

空压钳制器钳制性能试验机的设计与应用

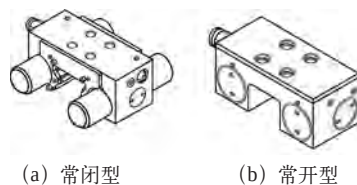
■ 广东高新凯特精密机械股份有限公司 （江门 529100） 伍金顺

摘要：空压钳制器钳制性能试验机是针对空压钳制器的寿命试验、性能分析和理论展示的试验平台。具有结构简单和造价成本低的优点，实验效果明显，具有很好的设计使用效果。



1. 设计背景

滚动直线导轨副用钳制器是我司近年来推出的新产品，是与滚动直线导轨副配套使用的高性能功能部件，从原理上分有液压和空压钳制器两大类。从功能上分有常开型和常闭型两类。空压钳制器的两种类型，如图1所示。常开型具有固定工作台、精密定位、防止振动和提高刚度的作用，常闭型还具有断电紧急刹车的作用。



(a) 常闭型 (b) 常开型
图 1

推出新产品一方面需要进行大量的寿命试验和性能分析，另外一方面需要给客户提供直观的性能和使用效果展示。为此，设计了该试验机。

2. 设计与布局

(1) 结构设计及原理。如图2所示，本试验平台是由铝合金型材搭建，在垂直方向上为3m高

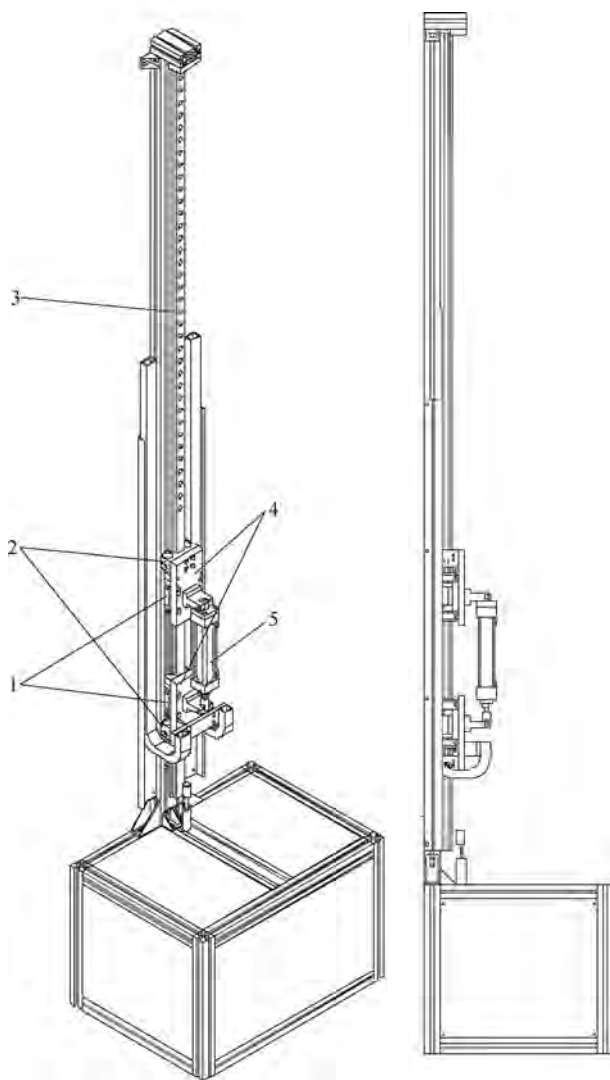


图 2
1.滑块 2.钳制器 3.导轨 4.透明连接板 5.气缸

的立柱台。为了结构平稳，外形做成倒T形。为节省空间，在底部矩形框架内布控制电路和气路元件。另外，上、下两部分可以拆卸，方便包装运输。

在立柱上安装一根直线导轨，导轨上以1个滑块、1个钳制器为一组，导轨上的两组滑块、钳制器分别用连接板与气缸的两端相连，连接板采用透明有机玻璃材料，利于观察产品的工作原理。当气缸一端的钳制器夹紧，另一端松开，然后气缸动作(伸出或缩入)，松开的一组钳制器就向前推进，当两组钳制器互换松紧状态就可实现整个机构向上爬行，当机构爬行到顶部再调换方向就可向下移动，如此往复展示钳制器钳制功能。

(2) 控制电路。本机构采用PLC控制电路，原理简单，成本较低。如图3所示，两组钳制器和气缸通过电磁阀独立控制，另外设有一个电子计数器，用于统计钳制器钳制与刹车试验数据。

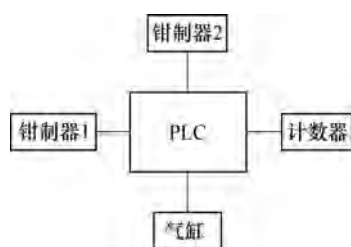


图 3

3. 钳制器刹车试验计算

本设备也可以作钳制器的跌落刹车试验。当爬行机构移动到立柱顶部，两组钳制器可同时松开，在跌落的过程中延时一段时间后刹车，如此往复

可以测试钳制器的刹车性能。

钳制器刹车试验的时间、速度和距离图表，如图4所示。举一例子，假设爬行机构在跌落的过程中延时 $t_0=0.5s$ 后刹车，可计算出刹车时的速度 v_1 和跌落的总距离 L 与实际相对比。

钳制器型号与数量：CPBS35， $N=2$

保持力： $F=2800N$

初速度： $v_0=0m/s$

重力加速度： $g=9.8m/s^2$

移动机构的质量： $m=11kg$

反应时间： $t_r=0.03s$

响应时间： $t_a=0.04s$

动摩擦系数： $\mu_G=0.06$

静摩擦系数： $\mu_H=0.1$

(1) 刹车时的速度计算

$$v_1 = v_0 + g \times (t_0 + t_r + t_a) = 0 + 9.8 \times (0.5 + 0.03 + 0.04) \approx 5.59m/s$$

(2) 空行距离计算

$$L_k = (1/2) \times g \times (t_0 + t_r + t_a)^2 = (1/2) \times 9.8 \times (0.5 + 0.03 + 0.04)^2 \approx 1.59m$$

(3) 刹车距离的计算

$$W_k = (1/2)mv_1^2 = (1/2) \times 11 \times 5.59^2 \approx 171.9J$$

$$W_f = (F \cdot N \cdot \mu_G / \mu_H - mg)L_s = (2800 \times 2 \times 0.06 / 0.1 - 11 \times 9.8) \times L_s = 3252.2L_sJ$$

$$W_k = W_f \text{ 即 } 171.9J = 3252.2L_sJ$$

$$L_s = 171.9 / 3252.2 \approx 0.05m$$

(4) 跌落距离的计算

$$L = L_k + L_s = 1.59 + 0.05 = 1.64m$$

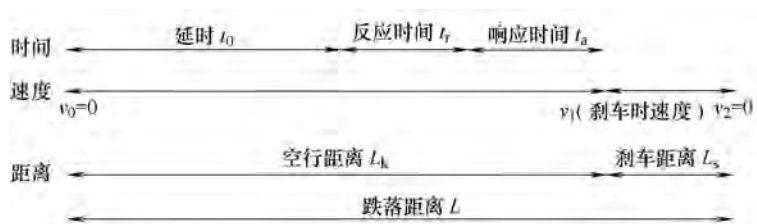


图 4

4. 结语

本文简要介绍了一款空压钳制器钳制性能试验机，在使用中为新产品开发提供了大量的实验数据，提供的寿命和性能试验数据能更好的指导新产品改进。另外，试验机也在各大展会中用作新产品展示，具有结构简单、制造成本低、重量轻、体积小和观赏价值高等特点。

参考文献：

[1] 蔡春源，汪恺. 机械设计手册[M]. 北京：机械工业出版社，2000.

MW (收稿日期：20170528)