

УДК 677.023.73/74

**ДИНАМИКА ТОЧКИ НАМАТЫВАНИЯ
ТЕКСТИЛЬНОЙ ПАКОВКИ РУЛОННОГО ТИПА**

А. Ю. КУТЬИН, Ю. К. КУТЬИН, Ю.А. КОСИНОВ

(Ивановская государственная текстильная академия)

Проблема определения параметров напряженного состояния тела намотки тесно связана с задачей грамотного проектирования технологического оборудования, обеспечивающего формирование паковок с заданными свойствами, именно поэтому ее решению посвящено много исследований [1]. Но результаты, полученные в них, можно расценивать только как источник качественной информации о процессах, происходящих в паковке. Достигнутые результаты, в силу случайного характера процесса наматывания [2], нельзя соотнести с конкретной паковкой. Сегодня необходим новый подход к решению данной проблемы.

Для превращения случайного процесса формирования цилиндрической намотки в детерминированный разработан и реализован способ активного (управляемого) перемещения уплотняющего органа в соответствии с математической моделью [2], [3], состоящей из четырех уравнений:

$$a = f(\theta), \tag{1}$$

$$\rho(\theta) - \rho_0 = \int_0^\theta a d\theta, \tag{2}$$

$$L = \int_0^\theta \rho(\theta) d\theta, \tag{3}$$

$$\gamma = \frac{m_s L(\theta)}{\pi H [\rho^2 - \rho_0^2]}, \tag{4}$$

где a – параметр спирали намотки [4]; ρ – текущий радиус намотки; θ – угол поворота паковки; ρ_0 – радиус основания паков-

ки; L – текущая длина намотки; m_s – масса единицы длины полотна перерабатываемого материала; H – ширина полотна; γ – плотность намотки.

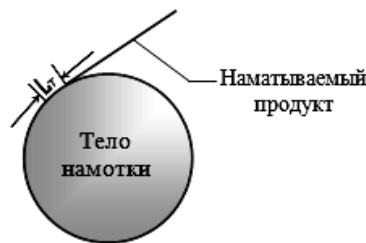


Рис. 1

Второе уравнение этой модели описывает движение точки наматывания материала (рис. 1) по спирали. В соответствии с законами динамики для точки, движущейся по известной траектории, можно определить величину силы, действующей на нее. Причем следует отметить, что масса точки наматывания m_n – величина переменная. По мере вращения паковки она возрастает согласно некоторой функции $\xi(\theta)$:

$$m_n = \xi(\theta), \tag{5}$$

поскольку увеличивается площадь соприкосновения материала с телом намотки.

Совокупная масса точек наматывания должна быть равной массе всей намотки, поэтому справедливо:

$$\sum m_n = m_s L_c, \tag{6}$$

где L_c – полная длина намотки.

Пусть известна величина $\Omega_H(\theta)$, характеризующая изменение массы точки наматывания в каждом месте ее траектории на участке $[0; \theta_k]$ в зависимости от угла поворота паковки. Тогда выражение (6) можно представить в виде:

$$\sum \Omega_H(\theta) \Delta\theta = m_S L_c, \quad (7)$$

где θ_k – конечный угол поворота паковки; $\Delta\theta$ – приращение угла поворота паковки при соприкосновении наматываемого продукта с телом намотки.

В пределе при $\Delta\theta \rightarrow 0$ сумма (7) трансформируется в интегральную:

$$\int_0^{\theta_k} \Omega_H(\theta) d\theta = m_S L_c. \quad (8)$$

Если в качестве формируемого объекта рассматривать сновальную паковку, то выражение (8) с учетом уравнения (3) можно записать в следующей форме:

$$\int_0^{\theta_k} \Omega_H(\theta) d\theta = MTL_c = MT \int_0^{\theta_k} \rho(\theta) d\theta, \quad (9)$$

где M – число нитей в заправке; T – линейная плотность пряжи.

При использовании в качестве верхнего предела интегрирования θ ($0 < \theta \leq \theta_k$), выражение (9) отражает зависимость массы намотки от значения угла поворота θ . Из равенства (9) вытекает, что

$$\begin{aligned} \Omega_H &= MT\rho(\theta), \\ m_H &= MT\rho(\theta)d\theta = MTdL. \end{aligned} \quad (10)$$

Последняя формула подчеркивает исходное представление о том, что масса точки наматывания меняется в процессе формирования намотки, но движение точки с переменной массой подчиняется обобщенному уравнению динамики (уравнению Мещерского):

$$m_H \frac{dv}{dt} = F + \frac{dm_1}{dt}(u_1 - v) + \frac{dm_2}{dt}(u_2 - v), \quad (11)$$

где $m_H = m_H(t)$ – масса точки наматывания в текущий момент времени t (координаты точки отнесены к некоторой неподвижной системе координат); F – равнодействующая всех сил, действующих на точку наматывания; v – скорость точки в момент t ; dm_1 и dm_2 – частицы массы, которые соответственно отделяются и присоединяются к точке наматывания за время dt ; u_1 и u_2 – скорости частиц dm_1 и dm_2 .

В данном уравнении разности скоростей $(u_1 - v) = v_1$ и $(u_2 - v) = v_2$ представляют собой относительные скорости отделяющихся и присоединяющихся частиц. $\frac{dm_1}{dt}v_1$ – это реактивная сила, обусловленная отделением частиц массы, а $\frac{dm_2}{dt}v_2$ – это тормозящая сила, обусловленная присоединением частиц массы.

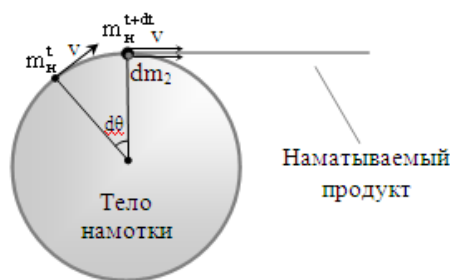


Рис. 2

Масса точки наматывания только возрастает, так как возрастает радиус намотки, а значит, и приращение дуги спирали. Следовательно, реактивная сила $\frac{dm_1}{dt}v_1$ отсутствует. Кроме того, по условиям задачи скорости точек m_H (рис. 2 – движение точки наматывания; m_H^t – положение точки наматывания в момент времени t ; m_H^{t+dt} – положение точки наматывания в момент времени $t + dt$) и dm_2 равны по абсолютному значению и

совпадают по направлению ($u_2 = v$), поэтому $\frac{dm_2}{dt} v_2 = 0$.

В итоге уравнение (11) можно записать в обычном виде:

$$m_H \frac{dv}{dt} = F. \quad (12)$$

Выясним природу силы F . Прежде всего, следует отметить, что это центральная сила, поскольку под ее действием точка наматывания описывает траекторию в виде спирали [5]. Следующий вопрос: какая эта сила (отталкивания или притяжения)? Чтобы ответить на этот вопрос, нужно найти проекцию силы F_r на радиальное направление. Проекция силы F_r равна произведению массы точки m_H на радиальную составляющую ускорения y_r :

$$F_r = m_H y_r. \quad (13)$$

Радиальная составляющая ускорения в полярных координатах равна [5]:

$$y_r = \ddot{\rho} - \rho \dot{\theta}^2, \quad (14)$$

где $\ddot{\rho}$ – обозначение второй производной функции радиуса $\rho(t)$ по времени t ; $\dot{\theta}$ – обозначение производной функции угла поворота паковки $\theta(t)$ по времени t . Такие обозначения приняты в теоретической механике. Воспользуемся ими, чтобы не нарушать установившуюся традицию.

В качестве уравнения траектории точки наматывания, заданного в полярных координатах, рассмотрим спираль Архимеда:

$$\rho - \rho_0 = a\theta, \quad (15)$$

где $a = \text{const}$.

Секторная скорость при действии центральной силы – это величина постоянная [5]:

$$\frac{\rho^2 \dot{\theta}}{2} = \text{const}. \quad (16)$$

Удвоенная секторная скорость тоже константа:

$$\rho^2 \dot{\theta} = C_E = \text{const}, \quad \dot{\theta} = \frac{C_E}{\rho^2}. \quad (17)$$

Продифференцировав уравнение траектории последовательно два раза, получим:

$$\dot{\rho} = a\dot{\theta} = \frac{aC_E}{\rho^2}, \quad (18);$$

$$\ddot{\rho} = -2 \frac{a^2 C_E^2}{\rho^5}. \quad (19)$$

Если подставить выражения (17) и (19) в формулу (14) для радиальной составляющей ускорения, то последняя приобретет следующий вид:

$$y_r = -\frac{C_E^2 (2a^2 + \rho^2)}{\rho^5}. \quad (20)$$

Параметр a спирали – это очень маленькая величина (в единицах СИ имеет порядок $10^{-5} \dots 10^{-6}$), поэтому ее квадратом можно пренебречь. В итоге получится:

$$y_r = -\frac{C_E^2}{\rho^3} = -\rho \dot{\theta}^2. \quad (21)$$

Поскольку линейная скорость v_L наматываемого материала постоянна, то радиальная составляющая ускорения будет равна:

$$y_r = -\frac{v_L^2}{\rho}. \quad (22)$$

Соответственно проекция центральной силы на радиальное направление будет следующей:

$$F_r = -m_n \frac{v_{\text{л}}^2}{\rho} . \quad (23)$$

В данном случае знак минус свидетельствует только о том, что

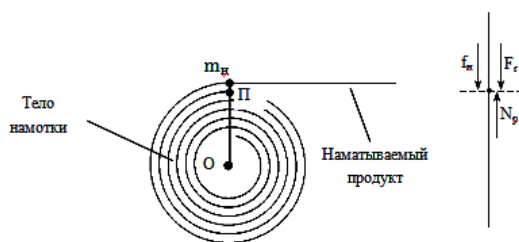


Рис. 3

Теперь рассмотрим динамику системы материальных точек m_n и Π (рис. 3). В радиальном направлении на точку Π действует центростремительная сила F_r , а также проекция f_n силы натяжения – силы, которая вызывает деформацию самого наматываемого продукта на участке L_t в месте его соприкосновения с телом намотки (рис. 1) и (рис. 4 – проекция силы натяжения в радиальном направлении), то есть в точке наматывания.

Кроме того, на точку Π со стороны тела намотки действует сила реакции N_p , а также, в соответствии с принципом Даламбера [6], сила инерции $m_n u_n$ (m_n – масса точки Π ; u_n – ускорение точки Π), направленная в сторону, противоположную направлению ускорения u_n .

Запишем уравнение кинестатики для точки Π в проекции на радиальное направление [5]:

$$F_r + f_n - N_p - m_n u_n = 0 . \quad (24)$$

В первом приближении будем считать, что точка Π остается неподвижной, поэтому ее ускорение u_n равно нулю. Тогда силу реакции можно представить в виде суммы двух сил:

$$N_p = F_r + f_n . \quad (25)$$

В соответствии с третьим законом динамики сила реакции N_p равна по модулю

центральная сила F является силой притяжения, и ее проекция F_r направлена к центру паковки [5].

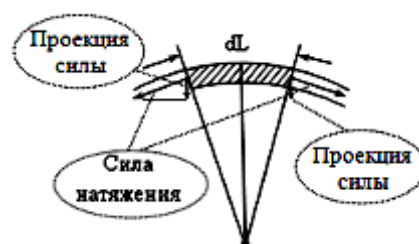


Рис. 4

силе давления C_n , действующей со стороны точки Π на тело намотки и направленной в противоположную сторону:

$$C_n = F_r + f_n = m_n \frac{v_{\text{л}}^2}{\rho} + f_n . \quad (26)$$

Соотношение сил F_r и f_n зависит от линейной скорости наматываемого материала и от вида применяемой для формирования намотки математической модели. Дальнейшие исследования необходимо сосредоточить на поиске таких условий наматывания и такой математической модели, при которых материал в теле намотки подвергается наименьшей деформации.

ВЫВОДЫ

На основе принципов динамики с помощью известной траектории движения точки наматывания длинномерного материала выявлена взаимосвязь между условиями этого движения и действующей на выделенный элемент намотки совокупной силой, зависящей от математической модели формирования паковки.

ЛИТЕРАТУРА

1. Сухарев В.А., Матюшев И.И. Расчет тел намотки. – М.: Машиностроение, 1982.
2. Кутьин А.Ю. Проектирование текстильных паковок рулонного типа и методы их воспроизводства. – Иваново: ИГТА, 2006.

3. Кутьин А.Ю., Кутьин Ю.К., Паникратов С.К. // Текстильная промышленность. – 1996, № 3. С.25...27.

4. Выгодский М.Я. Справочник по высшей математике. – М.: Физматгиз, 1961.

5. Бать М.И., Джанелидзе Г.Ю., Кельзон А.С. Теоретическая механика в примерах и задачах: Учебное пособие для вузов. – Т. II. Динамика. – М.: Наука, 1991.

6. Карякин Н.И., Быстров К.Н., Киреев П.С. Краткий справочник по физике: Учебное пособие для вузов. – М.: Высшая школа, 1964.

Рекомендована кафедрой прикладной математики и информационных технологий. Поступила 29.01.08.

/