової сили рухається по лопатці вгору від осі обертання і в

момент сходу із лопатки має такий же кут, що забезпечує більшу дальність її польоту в порівнянні із горизонтальними лопатками. В [4] розглянуто рух частинки по криволінійній лопатці, коли в момент вступу частинки на неї кут нахилу дорівнює нулю, і в процесі руху зростає, набуваючи на сході із лопатки заданої величини. В праці [5] досліджено відносну і абсолютну траєкторії частинки при нахилі диска із прямолінійним лопатками під певним кутом до горизонту, що забезпечує політ частинки в момент сходу із диска вгору за умови, що частинка попадає в розрахунковий сектор диска.

Окрема група робіт присвячена вивченню руху частинки по шорсткій площині, яка здійснює коливальний рух [6–9]. В них розглядається поступальне коливання площини, кожна точка якої описує коло, еліпс або іншу криву.

Серед праць, в яких йдеться про переміщення частинки по поверхні, більш відомі класичні приклади із підручників на прикладі конуса [10] або сфери [11] із вертикальною віссю і гладенькою поверхнею. Щодо робіт практичного спрямування, в яких розглянуто рух частинки по внутрішній шорсткій поверхні, яка обертається із постійною кутовою швидкістю навколо своєї осі, відомі праці теоретичного обґрунтування роботи машин відцентрової дії [12–14].

В деяких розсіювальних апаратах застосовуються горизонтально встановлені циліндричні лопатки у вигляді жолоба, які закріплені нерухомо до горизонтального диска, що обертається навколо вертикальної осі. Щоб скласти диференціальні рівняння руху частинки по такій лопатці в статті запропоновано застосовувати відомі формули Френе, які відіграють велику роль не тільки у диференціальній геометрії поверхонь, а і у кінематиці точки [15].

Методика досліджень. Зазвичай при розв'язуванні задач руху матеріальної частинки по рухомій поверхні складається система диференціальних рівнянь в проекціях на осі прямокутних координат. Оскільки абсолютний рух частинки складається із суми двох рухів – переносного руху елемента поверхні і відносного руху частинки по поверхні – то кожен із них розглядається у своїй системі координат. Сумування цих рухів здійснюється за умови відомого взаємного розміщення рухомої системи координат, в якій відбувається відносне переміщення частинки, по відношенню до нерухомої системи координат, причому спільним параметром, який узгоджує ці дві системи, є час переміщення частинки.

Характерною особливістю розглянутого підходу є те, що за рухому систему координат запропоновано взяти супровідний тригранник переносної траєкторії. Тоді орієнтація його відносно нерухомої системи координат залежить від його положення на переносній траєкторії, тобто від дугової координати s – довжини дуги переносної траєкторії. Ця дугова координата є незалежною змінною величиною при складанні диференціальних рівнянь руху на відміну від традиційних підходів, в яких незалежною змінною приймається час руху t . Саме прийняття за незалежну змінну руху частинки дугової координати s дає можливість застосувати широко відомі в диференціальній геометрії формули Серре-Френе для знаходження вектора абсолютного прискорення в проекціях на орти тригранника Френе. При цьому слід відзначити надзвичайну простоту його знаходження через кривину переносної траєкторії, яка для переносного обертального руху є постійна. В зв'язку з цим і система диференціальних рівнянь складається в проекціях на орти рухомої системи супровідного тригранника Френе.

Мета досліджень. Скласти замкнуту систему диференціальних рівнянь руху матеріальної частинки добрив усередині лопатки циліндричної форми, розв'язання якої дасть можливість визначити її кінематичні параметри, застосування яких покращить якість розсіву мінеральних добрив відцентровим розсіювальним апаратом.

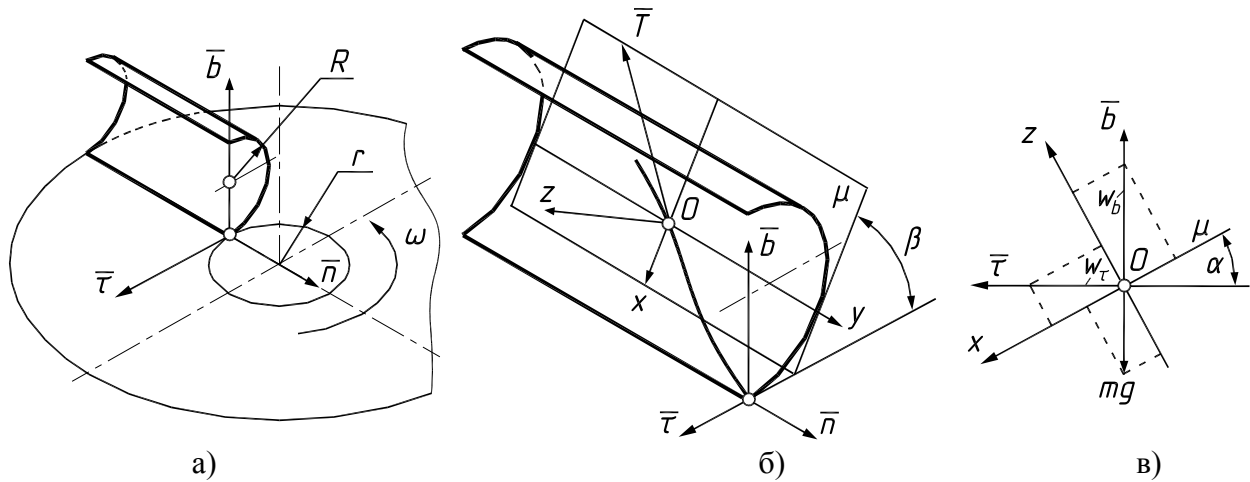
Основний зміст дослідження. Складання математичної моделі руху матеріальної частинки усередині лопатки циліндричної форми відцентрового

розсіювального апарату першочергово почнемо із побудови еквівалентної схеми процесу. Закріпимо циліндричний жолоб на горизонтальному диску, як це показано на рис. 1, а. При обертанні диска у напрямі, що показаний стрілкою, кінці нижньої прямолінійної твірної жолоба описуватимуть кола, із яких більшим є коло, яке розташоване на периферії диска, а менше матиме кривину $k = 1/r$, де r – його радіус. В точці на меншому колі розташуємо супровідний тригранник Френе, як це показано на рис. 1, а. Супровідний тригранник і жолоб прикріплені до диска жорстко, отже жолоб по відношенню до тригранника буде нерухомий, а сам тригранник при обертанні диска із кутовою швидкістю ω буде супровідним для кола $k = 1/r$. Рівняння циліндричного жолоба на орти тригранника запишуться так:

$$\rho_\tau = -R \sin \alpha, \quad \rho_n = -u, \quad \rho_b = -R \cos \alpha + R, \quad (1)$$

де R – радіус кола – основи циліндричного жолоба;

α і u – змінні параметри поверхні, причому α – кут повороту точки навколо осі циліндра, u – довжина прямолінійної твірної циліндра.



а) горизонтальний диск із циліндричним жолобом; б) циліндричний жолоб та проведена до нього в точці знаходження частинки дотична площина μ ; в) взаємне положення двох систем: тригранника Френе і системи координат $Oxyz$ з дотичною площиною μ

Рисунок 1 – Еквівалентна схема розсіювального відцентрового апарату

При обертанні диска частинка, яка попадає на циліндричний жолоб, починає по ньому рухатися під дією відцентрової сили по певній траєкторії. Щоб отримати рівняння траєкторії, необхідно дві незалежні змінні α і u зв'язати між собою певною залежністю. У нашому випадку доцільно зробити їх функціями довжини дуги s напрямного кола $k = 1/r$ (це дає змогу використати формули Френе). Таким чином, $\alpha = \alpha(s)$ і $u = u(s)$ – невідомі функції, які потрібно знайти, щоб побудувати траєкторію руху частинки по жолобу і визначити інші кінематичні характеристики.

Диференціальне рівняння руху частинки у векторному вигляді запишеться наступним чином:

$$m\bar{a} = \bar{F}, \quad (2)$$

де m – маса частинки;

\bar{a} – вектор абсолютного прискорення;

\bar{F} – вектор прикладених до частинки сил.

Якщо траєкторія руху точки в системі тригранника Френе задана проєкціями ρ_τ , ρ_n і ρ_b на його орти, то складові абсолютного прискорення на ці ж орти мають вигляд [15]:

$$\begin{aligned} a_\tau &= V^2(\ddot{\rho}_\tau - k^2\rho_\tau - 2k\dot{\rho}_n), \\ a_n &= V^2(\ddot{\rho}_n - k^2\rho_n + 2k\dot{\rho}_\tau + k), \\ a_b &= V^2\ddot{\rho}_b, \end{aligned} \quad (3)$$

де $k=1/r$ – кривина напрямного кола;

V – швидкість руху вершини тригранника по напрямному колу.

Диференціюванням по s рівнянь (1) знайдемо перші і другі похідні виразів, що входять до (3):

$$\begin{aligned} \dot{\rho}_\tau &= -R\dot{\alpha} \cos \alpha, & \ddot{\rho}_\tau &= -R(\ddot{\alpha} \cos \alpha - \dot{\alpha}^2 \sin \alpha), \\ \dot{\rho}_n &= -\dot{u}, & \ddot{\rho}_n &= -\ddot{u}, \\ \dot{\rho}_b &= R\dot{\alpha} \sin \alpha, & \ddot{\rho}_b &= R(\ddot{\alpha} \sin \alpha + \dot{\alpha}^2 \cos \alpha). \end{aligned} \quad (4)$$

Векторне рівняння (2) потрібно розписати в проекціях на осі певної системи координат (нерухомої або рухомої). Рух частинки в певній точці циліндра можна розглядати, як рух у дотичній площині. Тому нам доцільно провести дотичну площину μ до поверхні циліндра в точці O знаходження частинки (рис. 1, б) і скласти рівняння руху частинки в цій площині (при цьому кут між дотичною і горизонтальною площинами $\beta = \beta(s)$ є змінним). Осі прямокутної системи $Oxyz$ розташовуємо так, щоб вісь Oy була спрямована вздовж твірної циліндра, вісь Ox розташовуємо перпендикулярно до осі Oy в дотичній площині, тоді вісь Oz буде спрямована перпендикулярно до дотичної площини, тобто по нормалі до поверхні циліндра.

Підставивши (4) в (3), одержимо проекції абсолютного прискорення частинки на орти тригранника:

$$\begin{aligned} a_\tau &= V^2 \left[R(\dot{\alpha}^2 + k^2) \sin \alpha - R\ddot{\alpha} \cos \alpha + 2ku \right], \\ a_n &= V^2 \left[k(1 + ku) - 2Rk\dot{\alpha} \cos \alpha - \ddot{u} \right], \\ a_b &= V^2 R(\ddot{\alpha} \sin \alpha + \dot{\alpha}^2 \cos \alpha). \end{aligned} \quad (5)$$

Можна показати, що кут β між дотичною площиною μ і горизонтальною площиною Oxy дорівнює куту $\alpha = \alpha(s)$. Враховуючи це, можна спроеціювати складові абсолютного прискорення a із ортів тригранника на осі системи $Oxyz$ (рис. 1, в):

$$\begin{aligned} a_x &= a_\tau \cos \alpha - a_b \sin \alpha, \\ a_y &= a_n, \\ a_z &= a_\tau \sin \alpha + a_b \cos \alpha. \end{aligned} \quad (6)$$

Підставимо (5) у (6) і отримаємо абсолютне прискорення частинки в проекціях на осі системи $Oxyz$:

$$\begin{aligned} a_x &= V^2 (Rk^2 \sin \alpha \cos \alpha + 2ku \cos \alpha - R\ddot{\alpha}), \\ a_y &= V^2 (k + k^2u - 2Rk\dot{\alpha} \cos \alpha - \ddot{u}), \\ a_z &= V^2 (R\dot{\alpha}^2 + Rk^2 \sin^2 \alpha + 2ku \sin \alpha). \end{aligned} \quad (7)$$

Вага частинки mg , де $g = 9,81 \text{ м/с}^2$, в проекціях на осі системи $Oxyz$ запишеться (рис. 1, в):

$$\left\{ mg \sin \alpha, \quad 0, \quad -mg \cos \alpha \right\}. \quad (8)$$

Знайдемо координати вектора \bar{T} дотичної до відносної траєкторії. Його проєкції на орти тригранника рівні першим похідним (4). Приводячи його до одиничного, одержимо:

$$\left\{ -\frac{R\dot{\alpha} \cos \alpha}{\sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}}, \quad -\frac{\dot{u}}{\sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}}, \quad \frac{R\dot{\alpha} \sin \alpha}{\sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}} \right\}. \quad (9)$$

Застосувавши формули переходу (6) від системи тригранника до системи $Oxyz$, отримаємо проєкції вектора (9) на осі системи $Oxyz$:

$$\left\{ -\frac{R\dot{\alpha}}{\sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}}, \quad -\frac{\dot{u}}{\sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}}, \quad 0 \right\}. \quad (10)$$

Знаючи вектор абсолютного прискорення частинки, напрям її руху та прикладені до неї сили в системі $Oxyz$, можна скласти диференціальне рівняння (2) в проєкціях на осі системи $Oxyz$:

$$\begin{aligned} ma_x &= mg \sin \alpha - (fP)_x, \\ ma_y &= -(fP)_y, \\ ma_z &= P - mg \cos \alpha, \end{aligned} \quad (11)$$

де $(fP)_x$ і $(fP)_y$ – складові сили тертя на осі Ox і Oy відповідно, причому P – сила тиску поверхні лопатки на частинку, f – коефіцієнт тертя.

Із останнього рівняння (11) знаходимо:

$$P = m(a_z + g \cos \alpha). \quad (12)$$

Із врахуванням напрямних косинусів (10) складові сили тертя на осі Ox і Oy запишуться так:

$$\begin{aligned} (fP)_x &= -\frac{fmR\dot{\alpha}}{\sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}}(a_z + g \cos \alpha), \\ (fP)_y &= \frac{fm\dot{u}}{\sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}}(a_z + g \cos \alpha). \end{aligned} \quad (13)$$

Шляхом підстановки (13) в (11) одержимо систему із двох рівнянь:

$$\begin{aligned} ma_x &= mg \sin \alpha + \frac{fmR\dot{\alpha}}{\sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}}(a_z + g \cos \alpha), \\ ma_y &= -\frac{fm\dot{u}}{\sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}}(a_z + g \cos \alpha). \end{aligned} \quad (14)$$

Обидва рівняння (14) скоротимо на масу m частинки, підставимо в них вирази (7), і після скорочень і перетворень одержимо (маючи на увазі, що $V = \omega/k$):

$$\begin{aligned} \ddot{\alpha} &= k^2 \sin \alpha \cos \alpha - 2\frac{k}{R}\dot{u} \cos \alpha - \frac{gk^2}{R\omega^2} \sin \alpha - \\ &\quad - \frac{fgk^2\dot{\alpha} \cos \alpha}{\omega^2 \sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}} - \frac{f\dot{\alpha}}{\sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}}(R\dot{\alpha}^2 + Rk^2 \sin^2 \alpha - 2k\dot{u} \sin \alpha), \\ \ddot{u} &= k^2 u - k + 2Rk\dot{\alpha} \cos \alpha - \frac{fgk^2\dot{u} \cos \alpha}{\omega^2 \sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}} - \\ &\quad - \frac{f\dot{u}}{\sqrt{R^2\dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}}(R\dot{\alpha}^2 + Rk^2 \sin^2 \alpha - 2k\dot{u} \sin \alpha). \end{aligned} \quad (15)$$

Система диференціальних рівнянь (15) була розв'язана чисельними методами за допомогою пакета *Simulink* системи *MatLab*. Було з'ясовано деякі закономірності кінематичних параметрів частинки в залежності від радіуса R лопатки циліндричної

форми та кутової швидкості ω обертання диска. Підставивши залежності $\alpha = \alpha(s)$ і $u = u(s)$, одержані в результаті чисельного інтегрування системи (15), у вирази (1), отримаємо відносну траєкторію частинки по поверхні циліндричного жолоба. На рис. 2, а побудовані відносні траєкторії руху частинки по циліндричному жолобу радіуса $R = 0,05$ м і його довжині $0,3$ м при різних кутових швидкостях обертання диска. Частинка попадає на циліндричну поверхню на відстані $0,05$ м від осі обертання ($r = 1/k = 0,05$ м).

Із графіків рис. 2, а видно, що при збільшенні кутової швидкості частинка все вище піднімається по циліндру, хоча сходить із нього приблизно на однаковій висоті, дещо нижче твірної, що відповідає кутові повороту $\alpha = 90^\circ$. Дослідження показали, що висота підйому частинки по циліндру обмежена. Наприклад, при кутовій швидкості $\omega = 50$ рад/с висота підйому частинки обмежена кутом $\alpha = 105^\circ$ (одна поділлка на циліндрі відповідає кутові 15°). При збільшенні кутової швидкості максимальна висота підйому частинки росте повільно до певної межі, не доходячи до верхньої твірної.

Знайдемо відносну швидкість руху частинки з виразу $V = dL/dt$, де L – довжина відносної траєкторії, t – час. Елемент довжини траєкторії знаходимо за відомими формулами визначення довжини дуги із врахуванням (4):

$$\frac{dL}{ds} = \sqrt{\dot{\rho}_\tau^2 + \dot{\rho}_n^2 + \dot{\rho}_b^2} = \sqrt{R^2 \dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}. \quad (16)$$

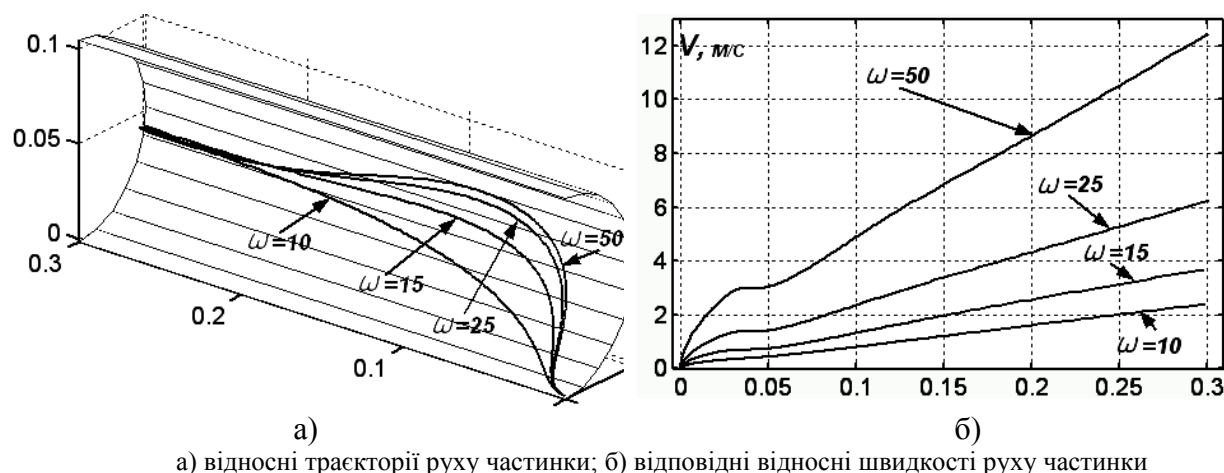


Рисунок 2 – Кінематичні характеристики відносного руху частинки по поверхні циліндричної лопатки при $R = 0,05$ м; $r = 1/k = 0,05$ м; $f = 0,3$ і різних кутових швидкостях обертання диска

Оскільки незалежною змінною в (16) є довжина дуги s кола преносної траєкторії, то при визначенні відносної швидкості теж перейдемо до цієї змінної:

$$V = \frac{dL}{dt} = \frac{dL}{ds} \cdot \frac{ds}{dt} = V_n \frac{dL}{ds}, \quad (17)$$

де $V_n = \frac{ds}{dt}$ – переносна швидкість руху вершини тригранника Френе по колу радіуса r .

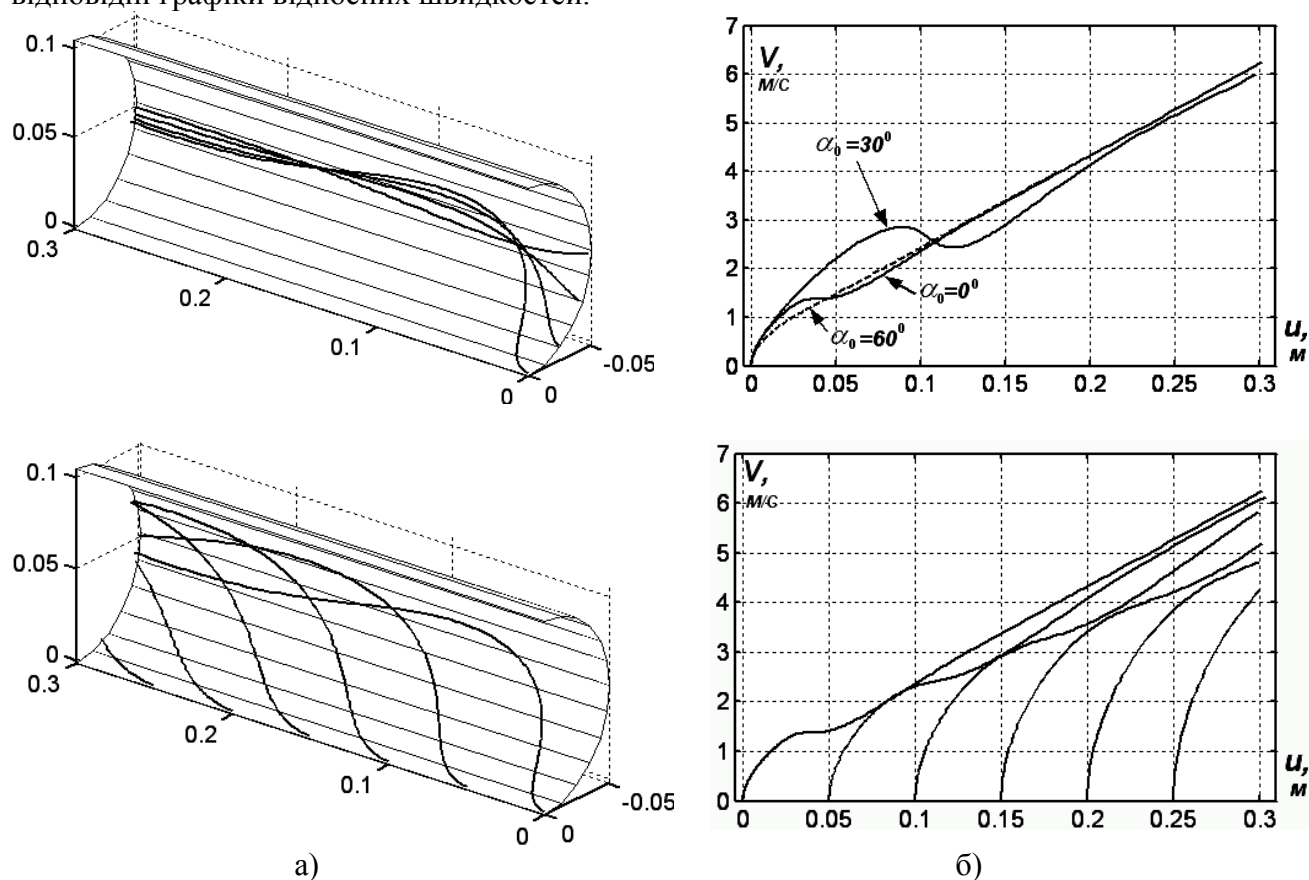
При заданій кутовій швидкості ω обертання диска переносна швидкість відома: $V_n = \omega r = \omega/k$. Отже вираз (17) із врахуванням (16) запишеться так:

$$V = \frac{\omega}{k} \sqrt{R^2 \dot{\alpha}^2 + \dot{u}^2}. \quad (18)$$

На рис. 2, б побудовані графіки зміни відносних швидкостей в залежності від кутової швидкості обертання диска ω . Щоправда, ці графіки побудовані не для залежності $V = V(s)$, а для залежності $V = V(u)$, де u – довжина прямолінійної твірної

циліндра. Така залежність є більш наглядною, оскільки дає можливість визначити швидкість руху частинки в будь-якій точці по довжині лопатки і її легко отримати в системі *MatLab* виключенням змінної s із залежностей $V = V(s)$ і $u = u(s)$. Із графіків рис. 2, б видно, що швидкість частинки росте в момент розгону, далі по мірі підйому до верхньої точки на циліндрі вона зменшується, а потім стабілізується і далі росте за законом, близьким до лінійного.

На рис. 3 наведено графіки відносних траєкторій і швидкостей частинки при її попаданні на поверхню лопатки у різних точках. На рис. 3, а вгорі побудовано траєкторії при попаданні частинки на поверхню лопатки у різних точках по висоті (через кожні 30° початкового значення кута α_0). По мірі підйому до середини циліндра зміна відносної швидкості циліндра все більше наближається до лінійного закону. Наприклад, при $\alpha_0 = 60^\circ$ і $\alpha_0 = 90^\circ$ графіки швидкостей збігаються (на рис. 3, б вгорі їх позначено штриховою лінією). На рис. 3 внизу побудовано траєкторії відносного руху при попаданні частинки в різні точки нижньої твірної циліндра через $0,05\text{ м}$ та відповідні графіки відносних швидкостей.



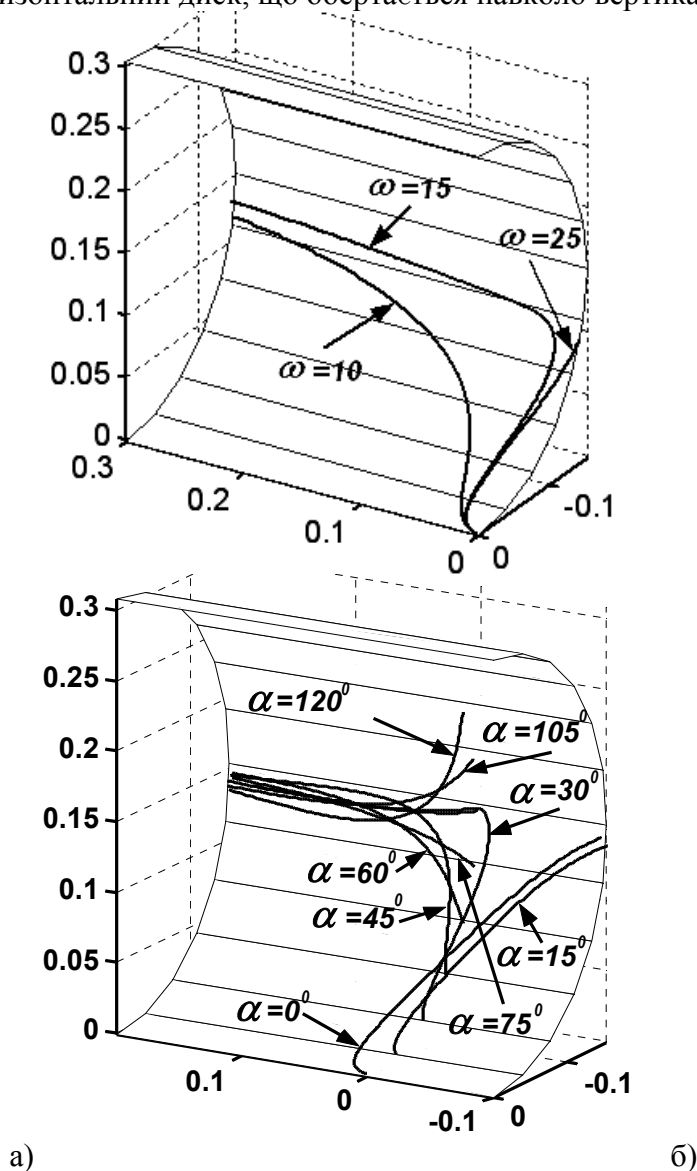
а) відносні траєкторії руху частинки при різних точках попадання її на поверхню по висоті (вгорі) та по довжині (внизу); б) графіки відповідних відносних швидкостей руху частинки

Рисунок 3 – Кінематичні характеристики відносного руху частинки по поверхні циліндричної лопатки при $R = 0,05\text{ м}$; $r = 1/k = 0,05\text{ м}$; $f = 0,3$; $\omega = 25\text{ рад/с}$ і різних точках попадання частинки на поверхню

Знайдемо вплив на форму траєкторії частинки величини радіуса R поперечного перерізу циліндричної лопатки. На рис. 4 представлені траєкторії руху частинки по циліндричній лопатці із радіусом поперечного перерізу $R = 0,15\text{ м}$. В цьому випадку можлива цілком несподівана поведінка частинки при її русі по поверхні циліндра. На рис. 4, а показана зміна траєкторії частинки при збільшенні кутової швидкості при рівних інших умовах. Якщо при $\omega = 10\text{ рад/с}$ траєкторія є очікуваною (як, наприклад, на рис. 2, а), то при $\omega = 15\text{ рад/с}$ і тим більше при $\omega = 25\text{ рад/с}$ частинка на перший

погляд починає рухатися несподівано – до центру диска. Проте цьому випадку є пояснення.

При достатньо великих значеннях радіуса R відсік циліндра біля нижньої твірної, куди попадає частинка, з певним допущенням можна вважати близьким до відсіку площини. Таким чином, поведінка частинки буде подібною до випадку, коли вона попадає на горизонтальний диск, що обертається навколо вертикальної осі.



а) форма траєкторії в залежності від величини кутової швидкості ω ;
 б) форма траєкторії в залежності від точки вступу частинки на поверхню лопатки ($\omega = 25 \text{ рад/с}$)

Рисунок 4 – Відносні траєкторії руху частинки по поверхні циліндричної лопатки із радіусом поперечного перерізу $R = 0,15 \text{ м}$ ($f = 0,3$)

В праці [1] показано, що в такому випадку траєкторією частинки у відносному русі є спіраль. Це ж відбувається на поверхні циліндричної лопатки при досягненні критичного значення кутової швидкості. Частинка по спіралі розвертається у протилежну сторону і рухається в напрямі центру диска (але мимо його, оскільки вона піднялася з нижньої твірної вгору) і проминувши його, рухалася б далі, якби жолоб продовжувався. Дослідження показали, що ще один розворот і наступні вона може зробити при достатньо великому радіусі R , коли відсік циліндра близький до площини. Щоб перевірити це припущення, подамо частинку не на нижню твірну, а на середню

(при $\alpha_0 = 90^\circ$). Частинка в цьому випадку рухається від центру, трохи опустившись вниз, чого і слід було чекати.

На рис. 4, б зображено відсік циліндричної лопатки, продовжений на 0,1 м в протилежну сторону. Це дає можливість спостерігати траєкторії руху частинки при різних точках її подачі на лопатку по висоті. Кутова швидкість $\omega = 25 \text{ рад/с}$; $f = 0,3$; висота змінюється через кожних 15° повороту точки навколо осі циліндра. Як видно із графіків рис. 4, б, при $\alpha_0 = 0^\circ$ і $\alpha_0 = 15^\circ$ частинка розвертається і рухається в протилежну сторону, а при збільшенні висоти подачі цього вже не відбувається.

З проведених досліджень випливає, що при подачі частинки на самий низ лопатки за певних умов можливий її розворот і рух в протилежну сторону. Це залежить від граничної величини радіуса R поперечного перерізу лопатки. Наприклад, для $f = 0,3$ і $R < 0,1 \text{ м}$ розворот частинки неможливий при будь-яких кутових швидкостях обертання диска. Гарантовано запобігти розвороту також можна шляхом подачі частинки на середню твірну циліндра по висоті (при $\alpha_0 = 90^\circ$). На практиці це означає, що жолоб потрібно робити не із половини циліндричної поверхні, а із четвертини, використовуючи верхню частину циліндра.

Висновки. Рух матеріальної частинки по циліндричній лопатці відцентрового розсіювального апарата спочатку має коливальний характер як по відносній траєкторії, так і по величині відносної швидкості. З часом відбувається стабілізація руху: частинка рухається біля середньої прямолінійної твірної лопатки із відносною швидкістю, що зростає по закону, близькому до лінійного. Збільшення кутової швидкості обертання диска із лопаткою призводить до зростання відносної швидкості. Точка подачі частинки на лопатку по висоті практично не впливає на величину відносної швидкості при її сході із лопатки. При різних точках подачі частинки вздовж осі лопатки відносна швидкість відрізняється несуттєво. При збільшенні радіуса поперечного перерізу лопатки і при подачі частинки на нижню твірну можливий розворот частинки в жолобі по спіралеподібній кривій. За будь-яких режимів роботи і конструктивних розмірів лопатки частинка при русі по її поверхні не підніметься до верхнього краю лопатки.

Список літератури

1. Василенко П.М. Теория движения частицы по шероховатым поверхностям сельскохозяйственных машин / П.М. Василенко. – К.: УАСХН, 1960. – 283 с.
2. Заика П.М. Избранные задачи земледельческой механики / П.М. Заика. – К.: Изд-во УСХА, 1992. – 507 с.
3. Адамчук В.В. Дослідження загального випадку розгону мінеральних добрив відцентровим розсіювальним органом / В.В. Адамчук // Вісник аграрної науки. – К., 2003. – № 12. – С. 51 – 57.
4. Войтюк Д.Г. Теоретичне дослідження руху матеріальних частинок у відцентрових апаратах із криволінійними лопатками і змінним кутом їх підйому / Д.Г. Войтюк, С.Ф. Пилипака // Праці Таврійської державної агротехнічної академії. – Мелітополь: ТДАТА, 2006. – Вип. 39. – С. 11 – 20.
5. Адамчук В.В. Дослідження руху частинки по плоскому диску, який обертається навколо перпендикулярної осі, нахиленої до горизонту / В.В. Адамчук, В.М. Булгаков, Д.Г. Войтюк, С.Ф. Пилипака // Вісник Львівського національного аграрного університету: агроінженерні дослідження. – Львів: Львів. нац. аграр. ун-т, 2008. – № 12 (2). – С. 189 – 197.
6. Белецкий В.Я. Теория и расчет сит с прямолинейными качаниями / В.Я. Белецкий. – М., Наука, 1949. – 187 с.
7. Блехман И.И. Вибрационное перемещение / И.И. Блехман, Г.Ю. Джанелидзе. – М.: Наука, 1964. – 410 с.
8. Горгинский В.В. Процессы сепарирования на зерноперерабатывающих предприятиях / В.В. Горгинский, А.Б. Демский, М.А. Борискин. – М.: Колос, 1980. – 304 с.
9. Войтюк Д.Г. Дослідження руху матеріальної частинки по шорсткій площині, яка здійснює горизонтальні криволінійні поступальні коливання / Д.Г. Войтюк, С.Ф. Пилипака // Техніка АПК. – 2004. – №№ 10 – 11. – С. 26 – 28.
10. Лойцянский Л.Г. Курс теоретической механики. Том 2. Динамика / Л.Г. Лойцянский, А.И. Лурье. – М.: ГИТТЛ, 1954. – 595 с.

11. Бухгольц Н.Н. Основной курс теоретической механики. Часть первая. Кинематика, статика, динамика материальной точки / Н.Н. Бухгольц. – М.: Наука, 1967. – 468 с.
12. Гольдин Е.М. О движении материальной точки внутри быстровращающегося конуса / Е.М. Гольдин // Известия АН СССР, ОТН. – 1955. – № 6. – С. 126 – 134.
13. Авдеев Н.Е. Центробежные сепараторы для зерна / Н.Е. Авдеев. – М.: Колос, 1975. – 152 с.
14. Назаров С.М. К обоснованию параметров резинокольцевого метателя и пути его совершенствования / С.М. Назаров, И.Г. Каплан, Р.С. Герцон, З.А. Лившиц // Труды ЦНИИМЭСХ. – Минск, 1969. – Т. 4. – С. 70 – 85.
15. Лінник М.К. Тригранник і формули Френе в задачах кінематики і динаміки матеріальної частинки у складному русі / Лінник М.К., Пилипака С.Ф. // Науковий вісник Національного аграрного університету. – К.: НАУ, 2005. – Вип. 80. – С. 271 – 287.

S. Pilipaka, V. Yaremenko, O.Chernysh

National University of Bio-resources and Environmental Sciences of Ukraine

O. Adamchuk

NSC "Institute of mechanization and electrification of agriculture"

Research of movement of a material particle at centripetal disseminating apparatuses from cylindrical shovels

Traditionally for exposition of a compound motion of a point on a plane it is used two frames: motionless and mobile. The point absolute motion is the sum of two movements: relative in mobile system and transportation of mobile system concerning a motionless frame. The general parametre (explanatory variable) defining a rule of mobile system concerning motionless is the time. Definition of absolute acceleration by summation of making accelerations inconveniently as there is one more making - a Coriolis acceleration, magnitude and which direction depends on character of portable and relative movements.

If for an explanatory variable to accept length of an arc of a path of transportation the problem considerably becomes simpler. In this case mobile system is basis vectors of a tangent and a normal of a path of transportation of a point, that is basis vectors of an accompanying trihedral of Frene of transportation. Orientation of a trihedral concerning motionless system is easily defined through differential performances of a curve. In paper it is shown how simply to discover a vector of absolute acceleration in a projection to basis vectors of a tangent and a normal of a portable path with application of formulas of Frene.

material particle, fertilizer, centripetal disseminating

Одержано 25.10.13

УДК 6.31

В.І. Рубльов, проф., д-р техн. наук, В.Д. Войтюк, доц., д-р техн. наук, В.Є. Рубльов, бакалавр

Національний університет біоресурсів і природокористування України

До обґрунтування нормативної документації щодо забезпечення якості технічного сервісу сільськогосподарської техніки

Технічний сервіс є обов'язковою послугою, яка супроводжує експлуатацію сільськогосподарської техніки з моменту продажу і до її утилізації. Розглянуті нормативні документи на відповідність вимогам переліку конструкторської документації при її розробці. Вказано на їх невідповідність законодавчим положенням України про стандарти, технічні регламенти та процедури оцінки відповідності. Сформульовані рекомендації із удосконалення конструкторської документації та їх реалізації з метою забезпечення якості технічного сервісу.

технічний сервіс, сільськогосподарська техніка, нормативні документи, конструкторська документація, технічний регламент, технологічний регламент, рекомендації, якість