

## АККУМУЛИРОВАНИЕ ЭНЕРГИИ В РАБОЧЕМ ЦИКЛЕ БУЛЬДОЗЕРОВ

**Актуальность проблемы.** В данной статье рассматривается проблема использования гидроаккумулирующих систем на бульдозерах. Под гидроаккумулирующей системой автор понимает совокупность гидравлического оборудования, включающего гидропневмоаккумулятор и гидрораспределительную аппаратуру, обеспечивающие зарядку аккумулятора на холостом (обратном) ходу машины и ее возврат на нагруженных режимах работы.

**Анализ публикаций.** В современном мире наиболее важными требованиями предъявляемыми к дорожно-строительной технике, и технике в общем, являются экономичность и производительность. Обеспечить данные требования можно путем использования аккумуляторов энергии.

По своему устройству аккумуляторы, которые предлагаются к использованию в машиностроении, могут быть объединены в следующие группы: механические (грузовые, пружинные и др.) [5]; гидравлические [7, 8]; пневматические [5]; электрические; химические и тепловые аккумуляторы [1].

Однако, для землеройно-транспортных машин цикличного действия, режим работы гидропривода которых характеризуется резко выраженной цикличностью, наиболее целесообразно устанавливать гидропневматический аккумулятор простой по конструкции, компактный и удобный в эксплуатации автономных гидросистем [7, 8].

**Цель и постановка задачи.** Целью работы является повышение эффективности бульдозеров за счет аккумулирования энергии, накопленной в гидроаккумулирующей системе на холостом (обратном) ходу машины, для увеличения производительности за счет снижения длительности цикла и снижения расхода топлива за счет использования накопленной энергии на режимекопания.

Для достижения поставленной цели необходимо было решить следующие задачи:

- на основе существующих теоретических исследований ЗТМ и на основе проведенных экспериментальных исследований гидроаккумулирующих систем [2, 3, 4] установить характер расхода мощности ДВС бульдозера с учетом использования гидроаккумулирующей системы;

– разработать теоретическое обоснование применения гидроаккумулирующих систем на бульдозерах.

**Расчетные схемы бульдозеров с системой аккумулирования энергии.** В рабочем цикле бульдозера во время операции копания мощность ДВС распределяется на гидросистему для привода рабочего оборудования и на трансмиссию (рис. 1.)

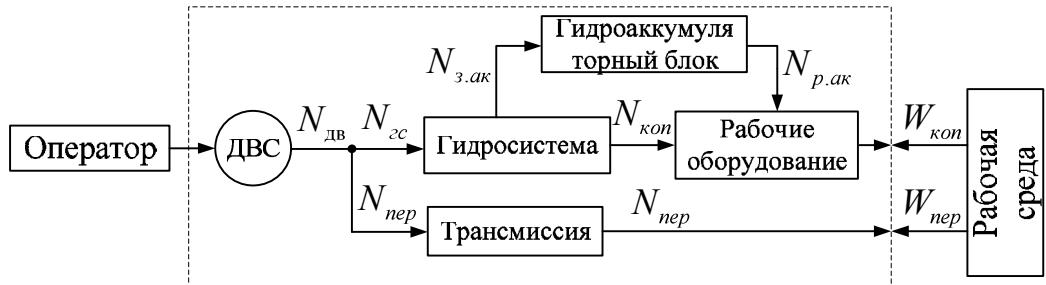


Рис. 1. Система «оператор – бульдозер рабочая – среда».

$$N_{\text{ДВС.коп}} = N_{\text{tp}} + N_{\text{rc}}, \quad (1)$$

где  $N_{\text{tp}}$  – мощность, затрачиваемая на трансмиссию;  $N_{\text{rc}}$  – мощность, затрачиваемая на гидросистему.

Отношение мощности гидропривода к общей мощности двигателя характеризуется коэффициентом  $\beta$

$$\beta = \frac{N_{\text{ДВС}}}{N_{\text{rc}}}. \quad (2)$$

Коэффициент,  $\delta$  характеризующий использование гидропривода по времени  $t_{\text{rc}}$  по отношению к общему времени работы машины  $t_m$

$$\delta = \frac{t_{\text{rc}}}{t_m}. \quad (3)$$

Представим распределение мощности на операции копания следующим образом:

Для определения мощности, которую необходимо передать гидросистеме на операции копания для эффективной работы необходимо знать сопротивление, которое нужно

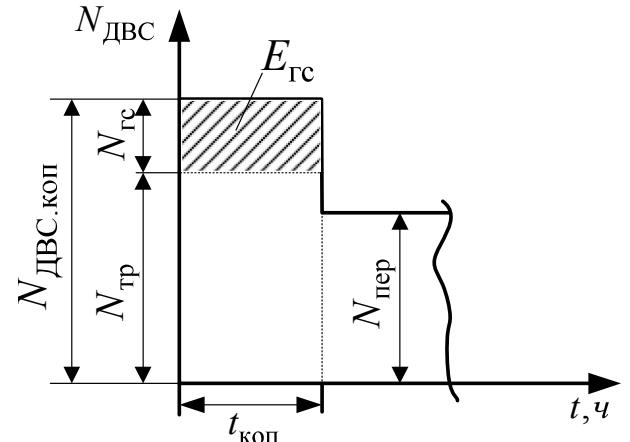


Рис. 2. Распределение мощности на операции копания:  $E_{\text{rc}}$  – энергия, расходуемая гидросистемой в процессе копания;  $N_{\text{rc}}$  – мощность, которую ДВС затрачивает на гидросистему;  $N_{\text{ДВС.коп}}$  – мощность расходуемая ДВС на этапе копания;  $N_{\text{tp}}$  – мощность, которую затрачивает ДВС на привод ходового оборудования;  $N_{\text{пер}}$  – мощность затрачиваемая на операции перемещения грунта;  $t_{\text{коп}}$  – время копания.

преодолеть гидросистеме при копании грунта.

Сопротивление, которое необходимо преодолеть гидросистеме при углублении отвала в грунт. Если рассмотреть составляющие общего тягового сопротивления

$W_{\text{з.т.о.}}$ , действующие на машину в ее рабочем цикле, то эти составляющие можно разделить на сопротивление, действующее на

трансмиссию и сопротивление, действующее на гидросистему машины. Приняв допущение, что физико-механические свойства грунта, углы установки исполнительного оборудования остаются переменными запишем опоры, которые относятся к действующим на гидросистему:

сопротивление копанию грунта  $W_{\text{коп.}}$ , который зависит от свойств почвы; сопротивление наполнению отвала бульдозера  $W_{\text{н.п.о.}}$ ; сопротивление от затупления ножей  $W_{\text{з.н.}}$ ; инерционное сопротивление  $W_{\text{ин.}}$ .

При условии, что бульдозер имеет поворотный отвал, необходимо учитывать сопротивление от перемещения грунта вдоль отвала  $W_{\text{гв}}$ .

Можно записать суммарное сопротивление, которое воспринимает гидросистема:

$$W_{\text{rc}} = W_{\text{коп.}} + W_{\text{н.п.о.}} + W_{\text{ин.}} + W_{\text{з.н.}} + W_{\text{гв}} ; \quad (4)$$

$$A = K b h / s_h , \quad (5)$$

где  $K$  – коэффициент сопротивления резанию;  $b$  – ширина отвала;  $h$  – глубина резания;  $s_h$  – путь, который проходит бульдозер до достижения глубины копания.

Для осуществления копания гидросистеме необходимо передать на шток гидроцилиндра, который кинематически связан с отвалом бульдозера,  $R_{\text{ц.з.}}$  равное сопротивлению  $W_{\text{rc}}$

$$R_{\text{ц.з.}} k_{\text{пп}} = W_{\text{rc}} , \quad (6)$$

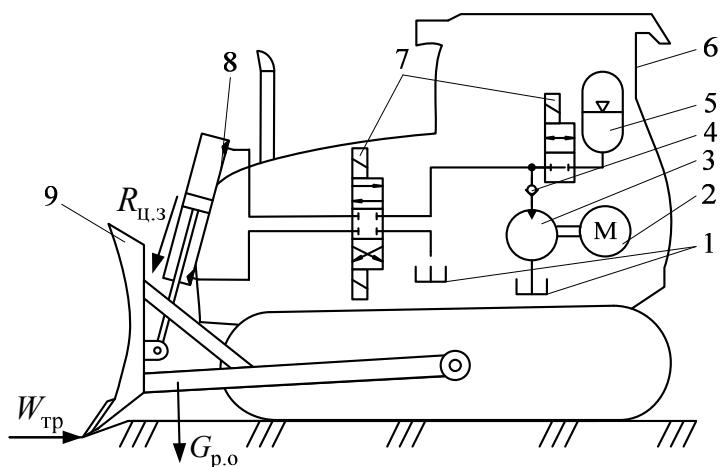


Рис. 3. Обобщенная кинематико-гидравлическая схема бульдозера, оснащенного гидроаккумулирующей системой: 1 – гидробак; 2 – ДВС; 3 – гидронасос; 4 – обратный клапан; 5 – ГПА; 6 – бульдозер; 7 – гидрораспределители; 8 – гидроцилиндр; 9 – отвал.

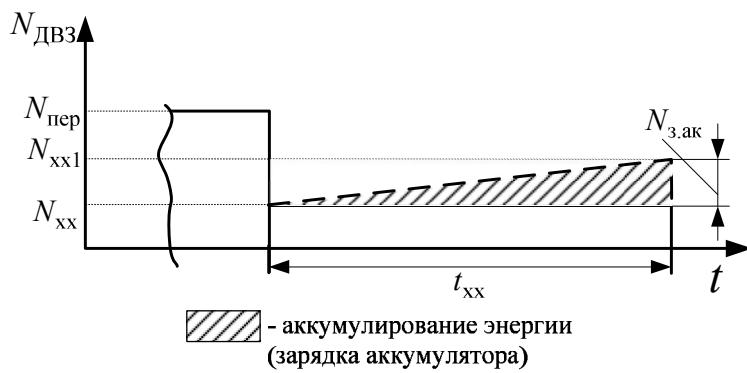


Рис. 4. Режим холостого хода бульдозера с возможностью аккумулирования энергии:  $N_{3,ак}$  – мощность, затрачиваемая на зарядку ГПА;  $N_{xx1}$  – мощность затрачиваемая двигателем на режиме холостого (обратного) хода при зарядке аккумулятора.

где  $Q$  – расходы жидкости,  $\text{см}^3/\text{s}$ ;  $A$ - рабочая площадь цилиндра.

Так как полученная мощность  $N_{rc}$  должна поддерживаться на протяжении всего времени копания  $t_{коп}$  грунта, то получаем энергию, которую необходимо потратить гидросистеме на операцию копания

$$E_{ак} = N_{rc} t_{коп}. \quad (9)$$

Полученную энергию можно накапливать в ГПА на холостом (обратном) ходе бульдозера и возвращать в гидросистему на этапе копания. Это позволит снизить установочную мощность двигателя до уровня необходимого на перемещение машины, что приведет к снижению расхода топлива.

В режиме холостого хода бульдозера его ДВС использует лишь незначительную долю мощности для обеспечения работы механизма перемещения. Предлагается аккумулирование доли мощности ДВС (рис. 4) путем преобразования в гидравлическую энергию за счет накопления его в гидропневмоаккумуляторе.

Мощность, накапливаемая в ГПА во время холостого хода

$$N_{3,ак} = Q_{h,a} p_{h,a}, \quad (10)$$

где  $Q_{h,a}$  – подача жидкости на выходе насоса в режиме холостого хода бульдозера в период подключения насоса к ГПА;  $p_{h,a}$  – давление жидкости на выходе насоса в режиме холостого хода бульдозера в период зарядки ГПА.

Накопленная энергия, которая аккумулируется в ГПА при условно линейной закономерности ее роста в гидроаккумуляторе определяется по формуле, кВт·с

где  $k_{кп}$  – коэффициент, учитывающий кинематическую связь штока цилиндра с отвалом бульдозера;  $R_{u,z}$  – усилие заглубления отвала.

Мощность, которую необходимо передать гидросистеме при копании

$$N_{rc} = R_{u,z} \vartheta_{ш}, \quad (7)$$

где  $\vartheta_{ш}$  – скорость перемещения штока гидроцилиндра, м/с

$$\vartheta_{ш} = Q / A, \quad (8)$$

где  $k_{кп}$  – коэффициент, учитывающий кинематическую связь штока цилиндра с отвалом бульдозера;  $R_{u,z}$  – усилие заглубления отвала.

Мощность, которую необходимо передать гидросистеме при копании

где  $R_{u,z}$  – усилие заглубления отвала.

где  $N_{rc} = R_{u,z} \vartheta_{ш}$ , (7)

где  $\vartheta_{ш}$  – скорость перемещения штока гидроцилиндра, м/с

где  $E_{ак} = N_{rc} t_{коп}$ . (9)

где  $N_{3,ак} = Q_{h,a} p_{h,a}$ , (10)

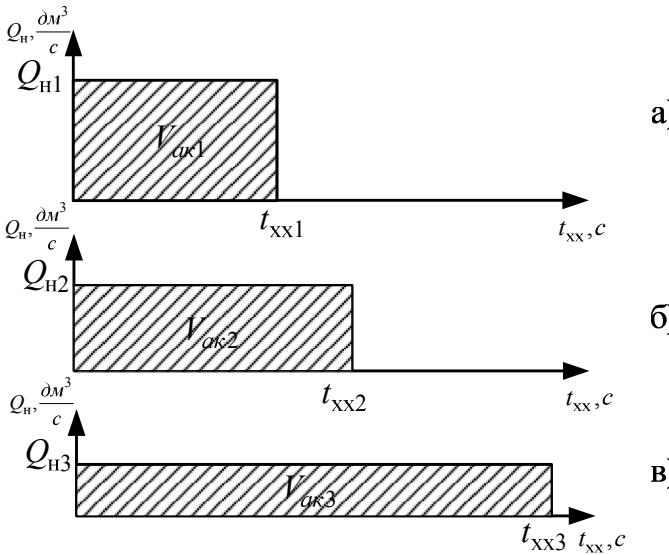


Рис. 5. Зависимость подачи насоса от продолжительности обратного (холостого) хода машины  $t_{xx}$ : а – при  $t_{xx1}$ ; б – при  $t_{xx2}$ ; в – при  $t_{xx3}$ .

$$E_{ак} = 0,5 N_{3,ак} t_{xx}. \quad (11)$$

Мощность двигателя на холостом ходу определяется  $N_{xx}$ . С учетом процесса аккумулирования энергии мощность ДВС на холостом ходу теоретически повысится на величину  $N_{ак}$ . То есть, за время холостого хода  $t_{xx}$  гидронасос должен обеспечить такую подачу  $Q_h$ , чтобы подать объем жидкости равный объему гидроаккумулятора  $\Delta V_{ак}$ .

$$Q_h t_{xx} = \Delta V_{ак} = const. \quad (12)$$

Запишем формулу для мощности ДВС на холостом ходу с зарядкой ГПА.

$$N_{ДВ3_{xx}} = N_{xx} + N_{h,ак}, \quad (13)$$

где  $N_{h,ак}$  – мощность, которую должен развить насос для зарядки ГПА.

$$\Delta V = \frac{Q_h t_{xx}}{\eta_h}. \quad (14)$$

Откуда выразим необходимую подачу насоса на этапе зарядки ГПА

$$Q_h = \frac{\Delta V \eta_h}{t_{xx}}; \quad (15)$$

$$n_h = \frac{1000 Q_h}{q}, \quad (16)$$

где  $q$  – рабочий объем насоса, указываемый в его характеристике.

Подставив (15) в (17) получим частоту оборотов вала гидронасоса для обеспечения подачи необходимого объема жидкости в ГПА за время холостого хода.

$$n_h = 1000 \frac{\Delta V \eta_h}{q t_{xx}}. \quad (17)$$

Получаем выражение для определения мощности затрачиваемой ДВС на холостом ходу для бульдозера с гидроаккумулирующей системой

$$N_{ДВ3_{xx}} = W_{пер.м.} \vartheta_{xx} + q n_h p_h. \quad (18)$$

При использовании гидроаккумулирующей системы возможен режим работы ДВС с постоянной заданной мощностью.

$$N_{ДВЗ} = N_{PO} + N_{II} + N_{H_{IA}} = const, \quad (19)$$

где  $N_{ДВЗ}$  – эффективная мощность первичного двигателя;  $N_{PO}$  – мощность затрачиваемого на рабочее оборудование в процессе копания грунта;  $N_{II}$  – мощность, которая расходуется механизмом передвижения машины;  $N_{H_{IA}}$  – неиспользованная мощность на которой работает насос, и которая накапливается непосредственно гидроаккумулятором.

Рассмотрим каждую составляющую отдельно. Переменная мощность, затрачиваемого рабочим оборудованием в процессе копания грунта отвалом

$$N_{PO} = \frac{v_u \cdot P_{u.z.}}{\eta_{MK}}, \quad (20)$$

где  $v_u$  – скорость перемещения штока гидроцилиндра;  $P_{u.z.}$  – усилие развиваемое штоком гидроцилиндра;  $\eta_{MK}$  – КПД механизма копания.

Переменная мощность, которая используется механизмом передвижения бульдозера:

$$N_{II} = \frac{M \cdot \omega}{\eta_{mn}}, \quad (21)$$

где  $M$  – момент на валу гидромотора;  $\omega$  – угловая скорость;  $\eta_{mn}$  – КПД механизма передвижения.

Мощность двигателя

$$N_{ДВЗ} = G_T \cdot I \cdot \eta_{ДВЗ}, \quad (22)$$

где  $G_T$  – расход топлива ДВС;  $I$  – теплотворная способность топлива;  $\eta_{ДВЗ}$  – общий КПД ДВС.

Переменная мощность, создаваемая гидроаккумуляторной системой:

$$N_{H2} = P_a \cdot V_k \cdot n, \quad (23)$$

где  $P_a$  – давление в гидроаккумуляторе;  $V_k$  – объем рабочей камеры насоса;  $n$  – частота вращения вала насоса.

**Выводы.** Разработана теория поведения ДВС бульдозера на холостом (обратном) ходу, позволяющая определить затраты мощности на данном этапе.

## ЛИТЕРАТУРА

1. Хмара Л. А. Применение аккумуляторов потенциальной энергии в строительных машинах (на примере одноковшового экскаватора) / Л. А. Хмара / Строительство. Материаловедение. Машиностроение: Сб. науч. тр. Интенсификация рабочих процессов строительных и дорожных машин. – Днепропетровск: ПГАСА, – 2005. – Вып. 33. – С.17-33.
2. Хмара Л.А. Повышение эффективности бульдозеров путем использования гидроаккумулирующей системы / Л.А. Хмара, А.П. Холодов // Строительные и дорожные машины – 2012 – № 3 – С. 33-37.
3. Хмара Л. А. Испытания бульдозера с системой аккумулирования энергии / Л.А. Хмара, А.П. Холодов // Сб. науч. тр.: Строительство. Материаловедение. Машиностроение. – 2011 – № 63 – Днепропетровск: ВГУЗ ПГАСА. – С. 61-69.
4. Гулиа Н. В. Инерционные двигатели для автомобилей. / Н.В. Гулиа – М.: Транспорт, 1974. – 64 с.
5. Волоцкий В.М. Гидроприводы машин и их оборудование. Учебный курс. / В.М. Волоцкий. – Х.: Гидроэлекс, 1995. – 156 с.
6. Использование принципа аккумулирования энергии в системе управления землеройно-транспортной машины / Т.В. Алексеева, Ю.В. Ремизович, В.Г. Шерман // Исследования и испытания дорожных и строительных машин: Сб. науч. работ СиБАДИ. – 1969. – Вып. 1. – С. 70-75.
7. Щербаков В.Ф. Рекуперативная система привода гидроподъёмных машин / В.Ф Щербаков // Строительные и дорожные машины.– 2008.– № 9.– С. 49-51
8. Щербаков В.Ф. Энергосберегающие гидроприводы строительных и дорожных машин / В.Ф. Щербаков // Строительные и дорожные машины.– 2011.– № 10.– С. 1-2.

**УДК 621.878.25**

**Л. А. ХМАРА, докт. техн. наук, О. О. ДАХНО, інж.**

*ДВНЗ «Придніпровська державна академія будівництва та архітектури»*

### **ТЕЛЕСКОПІЧНЕ РОБОЧЕ ОБЛАДНАННЯ ГІДРАВЛІЧНОГО ЕКСКАВАТОРА, ОЦІНКА ЙОГО ЕФЕКТИВНОСТІ ТА ВІЗНАЧЕННЯ ОБ'ЄМУ КОПАННЯ ГРУНТУ**

**Актуальність питання.** В теперішній час, у зв'язку з підвищеннем об'ємів земляних робіт, збільшились і об'єми виробництва машин та різноманітного робочого обладнання для цих робіт. Одним із головних напрямів удосконалення будівельних гідрравлічних екскаваторів є збільшення продуктивності, зниження енерговитрат на розробку ґрунту,