

Металлополимерные подшипники для узлов вращения запорной арматуры

■ Зерциков К.Ю. 000 «Константа-2», Кузахметова Е.К. ВолгГУ г. Волгоград

Условия работы подшипников в запорной арматуре характеризуются большими колебаниями температуры, малыми скоростями вращения и углами поворота, длительными промежутками нагружения в одном положении, зачастую отсутствием смазки [1].

Ранее [2] были отмечены преимущества металлофторопластовых подшипников скольжения серии МПП (эти подшипники являются трехслойным композитом из металлической подложки и адгезионно соединенного с ней фторопластового слоя, усиленного стеклотканью): большие нагрузки и бесшумность в работе, низкий коэффициент трения, возможность работы без смазки, небольшие габариты, высокая экономичность. Были изучены некоторые аспекты их применения в узлах вращения шпинделя шаровых кранов в основном при статическом воздействии нагрузки. Представляется, что на несущую способность подшипников при вращении вала будет оказывать дополнительное воздействие сдвигающее усилие, провоцируемое силами трения в узле и стремящееся оторвать адгезионно соединенный с подложкой антифрикционный слой.

Предметом данного исследования является оценка несущей способности подшипников МПП при вращении вала с низкой скоростью ~ 10 об/мин, что обычно наблюдается в условиях эксплуатации запорной арматуры.

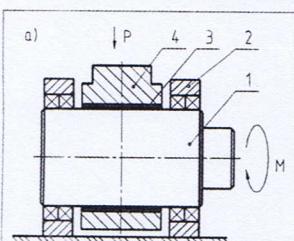


Рис. 1. Схема экспериментальной установки: 1 — вал; 2 — опорные подшипники качения; 3 — металлополимерный подшипник; 4 — цапфа.

деляемую коэффициентом k и относительной площади пластической деформации K , рассчитанным по формулам (1) и (2) в зависимости от давления и геометрических параметров подшипников.

$$k = (\delta_{20} - \delta_2) / \delta_{20} * 100\%, \quad (1)$$

где δ_{20} — толщина полимерного слоя до испытания, δ_2 — толщина после испытания, мм.

$$K = F_2 / F_0 * 100\%, \quad (2)$$

где F_2 — площадь пластической деформации подшипника, F_0 — номинальная опорная площадь.

Нагрузку на подшипник задавали на прессе ИП1000 с точностью ± 3 кН, момент измеряли динамометром с точностью ± 10 Нм. Линейные размеры измерялись инструментом с ценой деления 0,01 мм.

На рис. 2 показана зависимость момента вращения на валу от номинального давления на подшипник, которое определяли по формуле: $p = P / F_0$; $F_0 = H * D$. (3)

где P — усилие, H — ширина подшипника, D — диаметр вала.

Как ожидалось, наблюдается монотонное увеличение момента с ростом давления на подшипник. Увеличение ширины подшипника также, в силу очевидных факторов, приводит к повышению момента, необходимого для вращения вала.

На основе полученных данных построили зависимость коэффициента трения подшипника от давления (рис. 3). Как видно, с ростом

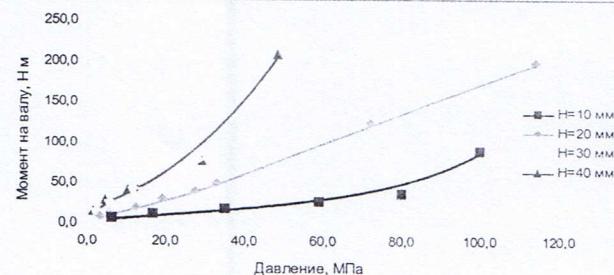


Рис. 2. Зависимость момента вращения вала от давления на подшипник МПП ($\delta_{20} = 0,5$ мм) при различной ширине H

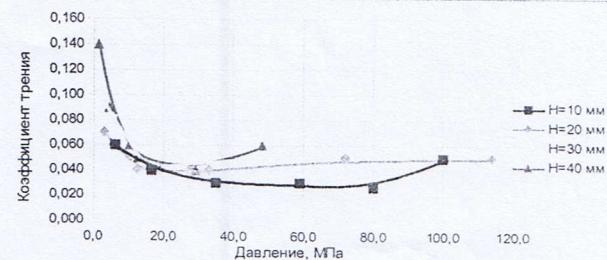


Рис. 3. Зависимость коэффициента трения скольжения от давления, приложенного к подшипнику при различной его ширине H

давления величина коэффициента трения стабилизируется около значения 0,05, что существенно ниже коэффициентов трения других подшипников, в частности из ленты МФЛ, и позволяет применять более экономичные приводы. Отметим также наличие участка «приработки» — участка с более высоким значением f при небольшом давлении, причем это начальное значение коэффициента трения тем больше, чем большая ширина подшипника.

По размерам контрастного следа после нагружения оценивали распределение нагрузки по площади подшипника. Установили, что с увеличением давления площадь отпечатка растет и при достижении им определенного уровня распространяется на всю верхнюю полуокружность. Эти измерения подтвердили ранее полученные данные при статическом воздействии нагрузки [3], что площадь, по которой подшипник МПП воспринимает нагрузку, равна произведению его ширины на диаметр вала.

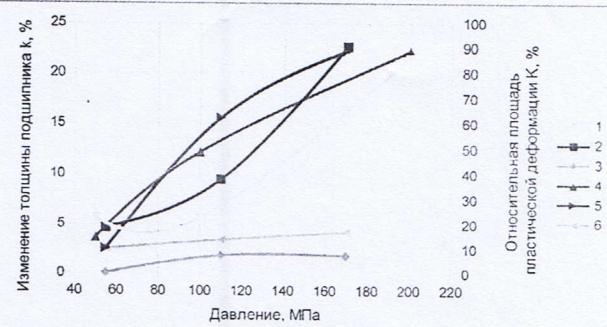


Рис. 4. Влияние геометрических характеристик подшипника на величину пластической деформации: 1, 2, 3 — изменение толщины k ; 4, 5, 6 — относительная площадь K ; 1, 4 — подшипник с $H = 30$ мм, $\delta_{20} = 0,5$ мм; 2, 5 — подшипник с $H = 20$ мм, $\delta_{20} = 0,5$ мм; 3, 6 — подшипник с $H = 20$ мм, $\delta_{20} = 0,1$ мм.

Исследовали влияние динамического нагружения, представляющего цикл из 50 поворотов на $\frac{1}{4}$ оборота, на несущую способность, оцениваемое по аналогии с работой [2] по величине и характеру деформации антифрикционного слоя. Установили, что величина зоны пластической деформации полимерного слоя, monotонно увеличивается с ростом давления (кривые 4, 5, 6 рис. 4). Также изменяется и толщина антифрикционного слоя — уменьшается с ростом давления за счет пластической деформации (кривые 2, 3). При этом работоспособность подшипников сохраняется, не наблюдается резкого увеличения коэффициента трения в исследованном диапазоне давлений. Это свидетельствует о том, что развитие пластической деформации антифрикционного слоя до определенных значений не является критерием отказа, как предлагалось ранее [2].

Справедливость этого утверждения подтверждается рис. 5, на котором показаны характерные деформации рабочего слоя подшипника при динамическом нагружении. Они аналогичны таковым при статической нагрузке при условии равномерного приложения давления — без перекосов и больших прогибов вала. Из представленных фотографий по характеру деформирования видно, что нагружение подшипника сопровождается неравномерным распределением нагрузки по его периметру и ширине — максимальная нагрузка приходится на центральную часть с плавным уменьшением к периферии. Это подтверждает и анализ распределения толщины полимерного слоя по длине окружности после нагружения. Сточение, оцениваемое критерием K , уменьшается при движении от центра приложения нагрузки в радиальном направлении.

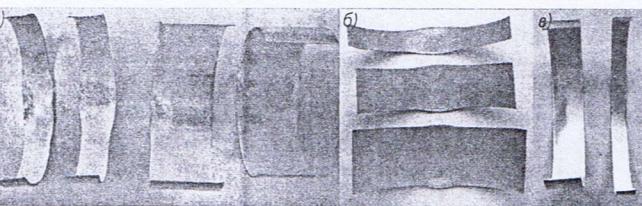


Рис. 5. Вид металлофторопластовых подшипников различного исполнения после динамического нагружения при различном давлении: а) 250—400 МПа, толщина антифрикционного слоя 0,5 мм; б) 250 МПа, фторопластовый композит, армированный сеткой; в) 400 МПа, толщина антифрикционного слоя 0,2 мм.

У широких подшипников с соотношением $H/d > 0,5$ отчетливо проявляется неравномерность нагружения по ширине — края подшипника подвержены интенсивной деформации, в то время как в средней части толщина практически не изменяется, что объясняется прогибом вала под нагрузкой и, соответственно, неравномерным распределением нагрузки по ширине.

Увеличение диаметра вала, т. е. диаметра подшипника ведет к росту его нагрузочной способности, т. к. снижается изгиб штока и неравномерность нагружения, а также растет площадь подшипника (контакта). Увеличение ширины подшипника сопровождается увеличением площади контакта и, соответственно, снижением давления. Кроме того, рост ширины приводит к появлению с определенной величиной и последующему увеличению зоны всестороннего жатия. Но одновременно растет неравномерность нагружения из-за увеличения стрелы прогиба на большей ширине. Таким образом, существует оптимальная ширина H подшипника, при которой его несущая способность максимальна.

Особенно важна равномерность нагружения подшипника при динамическом нагружении. Она, в первую очередь, определяется жесткостью вала, во вторую, жесткостью подшипника, в третью, конструкцией крана.

На рис. 6 а показаны подшипники, имеющие не оптимальную конструкцию или неправильное расположение в узле или недостаточную жесткость системы вал-подшипник. Происходит неравномерное нагружение по ширине, перегруз отдельных частей с раз-

рушением и отрывом антифрикционного слоя. Представленные на рис. 6 б фото подшипников до и после нагружения показывают, что при правильном проектировании подшипникового узла с расчетом несущей способности по нагрузкам, прогибу вала в соотнесении с геометрией подшипника работоспособность подшипников сохраняется до давления 180 МПа.

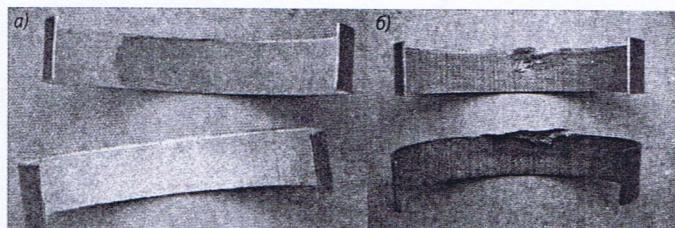


Рис. 6. Характер разрушения подшипников в процессе испытания, происходящий из-за неравномерного распределения нагрузки а) и оптимизированные по геометрии подшипники; б) давление 180 МПа.

Ранее было отмечено, что дополнительным фактором, определяющим несущую способность подшипников при вращении, является сдвигающее напряжение. Рассчитаем его величину и оценим это воздействие на работоспособность подшипников в шаровых кранах различного диаметра. В таблице 1 представлены данные расчета усилий N , действующих на опоры шаровых кранов с разным условным проходом при давлении среды 100 атм и сдвигающих напряжений, возникающих при вращении.

$$N = p_{cp} \pi D / 4, \text{ где } p_{cp} — \text{давление среды}, D — \text{условный проход крана. (3)}$$

Принимая из условия прочности на срез, рассчитанного по формуле (5), следующие величины диаметра вала: $d_{25} = 15$ мм, $d_{50} = 20$ мм, $d_{100} = 30$ мм, $d_{150} = 40$ мм и ширину подшипника $H = 20$ мм, рассчитаем сдвигающее напряжение из условия:

$$\sigma_{cav} = F_{tp} / (d^*H) = N*f / (d^*H), \text{ где } f = 0,05 — \text{коэффициент трения скольжения; (4)}$$

$$d = \sqrt{(N/0,785)/[\tau]}, \text{ где } [\tau] = 100 \text{ МПа} — \text{допускаемое напряжение на срез. (5)}$$

Табл. 1. Расчеты силовых факторов, действующих в подшипниках

| Условный проход D , мм | 25 | 50 | 100 | 150 |
|----------------------------------|-----|------|------|-------|
| Усилие, действующее на опору, кН | 4,9 | 19,6 | 78,5 | 176,6 |
| Давление на подшипник, МПа | 8,2 | 24,5 | 65,4 | 110,4 |
| Сдвигающее напряжение, МПа | 0,4 | 1,2 | 3,3 | 5,5 |

Измеренная адгезионная прочность подшипников МПП составляет 8—9 МПа. Сравнение этих данных с расчетными показывает, что подшипники работоспособны при рассмотренных условиях, что подтверждается экспериментом.

Выводы: Исследована работоспособность подшипников МПП в условиях динамического нагружения — совместного действия давления и вращения. При проектировании узлов вращения запорной арматуры необходимо учитывать геометрические параметры подшипников, жесткость узла и расположение их по отношению к прикладываемой нагрузке.

Литература:

- Быков А. Ф. Арматура с шаровым затвором для гидравлических систем, М. Машиностроение, 1971.
- Зерцков К. Ю., Семенов Ю. В. О критериях применимости металлокомпозитных подшипников скольжения в шаровых кранах. Трубопроводная арматура и оборудование № 6. 2011.
- Зерцков К. Ю., Семенов Ю. В. Зависимость несущей способности металлокомпозитных подшипников скольжения от их геометрических характеристик. Конструкции из композиционных материалов № 1. 2012.