



采用偏心补偿法提高齿轮加工精度

齐齐哈尔二机床(集团)有限公司 (黑龙江 161005) 李景慧 陆风云 崔 岩

在滚齿机上加工齿轮时,由于有几何偏心和运动偏心,就会引入被加工齿轮的齿距误差和齿距累积误差,影响齿轮传动的准确性和平稳性。

齿轮在加工时,几何偏心和运动偏心是同时存在的,引起的齿距误差都是以齿轮一转周期,按正弦规律变化的,其综合影响结果,可按矢量相加合成。这样,就可设法使其相互补偿,消减齿距误差和齿距累积误差。

1. 几何偏心与最大齿距误差的位置关系

在滚齿机上由于齿坯安装误差引起齿轮基准轴线 O_1O_1' 与机床工作回转轴线 OO 不重合,这种二轴线偏移量称几何偏心 e_G 如附图所示。几何偏心 e_G 的存在,使被加工齿轮产生齿圈径向圆跳动 ΔF_r , $\Delta F_r = 2e_G$ 。而其产生齿距误差最大正值的方向与几何偏心方向一致,与几何偏心方向的方向相反,齿距误差为最大负值。

(2) 切削参数的选择 切削速度、进给量和切削深度是能够提高生产率的主要参数,但这些参数的增加对刀具寿命影响也很大。通过多次试验比较,我们选用了下述切削参数:

①主轴转速 $n = 1000 \text{ r/min}$ 。②刀具直径 $D_c = 80 \text{ mm}$ 。③切削速度 $v = \pi \cdot D_c \cdot n / 1000 = 251 \text{ m/min}$ 。④工作台进给量 $v_f = 200 \text{ mm/min}$ 。⑤每齿进给量 $f_z = v_f / n \cdot z_n = 0.02 \text{ mm}$ 。⑥切削深度 $a_p = 5 \text{ mm}$ 。⑦切削宽度 $a_e = 110 \text{ mm}$ 。⑧最佳消耗功率 $P_c = a_p \cdot a_e \cdot v_f \cdot k / 100000 = (5 \times 110 \times 500 \times 6.5 / 100000) \text{ kW} = 19.9 \text{ kW}$, 小于机床的最大功率 22 kW 。

采用上述切削参数,刀具的切削性能达到了最佳状态,降低了刀具的磨损,生产效率也有了很大提高。

5. 结论

2002年4月,我们利用 XK738C 型数控立铣对压型后的下盖板组成的两端部分进行了加工,辅助支撑架运动灵活,达到了加工长大板材件的辅助支撑作用。采用山特维克的长刃铣刀,合理地选用切削参数,有效地提高切削加工性能,较圆满地完成了加工任务。

(收稿日期:20030708)

2. 运动偏心与最大齿距误差的位置关系

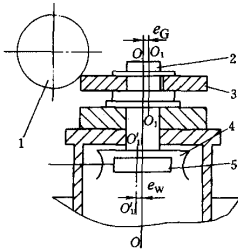
由于机床分度蜗轮与工作台旋转轴线的安装偏心 e_w (如附图所示)所引起的运动偏心,齿轮在加工时蜗轮蜗杆中心距呈周期性变化,相当于蜗轮传动半径在变化,而蜗杆的线速度是恒定不变的,这就导致在一转内,齿坯转速呈周期性变化。运动偏心使实际齿廓位置沿以齿坯旋转轴线的圆周齿距不均匀,由此亦引起齿距累积误差。因此各部分齿间的公法线长度是不均匀的,由运动偏心引起的公法线长度最大值 $W_{\max}$ 是在蜗轮安装偏心方向,而公法线长度最小值 $W_{\min}$ 是在蜗轮安装偏心的相反方向。

3. 几何偏心和运动偏心的补偿方法

根据以上两个问题的分析结果,在加工齿轮时,可使齿坯的安装偏心方向与机床分度蜗轮的安装偏心方向相反,即使两者的几何中心线 O_1O_1' 和 $O'_1O'_1$ 各在工作台旋转轴线 OO 的两侧如附图所示,但加工出来的齿轮齿距误差可得到相互补偿,使齿距误差最小。

从上述分析可知,分度蜗轮的安装偏心方向,可根据公法线长度最大值来确定。如在加工一批齿轮前,先试切一件齿坯,然后测出公法线的最大值和最小值,在测公法线长度时,齿坯不要从机床心轴上卸下来,公法线长度最大值就是分度蜗轮安装偏心方向,在机床工作台的这个方向上打上标记,在重新安装齿坯时,可使齿坯径向圆跳动最大值的部位与标记方向相反,即使齿坯径向圆跳动的部位与标记方向相反,即能使加工出齿轮的齿距误差最小,从而能提高齿轮的运动精度。

综上所述,在加工齿轮时,使用上述方法比较简单易行,但加工出齿轮的运动精度却提高了。这种方法可适用于单件小批生产,也适用于大批量生产,具有一定的经济意义。(收稿日期:20030730)



1. 滚刀 2. 心轴 3. 工件
4. 蜗轮 5. 蜗杆