

基于 PRO/E 的凸轮机构运动分析

西南交通大学机械工程学院 (四川成都 610031) 徐海晶

凸轮机构简单, 设计方便, 利用不同的凸轮轮廓曲线可使曲线从动件实现各种给定的运动规律。因此, 凸轮机构在多种机械, 特别是自动化机械中得到广泛的应用。通常情况下, 滚子从动件的凸轮机构比尖底从动件的凸轮机构运用得更加广泛, 这是因为尖底从动件与凸轮轮廓之间的摩擦为滑动摩擦, 不耐磨损且其承载力低; 而滚子与凸轮轮廓之间为滚动摩擦。但是, 在运动失真这个问题上, 尖底从动件凸轮机构则更加优越, 因为如果滚子的尺寸选择不当, 将使凸轮的实际轮廓不能完全实现原设计时所预期的运动规律。

PRO/E 是集 CAD/CAM/CAE 于一体的大型设计软件, 用其对设计模型进行仿真, 能够模拟真实环境中的工作状况并对其进行分析和判断, 以尽早发现设计缺陷和潜在的失败可能, 提前改善和修正, 从而减少后期修改而付出的昂贵代价, 减少设计的周期。

1. 基于 PRO/E 的凸轮建模

以尖底从动件凸轮机构为范例, 并给定从动件的位移 S 和凸轮转角 ϕ 的具体关系为: 从动件在凸轮转过 90° 的过程中, 以等加速度向上运动 10mm, 在凸轮转动的下一个 90° 的过程中, 以等减速度继续向上运动 10mm, 最后, 速度达到 0; 凸轮继续转动 150° , 从动件返回到起始位置, 其中, 从动件等加速度运动对应的凸轮转角为 70° , 等减速运动对应的凸轮转角为 80° ; 在剩下的凸轮 30° 转角中, 从动件静止不动。

进入 PRO/E 环境后, 点击 (新建)/输入名称 “cam” /不使用缺省模板/确定/选取 “mms-part-solid” /确定; 而后利用 (插入基准曲线) 分别建立凸轮的推程、回程和近休止 (远休止为 0) 轨迹曲线, 最后的从动件轨迹线如图 1 所示。

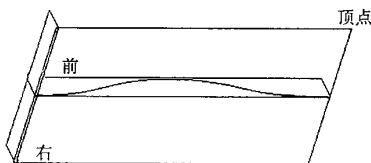


图 1 从动件轨迹线

其中, 推程轨迹线的对应方程

$$x = 180t$$

$$y = 30 (180t/180 - \sin(2 \times 180 \times t) / (2\pi))$$

$$z = 0$$

回程轨迹线的对应方程

(1) 等减速段

$$x = 180 + 75t$$

$$b = x\pi/180$$

$$y = 30 - 2 \times 30 \times 75t \times 75t / 150 / 150$$

$$z = 0$$

(2) 等加速段

$$x = 255 + 75t$$

$$y = 2 \times 30 \times (150 - (75 + 75t)) \times (150 - (75 + 75t)) / 150 / 150$$

$$z = 0$$

近休止轨迹线对应方程

$$x = 330 + 30t$$

$$y = 0$$

$$z = 0$$

然后, 将凸轮从动件运动轨迹线图保存为 IGES 格式, 并在图形特征中导入从动件轨迹线, 用可变剖面扫描创建凸轮如图 2 所示。

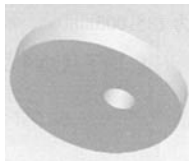


图 2 凸轮模型

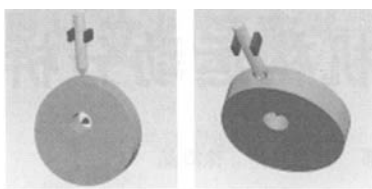
再利用 PRO/E 的 sketch、extrud 等工具分别建立尖底、滚子从动件。

2. 装配

由机构设计扩展 MDX, 通过按钮, 分别将建好的元件凸轮与从动件以 pin、slinder 等连接方式连接起来, 得装配图如图 3。

3. 运动分析及结果显示

首先进行初始设置, 在连接轴设置中选取凸轮与基座的连接轴 pin. axis-1, 将其设为 0, 并拍下快照 Snapshot1。然后为系统添加驱动 (加伺服电动机), 其驱动轴仍为 pin. axis-1, 速度为 $180^\circ/\text{s}$ 。在完成驱动设置后, 则为运动设置适合的分析条件及环境: 点击新建, 根据



(a) 尖底从动件 (b) 滚子从动件

图 3 凸轮机构装配图

具体要求, 设定 AnalysisDefinition1 的各个参数如图 4→运行→确定。

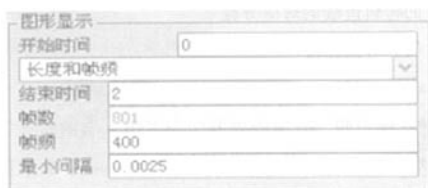


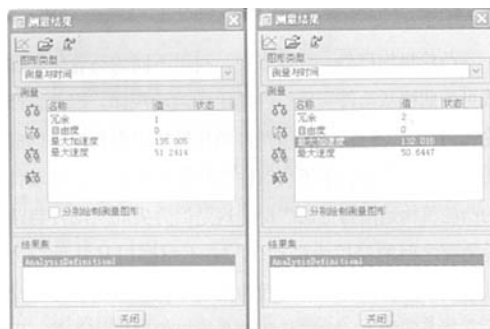
图 4

然后显示运动并获取分析结果: (结果回放)→(播放)→▶, 即可看到运动模拟的结果。

测量→创建新测量“最大加速度”和“最大速度”后, 再次进行运动分析(运行前面的 AnalysisDefinition1), 得到的运算结果如图 5 所示。即, 当凸轮角速度为 $n = 30\text{r/min}$ 时, 从动件的最大加速度为 135.005mm/s^2 , 最大速度为 51.2414mm/s 。

4. 滚子从动件凸轮机构结果对比

类似尖底从动件凸轮机构的 PRO/E 建模及分析过程, 可得到滚子从动件的运动结果, 如图 5b 所示。即, 当凸轮角速度为 $n = 30\text{r/min}$ 时, 从动件的最大加速度为 132.016mm/s^2 , 最大速度为 50.6447mm/s 。



(a) (b)

图 5 结果显示

对比图 5a、5b, 可得: 同样的初始条件, 因从动件的不同而得到不同的运动结果。这为我们在根据具体问题选择凸轮从动件的有关问题上提供了依据。

本文通过利用 PRO/E 分别对尖底、滚子从动件凸轮机构进行建模及运动仿真, 得出了不同的运动品质, 为我们针对具体情况选择凸轮机构提供了依据, 也为进一步探讨如何选择滚子尺寸来降低其失真提供了可行的方法。❄

(收稿日期: 20051226)

Q/A 平台

主持人: 在这个版块中我们将请有关专业人士解答用户在使用软件中的问题。读者朋友您有什么问题请尽快来问, 我会帮您请各类软件的专家!

上期介绍了 Cimatron 公司的微铣削软件, 有读者又提出了进一步的问题——

问题: Cimatron 为微铣削提供了软件方案, 那么机床和刀具由谁提供?

解答人: 思美创北京科技有限公司产品经理 卢顺杰

回答: 越来越多的机床商涉足这个领域, 在微铣削加工方面德国的 Kern 是其中的领导者, 法国的 Outillage Magafor 是微铣削刀具的供应商。

问题: 我能使用微铣削加工通常尺寸零件的微小局部吗?

回答: 能。微铣削能够对常规或者大型模具的细小几何特征进行高精度加工。

问题: 我们能获得一些具体细节吗? 这个程序能做什么?

回答: 以下是 Cimatron 新的微铣削程序的一些技术信息

需要微系统加工的零件要求

- 高精度: $5\mu\text{m}$ 或更小
- 高曲面质量: $0.2\mu\text{m}$ 或更小
- 细筋: $0.5\mu\text{m}$ 或更小
- 硬度: 45 HRC 或更高

为了获得以上要求, 微铣削技术需要达到以下支持:

- 小直径刀具: $100\mu\text{m}$ 或更小
- 高速刀具外形比例 (L/D) 10 或高达 100
- 高速主轴转速 $150\,000\text{r/min}$ 或更高
- 微小的加工公差 $0.1\mu\text{m}$ 或更小
- 能够修正几何体

Cimatron 的微铣削支持微系统模具型芯、型腔以及电极的加工

- 高效安全的刀路轨迹:
 - * 识别真实的残留微型毛坏
 - * 通用的 3 轴功能及具有同样功能的开粗、二次开粗和精加工可以加工任何微型零件
 - * 摆线开粗
- 5 轴倾角
 - * 满足需要非常小直径的短锥型刀进行加工的零件, 以及硬度高并要求曲面质量高的材料加工
 - * 零件具有深腔或者筋 (与刀长有关), 以及直接进行加工以减少电极使用的微型模具的零件
- HSM 高速铣削和曲面质量
 - * 角部圆角连接
 - * 零件重叠摆线精加工
 - * S 连刀和螺旋下刀
 - * 自适应 Z 层精加工
 - * 流线加工