### 国防科技大学学报

### 机床颤振中"双频颤振"的研究

卢天贶 师汉民

(国防科技大学) (华中理工大学)

### 摘要

文中首次提出了机床颤振中"双频颤振"的论点,并对其产生机理进行了理论探讨且得 实验验证。作者认为:对机床颤振中"双频颤振"进行研究不仅具有很重要的实用价值,而 且将导致对现行的机床颤振理论的某些修改。

关键词:机床,双频颤振,时滞方程,数字仿真

1 引 言

金属切削中的自激振动,即颤振(chatter)是影响机械加工质量,限制生产率的重要因素之一。国外自四十年代起就开始了这方面的研究。随着现代高精度、高效率机床的研制,英、美、联邦德国、日本等工业发达国家,十分重视机床颤振研究。

但是应该看到,迄今为止所建立的机床颤振理论都是基于对机床结构及切削过程的 线性假设。其数学模型的原始形式最初是R.S.Hahn在1954年提出的,随后30多年来, J.Tlusty、M.Polacek、S.A.Tobias、H.E.Merritt、星钱太郎等都曾对原始模型进行过 修正,使之变得更完善且更易于理解。但是他们对此模型的修正都只限于形式,并未触 及建立模型时所作的线性假设,所以导致有些结论与事实的不符。

作者从大量的切削实验中观察到,振动信号并非总是等幅振荡(极限环),有时带 有明显的拍击(beating)。从前人们习惯上将此现象用两个自由度模型来解释<sup>[1]</sup>,导 致许多与事实不符的结论。作者认为拍击现象不过是两个振幅和频率都接近的谐波函数 迭加的结果,用本文建立的时滞微分一差分方程能够对此进行完整的描述。因为此方程 在某些条件下允许有两个接近的特征频率成分的解。作者还认为,微分一差分方程中的 时滞项,不仅对机床颤振稳定性有重要影响,而且对"双频颤振"的存在有决定性的影 响。从前的研究者大都忽视了时滞项效应的研究<sup>[2]</sup>。

2 运动方程与理论模型

根据文献[3]机床颤振可用以下非线性微分一差分方程描述:

$$\ddot{x}_0(t) + 2\omega_n \xi \dot{x}_0(t) + \omega_n^2 x_0(t) = -\frac{\omega_n^2}{K} \Delta F(t)$$
<sup>(1)</sup>

式中, $x_0(t)$ —进行切削的刀刃与工件之间在切削表面法线上的相对运动距离 (mm), 1988年5月25日收稿  $\omega_n$ —— 机床失稳模态的自然频率 $(1/s); \xi$ —— 该模态的阻 尼 率; K—— 模 态 刚度系数  $(N/mm); \ \Delta F(t)$ ——切削力的动态变化部分(N)。

$$AF(t) = PW\left[s^{y}(t) - s_{0}^{y} + Ys_{0}^{y-1}C \frac{\dot{x}_{0}(t)}{NZ}\right]$$
(2)

式中, P, Y —— 常数,通常 $Y = 0.7 \sim 0.8$ , W —— 切削宽度或切削深度(mm); s(t) —— 瞬时切削厚度(mm);  $s_0(t)$  —— 名义切削厚度(mm); c —— 切人率系数; N —— 机床主 轴转速( $r/\min$ ); Z —— 刀具齿数,车削时Z = 1,  $PYS_0^{y-1}$ 相当于一般文献中的切削厚度 系数。

$$s(t) = \begin{cases} x_0(t) - y_0(t) & x_0(t) > y_0(t) \\ 0 & x_0(t) \leq y_0(t) \end{cases}$$
(3)

式中, $y_0(t)$ ——工件表面波纹深度(mm);s(t)的零值表示当刀刃越出工件材料之外时, 瞬时切削厚度为零;此外,当 $x_0(t) \leq y_0(t)$ 时,应令 c = 0,即此时工件 材 料的切入抗力 为零。

$$y_0(t) = \operatorname{Max}\left[x_1(t), x_2(t), \cdots, x_m(t)\right] \tag{4}$$

式中,  $x_1(t)$  — 工件在上一转(车削)或刀具在上一个齿(铣削)切削时刀具与工件之间的相对运动,即切削轨迹(mm);  $x_2(t)$  — 工件上两转或刀具上两个刀齿的切削轨迹; 余类推。

$$\begin{cases} x_{1}(t) = x_{0}(t-\tau) - s_{0} \\ x_{2}(t) = x_{0}(t-2\tau) - 2s_{0} \\ \vdots \\ x_{m}(t) = x_{0}(t-m\tau) - ms_{0} \end{cases}$$
(5)  
$$\tau = T/Z = 60/NZ$$
(6)

式中, $\tau$ ——为时滞项,当Z是常数时,由转速N唯一确定;T——工件或铣刀每转的时间(s);参数m随时间变化,可按下式确定:

$$m(t) = \left[\frac{|2\min x_0(\zeta)|}{s_0}\right] + 1, \ (\zeta \leqslant t)$$
(7)

式中,方括号表示取其中数值的整数部分;"min"表示取函数 $x_0(\varsigma)$ 在 $t=\varsigma$ 时刻以前所达到的最小值。

事实证明,此模型较准确地描述了机床颤振的本质,具有远比传统的线性理论模型 丰富的内涵。但由于其复杂性,使得以严格的解析法研究这一模型几乎不可能。因此, 我们采用数字仿真技术研究此模型的特性。

3 "双频颤振"的数字仿真

用四阶龙格----库塔法求上述微分方程的数值解,初始条件为:

$$x_0(t) = \psi(t), \quad -\frac{m(t) \cdot T}{Z} \leq t \leq 0$$
(8)

这里ψ(t)为初始函数。只研究了如下形式的初始条件:



### 

这相当于系统在t < 0时静止,在t = 0时突然受到一个初始位移为 $x_0(t)$ 或初始速度 $\dot{x}_0$ 的扰动。图1、图2是用相同的切削宽度、相同的进给量和不同的转速N进行仿真的结果,用以证明时滞项 $\tau$ ,也即转速N对双频颤振的影响。其右图为其对应的功率谱。



图 2 无拍击的转速下的时间历程及功率谱(仿真结果)

从图1的时间历程曲线,可见明显的拍击现象,其对应的功率谱在频率f1、f2处有两个明显的尖峰,且f1、f2不是成整数倍关系,f1、f2之间交叉的功率谱几乎为零。作者认为在这种情况下颤振是由两个相互独立的谐波迭加而成。图2的时间历程无拍击,功率谱则是一个特别尖的峰,可认为这一类颤振是单一频率的谐波振动。此时,力学意义上则存在极限环。

为了更好地证明时滞项  $\tau$  对双频颤振的影响,将(1)~(7)式用以下的简化模型来表示,并分析其所包含的特征频率 $f_1, f_2$ :

$$\ddot{x}_{0}(t) + 2\omega_{n}\xi\dot{x}_{0}(t) + \omega_{n}^{2}x_{0}(t) = -\frac{\omega_{n}^{2}WZ_{c}K_{s}\left[x_{0}(t) - x_{0}(t-\tau) + \frac{C}{NZ}\dot{x}_{0}(t)\right]$$
(11)

式中,  $K_s = PYS_0^{Y-1}$ 为切削厚度系数。

令以上方程的解为

$$\begin{cases} x_0(t) = x_0 e^{z_0 t} \\ Z_0 = \alpha + j\omega \end{cases}$$
(12)

这里, *a* --振幅的指数上升或下降率, ω--**颤振频率(rad/s)**, **且**ω=2πf。 将式(12)代人式(11)得:

$$(a + j\omega)^{2} + 2\omega_{n}\xi(a + j\omega) + \omega_{n}^{2} + \frac{\omega_{n}^{2}}{K}WZ_{c}K_{s}[1 - e^{-(a + j\omega)r} + \frac{C}{ZN}(a + j\omega) = 0$$
(13)

存在等幅振动条件,  $\alpha = 0$ , 即上式变为;

$$-\omega^{2} + \omega_{n}^{2} + \frac{\omega_{n}^{2}}{K} W Z_{c} K_{s} - \frac{\omega_{n}^{2}}{K} W Z_{c} K_{s} \cos\omega\tau$$
$$+ j \left( 2 \zeta \omega_{n} \omega + \frac{\omega_{n}^{2}}{K} W Z_{c} K_{s} \sin\omega\tau + \frac{C}{NZ} \omega \right) = 0$$
(14)

 $当 \omega_n, W, Z_o, Z, K_s, K 为常数时, 颤振频率 <math>\omega$  只与转速N 有关。令(14)式的实 部为 $x_R(\omega)$ , 虚部为 $x_I(\omega)$ , 则式(14)变为:

$$\begin{cases} x_{R}(\omega) = -\omega^{2} + \omega_{R}^{2} + \frac{\omega_{R}^{2}}{K} W Z_{o} K_{s} - \frac{\omega_{R}^{2}}{K} W Z_{c} K_{s} \cos \omega \tau = 0 \\ x_{I}(\omega) = 2\xi \omega_{n} \omega + \frac{\omega_{R}^{2}}{K} W Z_{c} K_{s} \sin \omega \tau + \frac{C}{NZ} \omega = 0, \end{cases}$$
(15)

由于以上方程组是超越方程,其解f可能是一个或两个,也可能是无穷多个;但只 有同时满足以上两式  $x_R(2\pi f), x_I(2\pi f)$ 的 f J是 f 程(11)的解,就  $N = 91.5, 113, 136.49r.p.m时, 对 <math>x_R(2\pi f), x_I(2\pi f)$ 进行图解法求解,以考察时滞项  $\tau$ ,即转速N对 双频颤振的影响。所得结果如图 3 所示。



从图 3 看到,对于转速 N = 91.5, 113 r.p.m,曲线  $x_R(2\pi f), x_I(2\pi f)$ 有两个同时 为零的 f 值,其对应的频率为 $f_1, f_2$ ,即对这两个频率的解都适合方程(11),因而出现 "双频颤振"现象;对于  $N = 136.49 \text{ r.p.m}, x_R(2\pi f)$ 及  $x_I(2\pi f)$ 只有一个同时为零的 f 值,因而在这一转速下机床无"双频颤振"现象发生。

4 双频颤振的实验验证

为了验证双频颤振的存在,作者根据以上的数字仿真结果,在西德的 VDF 车 床上

进行了试验。试验参数为:

工件为一细长轴,45<sup>#</sup>钢;刀具为硬质合金不重磨刀片;切削深度0.5mm,进给量 $S_0$ =0.08mm。

在车床尾架上安装一个加速度传感器,测取振动信号,用磁带仪记录,然后输入 1200 信号处理机分析。图 4(a)、(b)分别为转速N = 880、960r.p.m 的时域信号及其对 应的谱图,从时域信号可见很强的拍击现象,且拍频4f = f<sub>2</sub> - f<sub>1</sub>是随主轴转速而变化。 但从谱图看,只有一个明显的峰,而另一个峰则不很明显。这可能是信号处理方面的原 因:一个原因是由于信号分析的分辩率不够高,以使另一主峰落在了两谱线的"线隙" 间;另一原因是无加窗引起能量泄漏而带来了边峰,削弱了主峰。由图(1)与图4的比较,可见两种情况所得的产生"双频颤振"的转速N是基本相等的。



72



图 5 无拍击的实验结果 (N=900r.p.m)

图 5 为N = 900 r.p.m 时实 测的振动信号,信号是等幅的,无拍击现象,其频谱则 是单一峰值的240Hz占了绝对优势。

以上的数字仿真及实验证实了时滞项 τ ,即机床主轴转速 N 对 "双频颤振"的存在 起决定性作用。

文 計

- [1] E.Salje. self-Excited Vibrations of systems with TWO Tegrees of Freedom. Trans. of ASME, 1956
- [2] R.A.Thompson.The Modulation of chatter Vibration.Trans.of ASME,1969
- [3] 师汉民等。金属切削过程的微机数字仿真。华中工学院学报,1987,(2):49~56

## On "Double-Frequency Chattering" of Machine Tool

Lu Tiankuang Shi Hanmin

### Abstract

In this paper, the thesis of "Double-Frequency Chattering" is first presented, the mechanism is also investigated; The conclusions are all supported by the experiments. We consider that the Investigation of "Double-Frequency chattering" has not only the important practical value, but also will lead to some revisions of traditional theory of machine tool chatting.

Key word, Double-Frequency chattering, Machine tool, Retarted-differential equation, Digital simulation

# The Measurements of Temperature of Medical Pulps Agitated in a Horizontal Mixer

Chen Longhu Tang Baozhen

### Abstract

This paper introduces the key technique used for remote automatic measurements of temperatures of solid-propellant pulps being agitated in a horizontal mixer of the size 100 liters, including selection of measurement points, definition of measurement head appearances and sizes and installation structures, so that a complete automatic measurement of temperation of medical pulps agitated with a mixer can be implemented. In addition, the calculation of insertion errors of measurement heads is presented in the paper.

Key words: Horizontal mixer, Solid-propellant pulps agitation, Automatic measurements of temperatures