

Vysoká škola strojní a textilní v Liberci

nositelka Řádu práce

Fakulta strojní

Katedra obrábění a montáže

MATEMATICKÉ MODELOVÁNÍ KINEMATIKY PROCESU BROUŠENÍ

SIMULAČNÍ METODOU

Kandidátská disertační práce

UNIVERZITNÍ KNIHOVNA
TECHNICKÉ UNIVERZITY V LIBERCI



3146088270

Vypracoval: Ing. Jan Jersák

Školitel: Doc. Ing. Jaromír Gazda, CSc.

Vedoucí katedry: Doc. Ing. Jaromír Gazda, CSc.

Liberec, březen 1988

ANOTACE

Zpracoval : Ing. Jan Jersák

MDT : 621 . 923 . 1 [007 : 681 : 31

strana

MATEMATICKÉ MODELOVÁNÍ KINEMATIKY PROCESU BROUŠENÍ SIMULAČNÍ METODOU

V kandidátské disertační práci je uveden jeden ze způsobů zkoumání problematiky procesu broušení. Princip matematického modelování kinematiky procesu broušení simulační metodou spočívá v nahrazení reálného procesu vzájemné interakce mezi nástrojem a obrobkem jeho matematickou podobou. Vzniklý model procesu broušení lze zpracovat na číslicovém počítači. V práci je naznačena možnost aplikace modelu pro výpočet různých veličin charakterizujících proces broušení. Správnost navrženého modelu je ověřována porovnáním reálného a simulovaného broušení. Z výsledků experimentů plyne, že naměřené a vypočítané hodnoty jsou srovnatelné. Přínosy metody jsou zejména v oblasti teoretické. Možnost vytvoření určité prognózy o procesu broušení však vytváří předpoklady pro použití modelu také v praxi.

1.2.2. Vliv třísky - naznačení	38
1.2.3. Počet vnikajících třísk	39
Počet stran : 164	39
Počet obrázků : 99	40
Počet tabulek : 13	42
Počet příloh : 3	45
3.2.8. Počty vnikajících třísek	47
3.2.9. Síla působící na zrno brusiva	52
3.3. Dránost povrchu s aktivní zrnem brusiva při broušení	57
3.3.1. Aktivní zrno při broušení	57
3.3.2. Dránost povrchu po broušení	60
4. METODA MATEMATICKÉHO MODELOVÁNÍ KINEMATIKY PROCESU BROUŠENÍ	62

OBSAH

	strana
1. ÚVOD	5
1.1. Z historie broušení	7
1.2. Postavení procesu broušení v současné strojírenské výrobě	8
2. POZNATKY O VÝZKUMU PROCESU BROUŠENÍ	10
2.1. Výběr a zdůvodnění řešeného úkolu	12
2.2. Metodika zpracování úkolu	13
3. CHARAKTERISTIKA BROUŠENÍ	16
3.1. Stavba brousicího nástroje	17
3.1.1. Materiál brusiva	17
3.1.2. Vliv struktury a pojiva na vlastnosti brousicího nástroje	19
3.1.3. Tvar zrn brusiva, jejich geometrie a proces opotřebování	20
3.1.4. Topografie povrchu brousicího kotouče	26
3.2. Proces tvorby třísky	31
3.2.1. Trajektorie zrna brusiva a délka sty- kového oblouku při rovinném broušení obvodem kotouče	31
3.2.2. Vznik třísky - mikrořezání	35
3.2.3. Fáze vzniku třísky	36
3.2.4. Deformace materiálu při rytí zrnem brusiva	38
3.2.5. Zkoumání kořene třísky	40
3.2.6. Schemata vzniku třísky při broušení	42
3.2.7. Tvar třísek vznikajících při broušení	45
3.2.8. Rozměry vzniklých třísek	47
3.2.9. Síla působící na zrno brusiva	52
3.3. Drsnost povrchu a aktivní zrna brusiva při broušení	57
3.3.1. Aktivní zrna při broušení	57
3.3.2. Drsnost povrchu po broušení	60
4. METODA MATEMATICKÉHO MODELOVÁNÍ KINEMATIKY PROCESU BROUŠENÍ	62

4.1. Zjednodušující předpoklady	62
4.2. Obecný popis matematického modelu	63
4.3. Základní prvky modelu	63
4.3.1. Modelovaný obrobek	63
4.3.2. Modelovaný brousicí kotouč	64
4.3.3. Modelované zrno brusiva	68
4.4. Kinematické poměry při modelování práce zrna	70
4.4.1. Pootočení prvního zrna brusiva do řezu	70
4.4.2. Působení obecného zrna brusiva	72
4.4.3. Pootáčení zrna v řezu	74
4.4.4. Ukončení procesu řezání	75
4.5. Mikrořezání zrna	76
4.6. Realizace modelu	79
4.6.1. Základní program - matematický model kinematiky procesu broušení	80
4.6.2. Dílčí programy	92
4.6.3. Dílčí program - určování počtu aktivních zrn	93
4.6.4. Dílčí program - výpočet drsnosti povrchu	93
4.6.5. Dílčí program - výpočet průřezu nedeformované třísky	100
4.6.6. Dílčí program - výpočet tangenciální složky síly při broušení	106
4.6.7. Dílčí program - testování	111
4.6.8. Podprogramy	119
5. EXPERIMENTÁLNÍ OVĚŘOVÁNÍ SIMULAČNÍ METODY MATEMATICKÉHO MODELOVÁNÍ PROCESU BROUŠENÍ	122
5.1. Metodika experimentů	122
5.1.1. Experimentální ověřování drsnosti povrchu	123
5.1.2. Experimentální určování tangenciální složky síly při broušení	124
5.2. Hodnocení experimentů	133
5.2.1. Hodnocení drsnosti povrchu	133
5.2.2. Hodnocení tangenciální složky síly	135

5.2.3. Hodnocení výsledků výpočtu aktivních zrn brusiva a příčných průřezů nedeformovaných třísek	136
6. ZÁVĚR	139
Seznam použitých zkrátek a symbolů	143
Seznam použité literatury	151
Seznam příloh	164

pozitivním faktorem je využití nových materiálů a technického řešení, které provozně i ekonomicky výhodnější. Výroba nových materiálů je však významnou výrobní činností výrobků. Konstruktoři proto v širší míře používají materiály se zvýšenou pevností, mechanickou a tepelnou odolností a jejich požadavky vedou ke zlepšování vlastností dosud používaných materiálů, případně k vývoji zcela nových materiálů se zlepšenými fyzikálnimi i mechanickými vlastnostmi. U jednotlivých součástí je zároveň požadována i vysoká přesnost a kvalita jejich opracování. Vedle toho se zároveň projevují i určité snahy o snížení spotřeby surovin i energie a tedy o lepší využití materiálu u jednotlivých výrobků.

V těchto souvislostech vyslupuje do popředí technologický proces výroby, při němž jednotlivé součástky a výrobky vznikají a zároveň se vytvárají i jejich výsledné vlastnosti. Ve výrobě zejména důležitá místo procesu obrábění. Protože většina výše uvedených aspektů vede ve větší či menší míře ke zhoršování obratelnosti konstrukčních materiálů, zvyšuje se neustále požadavky jak na obráběcí stroje, tak na řemeslné nástroje, neboť nové tvrdší materiály pro obráběcí nástroje. Zároveň se ve stále větší míře orientuje pozornost na otázky spolehlivosti a životnosti výrobků, jelikož souvisí zejména s úrovní dokončovacích operací. Z tohoto důvodu nároky na tyto operace neustále rostou. Také zdokonalování technologií výroby polotovarů, které umožňuje snižovat příslušky na obrábění, a tak zároveň snižovat rozsah těžkých a energeticky náročných operací, opět vede ke zvyšování nároků na energetický méně náročná dokončovací operace.

Jednou z nejrozšířenějších dokončovacích operací je proces broušení. Ač patří broušení mezi nejstarší technolo-

1. ÚVOD

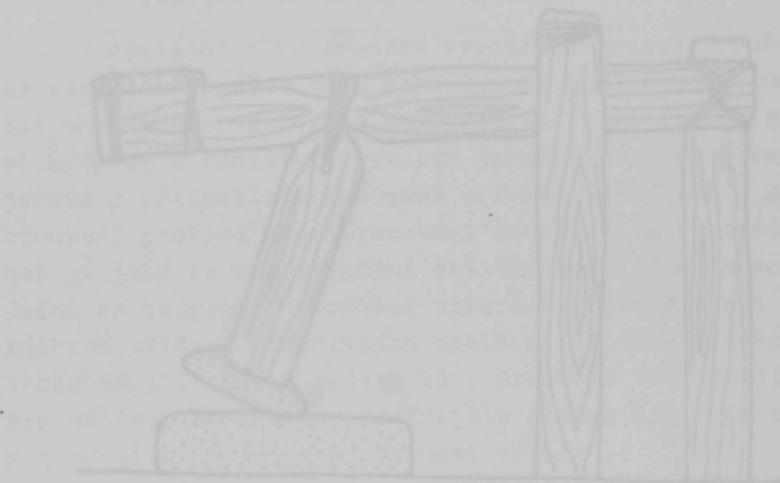
Strojírenství je jedním ze základních odvětví našeho národního hospodářství . V současné době je vývoj techniky charakterizován prudkým rozvojem jaderné energetiky , elektroniky a dalších technických odvětví . Zároveň se toto období vyznačuje přechodem od extenzivního k intenzivnímu rozvoji ve strojírenství , kdy stále výrazněji stoupají požadavky na úroveň technického řešení , provozní spolehlivost a životnost výrobků . Konstruktéři proto v širší míře používají materiály se zvýšenou pevností , mechanickou a tepelnou odolností a jejich požadavky vedou ke zlepšování vlastnosti dosud používaných materiálů , případně k vývoji zcela nových materiálů se zlepšenými fyzikálními i mechanickými vlastnostmi . U jednotlivých součástí je zároveň požadována i vysoká přesnost a kvalita jejich opracování . Vedle toho se zároveň projevují i určité snahy o snižování spotřeby surovin i energie a tedy o lepší využití materiálu u jednotlivých výrobků .

V těchto souvislostech vystupuje do popředí technologický proces výroby , při němž jednotlivé součástky a výrobky vznikají a zároveň se vytvářejí i jejich výsledné vlastnosti . Ve výrobě zaujímá důležité místo proces obrábění . Protože většina výše uvedených aspektů vede ve větší či menší míře ke zhoršování obrobitelnosti konstrukčních materiálů , zvyšují se neustále požadavky jak na obráběcí stroje , tak na řezné nástroje , neboť nové trvanlivější a tvrdší konstrukční materiály vyžadují ještě tvrdší materiál pro obráběcí nástroje . Zároveň se ve stále větší míře orientuje pozornost na otázky spolehlivosti a životnosti výrobků , jež úzce souvisí zejména s úrovní dokončovacích operací . Z tohoto důvodu nároky na tyto operace neustále rostou . Také zdokonalování technologií výroby polotovarů , které umožnuje snižovat přídavky na obrábění , a tak zároveň snižovat rozsah těžkých a energeticky náročných operací , opět vede ke zvyšování nároků na energeticky méně náročné dokončovací operace .

Jednou z nejrozšířenějších dokončovacích operací je proces broušení . Ač patří broušení mezi nejstarší techno-

logie obrábění vůbec, zaujímá v současné strojírenské výrobě velmi významné místo a řada prognóz svědčí o tom, že jeho význam ještě nadále poroste. Broušení je především procesem dokončovacím, ovšem vedle toho je v řadě případů také jediným procesem, pomocí kterého můžeme obrábět velmi tvrdé a těžkoobrobiteľné materiály. V poslední době nabývá na významu také jako proces hrubovací, kdy probíhá za velké tloušťky odebírané vrstvy materiálu.

Značná pozornost je proto stále věnována také výzkumu procesu broušení. Jako velmi výhodné se v tomto směru jeví použití metod modelování. Jedna z těchto metod - metoda matematického modelování kinematiky procesu broušení pomocí simulační techniky bude vysvětlena v této práci.

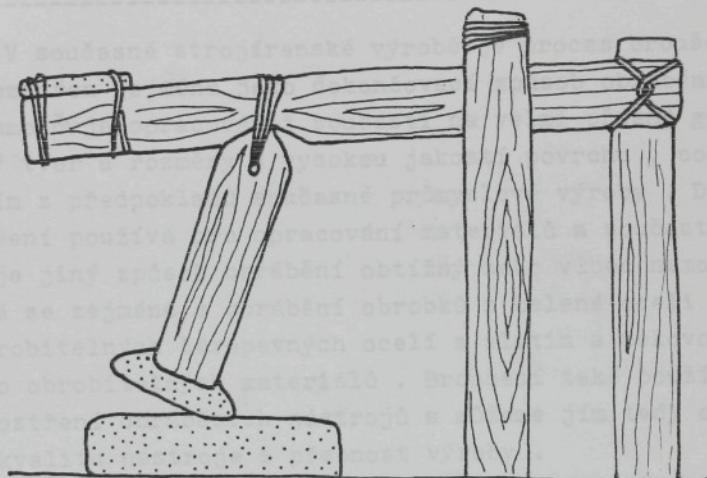


Obr. 1. Neolitické pilníky (Inv. č. 2104, 130).

je pěkně určit, kdy bylo započato s obráběním kovů, ale je jisté, že již ve starověku byl vynalezen rotující "broušecí kotouč", který sloužil k dříhení zbraní i nástrojů a dochoval zástasl např. i středověký návez stroje na vyhrušovací vělců (134, 138/ od Lechnera du Vinciho, přibl. z roku 1500). Koncem středověku se lidé naučili využívat k poholu svých broušicích strojů energie vodního toku.

1.1. Z historie broušení

Broušení je způsob obrábění materiálu , kdy do záběru přicházejí jednotlivé částice brusiva náhodného tvaru. Tento způsob obrábění nástrojem s nedefinovanou geometrií břitů patří k nejstarším způsobům obrábění vůbec . Na základě průzkumu archeologů bylo prokázáno , že broušení bylo používáno již před 40 tisíci lety /130/ k ostření nástrojů , zbraní a předpokládá se také , že již v době kamenné byly pro dělení kamenných kvádrů použity brousicí nástroje ve formě pil na kámen (obr.1) . Nástroje byly zhotoveny z některých volně se v přírodě vyskytujících nerostů a hornin , např. z pískovce,křemene , smirku ap. Ne-



Obr. 1. Neolitická pila na kámen /5,104,130/

lze přesně určit , kdy bylo započato s obráběním kovů , ale je jisté , že již ve starověku byl vynalezen rotující " brousicí kotouč " , který sloužil k ostření zbraní i nástrojů a dochován zůstal např. i středověký návrh stroje na vybrušování válců /104,130/ od Leonarda da Vinciho (přibl. z roku 1 500) . Koncem středověku se lidé naučili využívat k pohonu svých brousicích strojů energie vodního toku .

Prudký rozvoj technologie obrábění však lze u nástrojů s ne definovanou geometrií břitu pozorovat od druhé poloviny 19. století , když strojírenství stanulo před úkolem hospodárně a rychle vyrábět přesné součásti ve velkém množství . V tomto období byl vynalezen umělý brousicí kotouč (r.1859) a byla sestrojena první univerzální bruska (r.1860) . Také se podařilo uskutečnit syntézu karbidu křemíku (r.1891) .

Již v roce 1893 byl karbid křemíku průmyslově vyroben také v Čechách , v Benátkách nad Jizerou . V tamějším závodě byly za vedení Ing. Wilsona zhotoveny jedny z prvních brousicích kotoučů z umělého brusiva na světě /131/ .

1.2. Postavení procesu broušení v současné strojírenské výrobě

V současné strojírenské výrobě je proces broušení značně rozšířen zejména jako dokončovací způsob obrábění, neboť umožňuje opracovávat součásti na velmi přesný geometrický tvar a rozměry s vysokou jakostí povrchu , což je jedním z předpokladů současné průmyslové výroby . Dále se broušení používá pro opracování materiálů a součástí pro něž je jiný způsob obrábění obtížný nebo vůbec nemožný . Jedná se zejména o obrábění obrobků z kelené oceli , z těžkoobrobitelných žáropevných ocelí a slitin a nekovových těžko obrobitelných materiálů . Broušení také používáme při ostření obráběcích nástrojů a můžeme jím tedy ovlivnit kvalitu nástroje a přesnost výroby .

Specializace závodů , zhromadňování výroby a zavádění nových technologií výroby polotovarů - jako přesné lití , tváření ap. , umožňují neustále snižovat přídavky na obrábění součástí . Můžeme je často přímo brousit , aniž bychom je obráběli jinými nástroji . Další možnosti je použití speciálních strojů , které umožňují současné dokončovací obrábění na více plochách součástí . Nižší nárucky na upínání a manipulaci s obrobkem , na údržbu nástroje a odvod třísek umožňují vedle podstatného zvýšení přesnosti výroby u těchto strojů dosáhnout úspor času i nákladů . Z hlediska produktivity a výrobních nákladů pak může broušení konkurovat soustružení , frézování i dalším způsobům obrábění.

Jako účinný prostředek ke zvýšení produktivity práce a kvality povrchu je často doporučováno tzv. rychlostní broušení. Při současném zvýšení obvodové rychlosti kotouče a rychlosti posuvu nedochází ke změnám geometrie třísky, kvality povrchu a také velikost řezných sil zůstává zhruba stejná. Dalším způsobem zvyšujícím produktivitu práce je tzv. silové broušení, které lze použít v těžkém strojírenství při broušení velkých výkovků a odlitrků.

Požadavky stále vyšší přesnosti výroby a obrábění materiálů se ztíženou obrobitelností je možno řešit při použití technologie broušení. Proto se také předpokládá, že v budoucnu se bude 40 až 50 % všech součástí opracovávat touto technologií /8/.

A = f(C, C₁, C₂, C₃, C₄, C₅, C₆, C₇, C₈, C₉, C₁₀, C₁₁, C₁₂, C₁₃, C₁₄, C₁₅, C₁₆, C₁₇, C₁₈, C₁₉, C₂₀, C₂₁, C₂₂, C₂₃, C₂₄, C₂₅, C₂₆, C₂₇, C₂₈, C₂₉, C₃₀, C₃₁, C₃₂, C₃₃, C₃₄, C₃₅, C₃₆, C₃₇, C₃₈, C₃₉, C₄₀, C₄₁, C₄₂, C₄₃, C₄₄, C₄₅, C₄₆, C₄₇, C₄₈, C₄₉, C₅₀, C₅₁, C₅₂, C₅₃, C₅₄, C₅₅, C₅₆, C₅₇, C₅₈, C₅₉, C₆₀, C₆₁, C₆₂, C₆₃, C₆₄, C₆₅, C₆₆, C₆₇, C₆₈, C₆₉, C₇₀, C₇₁, C₇₂, C₇₃, C₇₄, C₇₅, C₇₆, C₇₇, C₇₈, C₇₉, C₈₀, C₈₁, C₈₂, C₈₃, C₈₄, C₈₅, C₈₆, C₈₇, C₈₈, C₈₉, C₉₀, C₉₁, C₉₂, C₉₃, C₉₄, C₉₅, C₉₆, C₉₇, C₉₈, C₉₉, C₁₀₀, C₁₀₁, C₁₀₂, C₁₀₃, C₁₀₄, C₁₀₅, C₁₀₆, C₁₀₇, C₁₀₈, C₁₀₉, C₁₁₀, C₁₁₁, C₁₁₂, C₁₁₃, C₁₁₄, C₁₁₅, C₁₁₆, C₁₁₇, C₁₁₈, C₁₁₉, C₁₂₀, C₁₂₁, C₁₂₂, C₁₂₃, C₁₂₄, C₁₂₅, C₁₂₆, C₁₂₇, C₁₂₈, C₁₂₉, C₁₃₀, C₁₃₁, C₁₃₂, C₁₃₃, C₁₃₄, C₁₃₅, C₁₃₆, C₁₃₇, C₁₃₈, C₁₃₉, C₁₄₀, C₁₄₁, C₁₄₂, C₁₄₃, C₁₄₄, C₁₄₅, C₁₄₆, C₁₄₇, C₁₄₈, C₁₄₉, C₁₅₀, C₁₅₁, C₁₅₂, C₁₅₃, C₁₅₄, C₁₅₅, C₁₅₆, C₁₅₇, C₁₅₈, C₁₅₉, C₁₆₀, C₁₆₁, C₁₆₂, C₁₆₃, C₁₆₄, C₁₆₅, C₁₆₆, C₁₆₇, C₁₆₈, C₁₆₉, C₁₇₀, C₁₇₁, C₁₇₂, C₁₇₃, C₁₇₄, C₁₇₅, C₁₇₆, C₁₇₇, C₁₇₈, C₁₇₉, C₁₈₀, C₁₈₁, C₁₈₂, C₁₈₃, C₁₈₄, C₁₈₅, C₁₈₆, C₁₈₇, C₁₈₈, C₁₈₉, C₁₉₀, C₁₉₁, C₁₉₂, C₁₉₃, C₁₉₄, C₁₉₅, C₁₉₆, C₁₉₇, C₁₉₈, C₁₉₉, C₂₀₀, C₂₀₁, C₂₀₂, C₂₀₃, C₂₀₄, C₂₀₅, C₂₀₆, C₂₀₇, C₂₀₈, C₂₀₉, C₂₁₀, C₂₁₁, C₂₁₂, C₂₁₃, C₂₁₄, C₂₁₅, C₂₁₆, C₂₁₇, C₂₁₈, C₂₁₉, C₂₂₀, C₂₂₁, C₂₂₂, C₂₂₃, C₂₂₄, C₂₂₅, C₂₂₆, C₂₂₇, C₂₂₈, C₂₂₉, C₂₃₀, C₂₃₁, C₂₃₂, C₂₃₃, C₂₃₄, C₂₃₅, C₂₃₆, C₂₃₇, C₂₃₈, C₂₃₉, C₂₄₀, C₂₄₁, C₂₄₂, C₂₄₃, C₂₄₄, C₂₄₅, C₂₄₆, C₂₄₇, C₂₄₈, C₂₄₉, C₂₅₀, C₂₅₁, C₂₅₂, C₂₅₃, C₂₅₄, C₂₅₅, C₂₅₆, C₂₅₇, C₂₅₈, C₂₅₉, C₂₆₀, C₂₆₁, C₂₆₂, C₂₆₃, C₂₆₄, C₂₆₅, C₂₆₆, C₂₆₇, C₂₆₈, C₂₆₉, C₂₇₀, C₂₇₁, C₂₇₂, C₂₇₃, C₂₇₄, C₂₇₅, C₂₇₆, C₂₇₇, C₂₇₈, C₂₇₉, C₂₈₀, C₂₈₁, C₂₈₂, C₂₈₃, C₂₈₄, C₂₈₅, C₂₈₆, C₂₈₇, C₂₈₈, C₂₈₉, C₂₉₀, C₂₉₁, C₂₉₂, C₂₉₃, C₂₉₄, C₂₉₅, C₂₉₆, C₂₉₇, C₂₉₈, C₂₉₉, C₃₀₀, C₃₀₁, C₃₀₂, C₃₀₃, C₃₀₄, C₃₀₅, C₃₀₆, C₃₀₇, C₃₀₈, C₃₀₉, C₃₁₀, C₃₁₁, C₃₁₂, C₃₁₃, C₃₁₄, C₃₁₅, C₃₁₆, C₃₁₇, C₃₁₈, C₃₁₉, C₃₂₀, C₃₂₁, C₃₂₂, C₃₂₃, C₃₂₄, C₃₂₅, C₃₂₆, C₃₂₇, C₃₂₈, C₃₂₉, C₃₃₀, C₃₃₁, C₃₃₂, C₃₃₃, C₃₃₄, C₃₃₅, C₃₃₆, C₃₃₇, C₃₃₈, C₃₃₉, C₃₄₀, C₃₄₁, C₃₄₂, C₃₄₃, C₃₄₄, C₃₄₅, C₃₄₆, C₃₄₇, C₃₄₈, C₃₄₉, C₃₅₀, C₃₅₁, C₃₅₂, C₃₅₃, C₃₅₄, C₃₅₅, C₃₅₆, C₃₅₇, C₃₅₈, C₃₅₉, C₃₆₀, C₃₆₁, C₃₆₂, C₃₆₃, C₃₆₄, C₃₆₅, C₃₆₆, C₃₆₇, C₃₆₈, C₃₆₉, C₃₇₀, C₃₇₁, C₃₇₂, C₃₇₃, C₃₇₄, C₃₇₅, C₃₇₆, C₃₇₇, C₃₇₈, C₃₇₉, C₃₈₀, C₃₈₁, C₃₈₂, C₃₈₃, C₃₈₄, C₃₈₅, C₃₈₆, C₃₈₇, C₃₈₈, C₃₈₉, C₃₉₀, C₃₉₁, C₃₉₂, C₃₉₃, C₃₉₄, C₃₉₅, C₃₉₆, C₃₉₇, C₃₉₈, C₃₉₉, C₄₀₀, C₄₀₁, C₄₀₂, C₄₀₃, C₄₀₄, C₄₀₅, C₄₀₆, C₄₀₇, C₄₀₈, C₄₀₉, C₄₁₀, C₄₁₁, C₄₁₂, C₄₁₃, C₄₁₄, C₄₁₅, C₄₁₆, C₄₁₇, C₄₁₈, C₄₁₉, C₄₂₀, C₄₂₁, C₄₂₂, C₄₂₃, C₄₂₄, C₄₂₅, C₄₂₆, C₄₂₇, C₄₂₈, C₄₂₉, C₄₃₀, C₄₃₁, C₄₃₂, C₄₃₃, C₄₃₄, C₄₃₅, C₄₃₆, C₄₃₇, C₄₃₈, C₄₃₉, C₄₄₀, C₄₄₁, C₄₄₂, C₄₄₃, C₄₄₄, C₄₄₅, C₄₄₆, C₄₄₇, C₄₄₈, C₄₄₉, C₄₅₀, C₄₅₁, C₄₅₂, C₄₅₃, C₄₅₄, C₄₅₅, C₄₅₆, C₄₅₇, C₄₅₈, C₄₅₉, C₄₆₀, C₄₆₁, C₄₆₂, C₄₆₃, C₄₆₄, C₄₆₅, C₄₆₆, C₄₆₇, C₄₆₈, C₄₆₉, C₄₇₀, C₄₇₁, C₄₇₂, C₄₇₃, C₄₇₄, C₄₇₅, C₄₇₆, C₄₇₇, C₄₇₈, C₄₇₉, C₄₈₀, C₄₈₁, C₄₈₂, C₄₈₃, C₄₈₄, C₄₈₅, C₄₈₆, C₄₈₇, C₄₈₈, C₄₈₉, C₄₉₀, C₄₉₁, C₄₉₂, C₄₉₃, C₄₉₄, C₄₉₅, C₄₉₆, C₄₉₇, C₄₉₈, C₄₉₉, C₅₀₀, C₅₀₁, C₅₀₂, C₅₀₃, C₅₀₄, C₅₀₅, C₅₀₆, C₅₀₇, C₅₀₈, C₅₀₉, C₅₁₀, C₅₁₁, C₅₁₂, C₅₁₃, C₅₁₄, C₅₁₅, C₅₁₆, C₅₁₇, C₅₁₈, C₅₁₉, C₅₂₀, C₅₂₁, C₅₂₂, C₅₂₃, C₅₂₄, C₅₂₅, C₅₂₆, C₅₂₇, C₅₂₈, C₅₂₉, C₅₃₀, C₅₃₁, C₅₃₂, C₅₃₃, C₅₃₄, C₅₃₅, C₅₃₆, C₅₃₇, C₅₃₈, C₅₃₉, C₅₄₀, C₅₄₁, C₅₄₂, C₅₄₃, C₅₄₄, C₅₄₅, C₅₄₆, C₅₄₇, C₅₄₈, C₅₄₉, C₅₅₀, C₅₅₁, C₅₅₂, C₅₅₃, C₅₅₄, C₅₅₅, C₅₅₆, C₅₅₇, C₅₅₈, C₅₅₉, C₅₆₀, C₅₆₁, C₅₆₂, C₅₆₃, C₅₆₄, C₅₆₅, C₅₆₆, C₅₆₇, C₅₆₈, C₅₆₉, C₅₇₀, C₅₇₁, C₅₇₂, C₅₇₃, C₅₇₄, C₅₇₅, C₅₇₆, C₅₇₇, C₅₇₈, C₅₇₉, C₅₈₀, C₅₈₁, C₅₈₂, C₅₈₃, C₅₈₄, C₅₈₅, C₅₈₆, C₅₈₇, C₅₈₈, C₅₈₉, C₅₉₀, C₅₉₁, C₅₉₂, C₅₉₃, C₅₉₄, C₅₉₅, C₅₉₆, C₅₉₇, C₅₉₈, C₅₉₉, C₆₀₀, C₆₀₁, C₆₀₂, C₆₀₃, C₆₀₄, C₆₀₅, C₆₀₆, C₆₀₇, C₆₀₈, C₆₀₉, C₆₁₀, C₆₁₁, C₆₁₂, C₆₁₃, C₆₁₄, C₆₁₅, C₆₁₆, C₆₁₇, C₆₁₈, C₆₁₉, C₆₂₀, C₆₂₁, C₆₂₂, C₆₂₃, C₆₂₄, C₆₂₅, C₆₂₆, C₆₂₇, C₆₂₈, C₆₂₉, C₆₃₀, C₆₃₁, C₆₃₂, C₆₃₃, C₆₃₄, C₆₃₅, C₆₃₆, C₆₃₇, C₆₃₈, C₆₃₉, C₆₄₀, C₆₄₁, C₆₄₂, C₆₄₃, C₆₄₄, C₆₄₅, C₆₄₆, C₆₄₇, C₆₄₈, C₆₄₉, C₆₅₀, C₆₅₁, C₆₅₂, C₆₅₃, C₆₅₄, C₆₅₅, C₆₅₆, C₆₅₇, C₆₅₈, C₆₅₉, C₆₆₀, C₆₆₁, C₆₆₂, C₆₆₃, C₆₆₄, C₆₆₅, C₆₆₆, C₆₆₇, C₆₆₈, C₆₆₉, C₆₇₀, C₆₇₁, C₆₇₂, C₆₇₃, C₆₇₄, C₆₇₅, C₆₇₆, C₆₇₇, C₆₇₈, C₆₇₉, C₆₈₀, C₆₈₁, C₆₈₂, C₆₈₃, C₆₈₄, C₆₈₅, C₆₈₆, C₆₈₇, C₆₈₈, C₆₈₉, C₆₉₀, C₆₉₁, C₆₉₂, C₆₉₃, C₆₉₄, C₆₉₅, C₆₉₆, C₆₉₇, C₆₉₈, C₆₉₉, C₇₀₀, C₇₀₁, C₇₀₂, C₇₀₃, C₇₀₄, C₇₀₅, C₇₀₆, C₇₀₇, C₇₀₈, C₇₀₉, C₇₁₀, C₇₁₁, C₇₁₂, C₇₁₃, C₇₁₄, C₇₁₅, C₇₁₆, C₇₁₇, C₇₁₈, C₇₁₉, C₇₂₀, C₇₂₁, C₇₂₂, C₇₂₃, C₇₂₄, C₇₂₅, C₇₂₆, C₇₂₇, C₇₂₈, C₇₂₉, C₇₃₀, C₇₃₁, C₇₃₂, C₇₃₃, C₇₃₄, C₇₃₅, C₇₃₆, C₇₃₇, C₇₃₈, C₇₃₉, C₇₄₀, C₇₄₁, C₇₄₂, C₇₄₃, C₇₄₄, C₇₄₅, C₇₄₆, C₇₄₇, C₇₄₈, C₇₄₉, C₇₅₀, C₇₅₁, C₇₅₂, C₇₅₃, C₇₅₄, C₇₅₅, C₇₅₆, C₇₅₇, C₇₅₈, C₇₅₉, C₇₆₀, C₇₆₁, C₇₆₂, C₇₆₃, C₇₆₄, C₇₆₅, C₇₆₆, C₇₆₇, C₇₆₈, C₇₆₉, C₇₇₀, C₇₇₁, C₇₇₂, C₇₇₃, C₇₇₄, C₇₇₅, C₇₇₆, C₇₇₇, C₇₇₈, C₇₇₉, C₇₈₀, C₇₈₁, C₇₈₂, C₇₈₃, C₇₈₄, C₇₈₅, C₇₈₆, C₇₈₇, C₇₈₈, C₇₈₉, C₇₉₀, C₇₉₁, C₇₉₂, C₇₉₃, C₇₉₄, C₇₉₅, C₇₉₆, C₇₉₇, C₇₉₈, C₇₉₉, C₈₀₀, C₈₀₁, C₈₀₂, C₈₀₃, C₈₀₄, C₈₀₅, C₈₀₆, C₈₀₇, C₈₀₈, C₈₀₉, C₈₁₀, C₈₁₁, C₈₁₂, C₈₁₃, C₈₁₄, C₈₁₅, C₈₁₆, C₈₁₇, C₈₁₈, C₈₁₉, C₈₂₀, C₈₂₁, C₈₂₂, C₈₂₃, C₈₂₄, C₈₂₅, C₈₂₆, C₈₂₇, C₈₂₈, C₈₂₉, C₈₃₀, C₈₃₁, C₈₃₂, C₈₃₃, C₈₃₄, C₈₃₅, C₈₃₆, C₈₃₇, C₈₃₈, C₈₃₉, C₈₄₀, C₈₄₁, C₈₄₂, C₈₄₃, C₈₄₄, C₈₄₅, C₈₄₆, C₈₄₇, C₈₄₈, C₈₄₉, C₈₅₀, C₈₅₁, C₈₅₂, C₈₅₃, C₈₅₄, C₈₅₅, C₈₅₆, C₈₅₇, C₈₅₈, C₈₅₉, C₈₆₀, C₈₆₁, C₈₆₂, C₈₆₃, C₈₆₄, C₈₆₅, C₈₆₆, C₈₆₇, C₈₆₈, C₈₆₉, C₈₇₀, C₈₇₁, C₈₇₂, C₈₇₃, C₈₇₄, C₈₇₅, C₈₇₆, C₈₇₇, C₈₇₈, C₈₇₉, C₈₈₀, C₈₈₁, C₈₈₂, C₈₈₃, C₈₈₄, C₈₈₅, C₈₈₆, C₈₈₇, C₈₈₈, C₈₈₉, C₈₉₀, C₈₉₁, C₈₉₂, C₈₉₃, C₈₉₄, C₈₉₅, C₈₉₆, C₈₉₇, C₈₉₈, C₈₉₉, C₉₀₀, C₉₀₁, C₉₀₂, C₉₀₃, C₉₀₄, C₉₀₅, C₉₀₆, C₉₀₇, C₉₀₈, C₉₀₉, C₉₁₀, C₉₁₁, C₉₁₂, C₉₁₃, C₉₁₄, C₉₁₅, C₉₁₆, C₉₁₇, C₉₁₈, C₉₁₉, C₉₂₀, C₉₂₁, C₉₂₂, C₉₂₃, C₉₂₄, C₉₂₅, C₉₂₆, C₉₂₇, C₉₂₈, C₉₂₉, C₉₃₀, C₉₃₁, C₉₃₂, C₉₃₃, C₉₃₄, C₉₃₅, C₉₃₆, C₉₃₇, C₉₃₈, C₉₃₉, C₉₄₀, C₉₄₁, C₉₄₂, C₉₄₃, C₉₄₄, C₉₄₅, C₉₄₆, C₉₄₇, C₉₄₈, C₉₄₉, C₉₅₀, C₉₅₁, C₉₅₂, C₉₅₃, C₉₅₄, C₉₅₅, C₉₅₆, C₉₅₇, C₉₅₈, C₉₅₉, C₉₆₀, C₉₆₁, C₉₆₂, C₉₆₃, C₉₆₄, C₉₆₅, C₉₆₆, C₉₆₇, C₉₆₈, C₉₆₉, C₉₇₀, C₉₇₁, C₉₇₂, C₉₇₃, C₉₇₄, C₉₇₅, C₉₇₆, C₉₇₇, C₉₇₈, C₉₇₉, C₉₈₀, C₉₈₁, C₉₈₂, C₉₈₃, C₉₈₄, C₉₈₅, C₉₈₆, C₉₈₇, C₉₈₈, C₉₈₉, C₉₉₀, C₉₉₁, C₉₉₂, C₉₉₃, C₉₉₄, C₉₉₅, C₉₉₆, C₉₉₇, C₉₉₈, C₉₉₉, C₁₀₀₀, C₁₀₀₁, C₁₀₀₂, C₁₀₀₃, C₁₀₀₄, C₁₀₀₅, C₁₀₀₆, C₁₀₀₇, C₁₀₀₈, C₁₀₀₉, C₁₀₁₀, C₁₀₁₁, C₁₀₁₂, C₁₀₁₃, C₁₀₁₄, C₁₀₁₅, C₁₀₁₆, C₁₀₁₇, C₁₀₁₈, C₁₀₁₉, C₁₀₂₀, C₁₀₂₁, C₁₀₂₂, C₁₀₂₃, C₁₀₂₄, C₁₀₂₅, C₁₀₂₆, C₁₀₂₇, C₁₀₂₈, C₁₀₂₉, C₁₀₃₀, C₁₀₃₁, C₁₀₃₂, C₁₀₃₃, C₁₀₃₄, C₁₀₃₅, C₁₀₃₆, C₁₀₃₇, C₁₀₃₈, C₁₀₃₉, C₁₀₄₀, C₁₀₄₁, C₁₀₄₂, C₁₀₄₃, C₁₀₄₄, C₁₀₄₅, C₁₀₄₆, C₁₀₄₇, C₁₀₄₈, C₁₀₄₉, C₁₀₅₀, C₁₀₅₁, C₁₀₅₂, C₁₀₅₃, C₁₀₅₄, C₁₀₅₅, C₁₀₅₆, C₁₀₅₇, C₁₀₅₈, C₁₀₅₉, C₁₀₆₀, C₁₀₆₁, C₁₀₆₂, C₁₀₆₃, C₁₀₆₄, C₁₀₆₅, C₁₀₆₆, C₁₀₆₇, C₁₀₆₈, C₁₀₆₉, C₁₀₇₀, C₁₀₇₁, C₁₀₇₂, C₁₀₇₃, C₁₀₇₄, C₁₀₇₅, C₁₀₇₆, C₁₀₇₇, C₁₀₇₈, C₁₀₇₉, C₁₀₈₀, C₁₀₈₁, C₁₀₈₂, C₁₀₈₃, C₁₀₈₄, C₁₀₈₅, C₁₀₈₆, C₁₀₈₇, C₁₀₈₈, C₁₀₈₉, C₁₀₉₀, C₁₀₉₁, C₁₀₉₂, C₁₀₉₃, C₁₀₉₄, C₁₀₉₅, C₁₀₉₆, C₁₀₉₇, C₁₀₉₈, C₁₀₉₉, C₁₁₀₀, C₁₁₀₁, C₁₁₀₂, C₁₁₀₃, C₁₁₀₄, C₁₁₀₅, C₁₁₀₆, C₁₁₀₇, C₁₁₀₈, C₁₁₀₉, C₁₁₁₀, C₁₁₁₁, C₁₁₁₂, C₁₁₁₃, C₁₁₁₄, C₁₁₁₅, C₁₁₁₆, C₁₁₁₇, C₁₁₁₈, C₁₁₁₉, C₁₁₂₀, C₁₁₂₁, C₁₁₂₂, C₁₁₂₃, C₁₁₂₄, C₁₁₂₅, C₁₁₂₆, C₁₁₂₇, C₁₁₂₈, C₁₁₂₉, C₁₁₃₀, C₁₁₃₁, C₁₁₃₂, C₁₁₃₃, C₁₁₃₄, C₁₁₃₅, C₁₁₃₆, C₁₁₃₇, C₁₁₃₈, C₁₁₃₉, C₁₁₄₀, C₁₁₄₁, C₁₁₄₂, C₁₁₄₃, C₁₁₄₄, C₁₁₄₅, C₁₁₄₆, C₁₁₄₇, C₁₁₄₈, C₁₁₄₉, C₁₁₅₀, C₁₁₅₁, C₁₁₅₂, C₁₁₅₃, C₁₁₅₄, C₁₁₅₅, C₁₁₅₆, C₁₁₅₇, C₁₁₅₈, C₁₁₅₉, C₁₁₆₀, C₁₁₆₁, C₁₁₆₂, C₁₁₆₃, C₁₁₆₄, C₁₁₆₅, C₁₁₆₆, C₁₁₆₇, C₁₁₆₈, C₁₁₆₉, C₁₁₇₀, C₁₁₇₁, C₁₁₇₂, C₁₁₇₃, C₁₁₇₄, C₁₁₇₅, C₁₁₇₆, C₁₁₇₇, C₁₁₇₈, C₁₁₇₉, C₁₁₈₀, C₁₁₈₁, C₁₁₈₂, C₁₁₈₃, C₁₁₈₄, C₁₁₈₅, C₁₁₈₆, C₁₁₈₇, C₁₁₈₈, C₁₁₈₉, C₁₁₉₀

2. POZNATKY O VÝZKUMU PROCESU BROUŠENÍ

Přestože patří technologie broušení mezi nejstarší způsoby obrábění vůbec , vznikají výzkumné práce zaměřené na tuto problematiku až na přelomu 19. a 20. století.

Při studiu výzkumných prací v oblasti broušení lze rozlišit dva směry . První je orientován na zkoumání reálného procesu a druhý směr se zabývá modelováním dějů při broušení .

Výzkumné práce prvního směru , zabývající se zkoumáním reálného procesu , zahrnují vliv široké škály různých faktorů , které Maslov /12/ formuloval v obecné rovnici :

$$A = f(C_1, C_2, C_3, C_4, C_5, \ell, d, D, H_1, n_k, n_{ob}, h_z, s, C_6, C_7, C_8) \quad (1)$$

kde A označuje obecnou zkoumanou veličinu (trvanlivost kotouče , řeznou sílu , drsnost povrchu broušené plochy , okamžitou teplotu broušení) a C_1 až C_8 jsou součinitelé charakterizující postupně obráběný materiál , druh brusiva , pojivo , tvrdost a strukturu kotouče , řeznou kapalinu , přesnost a tuhost brusky , kvalitu orovnání brousicího kotouče . Dále proces ovlivňuje vzdálenost mezi zrnny brusiva , průměr obrobku a brousicího kotouče , šířka brousicího kotouče , otáčky kotouče a obrobku , hloubka záběru a posuv . Výzkum je orientován na vyhodnocování nejdůležitějších vlastností brousicích kotoučů , zejména na charakterizování pracovního povrchu /3,13,14,15,16,17,19,107/ , tvrdosti kotouče/18/ , na zkoumání vlastností brousicích materiálů /105,108/ a pojiva /106/ . Na základě zjištění , že se kotouč vlivem působení řezných sil při záběru určitým způsobem deformuje , byly vyhodnocovány pružné vlastnosti kotoučů /19,39,42,83/ . Řada výzkumných prací je zaměřena na charakterizování kinematických a dynamických poměrů při broušení /20,21,22/ , teplot a sil /23,24,25,26, 27,36/ a procesu opotřebování zrn brusiva /103,28,29,30,31, 32,84,85/ nebo se naopak zabývají otézkami působení řezné kapaliny /38,87/ nebo problematikou chvění a tuhosti soustavy stroj - nástroj - obrobek /37,39,88,89,90/. Další práce

charakterizují proces tvorby třísky při broušení /40,41,42, 43,74/ a poukazují na význam tloušťky třísky . S použitím této veličiny pak lze vyjádřit ekvivalentní tloušťku třísky i jiné parametry broušení v diagramech broušení /43,44/. Stav povrchu obrobku po obrábění , deformace a zbytková pnutí byla zkoumána dalšími autory /103,45,46,47,48,49,28,91, 92/ . Stav obrobku je také ovlivněn vzájemným působením a vlivem fyzikálně-chemických vlastností zrn brusiva a opracovávaného materiálu /50/ . Velká skupina prací je orientována přímo pro praktické použití . Jejich cílem je zejména vytvoření objektivních kriterií , pomocí kterých je možno kvalitativně hodnotit brousicí kotouče /51,93,102/ , volit vhodný brousicí kotouč pro daný materiál obrobku /52,1,94, 110,111/ , případně vytvoření databanky řezných podmínek /54,55,56,103/ nebo lze do této skupiny zařadit práce , které charakterizují progresivní metody broušení se zvýšenou řeznou rychlosí /57,58,59,91/ a při použití nově vyvíjených brousicích nástrojů a metod broušení /31,60,61,62,63,64,65, 95,96,97,98,99,100,101/ .

Výzkumné práce druhého směru , které se zabývají modelováním procesu broušení , umožňují pronikat hlouběji ke kořenům dané problematiky , protože umožňují názorněji realizovat pohled na oblast a na procesy při vytváření třísky a při vzniku nových povrchů , nebo umožňují matematickou formou popsat děje při broušení . Modelování procesu se ovšem na druhé straně provádí vždy za cenu určitých zjednodušení , kdy výsledky jsou platné pouze za daných podmínek , protože dosud nejsou přesně ujasněny otázky tvaru , polohy a počtu zrn účastnících se procesu obrábění , stejně jako vlivy dalších faktorů , zejména chladičích a mazacích kapalin , chvění stroje nebo vlastností materiálu obrobku . Řada autorů použila pro výzkumy brousicí zrna ve formě zvětšeného modelu /12,53,66,69/ nebo byla použita brousicí zrna skutečná / 45,67,68/ . S modely zrn byly prováděny experimenty , které více či méně simulovaly broušení , a to v reálných podmínkách , tzn. že určitým zrnem byl obráběn skutečný materiál . Proces broušení lze ovšem také simulovat matematicky . Byla vypracována metoda , která při použití prostorové si-

mulační techniky umožňuje uskutečnit proces broušení na číslicovém počítači /10,11,20,70,71,72,73,74,75,76,112/. Je také možné využít statistického přístupu /9/. Matematickou formou lze též popsat teploty a teplotní pole v obrobku při broušení /25,74,78,79/. Na odlišném principu, ovšem s použitím metod matematického modelování procesu broušení, jsou založeny přístupy /80,81,82/ umožňující s použitím výpočetní techniky stanovit hospodárné řezné podmínky, které mohou sloužit jako podklad pro externí optimalizaci broušení.

2.1. Výběr a zdůvodnění daného úkolu

Již v úvodu této práce bylo pojednáno o postavení procesu broušení ve strojírenské výrobě. Lze předpokládat, že v souvislosti s požadavky neustálého zvyšování technické úrovně výroby jeho význam nadále ještě poroste.

Výzkum procesu broušení je proto orientován jak na další vývoj obráběcích strojů, tak na zkoumání dějů, ke kterým dochází při odebírání materiálu obrobku. U moderních brusek bývá konstrukční řešení na takové úrovni, že v současné době již v tomto směru nelze dosáhnout podstatného zlepšení. Další výzkum je proto orientován zejména na problematiku hospodárného využití těchto strojů a stanovení optimálních řezných podmínek, což úzce souvisí s otázkami vzájemného působení brousicího nástroje na obrobek, s principy tvorby třísky ap. Ukazuje se, že pro získání informací o elementárních procesech při broušení jsou vhodné zejména metody modelovací. Experimentální výzkum je však i v tomto případě značně obtížný, neboť oblasti tvorby třísky jsou velmi špatně přístupné.

Byly proto hledány i jiné cesty, které by umožňovaly potvrdit zákonitosti zjištěné teoreticky a navíc získat i řadu dalších informací o procesech, ke kterým při broušení dochází. Jednou z nich je metoda matematického modelování. Tato metoda je založena na vytvoření dynamického stochastického modelu procesu broušení, pomocí kterého lze simulovat děje, ke kterým dochází při reálném broušení. Podstatou modelu je matematický popis probíhající interakce mezi zrny

brusiva a materiélem obrobku . Myšlenka realizovat model broušení simulační metodou pochází od H.Yoshikawy , T.Sata a J.Peklenika . Protože se nepodařilo nalézt žádnou publikaci , patent ap. , ve které by byla základní myšlenka blíže rozpracována , je v rámci úkolu SPZV III-1-5/05-04 "Vývoj metod a prostředků na identifikaci obrobitelnosti při broušení " zpracováváno vlastní řešení .

Cílem práce je vytvoření matematického modelu kinematiky procesu rovinného broušení obvodem kotouče , jehož prostřednictvím bude možno získat bližší údaje potřebné pro stanovení počtu aktivních zrn brusiva , pro vyjádření drsnosti povrchu obrobku , pro výpočet příčných průřezů nedeformovaných třísek a určení velikosti tangenciální složky síly při broušení .

2.2. Metodika zpracování úkolu

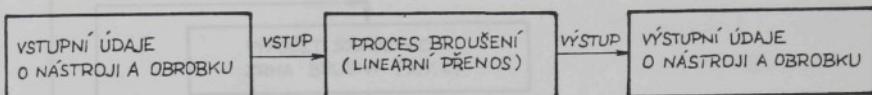
Při vytváření matematického modelu kinematiky procesu broušení je nutno vycházet z dosavadních poznatků a údajů o stavbě brousicího nástroje , o kinematice procesu broušení , z poznatků o procesu tvorby třísky při záběru zrna brusiva ap.

Je však třeba také stanovit určité zjednodušující předpoklady , které musí mít takový charakter , aby u procesu broušení byly zachovány jeho rozhodující znaky .

Z dosavadních poznatků vyplývá , že danou problematiku lze řešit dvěma metodami .

První metoda je založena na statistickém přístupu k problematice geometrie brousicího kotouče a k profilu broušeného povrchu na základě experimentálně nalezené přenosové funkce . Tímto způsobem řešil problematiku modelování procesu broušení J.Peklenik /9/ již v roce 1964 . Proces broušení byl uvažován jako systém vstup - výstup a mezi geometrií kotouče a vznikající drsností povrchu byla experimentálně nalezena přenosová funkce . Princip řešení je vyjádřen blokovým schematem na obr. 2 .

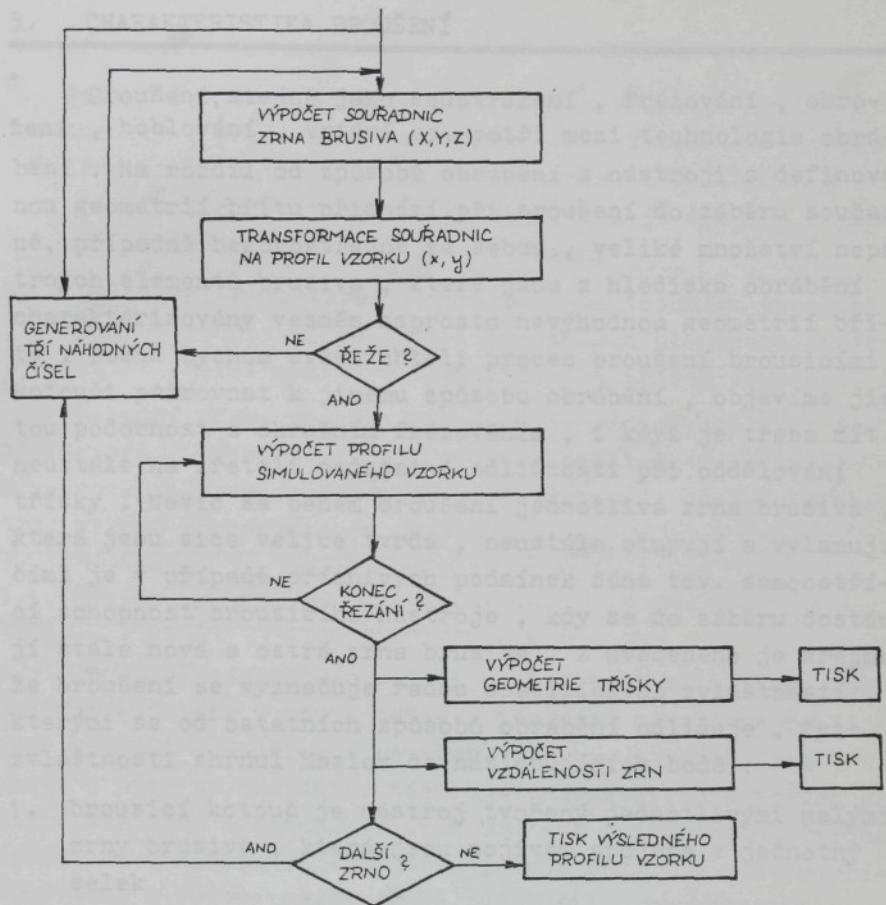
Druhá metoda řešení spočívá v modelování procesu broušení s použitím prostorové simulační techniky . Simulovaný



Obr. 2. Princip modelování procesu broušení statistickou metodou

proces broušení s použitím číslcového počítače popisují H.Yoshikawa a T.Sata /10/. S použitím metody Monte Carlo docílili náhodného rozmístění brousicích zrn na kotouči . Výpočtem určili vzdálenosti brousicích zrn , velikost průřezu třísky a charakterizovali obroběný povrch . Matematickými vztahy také popsali dynamické děje při broušení . Vyčázelí z poznatku , že simulované broušení je vlastně transformací souřadnic polohy brousicích zrn do souřadného systému vzorku . Na obrázku 3 je uveden obecný vývojový diagram, který charakterizuje princip modelování procesu broušení s použitím prostorové simulační techniky . Uvedený způsob modelování byl H.Yoshikawou a J.Pekleníkem /11/ dále aplikován pro získání údajů o průřezu třísky . Byl vyhodnocován příčný průřez třísky , šířka , délka a také objem třísky .

Porovnáme-li obě používané metody , můžeme konstatovat, že první z nich ukazuje způsob, jak lze poměrně jednoduše vyjádřit závislost mezi hodnotami vstupní a výstupní veličiny, tedy např. mezi povrchem brousicího kotouče a povrchem materiálu obrobku . Důsledkem jednoduchosti je ovšem na druhé straně to , že uvedená metoda nemá žádný vztah k dějům , ke kterým dochází při vlastním broušení, nevyjadřuje ani kinematické poměry při rytí zrn ani procesy , ke kterým dochází při oddělování třísky . Druhá metoda v podstatě matematicky popisuje děje , ke kterým dochází při skutečném - reálném působení jednotlivých zrn brusiva na povrch materiálu obrobku . Metoda umožňuje jednoduše porovnat výsledné hodnoty získané při broušení s použitím prostorové simulační techniky za daných podmínek s údaji o broušení , které realizujieme za stejných podmínek ve skutečnosti .



Obr. 3. Princip modelování procesu broušení s použitím prostorové simulační techniky /10/

Pro zkoumání podstaty dějů, ke kterým při broušení dochází, je proto vhodná metoda modelování s použitím prostorové simulační techniky. Kromě uvedených publikací /10, 11, 20/ však nebyly o této metodě nalezeny žádné další prameny, kde by byla problematika konkrétněji rozvedena. Proto bylo na pracovišti autora přistoupeno k vytvoření vlastního modelu. Myšlenky H.Yoshikavy, T.Saty a J.Peklenika byly rozpracovány formou diplomové práce J.Růžičkou /70/ a dalšími /72, 71, 73/. Nově vytvořený matematický model procesu broušení shrnuje předložená práce.

3. CHARAKTERISTIKA BROUŠENÍ

Broušení, stejně jako soustružení, frézování, obrážení, hoblování, vrtání ap., patří mezi technologie obrábění. Na rozdíl od způsobů obrábění s nástroji s definovanou geometrií břitu přichází při broušení do záběru současně, případně bezprostředně za sebou, veliké množství nepatrých elementů brusiva, které jsou z hlediska obrábění charakterizovány vesměs naprosto nevýhodnou geometrií břitu. Pokud bychom ovšem chtěli proces broušení brousicími kotouči přirovnat k jinému způsobu obrábění, objevíme jistou podobnost s okružním frézováním, i když je třeba mít neustále na zřeteli podstatné odlišnosti při oddělování třísky. Navíc se během broušení jednotlivá zrna brusiva, která jsou sice velice tvrdá, neustále otupují a vylamují, čímž je v případě příznivých podmínek dána tzv. samoostřívací schopnost brousicího nástroje, kdy se do záběru dostávají stále nová a ostrá zrna brusiva. Z uvedeného je zřejmé, že broušení se vyznačuje řadou specifických zvláštností, kterými se od ostatních způsobů obrábění odlišuje. Tyto zvláštnosti shrnul Maslov do následujících bodů:

1. brousicí kotouč je nástroj tvořený jednotlivými malými zrny brusiva, která jsou pojivem spojena v jednotný celek
2. na pracovní ploše brousicího kotouče jsou zrna brusiva nepravidelně rozložena
3. jednotlivá zrna mají nepravidelný geometrický tvar, na povrchu kotouče jsou nepravidelně výškově rozložena, mají různě zaoblené vrcholy a nejčastěji záporný úhel čela
4. brousicí kotouč nemá souvislý břit
5. existuje určitá závislost mezi tloušťkou a šírkou vrstvy materiálu odebranou jednotlivými zrny brusiva
6. řezné částice - zrna - mají velikou tvrdost, tepelnou odolnost, jsou ostré, křehké a vedle jejich otěru dochází při broušení také k jejich štěpení a vylamování, čímž je dána tzv. samoostřívací schopnost

brousicích nástrojů

7. jednotlivá zrna brusiva působí na povrchovou vrstvu dynamicky , před vlastním záběrem zrno klouže po povrchu obráběného materiálu , k intenzivnímu tření dochází i při plastické deformaci obrobku , což je spojeno s prudkým zvýšením okamžité teploty řezání
8. důsledkem charakteru nástroje pracujícího za vysokých řezných rychlostí je , že i při malých hloubkách záběru vzniká veliké množství elementárních třísek současně

Výsledný efekt procesu broušení je závislý na celé řadě faktorů , které ovlivňují vlastní oddělování materiálu a navenek se projevují vzniklými teplotami , působícími řezními silami a charakterem povrchu .

3.1. Stavba brousicího nástroje

Brousicí nástroj se skládá ze zrn brusiva , která jsou pojivem smelena v pevný celek . Nástroje mívají nejčastěji tvar kotoučů , používají se však také brousicí těleska , segmenty , pásy ap. Brousicí nástroje charakterizuje jejich geometrický tvar a rozměry , druh brusiva , zrnitost , tvrdost , struktura a koncentrace brusiva , druh pojiva a dále například údaj o přípustné obvodové rychlosti , nevyváženosti , provedení ap. /113/ .

3.1.1. Materiál brusiva

Činitelem , který výrazně ovlivňuje vlastnosti brousicího nástroje a tím i jeho použití , je materiál brusiva /5,114,115/ . Jednotlivá zrna brusiva musí mít velmi vysokou tvrdost , aby si břity zrn po určitou dobu zachovaly svoji řeznou schopnost a aby k oděbirání materiálů docházelo především na straně obrobku , protože tvrdost obráběných ocelových součástí se ve stupních podle Mohse pohybuje mezi 5 a 6 , u kalené oceli 7 . Slinuté karbidy dosahují tvrdosti 8 stupňů dle Mohse /1/ . Dále musí být zrna odolná proti působení vysokých teplot a vůči cyklickým změ-

nám teploty při opětovných záběrech, a také musí být chemicky stálá, aby ani za vysokých tlaků a teplot nedocházelo k chemickým reakcím se vzduchem, materiélem obrobku nebo chladicí a mazací kapalinou. Žádné brusivo nevyhovuje plně ve všech hledisech, proto se v praxi pro různé účely používá více druhů přírodních a zejména umělých brusiv.

Přírodní brusiva, jako například křemen, korund nebo smírek, se používají spíše výjimečně, zejména pro obrábění dřeva, kůže, případně pro leštění skel v optice. Přírodní diamanty, které z důvodu nedostatečné čistoty a nevhodné barvy nelze použít na šperky, jsou používány pro výrobu brousicích nástrojů. Kromě korundu a diamantu mají přírodní brusiva nedostatečnou tvrdost, jejich kvalita nebyvá konstantní, a proto jsou v porovnání s umělými brusivy velice málo používána.

Ve strojírenské výrobě jsou nejrozšířenější brusiva umělá. Používá se brusiva z umělého korundu, karbidu křemíku, karbidu boru, kubického nitridu boru a syntetického diamantu.

Umělý korund je krystalický kysličník hlinitý, jeho teplota tání je $2\ 050^{\circ}\text{C}$ a hustota v rozsahu od 3 300 do 3 900 kg . m⁻³. Jeho tvrdost ve stupních podle Mohse dosahuje hodnoty 9, podle Knoopa 16 350 - 20 850 MPa (mikrotvrďost je udávána až 3 000 HV /3/). Podle stupně čistoty a obsahu příměsí rozlišujeme řadu brousicích materiálů vyrobených z tohoto brusiva /5,12/.

Karbid křemíku se k broušení začal používat od koncem minulého století. Teplota tání tohoto materiálu je $2\ 540^{\circ}\text{C}$ a hustota v rozsahu od 3 200 do 3 950 kg . m⁻³. Jeho tvrdost ve stupních podle Mohse dosahuje 9 - 9,5, podle Knoopa 23 500 - 26 500 MPa. Mikrotvrďost je oproti umělému korundu vyšší (až 29 000 MPa), stejně jako křehkost /3,12/. Brusivo z karbidu boru se i přes svoji značnou tvrdost používá poměrně málo a to zejména ve formě volného brusiva při lapování. Tvrďost malých krystalů dosahuje ve stupních dle Mohse hodnoty 9,5 i více, dle Knoopa 29 000 - 31 000 MPa a mikrotvrďost hodnoty 39 000 MPa. Kubický nitrid boru a syntetický diamant patří do skupiny

nejnovějších brusiv . Jejich výroba je značně energeticky a technicky náročná . Tvrdost kub.nitridu boru je v porovnání s dříve uvedenými brusivy výrazně vyšší , dle Knoopa 45 000 - 47 000 MPa a mikrotvrdost se uvádí až 91 000 MPa . Tvrdost je pouze o málo nižší než tvrdost diamantu . Kubický nitrid boru má však daleko větší odolnost proti vysokým teplotám . K nejvýznamnějším vlastnostem diamantů patří jejich vysoká tvrdost , která je v porovnání s korundem nebo karbidem křemíku asi dvojnásobná , dle Knoopa 50 000-87 000 MPa . Mikrotvrdost dosahuje hodnoty až 98 000 MPa . Tvrdost diamantu se však v různých rovinách výrazně odlišuje . Použití diamantů je omezeno na teploty do 900°C , při vyšších teplotách dochází ke grafitizaci . Diamantové brousicí nástroje používáme zejména pro broušení neželezných kovů , skla, hornin ap. , protože při broušení ocelí za vysokých teplot dochází k difuzi uhlíku a tím k výraznému chemickému opotřebení nástrojů .

3.1.2. Vliv struktury a pojiva na vlastnosti brousicího nástroje

Vlastnosti brousicích nástrojů ovlivňuje vedle materiálu brusiva zejména druh použitého pojiva a struktura nástroje .

Pojivo spojuje jednotlivá zrna brusiva mezi sebou a udržuje tato zrna ve vazbě tak dlouho , než se při broušení otupí . Při správně zvolené technologii broušení potom dochází k uvolnění zrn a tím se dostávají do záběru jiná , ostrá zrna . Na pojivo jsou kladený následující požadavky /5/ :

- a) Pojivo musí být z dostatečně pevného materiálu
- b) Pojivo musí tvořit můstky s dostatečně velikým příčným průřezem
- c) Mezi zrnem brusiva a pojivem musí vzniknout pevné spojení

Na pojivo jsou kladený ještě další požadavky . Například musí být odolné vůči působení řezných a chladicích kapalin

i vůči výkyvům teploty při broušení . Zároveň musí také umožňovat vytvoření kotoučů různých struktur . Při výrobě brousicích nástrojů se proto používá řada různých druhů anorganických a organických pojiv /114/ , v závislosti na požadovaných vlastnostech nástrojů a jejich použití .

Další veličinou , která charakterizuje brousicí kotouč je jeho struktura . Struktura udává rozložení brousicích zrn , pojiva a pórů . Hustou - uzavřenou strukturu používáme u kotoučů , kterými dosahujeme velkých řezných sil . Strukturu vysoceporézní - otevřenou používáme pro nástroje pracující za zvláště špatných řezných podmínek při obrábění vysocelegovaných nebo i " měkkých " materiálů . Relativně veliké póry umožňují zabalení , transport a vynesení třísky z místa řezu , navíc umožňují vzduchu nebo kapalinám s chladicími účinky dobrý přístup do místa řezu . Při broušení vysoceporézními brousicími kotouči jsou proto řezné teploty poměrně nízké , tyto kotouče mají dlouhou trvanlivost , lehce se orovnávají a mají dobrou samoostřici schopnost /1,116,117/ .

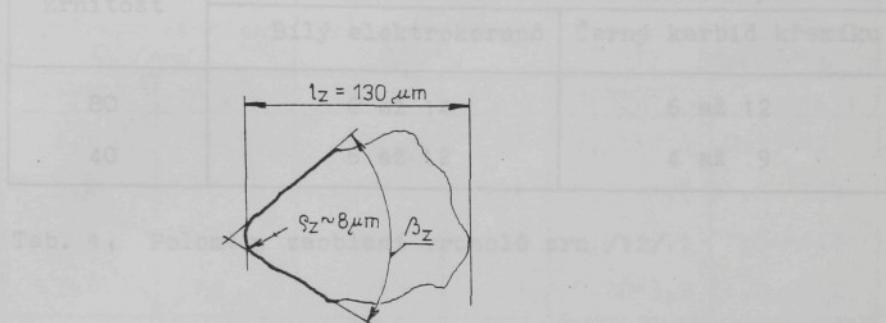
Struktura nástroje a druh použitého pojiva určují též tvrdost brousicího nástroje jako odpor proti silám vytrhávajícím jednotlivé zrna brusiva . Tvrdost nástroje je pouze velmi málo závislá na tvrdosti zrn brusiva .

3.1.3. Tvar zrn brusiva , jejich geometrie a proces opotřebování

Brousicí zrna jsou v podstatě mnohouhelníky nepravidelného tvaru se zaoblenými vrcholy /122/ . Povrch zrn má vždy určitou drsnost , která je způsobena podmínkami při jejich vzniku a vnitřními nedokonalostmi krystalů /12/ . Profil nepoužitého neotupeného zrna z umělého korundu zrnitosti 80 je uveden na obrázku 4 .

Bylo stanoveno , že veličinou , která určuje velikost zrna , je hodnota šířky zrnu /119,120,75/ . Za zrno brusiva považujeme částici brousicí hmoty nebo krystal , jehož šířka nepřevyšuje 4 mm a neklesá pod 0,028 mm . U zkoumaných abrazivních materiálů různých zrnitostí byl stanoven

poměr délky k šířce zrna v intervalu 0,89 - 5,75 a poměr šířky k výšce zrna v intervalu 1,32 - 2,05 . Některé star-



Obr. 4. Profil ostrého zrna brusiva z umělého korundu zrnitosti 80 při 500 násobném zvětšení /12/

ší práce uvažují brousicí zrna ve tvaru rovnoramenného trojúhelníka /20/ . Podrobnější výzkumy však ukázaly , že zrna brusiva mají ve všech případech zaoblený vrchol . Jestliže se při jinak stejných podmínkách zmenší rozměry zrn brusiva , zmenší se i střední velikost poloměru zaoblení vrcholu každého zrna . Střední hodnoty poloměrů zaoblení zrn se však v rozmezí každé skupiny zrnitosti mění pouze málo . Poloměry zaoblení vrcholu brousicích zrn /119/ se zmenšují od $100 \mu\text{m}$ do $0,7 \mu\text{m}$ úměrně se snižováním zrnitosti od 40 do M28 , což dle ČSN 22 40 12 odpovídá rozměru zrn $500/400 \mu\text{m}$ až $28/20 \mu\text{m}$. Střední hodnoty poloměrů v rozmezí jedné skupiny zrnitosti uvádí Maslov /12/ . Z publikovaných výsledků uvedených v tabulce 1 je zřejmé , že zrna karbidu křemíku jsou při stejných podmínkách ostřejší než zrna umělého korundu .

Experimentálním měřením byla zjištěna a vyhodnocena souvislost mezi poloměrem zaoblení vrcholu zrna a velikostí jeho vrcholového úhlu /12,118,119,121/ . Naměřené hodnoty poloměru zaoblení a vrcholového úhlu pro zrna různé zrnitosti jsou uvedeny v tabulce 2 . V tabulce 3 jsou návíc pro korundová a diamantová zrna přibližně stejné velikosti uvedeny hodnoty minimální tloušťky třísky .

Zrnitost	Poloměr zaoblení vrcholů zrn $Q_z / \mu\text{m} /$	
	Bílý elektrokorund	Černý karbid křemíku
80	8 až 14	6 až 12
40	6 až 12	4 až 9

Tab. 1: Poloměry zaoblení vrcholů zrn /12/

Rozměr zrn $/\mu\text{m}/$	Vrcholový úhel zrn β_z $^{\circ}$	Poloměr zaoblení Q_z střední hodnoty $/\mu\text{m}/$	krajní hodnoty $/\mu\text{m}/$
400	110	25	6,5-100
250	108,5	19	4,2- 83
160	106	13	2,8- 56
30	100	1	0,4- 15

Tab. 2: Tvar brousicích zrn v závislosti na jejich velikosti /118/

Vrcholový úhel zrn brusiva lze vyhodnotit , jestliže při zvětšení fotografujeme krystaly brusiva , např. v odraženém světle /12/ nebo přímo pozorujeme zvětšená zrna /108/ . Velikost tohoto úhlu lze také odvodit z profilu rýhy vzniklé po rytí zrnem brusiva /20/ , i když v tomto případě nebude dosahovat dostatečné přesnosti ,protože vzniklý profil bude ovlivněn deformacemi . Naměřené hodnoty vrcholových úhlů zrn z umělého korundu zrnitosti 40 se pohybují v rozmezí od 40° do 150° /12/ , u zrn z téhož materiálu zrnitosti 250 byly naměřeny úhly v rozmezí od 70° do 165° /108/ . Vrcholové úhly u směsi zrn karbidu křemíku zrnitosti 160-200 se pohybují v rozmezí od 32° do

148° /108/. Se zmenšením velikosti zrn se průměrná velikost vrcholového úhlu zmenšuje .

Poloměr zaoblení $R_z / \mu\text{m}/$		Vrcholový úhel $\beta_z / {}^\circ /$		Minimální tloušťka třísky $a_{\min} / \mu\text{m}/$	
Diamant	Al_2O_3	Diamant	Al_2O_3	Diamant	Al_2O_3
1,1	8,5	52	98	0,11-0,5	0,85-4,2
3,2	10	57	101	0,32-1,6	1,0 -5,0
5,4	13	62	106	0,45-2,5	1,3 -6,5
7,8	18	65	108	0,78-3,9	1,8 -9,0

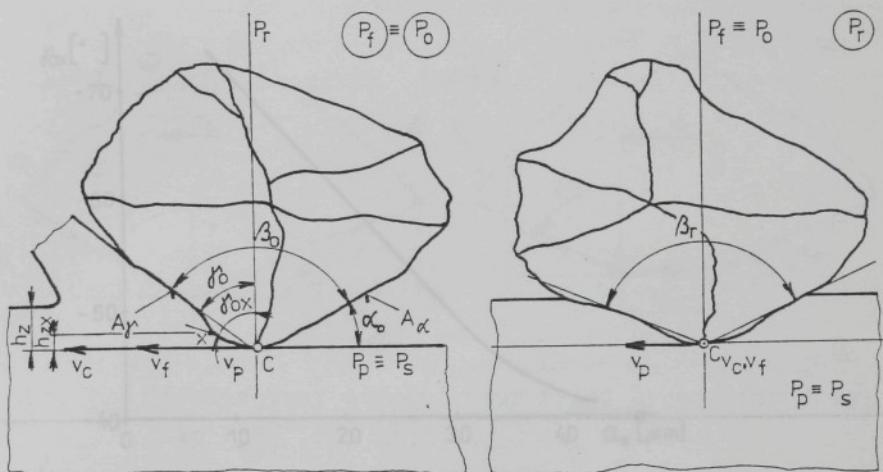
Tab. 3 : Charakteristika zrn brusiva a jejich záběru /121/

Tvar brousicích zrn je také podstatně ovlivněn jejich materiélem /108/. Zrna umělého korundu mají veliký počet ostrých hran , takže mohou dobře odebírat materiál obrobku . Zrna karbidu křemíku mají hladké plochy a menší počet řezných hran . Největší drsnost mají běžné syntetické diamanty /12/ .

Při vlastním broušení je rozhodující poloha , ve které je zrno uloženo v brousicím kotouči . Tato poloha bývá zpravidla náhodná a zrno v této obecné poloze je naznačeno na obrázku 5 . Vrchol brousicího zrna pak tvoří břit , u kterého lze rozlišit plochu čela A_γ a hřbetu A_α . Vrcholový úhel brousicího zrna je zároveň úhel břitu a ten udává spolu s poloměrem zaoblení vrcholu , v závislosti na poloze zrna v tělese nástroje , geometrii brousicího zrna . Budeme - li zrno považovat za elementární řezný nástroj , můžeme v bodě , který je vrcholem zrna , určit soustavu nástrojových rovin . Na obrázku 5 je znázorněna geometrie břitu zrna brusiva , kdy vektory hlavní řezné rychlosti a posudu jsou orientovány v jednom směru .

U převážné většiny brousicích zrn dosahují úhly čela γ záporných hodnot . Velikosti úhlů jsou uváděny od 0° do -45° /123/ nebo jsou střední hodnoty uváděny -45° až -55° /124/. Jiné prameny /118/ uvádějí , že úhly čela mají hodnotu minimálně -30° a jejich průměrná velikost je asi -54°

a dokonce je rozmezí pro úhel čela uváděno od -10° do -85° /23/. Zrna se silně záporným úhlem čela jsou velice



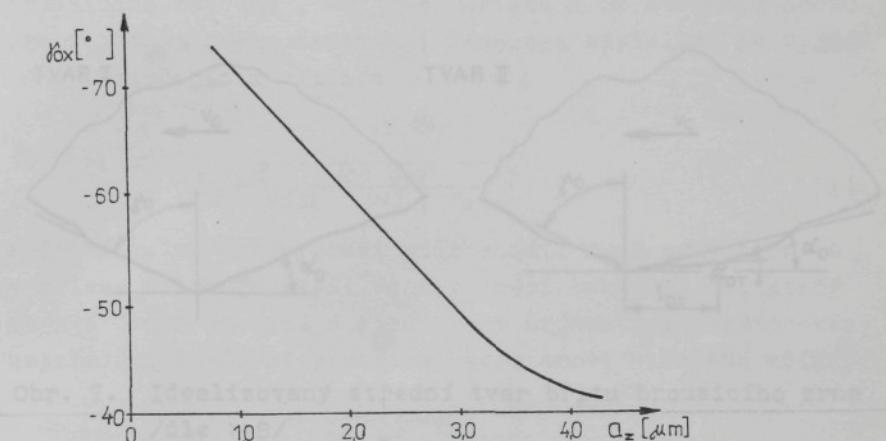
Obr. 5. Geometrie břitu zrna brusiva /7/

pevná a dobře odolávají tlakům , které na ně při broušení působí.U některých zrn však může být úhel γ také kladný . Tato zrna nebývají dostatečně pevná a při broušení se obvykle brzy vylamují nebo štěpí . Úhel hřbetu α je při porovnání s nástroji s definovanou geometrií břitu naopak poměrně veliký .

Zaoblený vrchol brousicího zrna způsobuje , že velikost úhlu čela γ je závislá na tloušťce třísky. Z obrázku 6 je vidět , že pro minimální tloušťky třísky úhel γ_{ox} roste do záporných hodnot přes -70° /125/ . Je tedy zřejmé , že úhel γ_{ox} je závislý nejen na poloze zrna , ale také na poloměru zaoblení vrcholu zrna a na tloušťce třísky.

Při zkoumání povrchů brousicích kotoučů bylo zjištěno , že na vrcholech zrn vznikají otěrové plošky /5,118, 126/ . Tyto plošky mohou vznikat při orovánvání brousicího kotouče , avšak zejména vznikají během procesu řezání. Přesto , že zrna brusiva jsou velmi pevná a odolná proti vysoké teplotě , dochází při broušení k otupování zrn vlivem jejich odírání o povrch obráběného materiálu . Důsled-

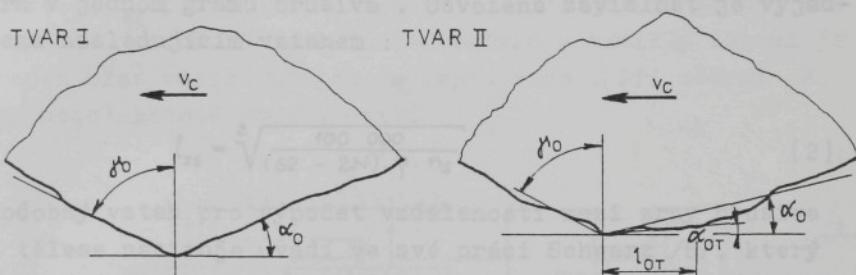
kem působících sil je , že na kontaktní ploše zrna vznikají vysoké tlaky a teploty . Takovéto podmínky ve spojení



Obr. 6. Závislost velikosti úhlu čela α_{ox} na tloušťce třísky /125/

s difusními a oxidačními procesy způsobují změnu vlastností povrchové vrstvy zrna /127/ . Vzniká měkčí vrstvička , která je mechanickým působením odstraňována . Když je zrno v záběru , dochází k prudkému zvýšení jeho teploty . Následuje velice rychlé ochlazení , když zrno vystoupí z řezu a působí na něj okolní vzduch , případně chladící a mezací kapalina . Důsledkem opakování záběrů je značné napěťové a tepelné namáhání zrna , které vede ke vzniku únavových trhlinek a k odlamování částeček zrna . Vedle těchto jevů dochází také k chemickému a tepelnému opotřebení pojiva . Tím jsou jednotlivá zrna v průběhu času uvolňována a mohou se dále oddělit z tělesa nástroje . Opotřebení jednotlivých zrn brusiva způsobuje nárůst třecích sil do takové míry , že po dosažení určité mezní hodnoty je překročena pevnost pojivového můstku a dojde k jeho zlomení . Uvolňování a odlamování jednotlivých zrn brusiva z tělesa nástroje způsobuje samoostřicí schopnost nástroje . Tvoří se nové břity nebo přicházejí do záběru neopotřebované břity ležící v nižších polohách .

Na obrázku 7 jsou znázorněny dva charakteristické profily brousicích zrn. Tvar I znázorňuje nové, neopotřebované zrno. Tvar II představuje běžné zrno, jaké se při



Obr. 7. Idealizovaný střední tvar břitu brousicího zrna /ále 118/

broušení nejčastěji vyskytuje. Tato zrna se vyznačují vytvořenou ploškou délky l_{0r} . Délka otěrové plošky /126/ se po orovnání brousicího kotouče pohybovala od 0,01 do 0,1mm. Střední hodnota byla 0,03 mm. Po odbroušení 500 mm³ materiálu se rozmezí délek zvětšilo od 0,01 do 0,2 mm a střední hodnota se zvětšila na 0,05 mm. Po odbroušení 1 000 mm³ se sice rozmezí délek nezměnilo, avšak střední hodnota se zvětšila na 0,08 mm. Při procesu opotřebování zrn brusiva dochází k tomu, že úhel hřbetu α_{0r} se přibližuje k nulovým hodnotám, přičemž se ovšem zvětšuje tření i řezná síla a zhoršují se poměry při broušení.

3.1.4. Topografie povrchu brousicího nástroje

Charakterizování způsobu uspořádání břitů na povrchu brousicího nástroje byl vždy jeden ze základních problémů při zkoumání procesu broušení. Přitom právě poznatky o rozdělení břitů na povrchu brousicího nástroje jsou výchoziskem pro simulování procesu broušení.

Střední vzdálenost mezi zrny v tělese brousicího nástroje je dána zejména velikostí zrn, strukturou a druhem pojiva. Pokud budeme předpokládat, že pro daný kotouč je

tato střední vzdálenost stálou veličinou , můžeme její velikost teoreticky určit . Dle Maslova /12/ je střední teoretická vzdálenost mezi zrny brusiva závislá na struktuře brousicího kotouče , na jeho hustotě a na středním počtu zrn v jednom gramu brusiva . Odvozená závislost je vyjádřena následujícím vztahem :

veden přes množství zrnek do zapisování . Při měření se brousicí komory

$$l_{zs} = \sqrt[3]{\frac{100 \cdot 000}{(62 - 2N) \cdot \varphi \cdot n_s}} \quad (2)$$

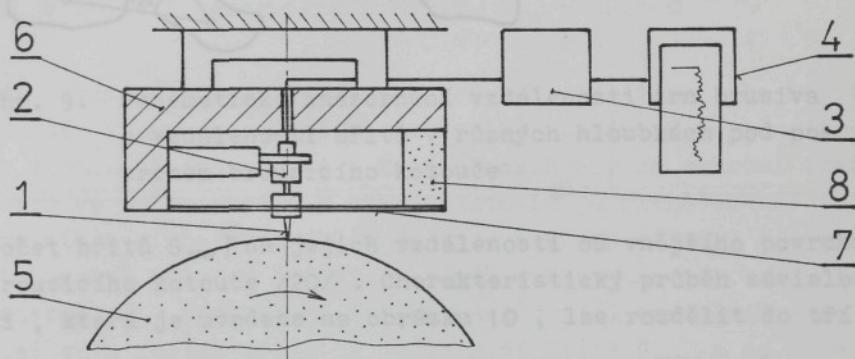
Podobný vztah pro výpočet vzdálenosti mezi zrny brusiva v tělese nástroje uvádí ve své práci Schwarz /6/ , který ve své úvaze vychází z poměru při nejhustším prostorovém uspořádání ve formě krychlové prostorově středěné mřížky :

$$l_{zs} = \sqrt[3]{\frac{1.94 \cdot 10^5}{V_k \cdot \varphi \cdot n_{zk}}} \quad (3)$$

Vzdálenost jednotlivých břitů na povrchu brousicího nástroje je sice na vzdálenosti zrn brusiva v tělese kotouče závislá , ovšem navíc je ovlivněna tvarem zrn a procesem orovnávání brousicího kotouče . V průběhu broušení se vzdálenost mezi břity neustále mění , což je důsledkem probíhajícího procesu opotřebení .

Zkoumáním vzdáleností břitů brousicích zrn na povrchu nástroje , tedy vyhodnocováním topografie brousicího kotouče , se zabývala řada autorů (kap.2) . Přístupy různých autorů se s postupem doby značně zdokonalily . Jako pravděpodobně první zkoumal topografii kotoučů Goedicke /129/ metodou vyhodnocování otisků povrchu kotoučů . Podobné přístupy byly založeny na odvalování obarvených kotoučů po papírovém pásu , případně na odvalování kotoučů po skleněném , sazemi začerněné desce . Nedostatkem všech těchto metod bylo , že se počty břitů nedaly většinou jednoznačně určit . Jiné metody byly založeny na použití optických metod např. s použitím rastrovacích elektronových mikroskopů nebo byly založeny na vyhodnocování odražených světelných paprsků . Potíže při použití těchto metod pramení především z členitosti povrchu brousicího nástroje . Nedostatkem těchto metod je , že není možné dostatečně přesně vyhodno-

tit výškové rozložení břitů . Nejvíce se proto osvědčila dotyková metoda Brücknerova /3/ , pomocí které je možno vyhodnotit počet břitů v různých hloubkách vzhledem k vrchu kotouče . Princip metody je zřejmý z obrázku 8 . Vertikální pohyb diamantového snímacího hrotu na povrchu kotouče je indukčním snímačem snímán a vzniklý signál je veden přes měřící můstek do zapisovače . Při měření se brousicí kotouč pomalu otáčí .

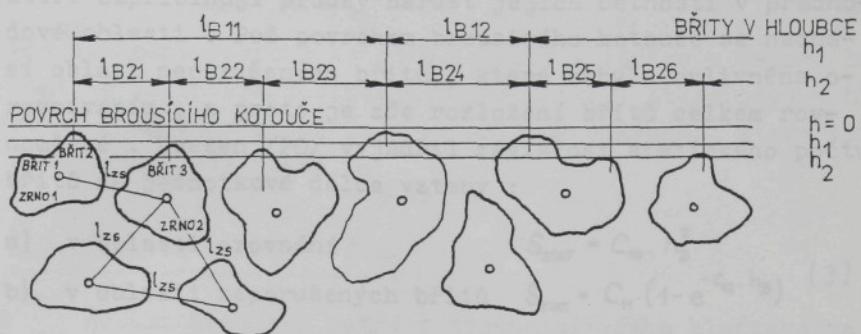


- | | |
|-----------------------------|----------------------|
| 1 - diamantový snímací hrot | 5 - brousicí kotouč |
| 2 - indukční snímač | 6 - těleso měřidla |
| 3 - měřící můstek | 7 - listová pružina |
| 4 - zapisovač | 8 - tlumící materiál |

Obr. 8. Uspořádání měřicího zařízení pro měření profilu brousicího kotouče /3/

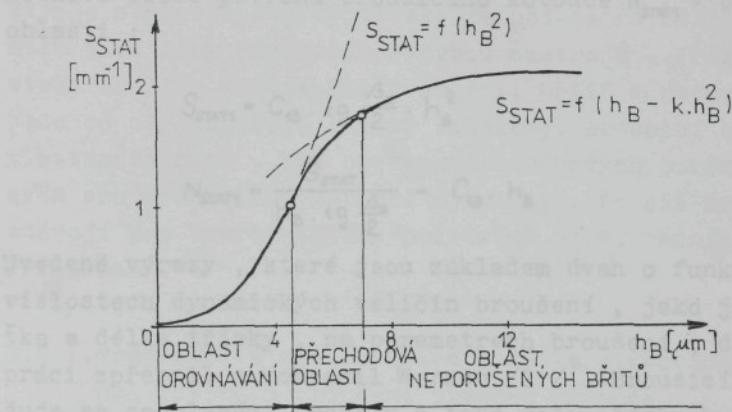
Vzdálenost mezi zrny v tělese brousicího nástroje a vzdálenost břitů brousicích zrn je schematicky znázorněna na obrázku 9 . Z obrázku je zřejmé , že vzdálenosti břitů mohou být větší než vzájemné vzdálenosti zrn brusiva , pokud vyhodnocujeme břity v malé hloubce pod povrchem brousicího kotouče . Tato situace odpovídá způsobu broušení , kdy dochází ke vzniku třísek malé tloušťky . V případě , že vyhodnocujeme břity ve větší hloubce , bývají vzdálenosti břitů menší než vzájemné vzdálenosti zrn , protože každé zrno může tvořit více břitů . Použitím dotykové metody

byly určeny závislosti četnosti výskytu břitů (statický



Obr. 9. Schematické znázornění vzdálenosti zrn brusiva a vzdálenosti břitů v různých hloubkách pod povrchem brousicího kotouče

počet břitů S_{STAT}) na jejich vzdálenosti od vnějšího povrchu brousicího kotouče /20/. Charakteristický průběh závislosti, která je uvedena na obrázku 10, lze rozdělit do tří



Obr. 10. Závislost statického počtu břitů na jejich vzdálenosti od vnějšího povrchu brousicího kotouče /dle 20,21/

oblastí. Oblast orovnávání je charakterizována tím, že mnoho břitů na povrchu nástroje bylo orovnáním vylomeno.

Tím však těsně pod povrchem vzniklo mnoho nových břitů , které zapříčinují prudký nárůst jejich četnosti v přechodové oblasti . Pod povrchem brousicího kotouče se nachází oblast neporušených břitů , která nebyla ovlivněna orovnáváním , a proto je zde rozložení břitů celkem rovnoměrné . Kassen /20/ vyjádřil závislost statického počtu břitů na jednotkové délce vztahy :

- a) v oblasti orovnání $S_{STAT} = C_{10} \cdot h_B^2$
 b) v oblasti neporušených břitů $S_{STAT} = C_{11} \cdot (1 - e^{-C_{12} \cdot h_B}) \quad (3)$

Při zkoumání práce brousicích zrn bylo zjištěno , že i při značném výkonu broušení se do záběru dostávají zejména zrna v oblasti orovnávané . Za předpokladu , že střední tvar břitu ve směru napříč k obvodu kotouče je rovnoramenný trojúhelník s vrcholovým úhlem β_z a že hustota břitů , tj. místní počet břitů v jednotce objemu pracovního povrchu , je konstantní , formuloval Kassen následující závislost mezi statickým počtem břitů na jednotkové délce S_{STAT1} a na jednotkové ploše povrchu brousicího kotouče N_{STAT1} v orovnávané oblasti :

$$S_{STAT1} = C_{13} \cdot \operatorname{tg} \frac{\beta_z}{2} \cdot h_B^2 \quad (4)$$

$$N_{STAT1} = \frac{S_{STAT}}{h_B \cdot \operatorname{tg} \frac{\beta_z}{2}} = C_{13} \cdot h_B \quad (5)$$

Uvedené výrazy , které jsou základem úvah o funkčních závislostech dynamických veličin broušení , jako jsou tloušťka a délka třísky , na parametrech broušení , dále ve své práci zpřesnil a zobecnil Werner /21/ . Brousicí zrna uvažuje se zaoblenými vrcholy a také řeší otázku hustoty břitů v závislosti na hloubce pod základní válcovou plochou brousicího kotouče . Výše uvedené vztahy pro výpočet veličin charakterizujících topografii brousicího kotouče pak vyjádřil následujícím způsobem :

$$S_{STAT1} = C_{14} \cdot K_s \cdot h_B^{C_{15}} \quad (6)$$

$$N_{STAT1} = C_{14} \cdot h_B^{C_{16}} \quad (7)$$

Při zkoumání povrchů kotoučů dochází k závěru, že při broušení se do záběru dostávají pouze břity, které jsou v hloubce od 2 do 4 μm , což je v oblasti orovnávané, která sahá do hloubky 5 až 8 μm .

3.2. Proces tvorby třísky

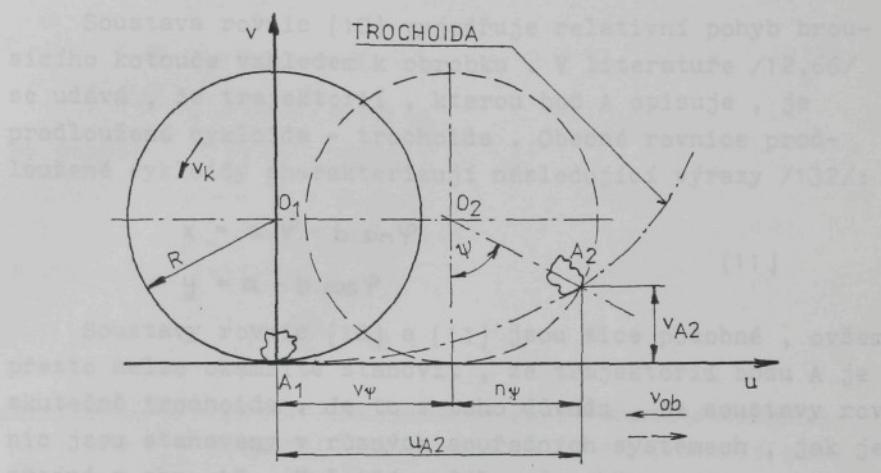
Ačkoli broušení patří z technologického hlediska do stejné kategorie obrábění jako metody obrábění nástrojem s definovanou geometrií břitu, je mechanismus oddělování třísky i další procesy s ním související u broušení rozdílný.

Pokud bychom ovšem chtěli proces broušení brousicím kotoučem přirovnat k některému ze způsobů obrábění nástroji s definovanou geometrií břitu, objevíme jistou podobnost s frézováním válcovou frézou /77,66,5/. Podobné jsou ovšem pouze kinematické zákonitosti, kdežto geometrie nástroje a proces tvorby třísky je podstatně odlišný. Rozdíly jsou dány předeším stavbou nástrojů. Fréza má souvislé ostří, konstantní geometrii břitů a jednotlivé zuby jsou od osy nástroje stejně vzdáleny. Brousicí kotouč tyto vlastnosti nemá. Při porovnání záběrových poměrů zubů frézy a zrn brousicího kotouče zjistíme, že při broušení nastávají pro tvorbu třísky podstatně horší podmínky než při frézování.

3.2.1. Trajektorie zrna brusiva a délka stykového oblouku při rovinném broušení obvodem kotouče

Při rovinném broušení obvodem kotouče dochází k vzájemnému pohybu mezi kotoučem a obrobkem. Brousicí kotouč se otáčí rychlostí v_k a obrobek koná rovnoměrný přímočarý pohyb rychlostí v_{ob} . Při určování relativního pohybu brousicího kotouče vzhledem k obrobku předpokládáme, že obrobek je nehybný a brousicí kotouč vykonává jak pohyb rotační, tak pohyb přímočarý /12/. Lze tedy vyšetřit relativní pohyb

vrcholu zrna (bod A), jak je zřejmě z obrázku 11. K odvození rovnice řezné dráhy lze použít systém pravoúhlých



Obr. 11. Pohyb zrna při rovinném broušení obvodem kotouče

souřadnic. Trajektorie bodu A je pak dána následujícími rovnicemi :

$$u_{A2} = R \cdot \sin \psi \pm v_\psi \quad (8)$$

$$v_{A2} = R \cdot (1 - \cos \psi)$$

Hodnotu v_ψ určíme ze vztahu :

$$\frac{v_\psi}{v_0} = \frac{\psi}{2\pi}, \quad v_\psi = \frac{v_0}{2\pi} \cdot \psi$$

Dále platí :

$$v_0 = \frac{v_{ob}}{n_k}, \quad v_\psi = \frac{v_{ob}}{2\pi n_k} \cdot \psi \quad (9)$$

Po úpravě lze vztah vyjádřit ve tvaru :

$$v_\psi = \frac{v_{ob} \cdot R}{v_k} \cdot \psi$$

Tento tvar pak můžeme dosadit do rovnic (8) :

$$u_{A2} = R \cdot (\sin \psi \pm \frac{v_{ob}}{v_k} \cdot \psi) \quad (10)$$

$$v_{A2} = R \cdot (1 - \cos \psi)$$

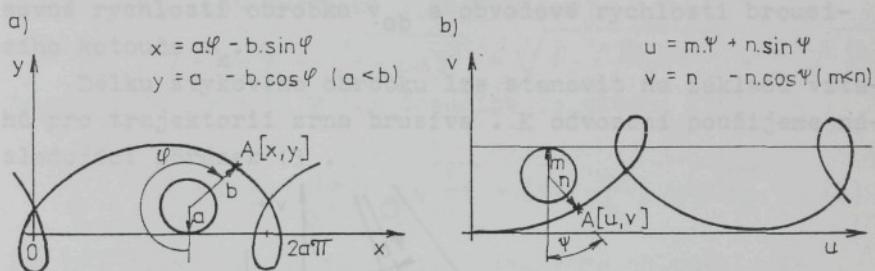
- Znaménka : + platí pro v_{ob} působící proti směru v_k
- platí pro v_{ob} působící ve směru v_k

Soustava rovnic (10) vyjadřuje relativní pohyb broušicího kotouče vzhledem k obrobku . V literatuře /12,66/ se udává , že trajektorií , kterou bod A opisuje , je prodloužená cykloida - trochoida . Obecné rovnice prodloužené cykloidy charakterizují následující výrazy /132/:

$$\begin{aligned} x &= a\varphi - b \cdot \sin \varphi \\ y &= a - b \cdot \cos \varphi \end{aligned} \quad (11)$$

Pokud bude

Soustavy rovnic (10) a (11) jsou sice podobné , ovšem přesto nelze okamžitě stanovit , že trajektorií bodu A je skutečně trochoida . Je to z toho důvodu , že soustavy rovnic jsou stanoveny v různých souřadných systémech , jak je zřejmé z obr. 12 . Vyšetříme dále , zda obě soustavy rovnic



Obr. 12. Souřadné systémy prodloužené cykloidy
a) obecný případ
b) souřadný systém při broušení

popisují tutéž křivku . Pokud budeme předpokládat , že na obrázku 12a je prodloužená cykloida situována v I.kvadrantu souřadného systému x , y , bude ve IV.kvadrantu charakterizována vztahy :

$$\begin{aligned} x &= a\varphi - b \cdot \sin \varphi \\ -y &= -a + b \cdot \cos \varphi \end{aligned}$$

Jak je zřejmé z obr. 12 b nestačí ovšem prodlouženou cykloidu otočit okolo osy x, je nutno ji ještě posunout. Proto zavedeme následující transformace :

$$\Psi = \Psi + \pi$$

$$x = u + a\pi$$

$$y = -v + (a+b)$$

Po dosazení získáme výrazy :

$$u = a \cdot \Psi + b \cdot \sin \Psi$$

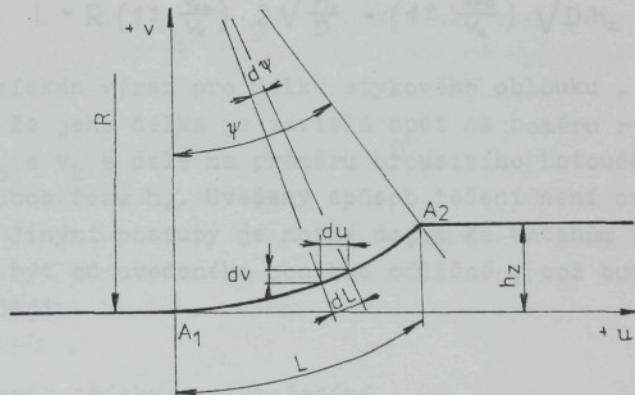
$$v = b - b \cdot \cos \Psi$$

Pokud bude platit, že :

$$a = R \cdot \frac{v_{ob}}{v_k} , \quad b = R ,$$

bude soustava rovnic (12) stejná jako soustava rovnic (10) pro v_{ob} působící proti směru v_k . Trajektorie bodu A je tedy skutečně trochoida a její tvar bude závislý na poloměru brousicího kotouče R a zejména na poměru posuvné rychlosti obrobku v_{ob} a obvodové rychlosti brousicího kotouče v_k .

Délku stykového obrobku lze stanovit na základě vztahů pro trajektorii zrnu brusiva. K odvození použijeme následující obrázek 13.



Obr. 13. Délka stykového oblouku při rovinném broušení obvodem kotouče

Ze soustavy rovnic (10) vyplývá :

$$\begin{aligned} du &= R \cdot (\cos \Psi \pm \frac{v_{ob}}{v_k}) \cdot d\Psi \\ dv &= R \cdot \sin \Psi \cdot d\Psi \end{aligned} \quad (13)$$

Elementární délku stykového oblouku pak můžeme vyjádřit ve tvaru :

$$dL = \sqrt{du^2 + dv^2} = R \cdot \sqrt{1 \pm 2 \cdot \frac{v_{ob}}{v_k} \cdot \cos \Psi + \left(\frac{v_{ob}}{v_k}\right)^2} \cdot d\Psi$$

Hodnota úhlu Ψ je velmi malá, proto je možno úhel $\cos \Psi$, pro $\Psi \rightarrow 0$, uvažovat přibližně rovný 1, takže :

$$dL = R \cdot \sqrt{1 \pm 2 \cdot \frac{v_{ob}}{v_k} + \left(\frac{v_{ob}}{v_k}\right)^2} \cdot d\Psi = R \cdot \left(1 \pm \frac{v_{ob}}{v_k}\right) \cdot d\Psi \quad (14)$$

Nyní lze vyjádřit celkovou délku stykového oblouku :

$$L = \int_0^\Psi R \cdot \left(1 \pm \frac{v_{ob}}{v_k}\right) \cdot d\Psi = R \cdot \left(1 \pm \frac{v_{ob}}{v_k}\right) \cdot \Psi \quad (15)$$

V získaném vztahu určíme dále hodnotu Ψ , přičemž pro $\Psi \rightarrow 0$, můžeme přibližně uvažovat, že $\Psi \doteq \sin \Psi$

$$\Psi \doteq \sin \Psi = \sqrt{1 - \cos^2 \Psi} = \sqrt{1 - \left(\frac{R - h_z}{R}\right)^2} = 2 \cdot \sqrt{\frac{h_z}{D}}$$

Vypočítanou hodnotu Ψ pak dosadíme do vztahu (15) :

$$L = R \cdot \left(1 \pm \frac{v_{ob}}{v_k}\right) \cdot 2 \cdot \sqrt{\frac{h_z}{D}} = \left(1 \pm \frac{v_{ob}}{v_k}\right) \cdot \sqrt{D \cdot h_z} \quad (16)$$

Tím byl získán výraz pro délku stykového oblouku. Je zřejmé, že jeho délka je závislá opět na poměru rychlostí v_{ob} a v_k a dále na průměru brousicího kotouče D a na hloubce řezu h_z . Uvedený způsob řešení není ovšem jediný. Jinými postupy je možné dojít ke vztahům, které mohou být od uvedeného poněkud odlišné, což bude uvedeno později.

3.2.2. Vznik třísky - mikrořezání

Pokud zkoumáme proces vzniku třísky při broušení, musíme mít neustále na zřeteli specifické zvláštnosti této operace, musíme uvažovat působení teplotních a rychlostních faktorů i vliv obráběného materiálu.

Největší část energie , která se spotřebovává při broušení je vynaložena na překonání třecích sil , které vznikají mezi zrny brusiva a obráběným povrchem /119/ . Práce vynaložená na plastickou deformaci obrobku předs - tavuje asi 20 % celkově vynaložené energie . Zbytek energie je vynaložen na disperzi povrchové vrstvy materiálu. Povrch třísek je totiž v porovnání s povrchem původní vrstvy , ze které třísky vznikly , daleko větší , proto se musí pro jejich vytvoření dodat určitá práce .

Tvorba třísky probíhá za vysokých řezných rychlostí. Brousicí kotouč se otáčí obvodovou rychlosí v_k a obrobku je udělena rychlosí v_{ob} . Poměr rychlostí v_k a v_{ob} nazý- véme rychlostní poměr q . Protože jeho velikost dosahuje hodnot od 50 do 300 /104,133/ , můžeme považovat za řez- nou rychlosí jen obvodovou rychlosí brousicího kotouče . U běžných způsobů broušení používáme obvodových rychlostí $20 - 40 \text{ m.s}^{-1}$ a u tzv. rychlostního broušení se mohou řez- né rychlosti pohybovat až v oblasti $100 - 150 \text{ m.s}^{-1}$.

Veliká řezná rychlosí a třecí síly jsou příčinou znač- ného vývinu teplot v místě řezu , což je průvodním znakem broušení . Při nízkých rychlostech nemůže brousicí kotouč pracovat jako nástroj /134/. Proto mají odrezávané třísky vysokou teplotu $800 - 1\ 200^\circ\text{C}$. Část vyvinutého tepla však přechází také do obrobku . Mikroskopická vrstvička materiá- lu obrobené plochy je proto velmi tepelně namáhána . Tím vznikají poměrně značná pnutí , která mohou být příčinou vzniku trhlinek na obrobeném povrchu .

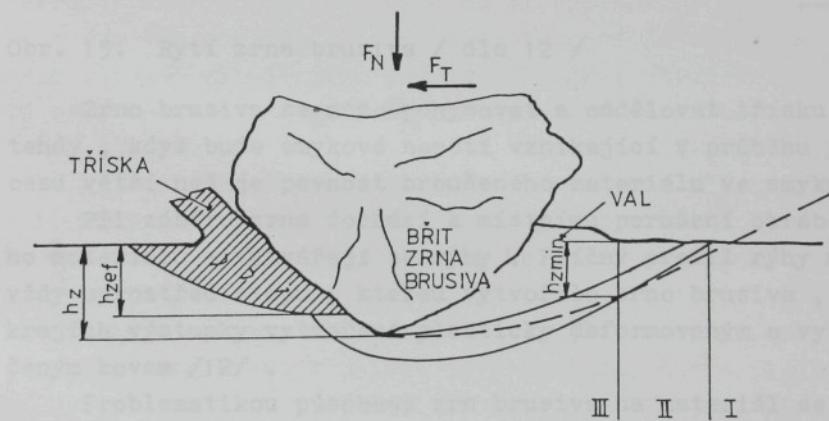
Proces vzniku třísky se odehrává ve velice krátkém ča- sovém intervalu od 0,000 05 s do 0,000 1s ,tj.téměř okam- žitě . Rozměry třísek , které jsou odebírány jednotlivými zrny brusiva jsou velice malé , nejmenší třísky mohou pú- sobením vysoké teploty shořet . Tím jsou vytvořeny jiskry při broušení .

3.2.3. Fáze vzniku třísky

Zrno brusiva začne svoji práci rázem do obráběné plo- chy.Velikost tohoto rázu je závislá na řezné rychlosti ,

na posuvu , na mechanických vlastnostech obráběného materiálu a na hmotnosti brousicího kotouče . Pokud bude mít zrno malý poloměr zaoblení vrcholu , může dojít v důsledku napěťového výkyvu při rázu k jeho porušení . V první fázi bude zrno brusiva po povrchu materiálu obrobku pouze klouzat , což je důsledkem toho , že břit vniká do obrobku pod velmi malým úhlem a hloubka záběru je velmi malá . Během tohoto pohybu se neustále zvyšuje tlak působící na zrno a třením vzniká teplo . Dochází pouze k pružné deformaci obrobku . Při pokračování pohybu zrna dochází důsledkem působícího tlaku k dalšímu zvyšování teploty a ke vzniku plastické deformace , tedy k rytí zrna . V této fázi je materiál stlačován kolem řezného klínu , ovšem tříška dosud nevzniká .

Teprve v poslední fázi , když se břit zrna dostane do hloubky větší než h_{zmin} , dochází k oddělování materiálu a ke vzniku třísky /5,134/ . Protože při dalším průběhu dochází současně k deformačním procesům i k tvorbě třísky , je pro posouzení procesu rozhodující , jaká část materiálu



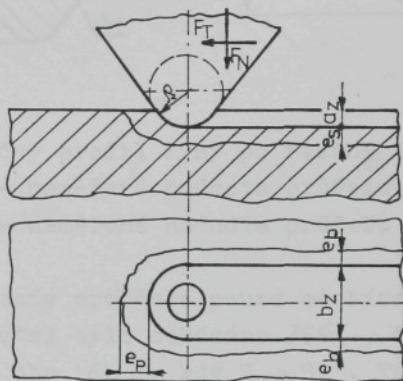
Obr. 14. Fáze vzniku třísky - schematicky / dle 5 /

se při záběru zrna do hloubky h_z skutečně oddělí , jaká tedy bude skutečná , efektivní hloubka záběru h_{zef} . Proto bude v další části pojednáno o deformaci materiálu při

rytí zrnem brusiva .

3.2.4. Deformace materiálu při rytí zrnem brusiva

Při záběru zrna do materiálu obrobku se kov před zrnem brusiva (zóna e_p) , po jeho bocích (zóna e_b) i pod obráběným povrchem (zóna e_s) plasticky deformuje . Čím je odebíraná vrstva silnější , tím je větší rozsah plastické deformace . Proces je znázorněn na obrázku 15 .



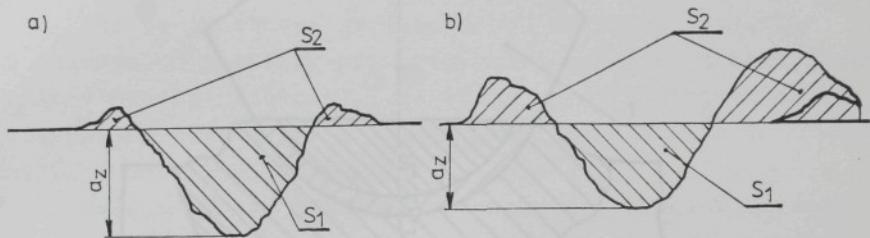
Zrno brusiva se může pohybovat a oddělovat třísku jen tehdy , když bude smykové napětí vznikající v průběhu procesu větší než je pevnost broušeného materiálu ve smyku .

Při záběru zrna dochází k místnímu porušení obráběného materiálu - vytvářejí se rýhy . Příčný profil rýhy má vždy uprostřed stopu , kterou vytvořilo zrno brusiva , a na krajích výstupky vytvořené plasticky deformovaným a vytlačeným kovem /12/ .

Problematikou působení zrn brusiva na materiál se zabývala řada autorů . Dostupné poznatky shrnuje ve své práci J.Gazda /66/ . Byl například zkoumán příčný profil rýhy , která vzniká po rytí jedním zrnem brusiva , jak je zřejmé z obrázku 16 .

Při vytváření rýhy v obrobku mohou dle obrázku 16a nastat tyto případy : plocha průřezu valu je rovna ploše

průřezu rýhy S_1 - tedy $S_1 = S_2$, tehdy proběhla pouze plastické deformace; nebo $S_1 > S_2$, současně s plastickou deformací došlo také k odebrání materiálu; a výjimečně te-



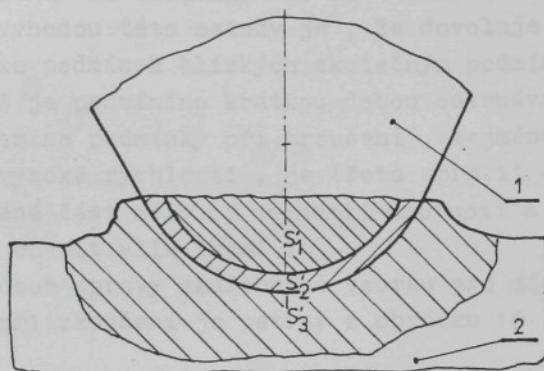
Obr. 16. Příčný profil rýhy po řezání jedním zrnem
 S_1 - naměřená hodnota průřezu rýhy
 S_2 - naměřená hodnota průřezu valu

ké $S_2 = 0$, tehdy proběhlo pouze odebírání materiálu. Experimentálně však bylo dokázáno /68/, že často nastává i situace dle obr. 16b, kdy $S_2 > S_1$. Tento případ charakterizuje stav, kdy jsou valy na okrajích rýhy duté. Z uvedeného lze usoudit, že valy vznikající po okrajích rýhy jsou vlastně vytvářející se mikrotřísky, které se při rytí zrnu úplně neoddělily od povrchu obrobku a zůstaly s ním pevně spojeny.

Při rytí zrnu dochází vlivem pružných a plastických deformací také k tomu, že průřez třísky bude menší, než by odpovídalo ploše průmětu zrnu vniklého do obráběného materiálu /78/. Tato situace je zřejmá z obrázku 17. Tříška vzniká z materiálu, který je dán plochou průřezu S'_1 , plocha S'_2 představuje oblast deformovaného materiálu, který vytvoří val, a S'_3 je plocha materiálu obrobku plasticky deformovsná.

Deformace materiálu při rytí zrnom brusiva je závislá na řadě faktorů. Například při zvyšování plasticity materiálu obrobku roste podíl kovu, který se vytlačuje po okrajích rýhy a naopak se zmenšuje podíl materiálu, který se odděluje v podobě třísky. Plasticita materiálu

je ovlivněna třecími poměry břitu , velikostí meze kluzu,



Obr. 17. Schema deformování kovu zrnem brusiva
1 - zrno brusiva ; 2 - povrch obrobku

rychlostí deformace $\dot{\epsilon}$. Kromě druhu materiálu obrobku a jeho zpracování se projevuje i vliv druhu brusiva a geometrie zrn brusiva . Při zkoumání rozložení valů bylo zjištěno ,že nejsou po okrajích rýhy rozmístěny rovnoměrně /68/ . Z měření dotykovým induktivním snímačem a z pozorování na rastrovacím elektronovém mikroskopu vyplývá , že valy ležící po okrajích rýhy bývají často duté . Tento fakt omezuje do jisté míry platnost vztahu pro výpočet podílu plastických deformací na celkovém procesu řezání :

$$P = \frac{S_2}{S_1} \cdot 100 \quad (17)$$

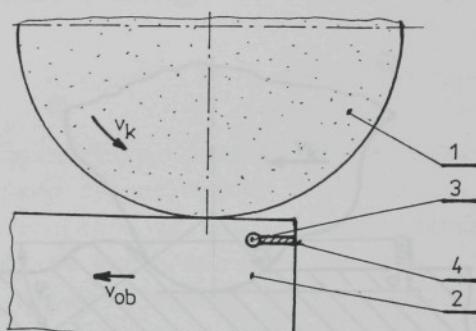
Znamená to , že skutečná hodnota podílu plastických deformací bude v řadě případů menší než hodnota vypočítaná dle vztahu (17) .

3.2.5. Zkoumání kořene trásky

Pokud sledujeme proces utváření trásky , potřebujeme tento děj zafixovat pro další pozorování , tedy získat kořen trásky . Vzhledem k relativně vysokým řezným rychlos-tem při broušení nelze získat kořen trásky s použitím

těch zařízení , která používáme u ostatních způsobů obrábění . Používá se proto speciální metoda , která spočívá ve vytržení části obráběného materiálu i s kořenem třísky /41/ . Výhodou této metody je , že dovoluje získat kořen třísky za podmínek blízkých skutečným podmínkám řezání zrnu , což je podmíněno krátkou dobou odtrhávání vzorku . S ohledem na podmínky při broušení , zejména na malé řezné síly a vysoké rychlosti , je třeba upravit obrobek tak ,aby odtrhávaná část měla co nejmenší hmotnost a dále je třeba co nejvíce omezit vliv tření .

Způsob úpravy zkušebního vzorku pro získání kořene třísky při zkoušení je patrný z obrázku 18 . Při broušení



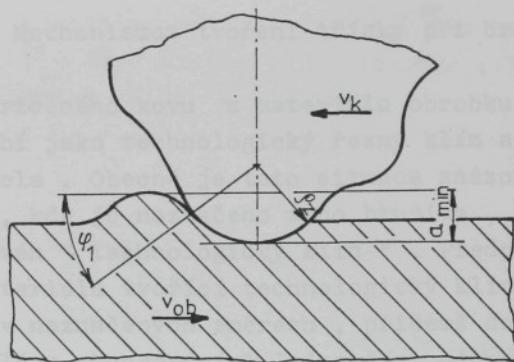
Obr. 18. Vzorek upravený pro získání kořene třísky při broušení . 1 - brousicí kotouč ; 2 - zkušební vzorek ; 3 - vyvrstaný otvor ; 4 - hladká ocelová podložka .

takto upraveného vzorku dojde v určitém okamžiku k odtržení části materiálu obrobku se zafixovaným kořenem třísky . Z metalografických výbrusů získaných kořenů třísky lze usuzovat na orientaci kluzových čar v materiálu i na směry tečení materiálu , je možné posoudit stupeň plastické deformace a zpevnění materiálu .

Jiný způsob používaný pro získání kořene třísky spočívá v použití způsobu obtížného

3.2.6. Schemata vzniku třísky při broušení

Studium mechanismů tvoření třísky při broušení ústí do konstrukcí různých schemat . I.Tretjakov a I.Timofejev /78/ dospěli k závěru , že vytvoření třísky je možné tehdy , když bude úhel φ_1 mezi rovnoběžkou ke směru pohybu a normálou k povrchu v krajním bodě dotyku zrna brusiva roven nebo větší než třecí úhel φ_2 daný součinitelem smykového tření (obr.19) . Pokud bude úhel φ_1 menší než φ_2 , nedojde k vytvoření třísky . Minimální tloušťka třísky a_{\min} je tedy závislá na poloměru zaoblení vrcholu zrna r_1 a na třecím úhlu φ_2 .

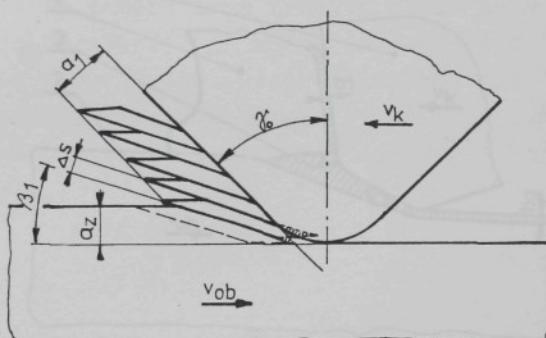


Obr. 19. Mechanismus vzniku třísky při broušení /78/

Samotný mechanismus snykových dějů při růstu třísky se vysvětuje různě . Například J.Buda /124/ nahrazuje složité schema vzniku třísky schematem dle Merchanta s plochami snyku orientovanými pod úhlem β_1 (obr.20) . Možnost tohoto přístupu je dokumentována zkoumáním kořene třísky při broušení . Při vysokých řezných rychlostech obvyklých při broušení splývá poloha úhlů β_1 a β_2 . Vyšrafovované trojúhelníky označují materiál , který se před řezným klínem přerozděluje .

Jiný způsob publikoval K.Vasilko /40/ . Při sledování kořene třísky dospěl k určitým závěrům o způsobu obtékání

řezného klínu brousicího zrnu . Uvažuje zde určitou vrst-

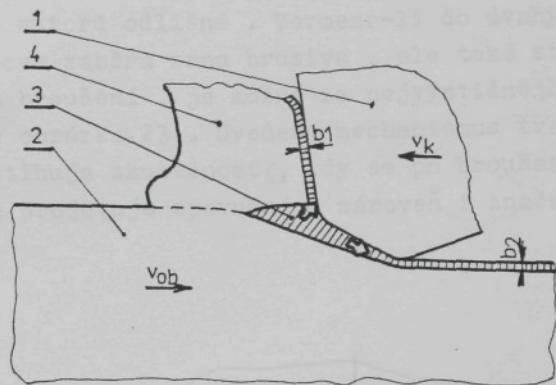


Obr. 20. Mechanismus tvoření třísky při broušení /124/

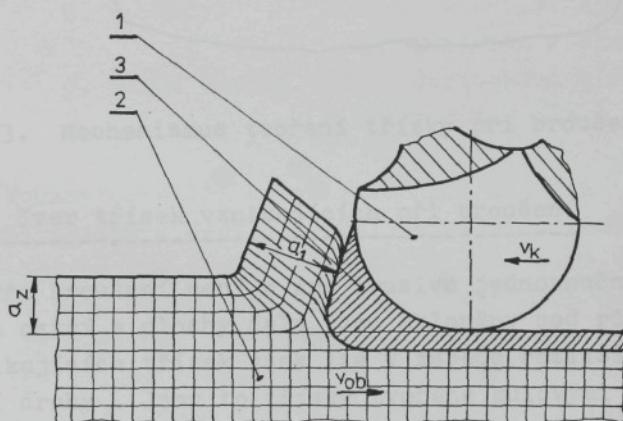
vičku zabrzděného kovu z materiálu obrobku , který při rytí působí jako technologický řezný klín a vytváří kladný úhel čela . Obecně je tato situace znázorněna na obrázku 21 , kde je naznačeno zrno brusiva , kořen třísky a vrstva materiálu tvořící technologický klín se při rytí pohybuje v naznačených směrech , přičemž dochází k jejímu neustálému obnovování . Jedna část odchází s třískou a účastní se na vzniku zabrzděné vrstvičky označené rozměrem b_1 . Druhá část materiálu je vtlačována pod řezný klín a způsobuje na obráběném povrchu vznik zpevněné vrstvy označené rozměrem b_2 .

V další práci /124/ je řezná část brousicího zrnu nahrazena kulovou plochou .Při rytí vzniká před zrnem vrstva stlačeného materiálu , která připomíná nárustek . Ten-to přístup je vyjádřen schematem na obrázku 22 . Materiál před řezným klínem je ve stavu plastického tečení a ten-to stav zasahuje také obroběný povrch .

Model publikovaný F.Neckářem /121/ , který je uveden na obrázku 23 , naznačuje charakter ovlivnění povrchové vrstvy . Oblast primární plastické deformace zasahuje do hloubky a_p pod obroběný povrch a vyvolává v ní zpevnění .



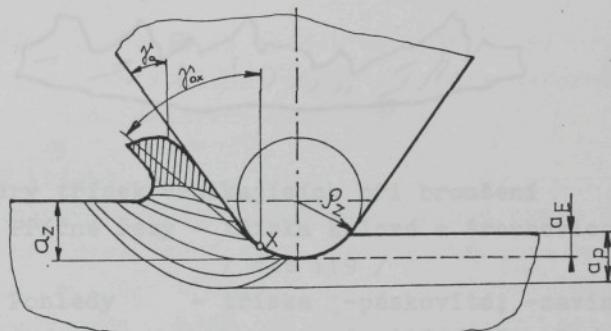
Obr. 21. Mechanismus tvoření třísky při broušení
 1 - zrno brusiva ; 2 - obrubek ; 3 - technologický klín ; 4 - třiska



Obr. 22. Mechanismus tvoření třísky při broušení /124/
 1 - zrno brusiva ; 2 - obráběný materiál ;
 3 - materiál ve stavu plastického tečení

Pružná deformace α_e má vliv na velikost tření hřbetu zrna o obroběný povrch a je tedy jednou z příčin vzniku tepla v obroběném povrchu .

Jak je zřejmé z uvedeného přehledu , jsou často názory na mechanismus tvorby třísky osamoceného zrnu brusiva u různých autorů odlišné . Vezmeme-li do úvahy nejen samotný proces záběru zrnu brusiva , ale také stav povrchové vrstvy po broušení , je možné za nejvýstižnější považovat model dle obrázku 23 . Uvedený mechanismus tvorby třísky dobře postihuje skutečnost , kdy se po broušení v povrchové vrstvě projevuje zpevnění a zároveň i značné tahové napětí .



Obr. 23. Mechanismus tvoření třísky při broušení /121/

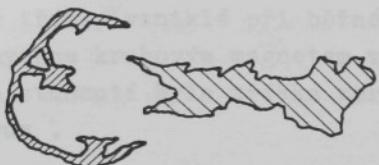
3.2.7. Tvar třísek vznikajících při broušení

Při broušení není u zrn brusiva jednoznačně určena poloha ostří a plochy čela jsou skloneny pod různými úhly. U vznikajících třísek však lze v zásadě rozlišit dva základní druhy . Jsou to třísky tvořené kulovými a šroubovými plochami /119/ . Relativní četnost obou typů třísek je závislá na fyzikálních podmínkách broušení , zejména na množství vzniklého tepla (obr.24 A) .

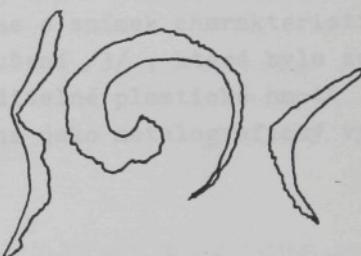
Kulové třísky vznikají , pokud v oblasti utváření třísky byly dosaženy teploty tavení broušeného materiálu . Při rytí se v tomto případě před zrnom pohybuje roztavený kov. Po vymrštění tohoto kovu do okolního prostředí dochází k jeho prudkému ochlazení a tuhnutí . V důsledku expanze uzav-

řených plynů a za současného působení okolního vzduchu dochází ke sformování třísky do tvaru duté koule s malou tloušťkou stěny /40/ .

A)



B)



C)



Obr. 24. Tvary třísek vznikajících při broušení

A. Příčné řezy - tříска kulová a šroubovicová / dle 119 /

B. Pohledy - tříска -páskovitá; -zavinutá;
- segmentovitá / dle 12 /

C. Skica snímku třísky pořízeného elektronovým
mikroskopem / dle 3 /

Šroubovicové třísky vznikají při nižších teplotách utváření třísky . Jejich profil je určen záběrovými poměry a geometrickým tvarem brousicího zrna . Při dostatečném zvětšení tyto třísky připomínají třísky odebrané při velmi jemném rychlostním frézování .

Jiné dělení třísek vznikajících při broušení uvádí J.Maslov /12/ . Jako typické uvádí tyto tři typy třísek: páskovité , zavinuté a segmentovité (obr.24B) . Nejčastěji vzniká páskovitá tříска , jejíž tloušťka se postupně zvětšuje . Méně často se vytváří tříска zavinutá , jejíž tloušťka plynule roste a při hrubování může dosáhnout i značné velikosti . Za určitých řezných podmínek může vzniknout i tříска segmentovitá , která je nejsilnější ve své střední části . Za provozních podmínek mívají třísky většinou kombinovaný tvar . I když lze obecně předpokládat , za ja-

kých podmínek jaká tříska vznikne , bude skutečný tvar odebírané třísky podstatně odlišný od teoretického v důsledku vzniklých deformací .

Na obrázku 24C je uvedena skica snímku pořízeného elektronovým mikroskopem . Jedná se o snímek charakteristické třísky vzniklé při běžném broušení /3/ , která byla zahycena kruhovým magnetem ve tvrditelné plastické hmotě . Po ztuhnutí byla tříska zpracována jako metalografický výbrus .

3.2.8. Rozměry vzniklých třísek

Při úvahách o rozměrech třísek vzniklých při broušení je nutné rozlišit dva základní pojmy - rozměr deformované třísky a rozměr nedeforované třísky .

Tloušťka třísky

Hodnota tloušťky třísky odebírané jedním zrnem brusiva ovlivňuje velikost řezné síly působící na toto zrno , dále ovlivňuje velikost otupení zrna , okamžitou teplotu v místě působení zrna a může ovlivňovat také drsnost povrchu obráběné plochy ap.

Konkrétní hodnoty tloušťky třísky udává např. Z.Přikryl /133/ pro kotouč o zrnitosti 32 (dle ČSN 224012) v mezech od 0,8 do $12 \mu\text{m}$. Také v další práci /3/ je uveden rozsah naměřených tlouštěk třísky $2,0 - 12 \mu\text{m}$. Dále jsou také uvedeny statisticky vyhodnocené orientační hodnoty výsledků měření tlouštěk po broušení kotouči EK 150H a EK 36H (dle ČSN 224010 a ČSN 224012 brousicí kotouče z umělého korundu A 99 , velmi měkké , zrnitosti 8 a 40) :

Kotouč	Tloušťka deformované třísky	Tloušťka nedeforované třísky	Rozptyl hodn. nedef.tl.tř.
EK 150H	$3,76 \mu\text{m}$	$0,75 \mu\text{m}$	$0,2 - 1,6 \mu\text{m}$
EK 36H	$5,14 \mu\text{m}$	$1,03 \mu\text{m}$	$0,2 - 2,8 \mu\text{m}$

Tab. 4 : Naměřené hodnoty tloušťky třísky /3/

Pod pojmem tloušťka nedeformované třísky se rozumí tloušťka materiálu odebíraná jedním zrnem brusiva . Je to vzdálenost mezi plochami řezu vytvářenými dvěma následujícími záběry břitů sousedních zrn a měříme ji ve směru kolmém k ploše řezu /12/ . Hodnotu teoretické tloušťky nedeformované třísky lze stanovit ze známých geometrických a kinematických vazeb při broušení . Některé dosud publikované vztahy pro výpočet shrnuje informativní tabulka 5 .

Šířka třísky

Šířka nedeformované třísky odebíraná jedním zrnem je určena tvarem zrna brusiva , jeho velikostí /3/ a je úměrná okamžité hodnotě tloušťky třísky . U malých zrnitostí jsou šířky rýh při stejné hloubce menší než u zrn velkých zrnitostí . Protože se v průběhu rytí mění okamžitá tloušťka třísky , mění se též šířka třísky .

Hodnotu teoretické šířky nedeformované třísky lze odvodit . Některé vztahy pro výpočet jsou uvedeny v tabulce 6 .

Pokud známe velikost teoretické tloušťky a šířky třísky , můžeme dle vztahu (21) vypočítat hodnotu průřezu řezu pro jedno zrno brusiva .

Délka záběru zrna

Pod pojmem délka záběru zrna rozumíme celkovou délku dráhy , kterou vykoná zrno brusiva od začátku do konce záběru /20/ . Při broušení není vhodné používat výrazu délka třísky , protože hodnotu teoretické délky třísky lze těžko určit /19/ .

Délka záběru zrna brusiva je funkcí vzájemného pohybu brousicího kotouče a obrobku . Tyto pohyby jsou při různých způsobech broušení různé . Příslušné vztahy pro výpočet jsou uvedeny v tabulce 7 . Shrňeme-li vztahy v tabulkách 5 - 7 , je zřejmé , že při výpočtu tloušťky nedeformované třísky při broušení a délky stykového oblouku při záběru zrna brusiva má zřetelný vliv velikost posuvné rychlosti obrobku , obvodová rychlosť brousicího kotouče , hloubka záběru , průměr brousicího kotouče , případně průměr ob -

Výpočet tloušťky nedeformované třísky při broušení α_z

Tab. 5

ROK	AUTOR	DRUH BROUŠENÍ	VZTAH	ROZMĚR LIT.
1957	J. PEKLENÍK	rovinné broušení obvodem kotouče broušení válcových ploch Pozn.: + vnější válcové plochy - vnitřní válcové plochy	$\alpha_z = 2 \cdot \lambda_k \cdot \frac{v_{ob}}{D} \cdot \sqrt{\frac{h_z}{D}}$ $\alpha_z = 2 \cdot \lambda_k \cdot \frac{v_{ob}}{V_k} \cdot \sqrt{h_z \cdot \frac{D+d}{D \cdot d}}$	mm /19/
1966	J. N. MASLOV	broušení vnějších válcových ploch	$\alpha_z = \frac{v_{ob}}{60 \cdot V_k \pm 2 \cdot v_{ob}} \cdot \sqrt{h_z \cdot l_s \cdot \sqrt{\frac{D+d}{D \cdot d}}} \cdot \frac{S_0}{H_1}$	mm /135/
1966	Z. PRÍKRYL R. MUSÍLKOVÁ	rovinné broušení obvodem kotouče Pozn.: + nesouseďné broušení - sousledné broušení broušení válcových ploch Pozn.: + vnější válcové plochy - vnitřní válcové plochy	$\alpha_{zs} = \frac{v_{ob}}{60 \cdot V_k \pm v_{ob}} \cdot l_t \cdot \sqrt{\frac{h_z}{D}}$ $\alpha_{zs} = \frac{v_{ob}}{60 \cdot V_k \pm v_{ob}} \cdot l_t \cdot \sqrt{h_z \cdot \frac{D+d}{D \cdot d}}$	mm /123/
1967	V. F. BOBROV	broušení obecné Pozn.: $\alpha_S = 1$ brouš.vnějš.válc.ploch $\alpha_S = -1$ brouš.vnitř.válc.ploch $\alpha_S = 0$ rovinné broušení	$\alpha_z = \frac{v_{ob}}{60 \cdot V_k \pm 2 \cdot v_{ob}} \cdot \sqrt{h_z \cdot l_s \cdot \sqrt{\frac{1}{D} + \frac{\alpha_S}{d}}} \cdot \frac{S_0}{H_1}$	mm /119/
(1979)	J. N. MASLOV	broušení vnějších válcových ploch	$\alpha_z = \frac{v_{ob}}{60 \cdot V_k \pm 2 \cdot v_{ob}} \cdot \sqrt{h_z \cdot l_s \cdot \sqrt{\frac{1}{D} + \frac{\alpha_S}{d}}} \cdot \frac{S_0}{H_1}$	/12/
1969	G. KASSEN	broušení obecné	$\alpha_z = 0,71 \cdot \sqrt[3]{\frac{v_{ob}}{V_k}} \cdot \sqrt{\frac{h_z}{D}} \cdot \frac{d}{D+d} \cdot \sqrt[3]{\frac{2}{C_1 \cdot \operatorname{tg} \alpha_S}}$	mm /20/
1971	Z. PRÍKRYL R. MUSÍLKOVÁ	rovinné broušení obvodem kotouče broušení vnějších válcových ploch	$\alpha_{zs} = \frac{v_{ob}}{n_k \cdot z} \cdot \sqrt{\frac{h_z}{D}}$ $\alpha_{zs} = \frac{l_t}{L} \cdot h_z \cdot \frac{v_{ob}}{60 \cdot V_k}$	mm /77/

Pokračování

Tab. 5

ROK	AUTOR	DRUH BROUŠENÍ	VZTAH	ROZMĚR	LIT.
1977	K.PREGER	rovinné broušení obvodem kotouče broušení rotačních ploch	$Q_{zs} = \frac{\lambda_{ke}}{q} \cdot \sqrt{\frac{h_z}{D}}$ $Q_{zs} = \frac{\lambda_{ke}}{q} \cdot \sqrt{h_z \cdot \left(\frac{1}{D} \pm \frac{1}{d}\right)}$	mm mm	/136/
1980	S.A.POPOV R.V.ANAŠAN	broušení obecně	$Q_z = 2 \cdot \frac{v_{ob}}{V_K} \cdot S_p \cdot \sqrt{h_z \cdot \left(\frac{1}{d} + \frac{1}{D}\right)}$	-	/96/
1983	J.BUDA	broušení obecně	$Q_z = k \cdot \sqrt{\frac{S_z \cdot h_z^2}{D}}$	mm	/124/

Poznámka : další způsoby výpočtu uvádí R.SNOYES /43/

Tab. 6

ROK	AUTOR	POZNAMKA	VZTAH	ROZMĚR	LIT.
1957	J.PEKLENÍK		$b_z = \frac{1}{K_z \cdot L_{ze}}$	mm	/19/
1966	I.P.TRETIJAKOV I.I.TIMOFEEV		$b_z = k_3 \cdot \alpha_z$	mm	/78/
1971	Z.PŘIKRYL R.MUSÍLKOVÁ	vztah z obecněn	$b_{zs} = \frac{2}{\sin \alpha} \cdot [Q_z + (\alpha_{zs} - Q_z) \cdot \cos \alpha]$	mm	/77/
1979	O.LIPTÁK		$b_z = (10 \div 20) \cdot \alpha_z$	mm	/134/
1983	J.BUDA		$b_z = 2 \cdot \sqrt{2 \cdot Q_z \cdot \alpha_z}$	mm	/124/

Délka stýkového oblouku při záběru zrna brusivá L

Tab. 7

ROK	AUTOR	DRUH BROUŠENÍ	VZTAH	ROZMĚR	LIT.
1957	J. PEKLENÍK	broušení obecně	$L = k_1 \cdot \sqrt{\frac{h_z \cdot D}{1 + \frac{d}{q}}} \cdot \left(1 + \frac{v_{ob}}{v_k}\right)$	mm	/19/
1969	G. KASSEN	broušení obecně	$L = 0,715 \cdot \left(1 + \frac{v_{ob}}{v_k} \cdot \frac{d}{D+d}\right) \cdot \sqrt{h_z \cdot D \cdot \frac{d}{D+d}}$	mm	/20/
1979	J. N. MASLOV	rovinné broušení obvodem kotouče	$L = (1 \pm \frac{v_{ob}}{60 \cdot v_k}) \cdot \sqrt{D \cdot h_z}$	mm	/12/
		broušení vnějších válcových ploch	$L = \sqrt{\left(1 \pm \frac{v_{ob}}{60 \cdot v_k}\right)^2 + \left(\frac{v_t}{60 \cdot v_k}\right)^2} \cdot \sqrt{\frac{D \cdot d \cdot h_z}{D+d}}$	mm	
		broušení vnitřních válcových ploch	$L = \sqrt{\left(1 \pm \frac{v_{ob}}{60 \cdot v_k}\right)^2 + \left(\frac{v_t}{60 \cdot v_k}\right)^2} \cdot \sqrt{\frac{D \cdot d \cdot h_z}{d-D}}$	mm	
		rovinné broušení čelem kotouče	$L = \frac{D}{2} \cdot \alpha_L \cdot \sqrt{1 + \left(\frac{v_{ob}}{60 \cdot v_k}\right)^2}$	mm	

robku při broušení rotačních ploch . Z hodnoty tloušťky nedeformované třísky také autoři většinou vycházejí při výpočtu její šířky . Všechny uvedené parametry ovlivňují vypočtené hodnoty , ovšem způsob výpočtu a dále použití řady konstant způsobuje , že výsledné vztahy různých autorů se odlišují .

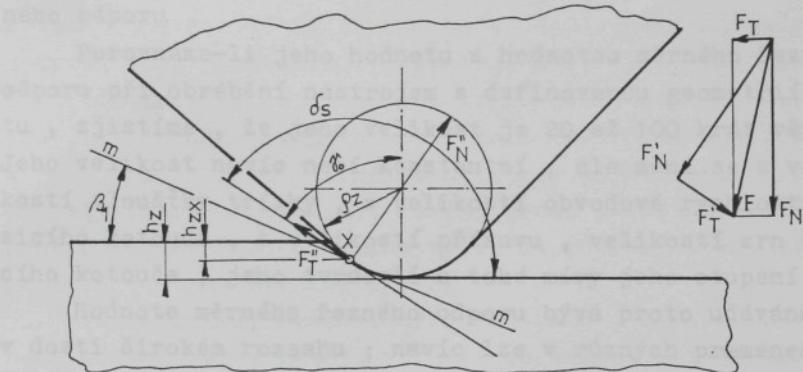
Společnou výhodou všech uvedených vztahů je , že umožňují poměrně velice rychle dospět k celkem přesnému výsledku . Další výhodou je , že není potřeba k výpočtu žádné zvláštní zařízení . Zároveň je však třeba uvést , že ač se snažíme vypočítat hodnoty z průběhu procesu broušení , vycházejí všechny vztahy především z vnějších parametrů tohoto procesu . V této souvislosti vychází do popředí přednost metody matematického modelování , která s použitím výpočetní techniky umožňuje získat požadované údaje během simulace vlastního procesu broušení . Způsobem , který bude dále vysvětlen podrobněji , lze při modelování broušení průběžně vyhodnocovat probíhající děje a vypočítat hodnoty průřezu nedeformované třísky , případně tloušťky třísky ap., pro každé aktivní zrno brusiva zvlášt .

3.2.9. Síla působící na zrno brusiva

Při broušení nelze vypočítat velikost působící síly se stejnou přesností jako při obrábění nástroji s definovanou geometrií břitu . Je to především z toho důvodu , že geometrie každého zrna je jiná . Důsledkem rozdílné velikosti zrn je , že různá zrna , i když pracují současně, odebírají různě silnou třísku . Navíc jsou průřezy třísek velmi malé a poměrně těžko lze určit celkový počet zrn v záběru .

Při výpočtu velikosti síly působící na zrno brusiva lze vycházet z pevnosti materiálu ve smyku /12/ . Pro určení velikosti síly v daném okamžiku můžeme uvažovat přímočarý pohyb zrna se zaobleným vrcholem , jak je zřejmé z obrázku 25 . Aby mohlo zrno řezat , musí na něj působit vnější síla F , kterou můžeme rozložit na složky F'_N a F'_T . Síla F'_T způsobuje odřezávání třísky a síla F'_N přitlačuje zr-

no brusiva k obráběné ploše . Dalším rozkladem sil ve smě-



Obr. 25. Síla v procesu mikrořezání /dle 12/

ru střížné roviny m-m , která je orientována pod úhlem β_1 , získáme možnost zahrnout do řešení sílu překonávající odpor kovu ve smyku a pomocí určitých úprav pak můžeme získat výsledné vztahy pro dvě složky síly působící na zrno brusiva /12/ :

$$F_T = \frac{S_{TR} \cdot \tau_{STR} \cdot (\cos \delta_o - \mu \cdot \sin \delta_o)}{\sin \beta_1 \cdot [(1 - \mu \cdot \mu') \cdot \cos(\delta_o + \beta_1) - (\mu + \mu') \cdot \sin(\delta_o + \beta_1)]} \quad (18)$$

$$F_N = \frac{S_{TR} \cdot \tau_{STR} \cdot (\sin \delta_o - \mu \cdot \cos \delta_o)}{\sin \beta_1 \cdot [(1 - \mu \cdot \mu') \cdot \cos(\delta_o + \beta_1) - (\mu + \mu') \cdot \sin(\delta_o + \beta_1)]}$$

V uvedené soustavě rovnic se vyskytuje skutečný úhel čela , a protože jeho velikost závisí na tloušťce odebírané třísky , je v těchto rovnicích vyjádřena i závislost měrného řezného odporu na tloušťce odebírané třísky . Pro praktické použití však není uvedená metoda příliš vhodná , protože při výpočtu vycházíme z řady parametrů , například z průřezu odebírané třísky S_{TR} , smykového namáhání τ_{STR} , úhlu čela zrna brusiva γ nebo součinitelů tření deformovaného kovu ve směru smyku μ' ap. , které běžně neznáme .

Určujeme-li velikost síly působící na zrno brusiva

při matematickém modelování , můžeme proto s výhodou použít postup vycházející z průřezu třísky a z měrného řezného odporu .

Porovnáme-li jeho hodnotu s hodnotou měrného řezného odporu při obrábění nástrojem s definovanou geometrií břitu , zjistíme , že jeho velikost je 20 až 100 krát větší . Jeho velikost navíc není konstantní , ale mění se s velikostí tloušťky třísky , s velikostí obvodové rychlosti brousicího kotouče , s velikostí přísluva , velikostí zrn brousicího kotouče , jeho tvrdosti a také míry jeho otupení /123/.

Hodnota měrného řezného odporu bývá proto udávána v dosti širokém rozsahu ; navíc lze v různých pramenech nalézt značné odlišnosti i v uváděných rozsazích . Tyto se pohybují od hodnot 9 800 - 19 600 MPa /12/ , případně 10 000 - 35 000 MPa /77/ až k hodnotám 100 000 - 200 000 MPa /118/ nebo je překrývají 35 000 až 200 000 MPa /124/ , /137/ .

Vysoké hodnoty měrného řezného odporu se vysvětlují tím , že při broušení je průřez a zejména tloušťka odebíraných třísek velice malá . Měrný řezný odpor totiž není prakticky závislý na šířce odebírané vrstvy , závisí však na tloušťce této vrstvy a to zejména u tenkých třísek . Příčina tohoto faktu spočívá v tom , že při odebíráni třísky se vrstva kovu , která má být odebrána , musí deformovat . U plasticických materiálů je to provázeno značnými plasticickými deformacemi . Při deformaci křehkých materiálů vzniká v kovu stav pružné napjatosti , který se vyvíjí až do okamžiku , kdy se oddělí tříска .

Na plasticitu kovu má veliký vliv teplota a deformační rychlosť . Proces broušení je vždy doprovázen značným zvýšením teploty , kdy se kov stává plastičtějším . Vysoká deformační rychlosť ovšem zase naopak zhoršuje plasticitu /125/ . Plasticická deformace totiž následuje za pružnou deformací , která se šíří rychlosťí zvuku , avšak k průběhu plasticické deformace , při které se přemisťují elementy kovu , je třeba delší doby . Při velikých deformačních rychlostech tedy probíhá plasticická deformace pouze částečně .

Dále je zřejmé , že na rozložení odporu v obráběném

materiálu má vliv geometrický tvar členu , který deformaci způsobuje . V důsledku zaoblení vrcholu zrna dochází k tomu , že čím tenčí tříška bude odebírána , tím více negativní bude úhel čela . Negativní úhel čela vyžaduje použití dostatečně velké síly , která stlačuje deformovaný kov , tím prudce vzrůstá tření mezi nástrojem a obrobkem a také prudce roste měrný řezný odpor . Chceme-li zlepšit obrobitelnost broušením , musíme proto použít ostřejší zrna a současně pokud možno vytvořit rovinou tvar čela , kolmý k vektoru rychlosti /12/ .

Teoretickými pracemi bylo dokázáno , že velikost řezného odporu nejvýrazněji vzrůstá se zmenšující se tloušťkou třísky . Tuto obecnou závislost vyjadřuje tzv. Kienzleho vztah /136/ :

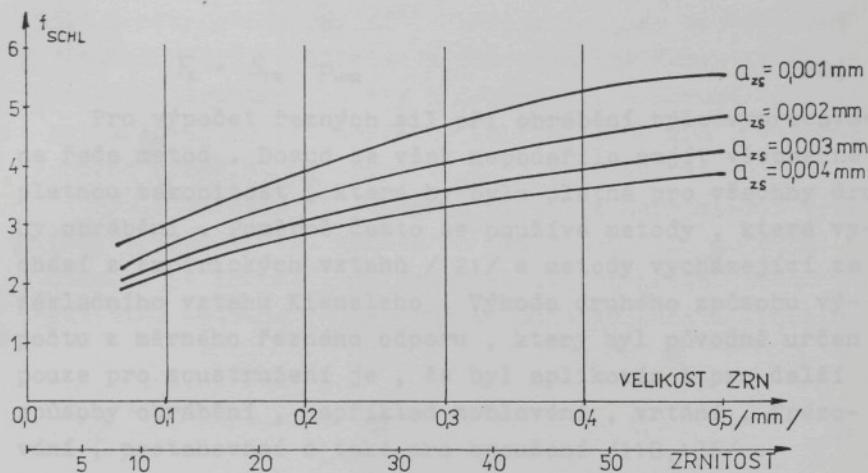
$$P_{HTR} = \frac{k_{S1.1}}{a_z^m} \quad (19)$$

Speciálně pro proces broušení byl Pregerem /136/ tento vztah rozšířen do tvaru :

$$P_{HTR} = \frac{k_{S1.1}}{a_z^m} \cdot f_{schl} \cdot K_v \quad (20)$$

Hodnota $k_{S1.1}$ je měrný řezný odpor materiálu , tedy hodnota specifické síly při soustružení třísky průřezu 1 mm^2 . Dále je třeba z tabulek určit hodnotu exponentu m , který je též dán materiálovými vlastnostmi obrobku . Při broušení je velikost řezného odporu dále závislá na tzv. procesovém faktoru f_{schl} , který především zohledňuje vlivy silně negativního úhlu čela zrna brusiva a další vlivy jako zrnitost , tvrdost a pojivo brousicího kotouče . Tento faktor lze přibližně určit dle obrázku 26 . Další, tzv. korekční faktor K_v se uplatňuje zejména při rychlostním broušení , kdy nabývá hodnot v rozmezí 0,8 - 0,9 .

Abychom mohli vyjádřit velikost tangenciální složky síly při broušení , musíme kromě měrného řezného odporu



Obr. 26. Vliv zrnitosti a tloušťky třísky na procesový faktor při broušení /136/

znát také průřez třísky . Průřez nedeformované třísky lze dle /77,136/ vypočítat z údajů o tloušťce a šířce třísky odebírané jedním zrnem brusiva :

$$S_{TR} = a_z \cdot b_z$$

Uvedený vztah však nevystihuje s dostatečnou přesností , že zrno brusiva zabírá tak /77/ , že průřez řezu je v podstatě trojúhelníková plocha . Této skutečnosti odpovídá lépe následující výraz :

$$S_{TR} = \frac{a_z \cdot b_z}{2} \quad (21)$$

Při matematickém modelování procesu broušení však nebude potřebovat ani vztah (21) , protože , jak bude uvedeno dále , jsme schopni pro výpočet dle vztahu (22) určit průřez třísky S_{TR} pro každé zrno v záběru v libovolné poloze s podstatně větší přesností .

Vypočítáme-li dle vztahu (20) hodnotu řezného odporu a pomocí vztahu (21) , případně s použitím matematického modelu , hodnotu průřezu nedeformované třísky , můžeme ur-

čit velikost složky síly působící na dané zrno brusiva :

$$F_z = S_{TR} \cdot p_{HTR} \quad (22)$$

Pro výpočet řezných sil při obrábění byla vypracována řada metod . Dosud se však nepodařilo najít všeobecně platnou zákonitost , která by byla platná pro všechny druhy obrábění . Poměrně často se používá metody , která vychází z empirických vztahů /121/ a metody vycházející ze základního vztahu Kienzleho . Výhoda druhého způsobu výpočtu z měrného řezného odporu , který byl původně určen pouze pro soustružení je , že byl aplikován i pro další způsoby obrábění , například hoblování , vrtání , frézování , protahování a také pro broušení /118,136/ .

3.3. Drsnost povrchu a aktivní zrna brusiva při broušení

Při posuzování užitných vlastností obráběných součástí má značný význam jejich drsnost povrchu . Hodnota drsnosti povrchu spolu s velikostí zpevnění a zbytkovým pnutím v povrchové vrstvě ovlivňuje kvalitu součástí z hlediska jejich únavové pevnosti , odolnosti proti otěru , proti korozii ap.

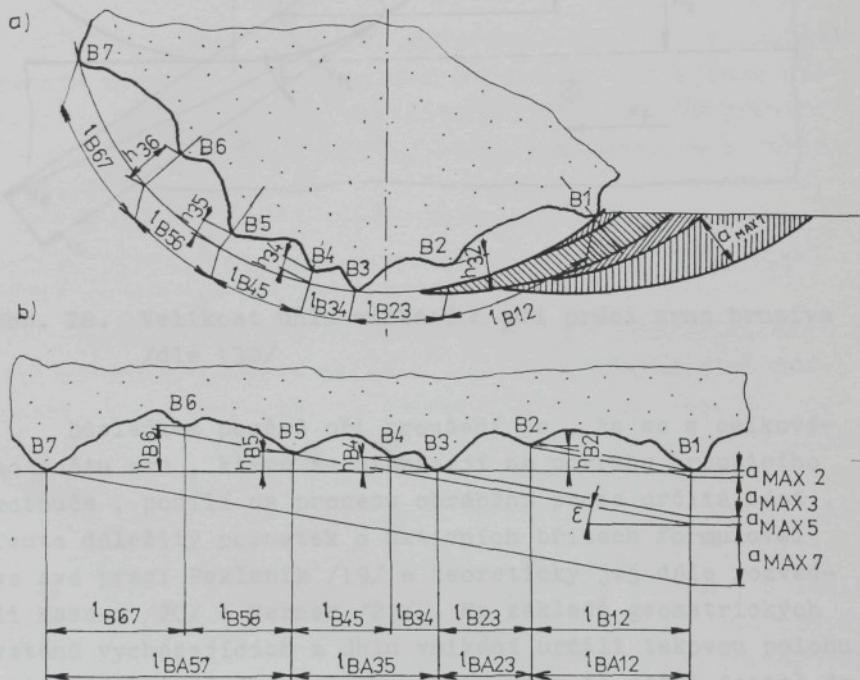
Vytváření povrchu obráběné součásti je proces , při kterém na sebe chemicky a mechanicky působí všechny zúčastněné materiály . V tomto procesu lze mnohé jevy světlit průnikem drah trajektorií pohybu zrn brusiva kotouče s broušenou plochou obrobku /12/ .

3.3.1. Aktivní zrna při broušení

Důsledkem stavby brousicího kotouče a kinematických poměrů při obrábění je , že se do záběru dostávají pouze některá zrna brusiva z povrchu kotouče . Jejich počet je závislý především na struktuře kotouče a na záběrových poměrech . Tato zrna lze obecně nazvat jako aktivní , přičemž každé zrno může mít ještě několik aktivních břitů . Vyhodnocujeme pak počet aktivních břitů (dynamický počet

břitů) , což je důležitá veličina charakterizující dynamické poměry při broušení . Ukazuje se , že právě počet aktivních břitů je důležitým faktorem při teoretických výpočtech tloušťky , šířky a délky nedeformované třísky i při určování počtu současně zabírajících zrn , z čehož je možno vycházet při výpočtu síly broušení ap.

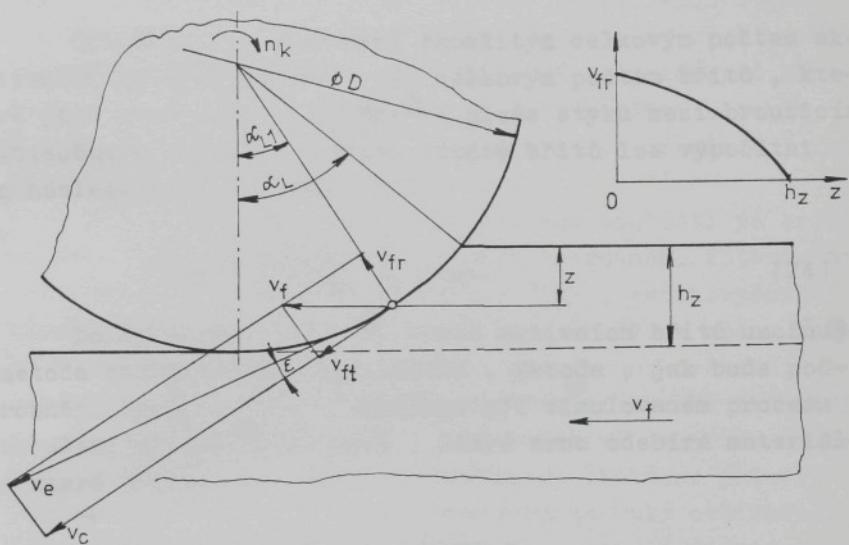
Podle obrázku 27 je možno sledovat mechanismus odebírání třísek v řezu kolmém na osu brousicího kotouče . Z obrázku je zřejmé , že počet aktivních břitů daného brousicího kotouče je závislý na úhlu vnikání ε . Jak je



Obr. 27. Rozdíl mezi statickým a dynamickým počtem břitů /dle 130/

- na profilu v řezu kolmém k ose brousicího kotouče
- na stejném profilu brousicího kotouče rozvinutém na přímce

zřejmé z následujícího obrázku 28 , jedná se pouze o přibližnou metodu posouzení počtu aktivních břitů , protože úhel vnikání není při práci zrna brusiva konstantní .



Obr. 28. Velikost úhlu vnikání ϵ při práci zrna brusiva /dle 130/

Důsledkem poměrů při broušení je , že se z celkového počtu zrn , které se nacházejí na povrchu brousicího kotouče , podílí na procesu obrábění pouze určitá část . Tento důležitý poznatek o aktivních břitech formuloval ve své práci Pekleník /19/ a teoreticky jej dále rozvedli Kassen /20/ a Werner /21/ . Na základě geometrických vztahů vycházejících z úhlu vnikání určili takovou polohu břitu následujícího zrna brusiva , aby se ještě dostal do záběru . Dále stanivili tzv."dynamickou náhradní hloubku záběru břitů" , která vyjadřuje závislost na parametrech brousicího kotouče , řezných a geometrických podmínkách při obrábění a je měřítkem vertikální hloubky , do které se mohou dostat zabírající zrna brusiva . Pomocí této veličiny a statického počtu břitů na jednotkové ploše povrchu brousicího kotouče pak odvodili výraz pro dynamický počet břitů na jednotce povrchu brousicího kotouče :

$$N_{DYN} = C_{PF} \cdot \left[\frac{2 \cdot C_J}{K_s} \right]^{\frac{P_1}{P_1+1}} \cdot \left[\frac{V_{ob}}{V_k} \right]^{\frac{P_2}{P_1+1}} \cdot \left[\frac{h_z}{D_e} \right]^{\frac{P_2}{2 \cdot (P_1+1)}} \quad (23)$$

Tato hodnota však není okamžitým celkovým počtem aktivních břitů v záběru, tj. celkovým počtem břitů, které jsou momentálně v záběru na ploše styku mezi brousicím kotoučem a obrobkem. Počet těchto břitů lze vypočítat z následujícího výrazu :

$$N_{HOM} = \frac{P_1 + 1}{P_1 + 1 + P_2} \cdot S_k \cdot N_{DYN} \quad (24)$$

Další způsob určování počtu aktivních břitů umožňuje metoda matematického modelování. Metoda, jak bude podrobněji uvedeno dále, umožňuje při simulovaném procesu broušení jednoznačně určit, které zrno odebírá materiál a které nikoliv.

3.3.2. Drsnost povrchu po broušení, tzn. vyjádření.

Drsnost povrchu součásti byla donedávna nejčastějším měřítkem kvality povrchu. Obrobky s minimální drsností byly považovány za součásti s vysokou kvalitou povrchu. Při obrábění se však neovlivňuje pouze makro a mikrogeometrie povrchu, ale určitá povrchová vrstva, jejíž tloušťka je závislá na způsobu obrábění a na řezných podmínkách.

Přesto však zůstává drsnost povrchu jedním z důležitých kriterií pro volbu způsobu obrábění, přičemž právě broušením, které je nejrozšířenějším způsobem dokončovacího obrábění, lze dosáhnout i velmi nízké hodnoty drsnosti. To je důležité zejména u součástí, u kterých požadujeme zvýšenou odolnost proti korozi, opotřebení a zvýšenou únavovou pevnost.

Při broušení se působením aktivních zrn brusiva na povrchu součásti vytváří velmi mnoho mikroskopických rýh, tvořících mikroprofil. Vytváření mikroprofilu je ovlivněno charakterem zrn brusiva, měrným tlakem kotouče na obro-

bek , vzájemným působením brusiva a materiálu obrobku , tuhostí soustavy stroj - nástroj - obrobek - přípravek ap . Při měření drsnosti povrchu obrobku bylo zjištěno /2/ , že použitím brousicího kotouče s otevřenou strukturou , který má na jednotce povrchu nejméně břitů , vzniká povrch s velkou drsností , přičemž byly zároveň naměřeny malé síly a teploty . Naopak při použití kotouče s hustou strukturou vzniká povrch s malou drsností , při působení velikých sil a teplot .

Podstatný vliv na drsnost povrchu součásti po broušení mají také řezné podmínky , způsob orovnání kotouče ap. Jak uvádí ve své publikaci Maslov /12/ , vede zvyšování hloubky záběru a posuvové rychlosti obrobku k růstu střední tloušťky třísky a tím také ke zvětšování drsnosti broušeného povrchu . Zvyšování řezné rychlosti vede ke zmenšení střední tloušťky třísky , což příznivě ovlivňuje drsnost povrchu , podobně jako podstatné zvětšení průměru brousicího kotouče . Drsnost povrchu je také ovlivněna počtem zdvihů při broušení na čisto , tzv. vyjiskřováním. Také způsobem orovnávání lze ovlivnit hodnotu drsnosti povrchu součásti . V tomto případě záleží jak na typu orovnávače , tak na posuvové rychlosti orovnávání /33,109/ .

Působení nejdůležitějších faktorů shrnul Maslov /12/ do rovnice , která vyjadřuje závislost drsnosti broušeného povrchu na obvodové rychlosti a průměru obrobku , na příslušnu , posuvu , obvodové rychlosti a šířce brousicího kotouče i na složení řezné kapaliny a počtu zdvihů při vyjiskřování .

$$R_a = \frac{C_{Ra} \cdot v_{ob}^{k_1} \cdot h^{k_2} \cdot s^{k_3} \cdot k_z \cdot k_k \cdot k_v}{v_k^{k_4} \cdot d^{k_5} \cdot H_l^{k_6}} \quad (25)$$

Jiný přístup opět umožňuje metoda matematického modelování . Po simulovaném procesu broušení lze ve zvolené rovině obrobku vyhodnotit hodnoty výšek profilu vzorku a vypočítat požadované parametry drsnosti povrchu . O tomto způsobu řešení bude dále podrobněji pojednáno .

4. METODA MATEMATICKÉHO MODELOVÁNÍ KINEMATIKY PROCESU BROUŠENÍ

Podstatou vytvořené metody modelování procesu broušení je matematický popis probíhající interakce mezi zrnny brusiva a materiélem obrubku .

Jak je zřejmé z charakteristiky procesu broušení , je nutné při modelování tento proces uvažovat jako složitý dynamický stochastický systém , ve kterém současně probíhá veliké množství dějů , které se vzájemně ovlivňují . Chování dynamických stochastických systémů lze modelovat simulační metodou . Týká se to i procesu broušení . Ke zpracování modelu je však zapotřebí poměrně výkonná výpočetní technika , protože klasický výpočet by byl v důsledku značného rozsahu nutných operací nereálný .

Modelování procesu broušení simulační metodou umožňuje vytvoření komplexního pohledu na tento způsob obrábění , jehož přesnost je závislá na stupni poznání jednotlivých dílčích jevů a procesů .

4.1. Zjednodušující předpoklady

Jak již bylo uvedeno výše , je proces broušení značně složitý . Při vytváření modelu je proto nutné připustit některá zjednodušení . Tato zjednodušení musí mít ovšem takový charakter a takovou velikost , aby zůstaly zachovány rozhodující znaky procesu .

Pro zjednodušení modelu lze předpokládat :

1. absolutně tuhý brousicí kotouč , který se nedeformuje a ze kterého nemohou být vydrolována zrna
2. absolutně tuhý materiál obrubku , který se pružně nedeformuje a jehož odpor k vnikání zrna je úměrný velikosti tloušťky třísky a má takovou velikost , že zrno neotupí , neopotřebí ani nevylomí
3. absolutně tuhou soustavu stroj - nástroj - obrubek - přípravek
4. umístění zrna na brousicím kotouči dané souřadnicemi vrcholu zrna X,Y,Z ; přičemž souřadnice Z určuje ve-

- likost zrna brusiva
5. tvary zrn brusiva takové , že části zrn vyčnívající z pojive kotouče mají příčný profil ve směru obrábění tvaru rovnoramenných trojúhelníků s různými vrcholovými úhly a různými poloměry zaoblení vrcholů
 6. rozložení zrn brusiva v radiálním směru závislé pouze na způsobu orovnání kotouče
 7. proces broušení časově rozložený , kdy jednotlivá zrna jsou modelována zvlášť a přicházejí do záběru posupně

4.2. Obecný popis matematického modelu

Pro modelování procesu broušení bylo voleno rovinné broušení obvodem kotouče . Proces obrábění začíná tím , že na brousicím kotouči namodelujeme zrno brusiva , které po pootočení kotouče do řezu začne pracovat . Je-li toto zrno aktivní , vytvoří na povrchu obrobku rýhu . Jestliže zrno vyjde ze záběru , nebo když není aktivní , vrátí se brousicí kotouč do výchozí polohy předešlého zrna a modeluje se zrno další . Současně se obrobek pohybuje rychlostí v_{ob} . Tento proces se neustále opakuje až do okamžiku , kdy se celý obrobek přesune za vertikální osu brousicího kotouče , a tím je broušení ukončeno . Obrobek je možné takto přebrousit i několikrát .

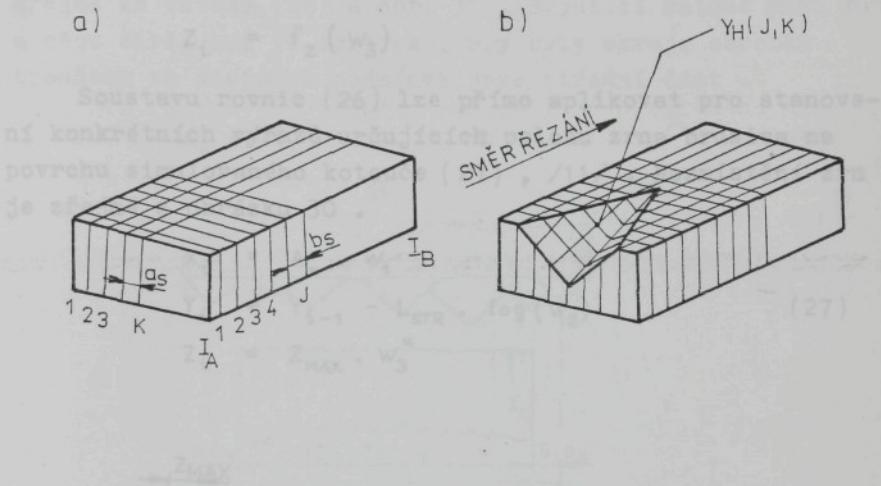
4.3. Základní prvky modelu

4.3.1. Modelovaný obrobek

Modelovaný obrobek má , z hlediska zkoumání procesu broušení s použitím matematického modelu , ideální vlastnosti . Materiál obrobku je dokonale tuhý a nedochází u něj k pružným deformacím . Při mikrořezání zrna vznikají plastické deformace , ovšem rýha , která se vytváří bez prostředně za působícím zrnom brusiva , vzniká jako stupa řezné hrany v materiálu obrobku . Velikost řezného odporu u tohoto materiálu je úměrná tloušťce třísky .

Simulovaný obrobek je znázorněn na obrázku 29 . Je

tvořen mřížkou $I_A \times I_B$ a rozdělen na šířkové úseky a_s a délkové úseky b_s . Jednotlivým bodům mřížky přísluší určitá hodnota $Y_H(J, K)$, která udává výšku profilu v daném bodě mřížky, kdy J označuje obecnou příčnou rovinu a K označuje obecnou podélnou rovinu.



Obr. 29. Mřížka modelovaného obrobku

a) před broušením b) po průchodu zrnu

Na počátku jsou hodnoty výšky profilu všech bodů mřížky stejné (obr.29 a). Dále je na obrázku (obr.29 b) znázorněn povrch obrobku po průchodu jednoho aktivního zrna.

4.3.2. Modelovaný brousicí kotouč

Modelovaný brousicí kotouč musí zajistit obrábění stejně jako brousicí kotouč reálný. Jelikož rozložení zrn na povrchu reálného kotouče je náhodné a zrn, která se účastní na vytváření povrchu obráběné plochy, je velice mnoho, je nemožné popsat povrch kotouče zcela přesně. K vytvoření modelu kotouče proto používáme náhodná čísla a s jejich pomocí udáváme polohu vrcholů zrn na povrchu brousicího kotouče.

Metodu pro vytváření souboru náhodně rozmístěných zrn

na kotouči použili již H.Yoshikawa a T.Sata /10/ .

Polohu vrcholu zrnu na kotouči určili souřadnicemi X_i , Y_i , Z_i , přičemž hodnota těchto souřadnic byla určena s použitím náhodných čísel.

$$X_i = f_x(w_1)$$

$$Y_i = Y_{i-1} + f_y(w_2) \quad (26)$$

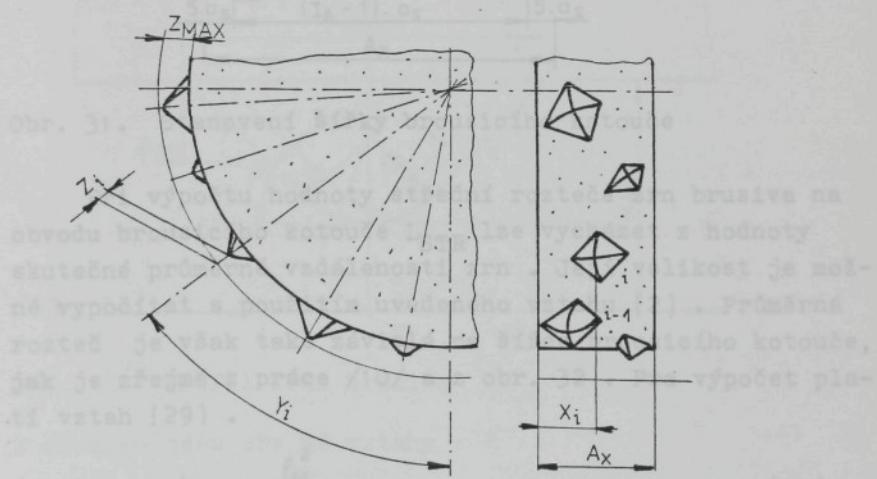
$$Z_i = f_z(w_3)$$

Soustavu rovnic (26) lze přímo aplikovat pro stanovení konkrétních výrazů určujících polohu zrnu brusiva na povrchu simulovaného kotouče (27), /11/. Rozmístění zrn je zřejmé z obrázku 30.

$$X_i = A_x \cdot w_1$$

$$Y_i = Y_{i-1} - L_{STR} \cdot \log(w_2) \quad (27)$$

$$Z_i = Z_{MAX} \cdot w_3^{\alpha}$$



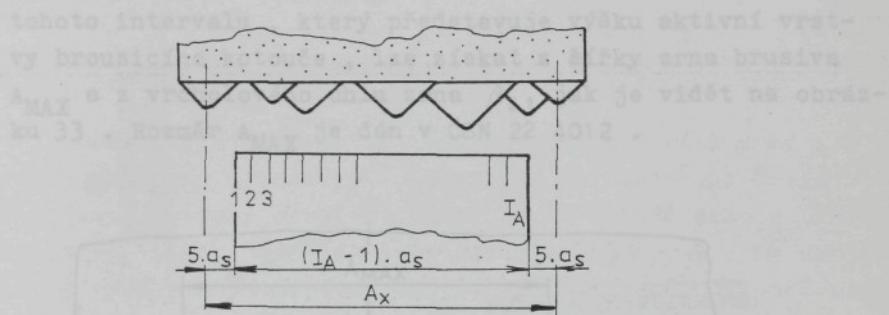
Obr. 30. Souřadnice vrcholů zrn brusiva na povrchu brousicího kotouče

V soustavě rovnic (27) vyjadřuje A_x šířku simulovaného brousicího kotouče, za L_{STR} je třeba dosadit hodnotu

střední vzdálenosti zrn brusiva na obvodu kotouče , Z_{MAX} nám udává výšku aktivní vrstvy brousicího kotouče a α je exponent charakterizující rozložení vrcholů zrn brusiva na kotouči . W_1 , W_2 a W_3 jsou náhodná čísla rovnoraměrně rozdělená v intervalu od nuly do jedné .

Šířka brousicího kotouče A_x je dána šírkou intervalu, ve kterém se mohou nacházet vrcholy zrn brusiva , jak je zřejmé ze vztahu (28) a obr. 31 . Brousicí kotouč musí být o něco širší než je obrobek , aby byly okraje obrobku broušeny za stejných podmínek jako střední část .

$$A_x = (I_A - 1) \cdot a_s + 10 \cdot a_s \quad (28)$$

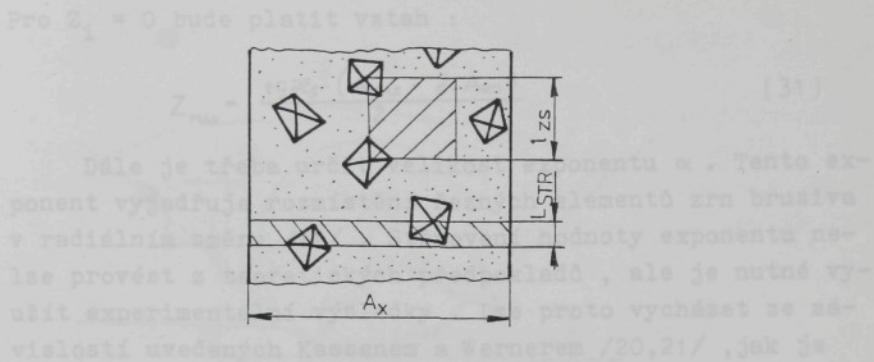


Obr. 31. Stanovení šířky brousicího kotouče

Při výpočtu hodnoty střední rozteče zrn brusiva na obvodu brousicího kotouče L_{STR} lze vycházet z hodnoty skutečné průměrné vzdálenosti zrn . Její velikost je možné vypočítat s použitím uvedeného vztahu (2) . Průměrná rozteč je však také závislá na šířce brousicího kotouče, jak je zřejmé z práce /10/ a z obr. 32 . Pro výpočet platí vztah (29) .

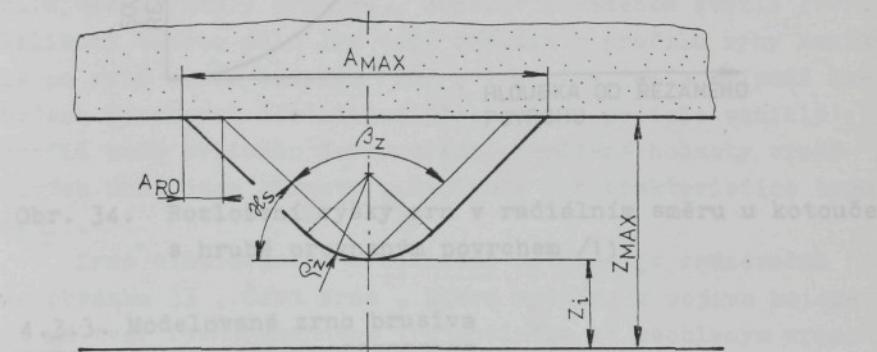
$$L_{STR} = \frac{P_{zs}^2}{A_x} \quad (29)$$

Vrchol zrna brusiva nemusí ležet na obalové ploše brousicího kotouče , ale může se vyskytovat v určitém intervalu hloubek pod povrchem kotouče Z_{MAX} . Velikost



Obr. 32. Stanovení střední rozteče zrn brusiva na obvodu brousicího kotouče

tohoto intervalu, který představuje výšku aktivní vrstvy brousicího kotouče, lze získat z šířky zrna brusiva A_{MAX} a z vrcholového úhlu zrna β_z , jak je vidět na obrázku 33. Rozměr A_{MAX} je dán v ČSN 22 4012.



Obr. 33. Profil zrna brusiva

Z obrázku jsou zřejmě vztahy :

$$\alpha_s = \frac{\pi - \beta_z}{2} \quad (30)$$

$\operatorname{tg} \alpha_s = \frac{Z_{MAX} - Z_i}{\frac{A_{MAX}}{2} - A_{RO}}$

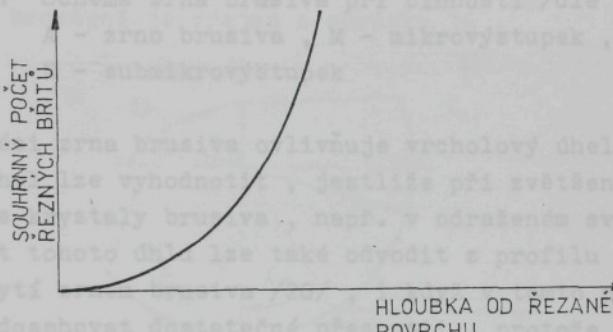
Které tvoří vztah mezi výškou plochami zrn a rozdílem polovičních délky zrn a vzdáleností zrn v jednotlivých aktivních vrstvách brusiva. Tento vztah je důležitý pro vytvoření optimálního profilu zrn v jednotlivých aktivních vrstvách brusiva. Vzhledem k tomu, že je možné tento vztah použít pro vytvoření optimálního profilu zrn v jednotlivých aktivních vrstvách brusiva, je možné ho použít pro vytvoření optimálního profilu zrn v jednotlivých aktivních vrstvách brusiva.

Pro $Z_i = 0$ bude platit vztah :

$$Z_{\max} = \frac{\operatorname{tg} \alpha_s \cdot (A_{\max} - 2 \cdot A_{ro})}{2} \quad (31)$$

Dále je třeba určit velikost exponentu α . Tento exponent vyjadřuje rozmístění řezných elementů zrn brusiva v radiálním směru /11/. Stanovení hodnoty exponentu nelze provést z teoretických předpokladů, ale je nutné využít experimentální výsledky. Lze proto vycházet ze závislostí uvedených Kassenem a Wernerem /20,21/, jak je zřejmé z obr.10 nebo ze závislosti dle obrázku 34, kterou uvádějí H.Yoschikawa a J.Peklenik /11/.

Obr. 34. Schéma zrnu brusiva při činnosti /dle 12/



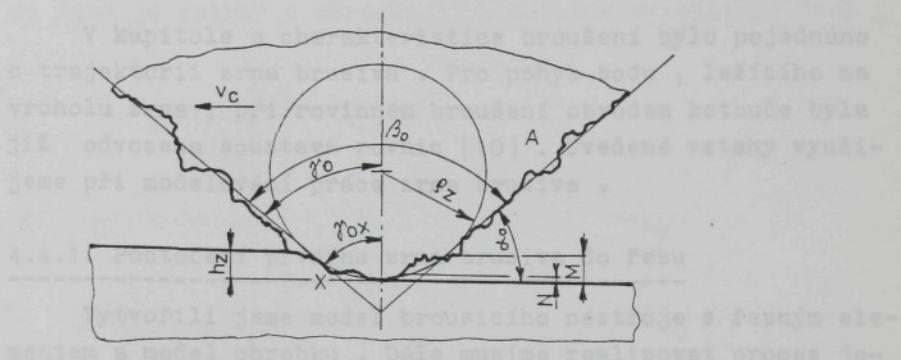
Obr. 34. Rozložení výšky zrn v radiálním směru u kotouče s hrubě orovnaným povrchem /11/

4.3.3. Modelované zrno brusiva

Zrna brusiva jsou v podstatě mnohoúhelníky nepravidelného tvaru se zaoblenými vrcholy. Pro vytvoření matematického modelu procesu broušení je důležité znát tvary zrn brusiva, protože břity jednotlivých aktivních zrn brusiva se bezprostředně podílejí na vytváření povrchu obrobku.

Břit zrn brusiva je vytvořen dvěma plochami zrna, které tvoří čelo a hřbet. Tvar břitu a řezné úhly závisí na uložení zrna v brousicím kotouči (obr.35).

4.4. Kinematické poměry při modelování práce zrnu



Obr. 35. Schema zrna brusiva při činnosti /dle 12/

A - zrno brusiva , M - mikrovýstupek ,
N - submikrovýstupek

Práci zrna brusiva ovlivňuje vrcholový úhel zrnu . Tento úhel lze vyhodnotit , jestliže při zvětšení fotografujeme krystaly brusiva , např. v odraženém světle /12/. Velikost tohoto úhlu lze také odvodit z profilu rýhy vzniklé po rytí zrnem brusiva /20/ , i když v tomto případě nebudeme dosahovat dostatečné přesnosti , protože vzniklý profil bude ovlivněn deformacemi . Naměřené hodnoty vrcholových úhlů jsou shrnuty v kapitole o charakteristice broušení .

Zrno simulovaného brousicího kotouče je znázorněno na obrázku 33 . Část zrna , která vyčnívá z pojiva kotouče má tvar rovnoramenného trojúhelníka se zaobleným vrcholem . Bylo zjištěno /78/ , že rozložení úhlů při vrcholu a poloměry zaoblení se řídí normálním zákonem pravděpodobnosti . Na základě zjištěných skutečností proto vytvoříme simulovaná zrna nekonstantního tvaru , která jsou určena parametry normálního rozdělení pravděpodobnosti jak pro velikost vrcholového úhlu zrnu β_z , tak pro poloměr zaoblení vrcholu zrnu ρ_z , jak je zřejmé ze vztahů (32):

$$\beta_{zi} \sim N(\mu_1, \sigma_1^2)_i \quad (32)$$

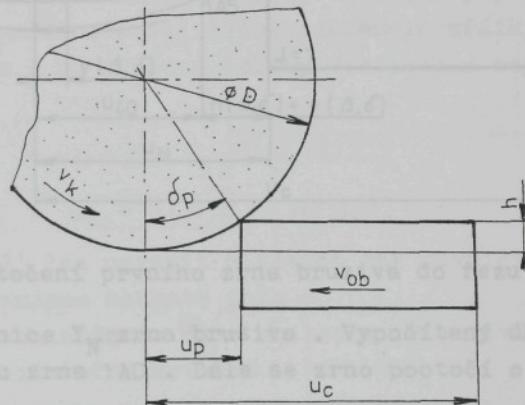
$$\rho_{zi} \sim N(\mu_2, \sigma_2^2)_i$$

4.4. Kinematické poměry při modelování práce zrna

V kapitole o charakteristice broušení bylo pojednáno o trajektorii zrna brusiva . Pro pohyb bodu , ležícího na vrcholu zrna , při rovinném broušení obvodem kotouče byla již odvozena soustava rovnic (10) . Uvedené vztahy využijeme při modelování práce zrna brusiva .

4.4.1. Počočení prvního zrna brusiva do řezu

Vytvořili jsme model brousicího nástroje s řezným elementem a model obrobku . Dále musíme realizovat proces jejich vzájemné interakce . Situace na počátku simulovaného procesu broušení je zřejmá z obrázku 36 .



Obr. 36. Počátek procesu broušení

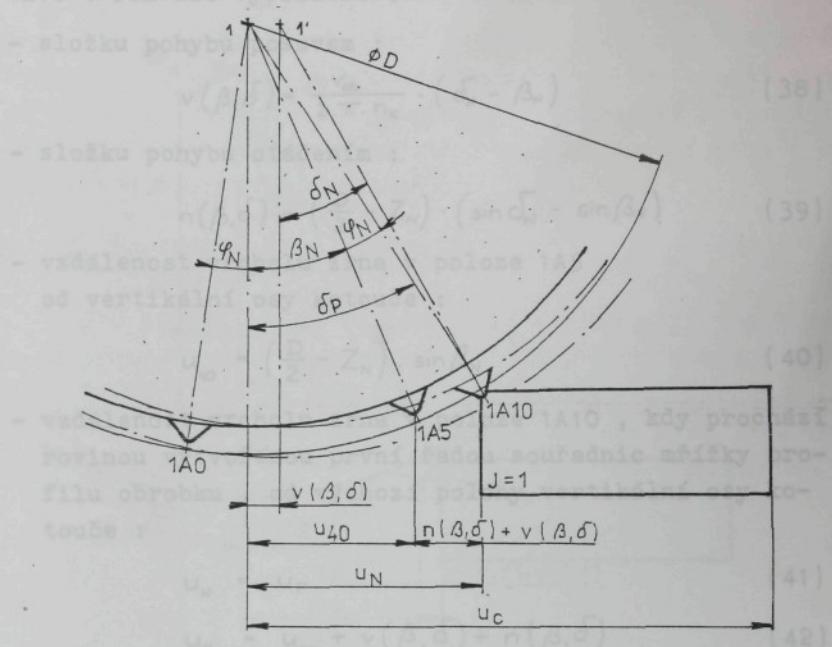
Úhel δ_p a hodnoty u_p , u_c lze vyjádřit následujícími rovnicemi :

$$\delta_p = \arccos \frac{D - 2H}{D} \quad (33)$$

$$u_p = \frac{D}{2} \cdot \sin \delta_p \quad (34)$$

$$u_c = u_p + (I_B - 1) \cdot b_s \quad (35)$$

Děj při pootočení prvního namodelovaného zrna brusiva do řezu je patrný z obrázku 37. Nejprve vypočítáme úhel φ_N



Obr. 37. Pootočení prvního zrna brusiva do řezu pomocí souřadnice Y_N zrna brusiva. Vypočítaný úhel udává výchozí polohu zrna 1AO. Dále se zrno pootočí o úhel δ_p

$$\varphi_N = \frac{2 \cdot Y_N}{D} \quad (36)$$

a dostane se do polohy 1A5, kde je připraveno k řezání. Polohu zrna určuje úhel β_N , jehož velikost lze pro první zrno určit dle následujícího vztahu :

$$\beta_N = \delta_p - \varphi_N \quad (37).$$

V tomto okamžiku se začne brousicí kotouč otáčet otáčkami n_k a obvodovou rychlostí v_k , obrobek se začne pohybovat rychlostí v_{ob} . Zrno se dostává do polohy 1A10, ve které vrchol prvního zrna prochází rovinou vytvořenou první rádou souřadnic mřížky profilu obrobku. Polohu zrna 1A10,

kterou určuje úhel δ_N , však neznáme . Velikost úhlu δ_N lze určit , vycházíme-li ze soustavy rovnic (10) , kterou aplikujeme pro případ pohybu zrna z polohy 1A5 do polohy 1A10 . Pak lze vypočítat :

- složku pohybu posuvem :

$$v(\beta, \delta) = \frac{v_{ob}}{2\pi \cdot n_k} \cdot (\delta_N - \beta_N) \quad (38)$$

- složku pohybu otáčením :

$$n(\beta, \delta) = \left(\frac{D}{2} - Z_N \right) \cdot (\sin \delta_N - \sin \beta_N) \quad (39)$$

- vzdálenost vrcholu zrna v poloze 1A5 od vertikální osy kotouče :

$$u_{40} = \left(\frac{D}{2} - Z_N \right) \cdot \sin \beta_N \quad (40)$$

- vzdálenost vrcholu zrna v poloze 1A10 , kdy prochází rovinou vytvořenou první řadou souřadnic mřížky profilu obrobku , od výchozí polohy vertikální osy kotouče :

$$u_N = u_P \quad (41)$$

$$u_N = u_{40} + v(\beta, \delta) + n(\beta, \delta) \quad (42)$$

Vztah (42) lze upravit a získat tak rovnici , ve které je jedinou neznámou hodnota úhlu δ_N .

Požadovanou hodnotu úhlu δ_N lze z této rovnice (43) určit vhodnou iterační metodou .

$$\left(\frac{D}{2} - Z_N \right) \cdot \sin \delta_N + \frac{v_{ob}}{2\pi \cdot n_k} \cdot \delta_N - \left(\frac{v_{ob}}{2\pi \cdot n_k} \cdot \beta_N + u_N \right) = 0 \quad (43)$$

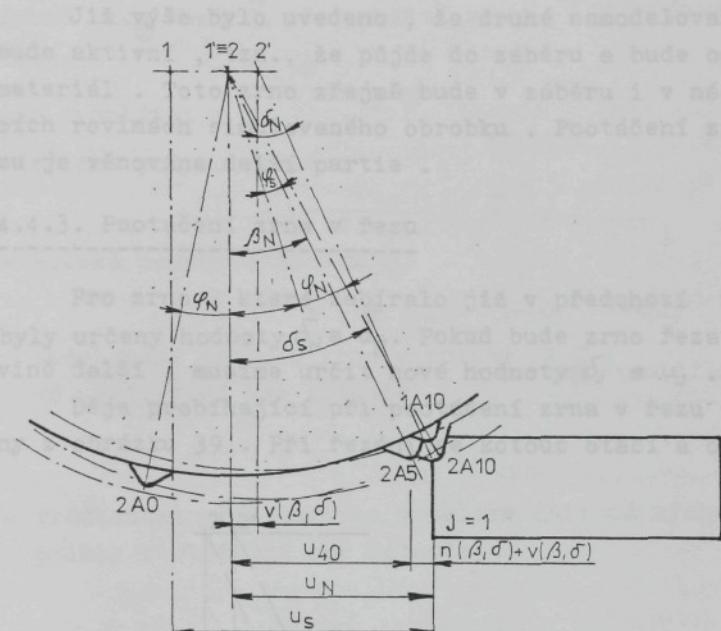
Pro názornost budeme předpokládat , že toto první na-modelované zrno není aktivní , tzn. , že zrno se nedostane do záběru a budeme se zabývat modelováním dalšího obecného zrna , které bude aktivní .

4.4.2. Působení obecného zrna brusiva

Obecné zrno brusiva se modeluje stejným způsobem jako zrno předešlé (první) , vždy jeho práce navazuje na zrno předešlé (první) . Pro nové zrno určíme jeho tvar a polohu.

Hodnoty platné pro předešlé (první) zrno φ_n , δ_n , u_n přejmeme pro následující (druhé) zrno na φ_s , δ_s , u_s .

Děje probíhající při pootočení následujícího (druhého) zrna do záběru jsou patrný z obrázku 38 . (45)



Obr. 38. Pootočení druhého zrna brusiva do řezu

Opět vypočítáme novou hodnotu úhlu φ_n dle vztahu (36) a určíme tak výchozí polohu zrna 2AO . Dále se zrno pootočí do polohy 2A5 , kdy je připraveno k řezání . Polohu zrna určuje nový úhel β_n , jehož velikost určíme dle vztahu (44) . V tomto okamžiku se opět začne kotouč otáčet a obrobek posouvat a zrno se dostává do polohy 2A10 , ve které vrchol zrna prochází rovinou vytvořenou první řadou

$$\beta_n = \delta_s - \varphi_n - \varphi_s \quad (44)$$

souřadnic mřížky profilu obrobku . Polohu zrna 2A10 , určenou novou hodnotou úhlu δ_n , neznáme . Výpočet hodnoty δ_n provádíme dle vztahů (38)-(40) a (42) stejným způsobem jako u prvního zrna . Odlišně však budeme určovat ve-

likost vzdálenosti u_N . Tuto hodnotu vypočítáme dle vztahu (45).

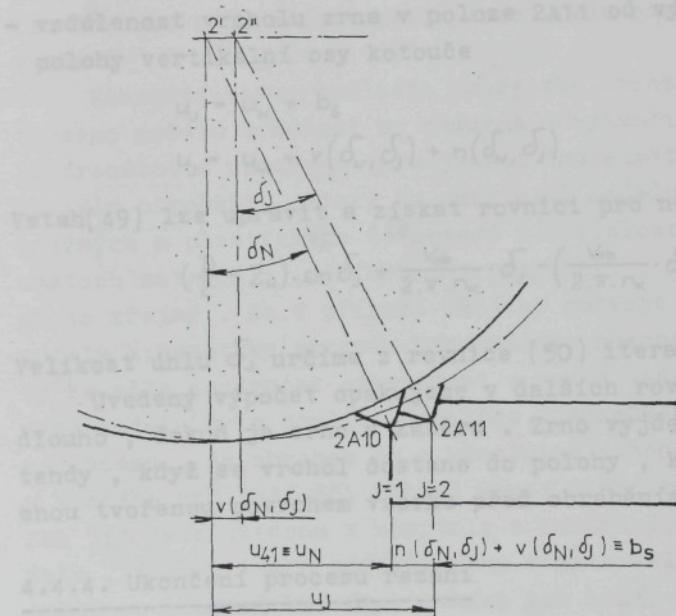
$$u_N = \left(\frac{D}{2} - Z_N \right) \cdot \sin \delta_N \quad (45)$$

Již výše bylo uvedeno, že druhé namodelované zrno bude aktivní, tzn., že půjde do záběru a bude odebírat materiál. Toto zrno zřejmě bude v záběru i v následujících rovinách simulovaného obrobku. Pootáčení zrna v řezu je věnována další partie.

4.4.3. Pootáčení zrna v řezu

Pro zrno, které zabíralo již v předchozí rovině, byly určeny hodnoty δ_N a u_N . Pokud bude zrno řezat i v rovině další, musíme určit nové hodnoty δ_j a u_j .

Děje probíhající při pootáčení zrna v řezu jsou patrný z obrázku 39. Při řezání se kotouč otáčí a obrobek po-



Obr. 39. Pootáčení druhého brusného zrna v řezu

K ukončení procesu řezání dojde, jestliže vzdálenost, bude větší nebo rovna vzdálenosti u_j , která určuje délku závrtu obrobku, ve kterém je kotouč v záběru. K ukončení procesu

souvá , zrno se pohybuje z polohy 2A10 do polohy 2A11 , kdy vrchol zrna prochází rovinou vytvořenou druhou řadou souřadnic mřížky profilu obrobku . Polohu zrna 2A11 , určenou hodnotou úhlu δ_j neznáme . Velikost úhlu δ_j lze určit podobně jako úhel δ_n při použití rovnic (38)-(40),(42),(43), (45) .

Lze vypočítat :

- složku pohybu posuvem

$$v(\delta_n, \delta_j) = \frac{v_{ob}}{2\pi \cdot n_k} \cdot (\delta_j - \delta_n) \quad (46)$$

- složku pohybu otáčením :

$$n(\delta_n, \delta_j) = \left(\frac{D}{2} - Z_n \right) \cdot (\sin \delta_j - \sin \delta_n) \quad (47)$$

- vzdálenost vrcholu zrna v poloze 2A10 od vertikální osy kotouče

$$u_{41} = \left(\frac{D}{2} - Z_n \right) \cdot \sin \delta_n \quad (48)$$

- vzdálenost vrcholu zrna v poloze 2A11 od výchozí polohy vertikální osy kotouče

$$u_j = u_n + b_s$$

$$u_j = u_{41} + v(\delta_n, \delta_j) + n(\delta_n, \delta_j) \quad (49)$$

Vztah (49) lze upravit a získat rovnici pro neznámou δ_j :

$$\left(\frac{D}{2} - Z_n \right) \cdot \sin \delta_j + \frac{v_{ob}}{2\pi \cdot n_k} \cdot \delta_j - \left(\frac{v_{ob}}{2\pi \cdot n_k} \cdot \delta_n + u_j \right) = 0 \quad (50)$$

Velikost úhlu δ_j určíme z rovnice (50) iterační metodou .

Uvedený výpočet opakujeme v dalších rovinách tak dlouho , dokud je zrno v záběru . Zrno vyjde ze záběru tehdy , když se vrchol dostane do polohy , kdy je nad plohou tvořenou povrchem vzorku před obráběním .

4.4.4. Ukončení procesu řezání

K ukončení procesu řezání dojde, jestliže vzdálenost , o kterou se brousicí kotouč posunul od počáteční polohy u_{pp} bude větší nebo rovna vzdálenosti u_c , která udává délku zdvihu obrobku, ve které je kotouč v záběru. K ukončení procesu

broušení dojde , je-li splněna následující podmínka :

$$u_{pp} \geq u_c \quad (51)$$

4.5. Mikrořezání zrna

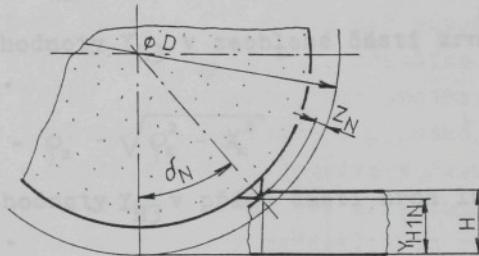
Aktivní částí brousícího nástroje jsou jednotlivá zrna brusiva . Tato zrna působí na povrchovou vrstvu obroběného materiálu dynamicky . Před vlastním záběrem dochází pouze ke kluzu zrna po povrchu obrobku , při zvýšování tlaku zrna vzrůstají plastické deformace , přičemž dochází k rytí zrna a teprve v další fázi dochází k oddělování materiálu , kdy vzniká tříска .

Proces vzniku třísky při broušení je charakterizován vysokou řeznou rychlosí a vznikem velkých třecích sil , které jsou příčinou značného vývinu tepla v místě řezu . Vzniklé teplo výrazně ovlivňuje vlastnosti materiálu obrobku , zejména v místě řezu , kde je teplota nejvyšší .

Zahrnutí vlivu reálného materiálu obrobku do matematického modelu broušení by znamenalo vytvořit vedle modelu brousícího nástroje také jakýsi "matematický model materiálu obrobku" , který by umožňoval modelovat průběh pružných a plastických deformací v závislosti na vlastnostech materiálu , deformační rychlosti , teplotě ap. Je proto zřejmé , že v případě dalšího rozvoje matematického modelu kinematiky procesu broušení do obecnější formy by se měla pozornost orientovat v tomto směru . U současného modelu bylo použito určitého zjednodušení , kdy předpokládáme , že obrobek je z absolutně tuhého materiálu , u kterého vznikají při řezání pouze plastické deformace . Jak již bylo uvedeno v kapitole o základních prvcích modelu , jsou v tomto případě rýhy v materiálu obrobku totičně se stopami břitů aktivních zrn brusiva .

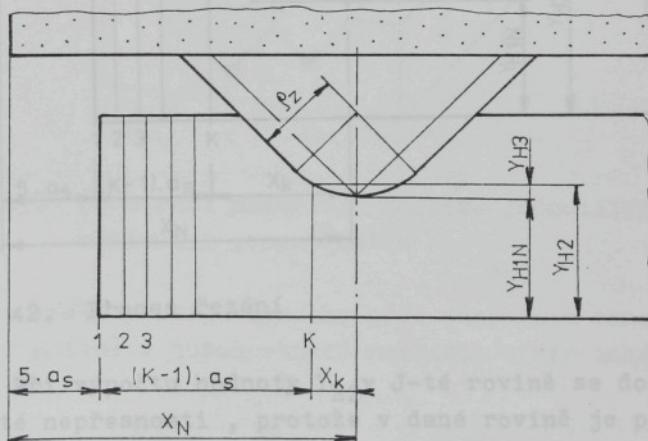
O pohybu zrn brusiva vzhledem k obrobku při simulovaném procesu broušení bylo již pojednáno výše . Dále musíme vypočítat novou výšku profilu v rovině , ve které zrna právě pracuje . V této rovině musíme nejprve určit přes-

nou polohu vrcholu zrna jako vzdálenost Y_{H1N} , která vyjadřuje výšku od základny vzorku k vrcholu zrna brusiva, jak je zřejmé z obrázku 40. K výpočtu dále potřebujeme hodnotu Y_{H2} , která vyjadřuje výšku od základny vzorku



Obr. 40. Určení polohy vrcholu zrna

k zrnu brusiva v konkrétním bodě mřížky. Než začneme počítat tuto hodnotu, musíme stanovit vzdálenost X_K vrcholu zrna od podélné roviny K, ve které provádime výpočet. Podle této vzdálenosti určíme, zda zrno pracuje v zaoblené nebo v přímé části. Situace je naznačena na obrázcích 41 a 42.



Obr.41. Proces řezání

$$X_k = |(K-1) \cdot a_s + 5 \cdot a_s - X_N| \quad (52)$$

K určení vzdálenosti Y_{H2} použijeme další hodnotu Y_{H3} , která udává složku vzdálenosti od vrcholu zrna ke konkrétnímu bodu zrna v radiálním směru, přičemž platí rovnice:

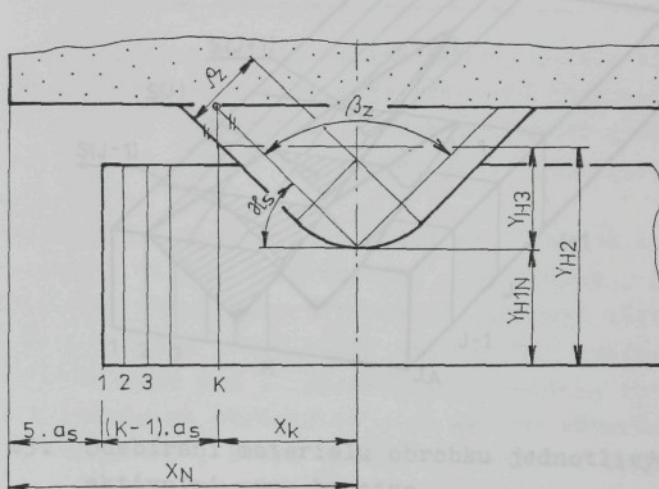
$$Y_{H2} = Y_{H1N} + Y_{H3} \quad (53)$$

Výpočet hodnoty Y_{H3} v zaoblené části zrna je zřejmý z obrázku 41.

$$Y_{H3} = \rho_z - \sqrt{\rho_z^2 - X_k^2} \quad (54)$$

Výpočet hodnoty Y_{H3} v přímé části zrna lze odvodit z obrázku 42.

$$Y_{H3} = X_k \cdot \operatorname{tg} \alpha_s - \left(\frac{\rho_z}{\cos \alpha_s} - \rho_z \right) \quad (55)$$



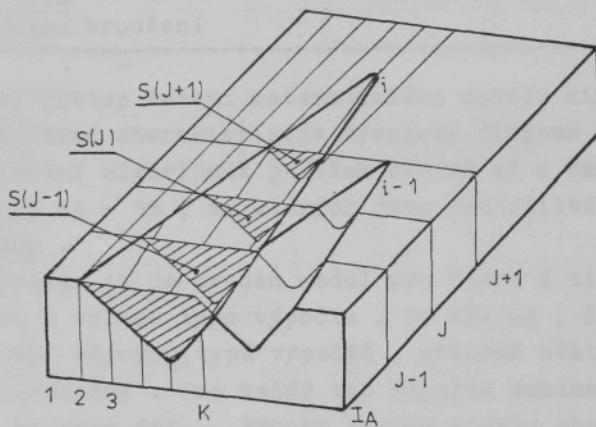
Obr. 42. Proces řezání

Při výpočtu hodnoty Y_{H2} v j-té rovině se dopouštíme určité nepřesnosti, protože v dané rovině je pouze vrchol zrna (obr. 40). Hodnoty ostatních výšek profilu jsou již zatíženy chybou, kterou však lze pro velmi malé úhly δ_n zanedbat.

V případě, že bude hodnota Y_{H2} větší než maximální

možná výška od základny obrobku k zrnu brusiva , znamená to , že vzorek není řezán zrnom , ale je odírán pojivem brousicího kotouče . V tomto případě dosadíme za novou hodnotu mřížky po rytí zrna hodnotu maximální možné výšky od základny obrobku k zrnu brusiva .

Jestliže bude hodnota Y_{H2} menší než původní výška profilu v daném bodě mřížky $Y_H(j,k)$, dosadíme hodnotu Y_{H2} místo původní výšky . Tím realizujeme proces odebírání materiálu - mikrořezání . Shrňme-li popsáne děje o mikrořezání zrnu a pootáčení zrnu brusiva v řezu , můžeme realizovat proces odebírání materiálu obrobku , jak je zřejmé z obrázku 43 . Budeme-li v jednotlivých rovinách obrobku u každého aktivního zrnu brusiva registrovat rozdíl



Obr. 43. Odebírání materiálu obrobku jednotlivými aktivními zrny brusiva

hodnot výšky profilu obrobku před působením zrnu a po řezání , můžeme v požadovaných rovinách určit také průřezy řezu .

4.6. Realizace modelu

Při vytváření matematického modelu kinematiky procesu broušení musíme nejprve formulovat příslušný algorit-

mus řešení , ze kterého vycházíme při sestavování programu pro číslicový počítač . Vlastní program vytváříme jako soustavu složenou z jednodušších částí - modulů .

O nejdůležitějších částech základního programu bylo již pojednáno dříve . Další moduly základního programu a moduly pro výpočet drsnosti povrchu , počtu aktivních zrn , průřezu nedeformovaných třísek a složky síly při broušení ap. budou vysvětleny pomocí vývojových diagramů . Tyto diagramy umožňují názorně a přehledně popsat celý průběh řešení .

K vytvoření programu byl použit jazyk automatického programování FORTRAN , typ G /138/ a k jeho zpracování byl použit číslicový počítač EC 1033 .

4.6.1. Základní program - matematický model kinematiky procesu broušení

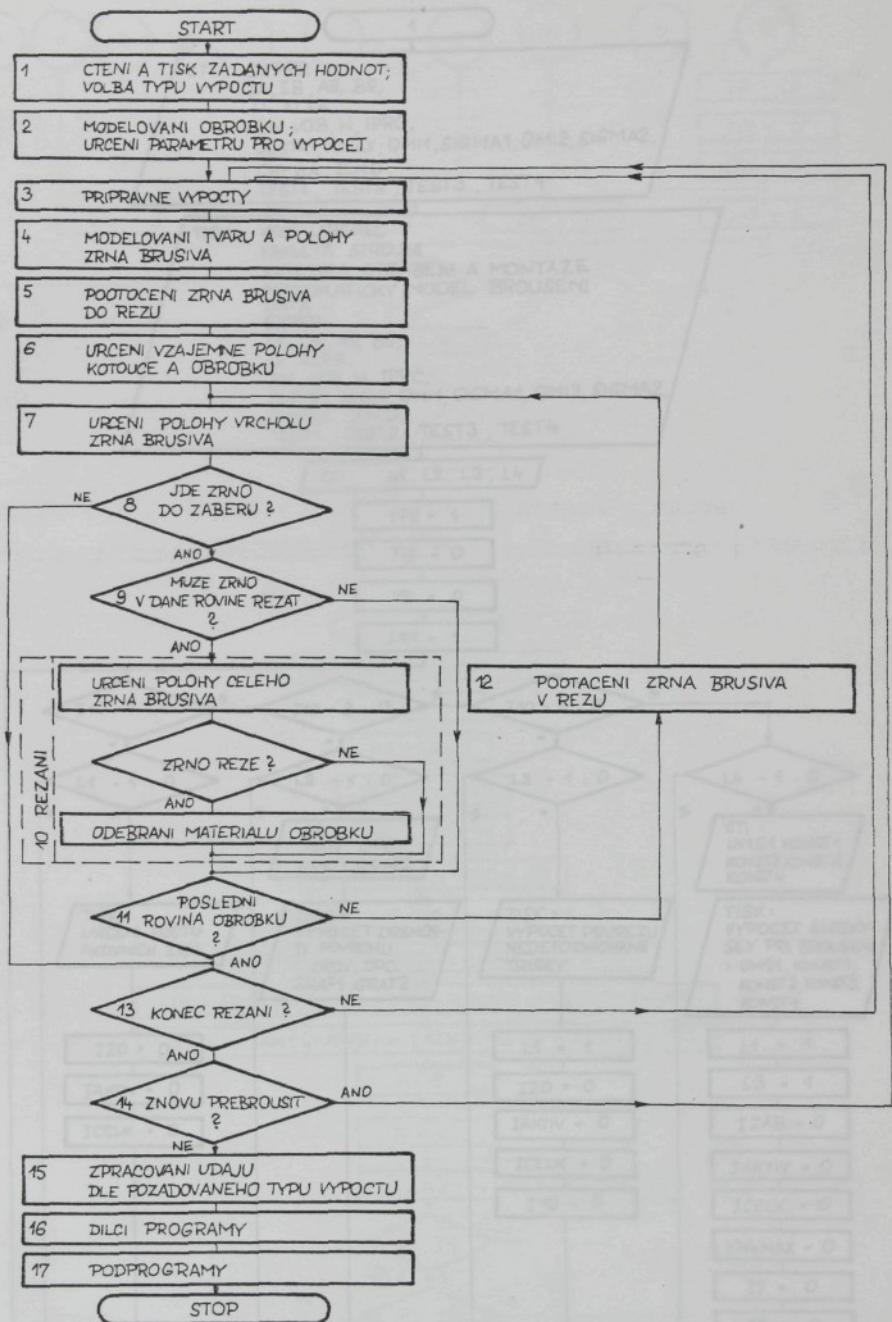
Obecný postup řešení matematického modelu kinematiky procesu broušení charakterizuje vývojový diagram na obrázku 44 . Vlastní algoritmus je však zřejmý až z následujících obrázků 45 - 59 , ve kterých jsou jednotlivé moduly rozpracovány .

Na obrázku 45 je uveden modul pro čtení a tisk zadánych hodnot a volbou typu výpočtu . Je zřejmé , že můžeme volit ze čtyř různých typů výpočtů , přičemž některé jsou vzájemně podmíněny . Pro každý typ výpočtu musíme dodat příslušné soubory dat . Proces tvorby modelu obrobku je zřejmý z modulu na obrázku 46 , ve kterém zároveň určujeme řadu parametrů , které slouží k urychlení dalších výpočtů . V dalším modulu (obr.47) provádíme přípravné výpočty jejichž cílem je zajištění počátečního stavu , případně uchování hodnot pro pozdější použití . Na obrázku 48 je znázorněno modelování tvaru a polohy zrna brusiva pomocí generátoru náhodných čísel .

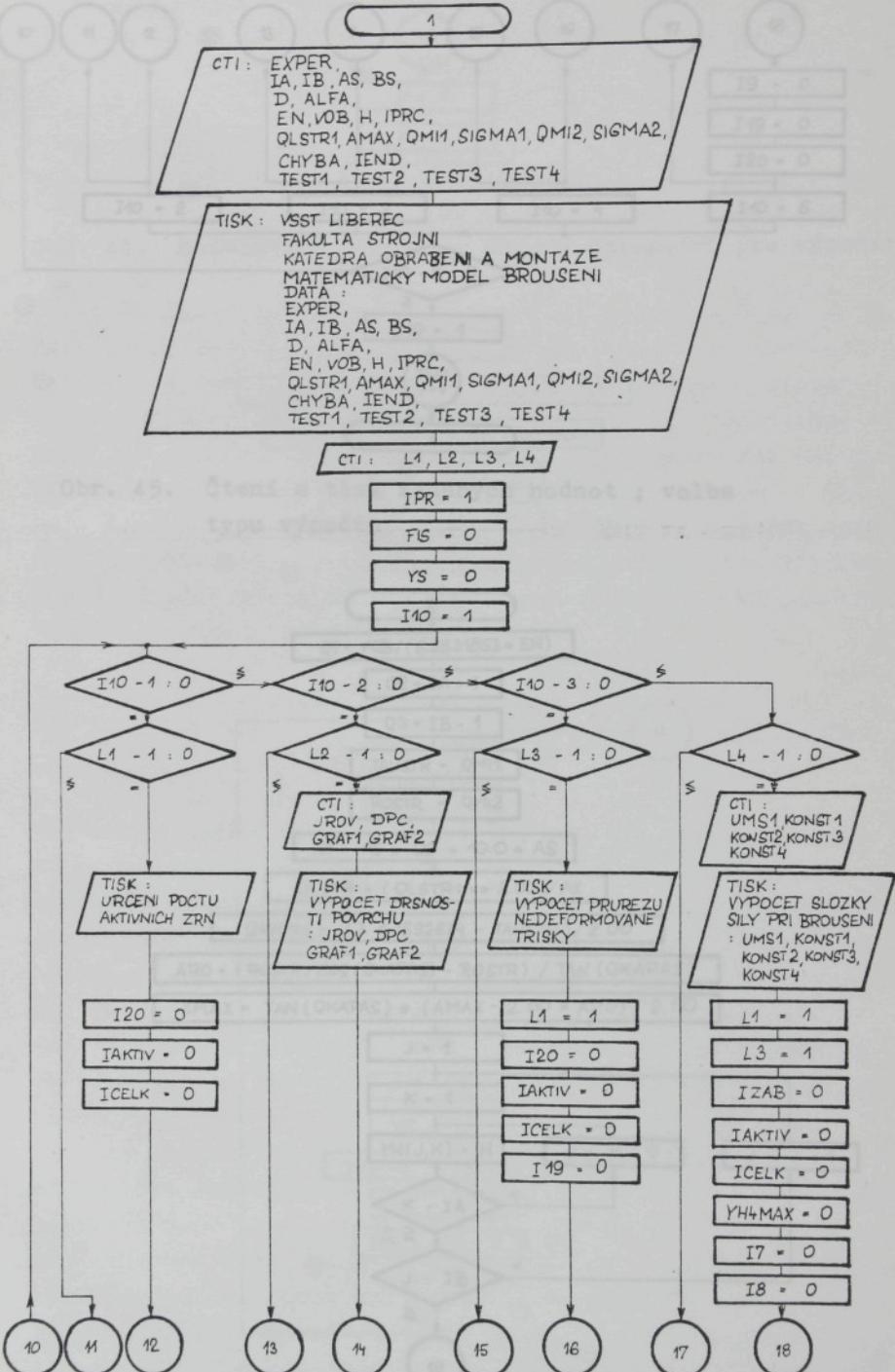
Pro generování náhodných posloupností na číslicovém počítači byly vypracovány metody realizace náhodných posloupností pomocí vztahů typu :

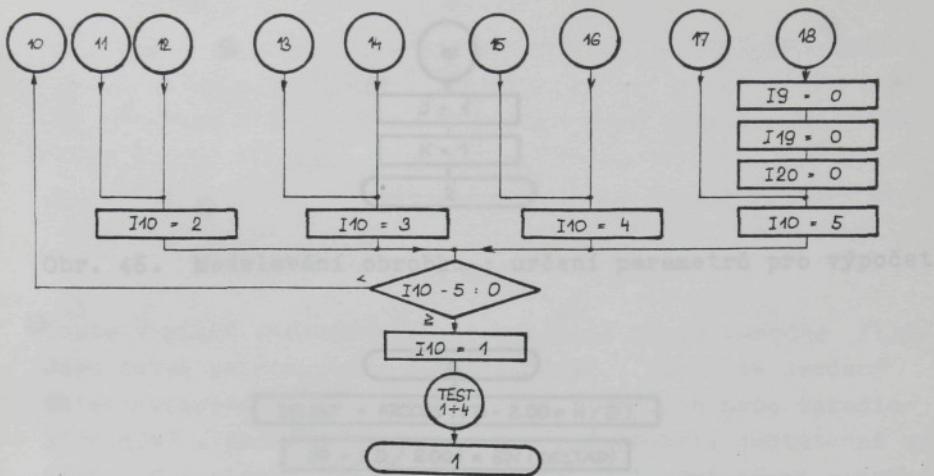
$$W_{n+1} = f(W_n, W_{n-1}, \dots, W_{n-m}) \quad , \quad m \geq 0$$

Obr. 44. Obrázek 44. Obrázek 44. Obrázek 44. Obrázek 44.

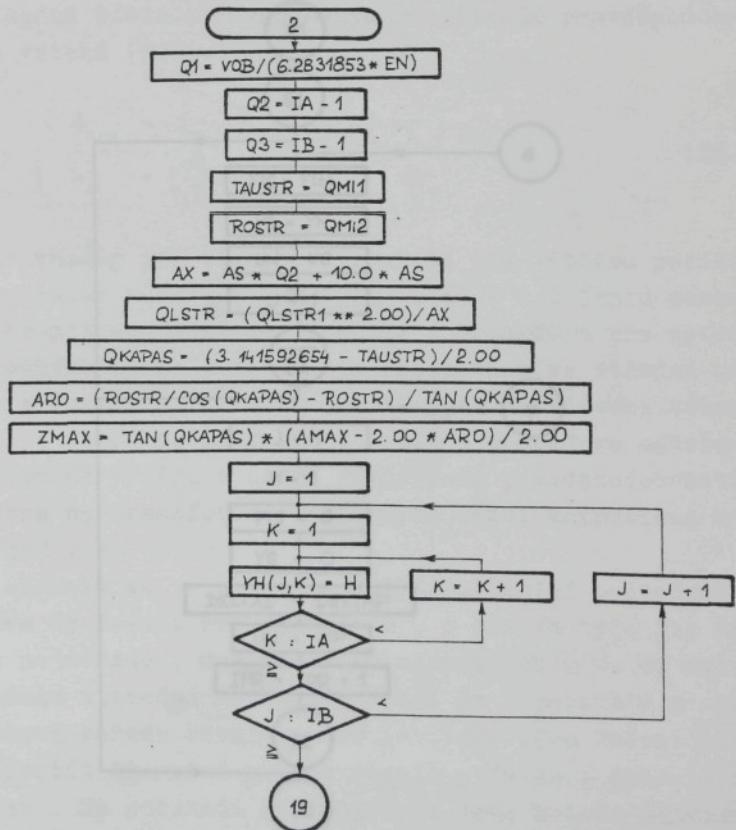


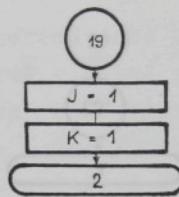
Obr.44. Obecný vývojový diagram matematického modelu kinematiky procesu broušení



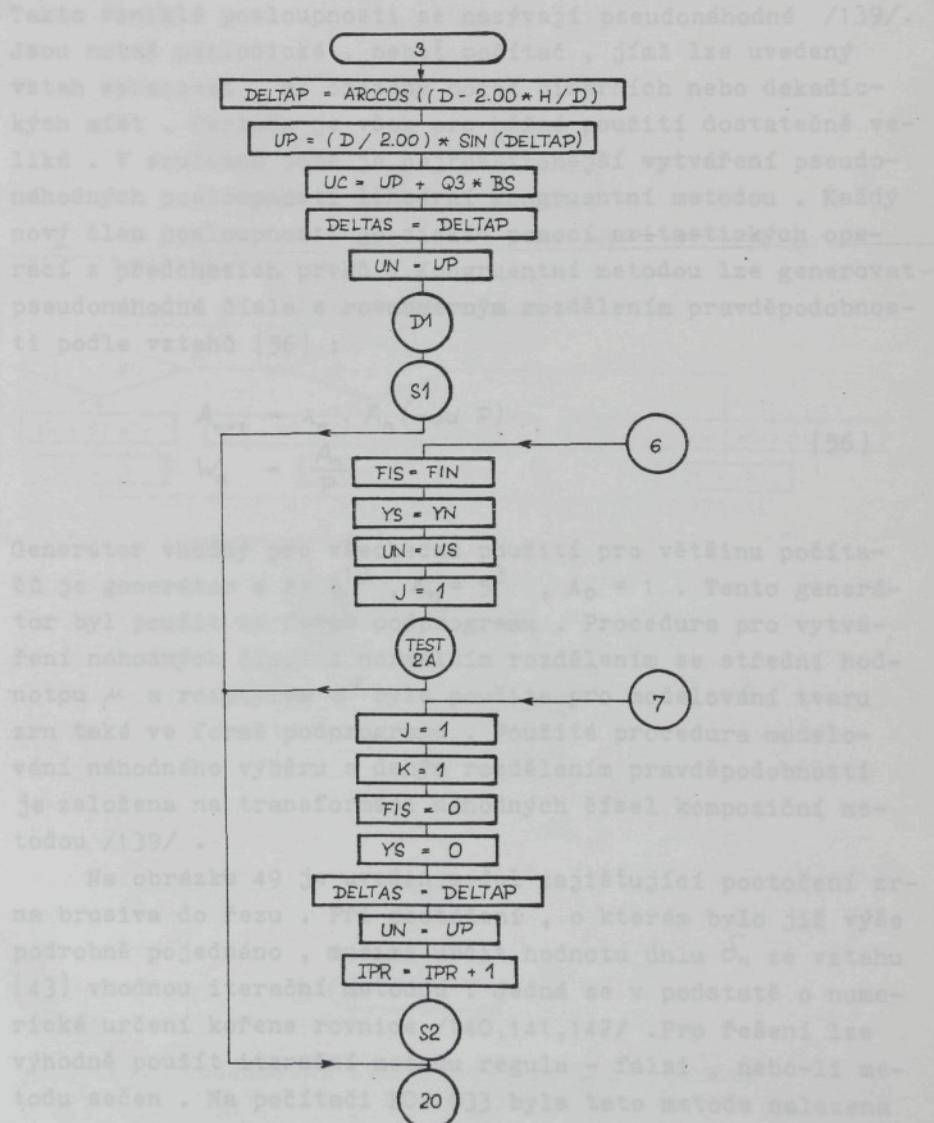


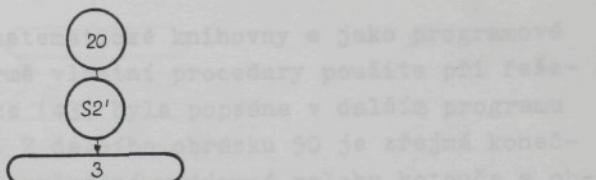
Obr. 45. Čtení a tisk zadaných hodnot ; volba typu výpočtu





Obr. 46. Modelování obrobku ; určení parametrů pro výpočet





Obr. 47. Přípravné výpočty

Takto vzniklé posloupnosti se nazývají pseudonáhodné /139/. Jsou nutně periodické , neboť počítač , jímž lze uvedený vztah zpracovat , má omezený počet binárních nebo dekadických míst . Perioda je však pro běžné použití dostatečně veliká . V současné době je nejrozšířenější vytváření pseudonáhodných posloupností lineární kongruentní metodou . Každý nový člen posloupnosti je získán pomocí aritmetických operací z předchozích prvků . Kongruentní metodou lze generovat pseudonáhodná čísla s rovnoměrným rozdělením pravděpodobnosti podle vztahů (56) :

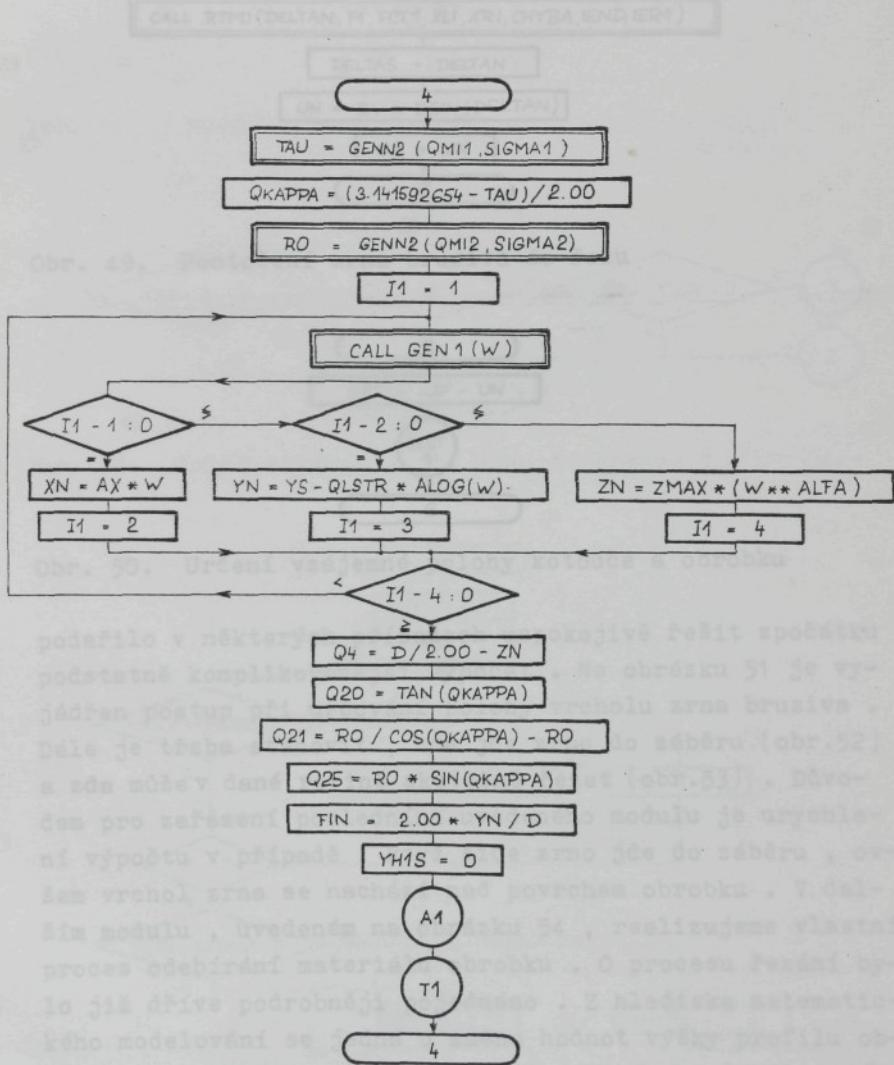
$$A_{n+1} = \lambda_m \cdot A_n \pmod{P}$$

$$W_n = \frac{A_n}{P} \quad (56)$$

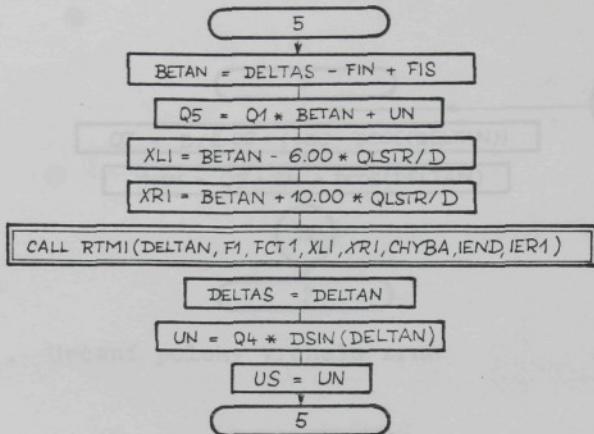
Generátor vhodný pro všeobecné použití pro většinu počítačů je generátor s $P=2^{13}$, $\lambda_m=5^3$, $A_0=1$. Tento generátor byl použit ve formě podprogramu . Procedura pro vytváření náhodných čísel s normálním rozdělením se střední hodnotou μ a rozptylem σ^2 byla použita pro modelování tvaru zrn také ve formě podprogramu . Použitá procedura modelování náhodného výběru s daným rozdělením pravděpodobnosti je založena na transformaci náhodných čísel kompoziční metodou /139/ .

Na obrázku 49 je uveden modul zajišťující pootočení zrna brusiva do řezu . Při pootočení , o kterém bylo již výše podrobně pojednáno , musíme určit hodnotu úhlu δ_N ze vztahu (43) vhodnou iterační metodou . Jedná se v podstatě o numerické určení kořene rovnice /140,141,142/ .Pro řešení lze výhodně použít iterační metodu regula - falsi , nebo-li metodu sečen . Na počítači EC 1033 byla tato metoda nalezena

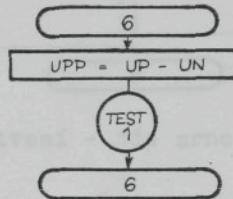
v seznamu programů matematické knihovny a jako programová jednotka byla ve formě vlastní procedury použita při řešení programu. Rovnice (43) byla popsána v dalším programu jako vnější funkce. Z dalšího obrázku 50 je zřejmá konečná podoba modulu pro určování vzájemné polohy kotouče a obrobku. Postupnými úpravami modulu a změnami v programu se



Obr. 48. Modelování tvaru a polohy zrna brusiva

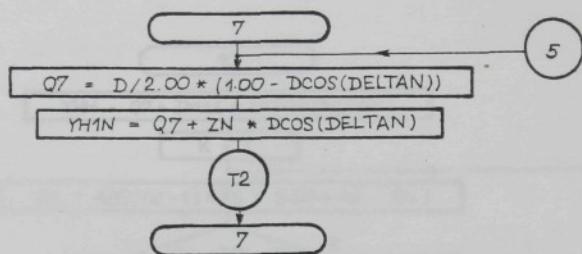


Obr. 49. Pootočení zrna brusiva do řezu

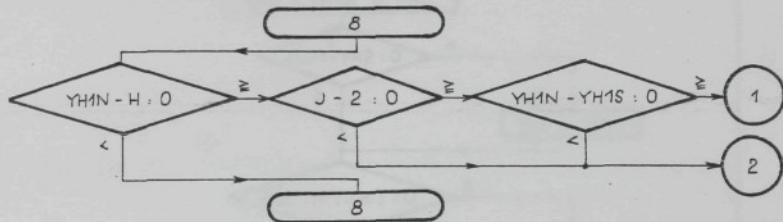


Obr. 50. Určení vzájemné polohy kotouče a obrobku

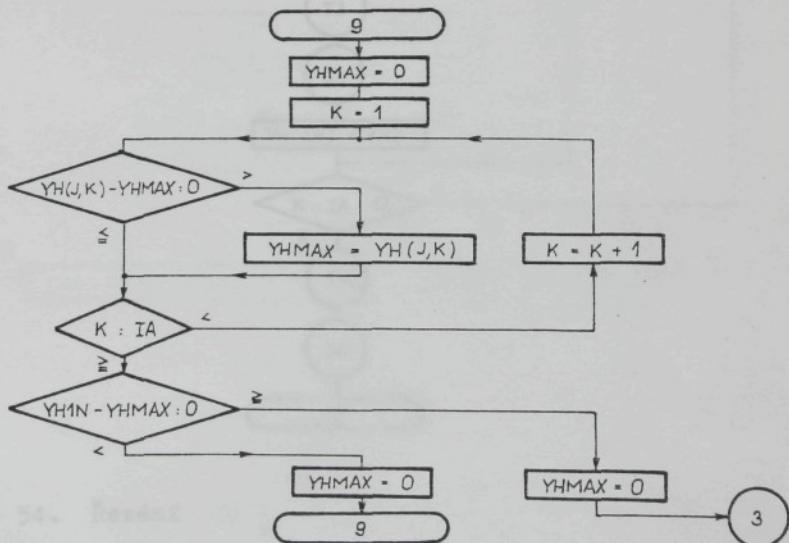
podařilo v některých případech uspokojivě řešit zpočátku podstatně komplikovanější výpočet. Na obrázku 51 je vyjádřen postup při určování polohy vrcholu zrna brusiva. Dále je třeba stanovit, zda jde zrno do záběru (obr.52) a zda může v dané rovině skutečně řezat (obr.53). Důvodem pro zařazení posledního uvedeného modulu je urychlení výpočtu v případě, když sice zrno jde do záběru, ovšem vrchol zrna se nachází nad povrchem obrobku. V dalším modulu, uvedeném na obrázku 54, realizujeme vlastní proces odebírání materiálu obrobku. O procesu řezání bylo již dříve podrobněji pojednáno. Z hlediska matematického modelování se jedná o změnu hodnot výšky profilu obrobku v příslušných bodech a rovinách působením aktivního zrna brusiva. Dále musíme stanovit, zda zrno působí v poslední rovině obrobku (obr.55) a pokud tomu tak není, potáčíme zrnem brusiva v řezu (obr.56). Proces pootáčení



Obr. 51. Určení polohy vrcholu zrna

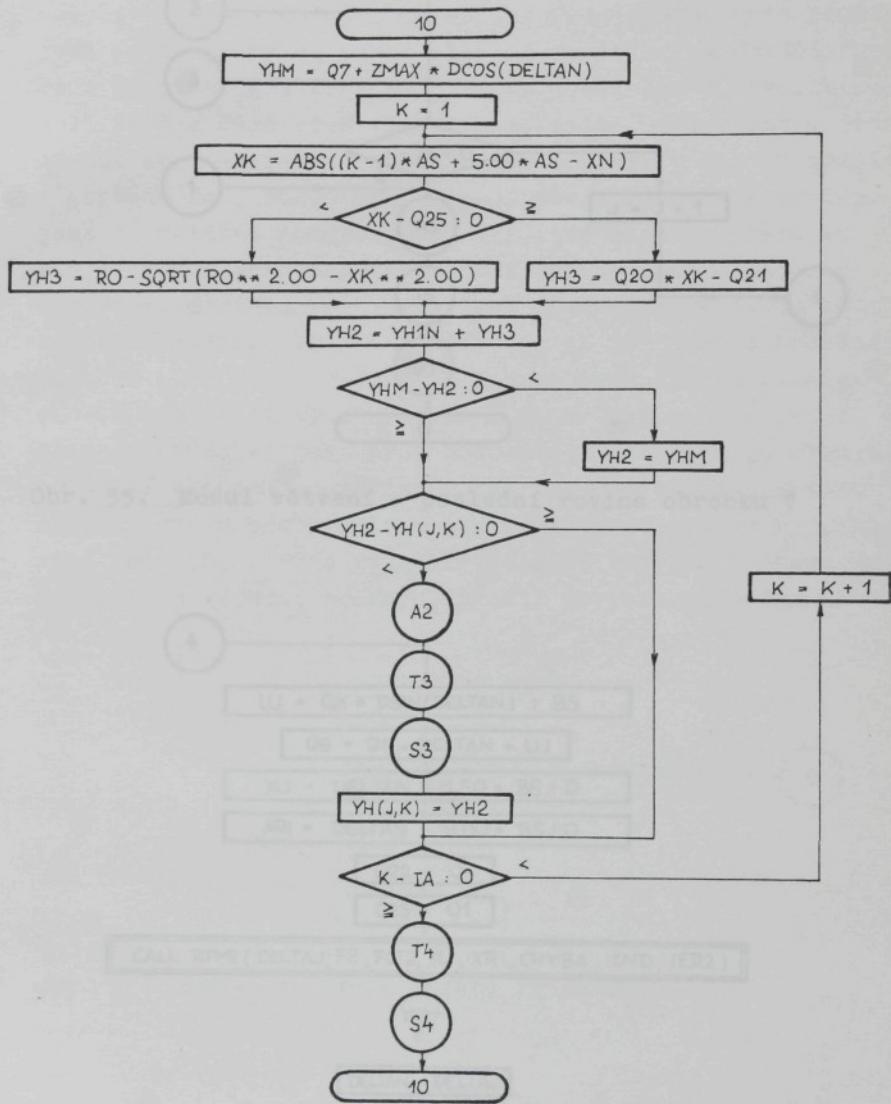


Obr. 52. Modul větvení - jde zrno do záběru ?

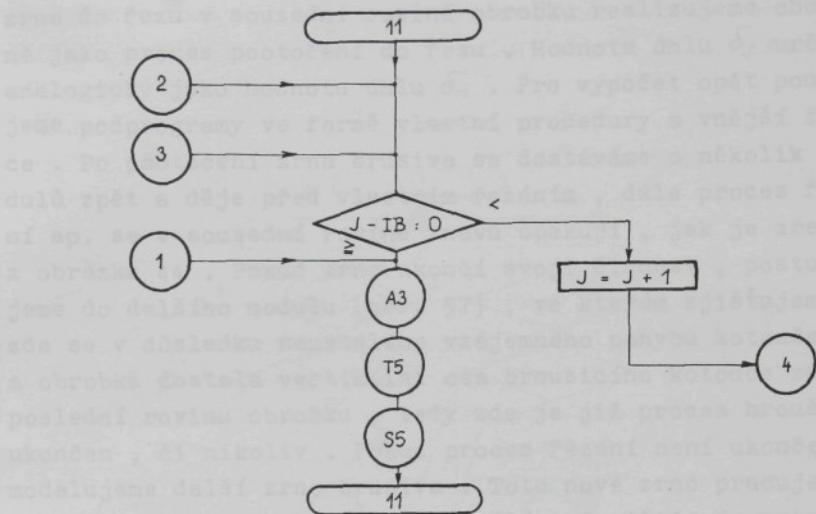


Obr. 53. Modul větvení

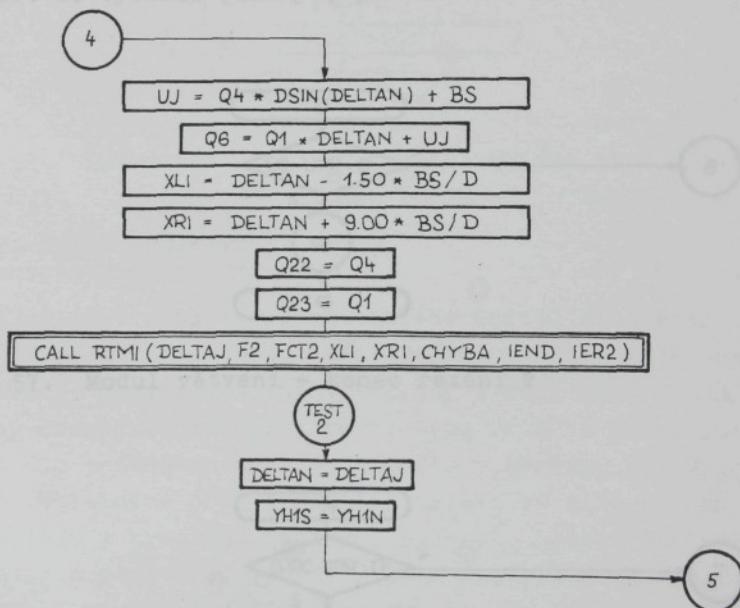
Obr. 53. Modul větvení - může zrno v dané rovině řezat ?



Obr. 54. Řezání

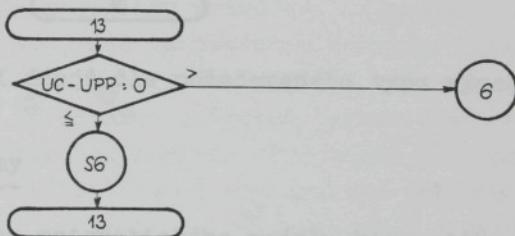


Obr. 55. Modul větvení - poslední rovina obrobku ?

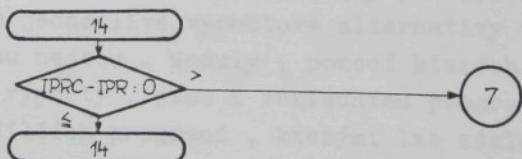


Obr. 56. Modul 12 - pootáčení zrna brusiva v řezu

zrna do řezu v sousední rovině obrobku realizujeme obdobně jako proces pootočení do řezu . Hodnotu úhlu δ_j určíme analogicky jako hodnotu úhlu δ_n . Pro výpočet opět použijeme podprogramy ve formě vlastní procedury a vnější funkce . Po pootočení zrna brusiva se dostáváme o několik modulů zpět a děje před vlastním řezáním , dále proces řezání ap. se v sousední rovině znova opakují , jak je zřejmé z obrázku 44 . Pokud zrno ukončí svoji činnost , postupujeme do dalšího modulu (obr. 57) , ve kterém zjišťujeme zda se v důsledku neustálého vzájemného pohybu kotouče a obrobku dostala vertikální osa brousicího kotouče za poslední rovinu obrobku , tedy zda je již proces broušení ukončen , či nikoliv . Pokud proces řezání není ukončen , modelujeme další zrno brusiva . Toto nové zrno pracuje stejným způsobem jako zrno předešlé . Jestliže je proces broušení ukončen , ověříme , zda není požadováno povrch obrobku znova přebrousit a tak realizovat proces vyjiskřování (obr.58) . Před vyjiskřováním se brousicí kotouč vrací zpět do výchozí polohy , profil obrobku se ovšem nemění.

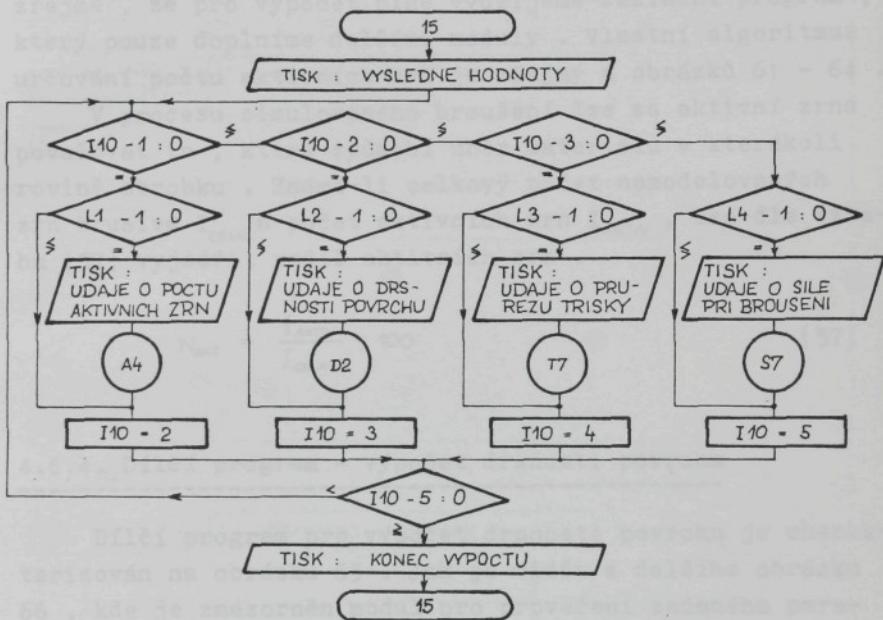


Obr. 57. Modul větvení - konec řezání ?



Obr. 58. Modul větvení - znova přebrousit ?

Poslední modul základního programu je uveden na obrázku 59. Zajišťuje konečné zpracování a tisk hodnot dle požadovaného typu výpočtu .



Obr. 59. Zpracování údajů dle požadovaného typu výpočtu

4.6.2. Dílčí programy

Základní program matematického modelu kinematiky procesu broušení představuje bázi řešení . Sám o sobě však neumožnuje realizovat žádné výpočty i když jsou v něm zařazeny moduly zajišťující volbu typu výpočtu a zpracování údajů dle požadovaného typu výpočtu . Příkazy pro výpočet údajů potřebných pro jednotlivé výpočtové alternativy v tomto základním programu nejsou . Moduly , pomocí kterých lze provádět požadované výpočty , jsou k základnímu programu připojeny ve formě dílčích programů , kterými lze základní program podle potřeby libovolně rozšiřovat , aniž bychom do něj zasahovali .

4.6.3. Dílčí program - určování počtu aktivních zrn

Vazby dílčího programu pro určování počtu aktivních zrn na základní program jsou vyjádřeny na obrázku 60 . Je zřejmé , že pro výpočet plně využijeme základní program , který pouze doplníme dalšími moduly . Vlastní algoritmus určování počtu aktivních zrn je zřejmý z obrázků 61 - 64 .

V procesu simulovaného broušení lze za aktivní zrna považovat ta , která způsobí úběr materiálu v kterékoli rovině obrobku . Známe-li celkový počet namodelovaných zrn brusiva I_{CELIK} a počet aktivních zrn I_{AKTIV} , lze dle vztahu (57) vyjádřit podíl aktivních zrn .

$$N_{AKT} = \frac{I_{AKTIV}}{I_{CELIK}} \cdot 100 \quad (57)$$

4.6.4. Dílčí program - výpočet drsnosti povrchu

Dílčí program pro výpočet drsnosti povrchu je charakterizován na obrázku 65 . Jak je vidět z dalšího obrázku 66 , kde je znázorněn modul pro prověření zadlého parametru , a z obrázku 67 , kde je popsán modul pro výpočty , tisk výsledných hodnot a grafické vyjádření výsledku , spočívá těžiště tohoto výpočtu na posledně jmenovaném modulu.

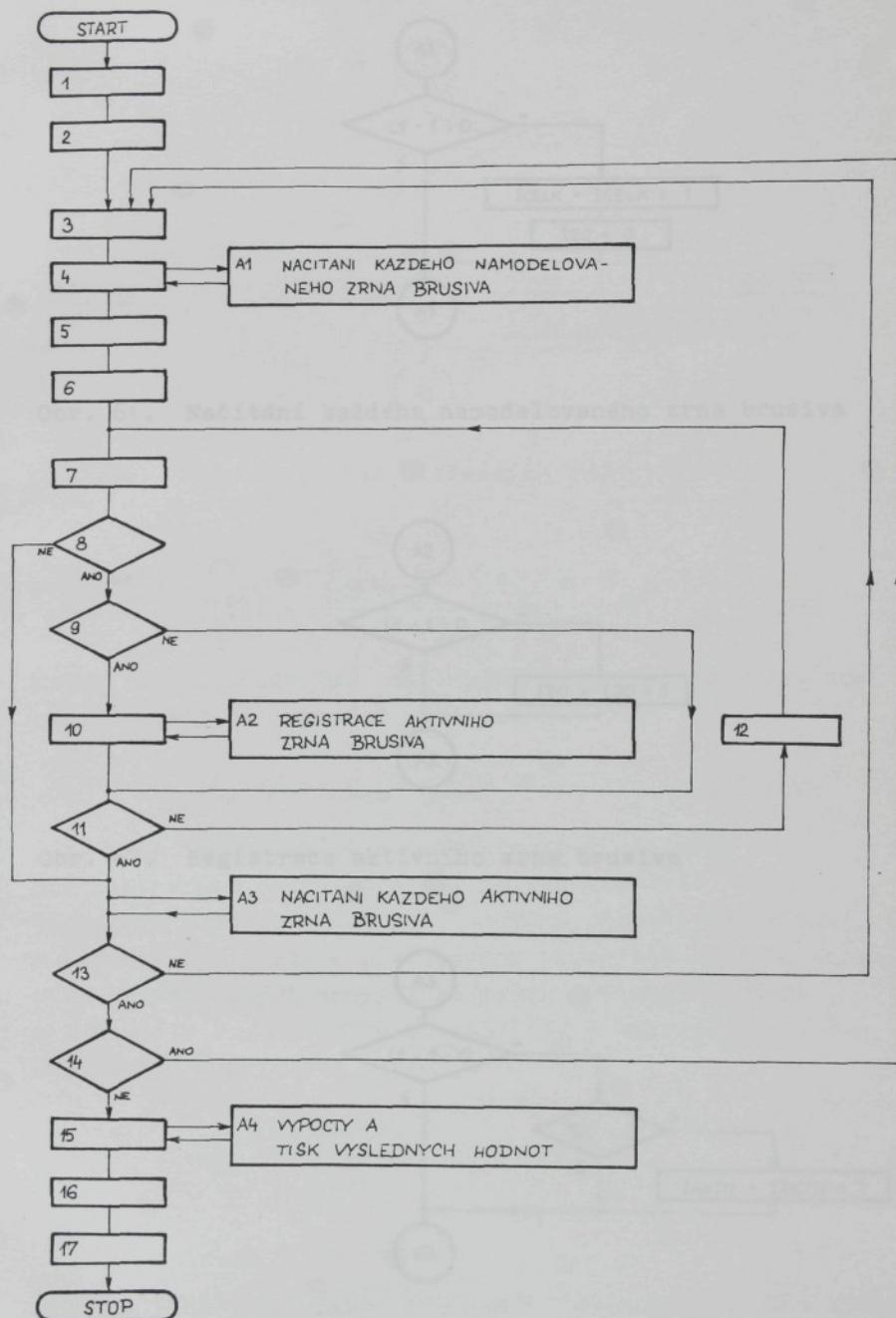
Pro posouzení drsnosti povrchu obroběných součástí používáme nejčastěji údaj o střední aritmetické úchylce nerovnosti povrchu R_a . Hodnota R_a je definována jako střední hodnota vzdálenosti bodů zjištěného profilu od jeho střední čáry , v určité délce měřeného úseku L /143/ .

$$R_a = \frac{1}{L} \int_0^L |y_s| \cdot dx$$

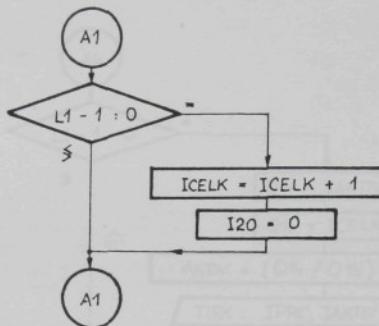
Při modelování procesu broušení musíme nejprve vyjádřit polohu střední čáry profilu v J-té rovině $R_s (J)$.

$$R_s (J) = \frac{\sum_{K=1}^{I_A} Y(J, K)}{I_A} \quad (58)$$

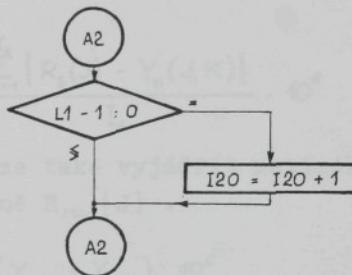
Pak lze vyjádřit velikost střední aritmetické úchylky nerovnosti povrchu v dané rovině $R_a (J)$.



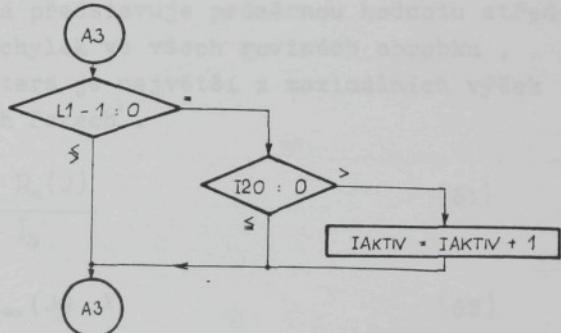
Obr. 60. Vývojový diagram dílčího programu - určování počtu aktivních zrn



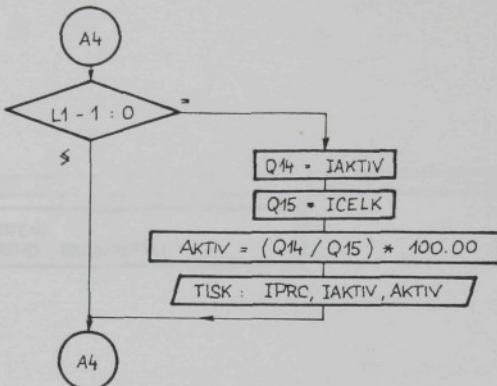
Obr. 61. Načítání každého namodelovaného zrna brusiva



Obr. 62. Registrace aktivního zrna brusiva



Obr. 63. Načítání každého aktivního zrna brusiva



Obr. 64. Výpočty a tisk výsledných hodnot

$$R_a(J) = \frac{\sum_{K=1}^{I_A} |R_s(J) - Y_h(J, K)|}{I_A} \cdot 10^6 \quad (59)$$

Kromě této hodnoty lze také vyjádřit maximální výšku nerovnosti v J-té rovině $R_{MAX}(J)$.

$$R_{MAX}(J) = (Y_{HMAX} - Y_{HMIN}) \cdot 10^6 \quad (60)$$

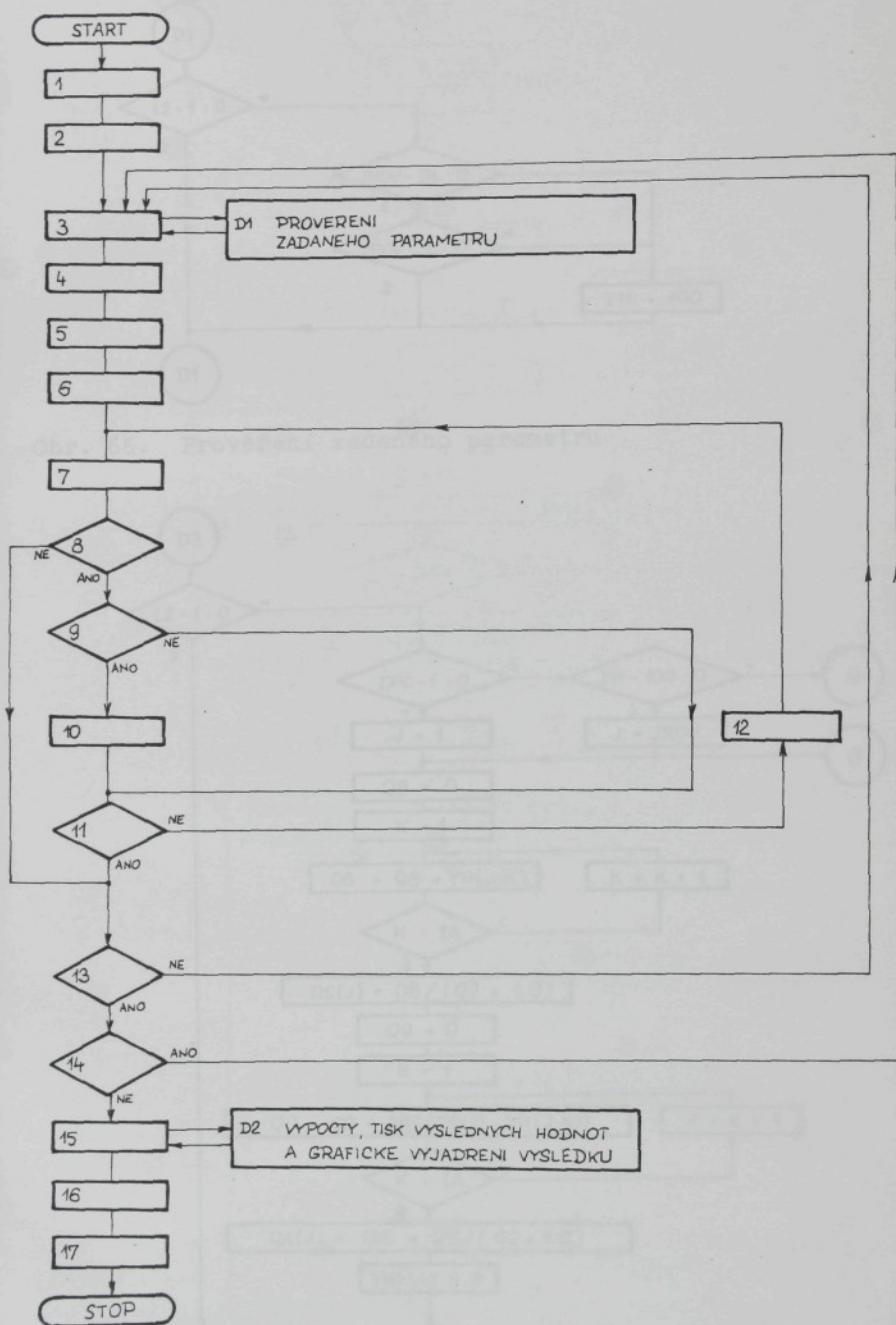
Výše uvedené vztahy charakterizují drsnost vždy v jednom konkrétním příčném řezu - ve zvolené J-té rovině . Představu o celkové drsnosti povrchu obrobku lze získat z hodnoty R_{ac} , která představuje průměrnou hodnotu středních aritmetických úchylek ve všech rovinách obrobku , a z hodnoty R_{MAXC} , která je největší z maximálních výšek nerovností v příčných řezech .

$$R_{ac} = \frac{\sum_{J=1}^{I_B} R_a(J)}{I_B} \quad (61)$$

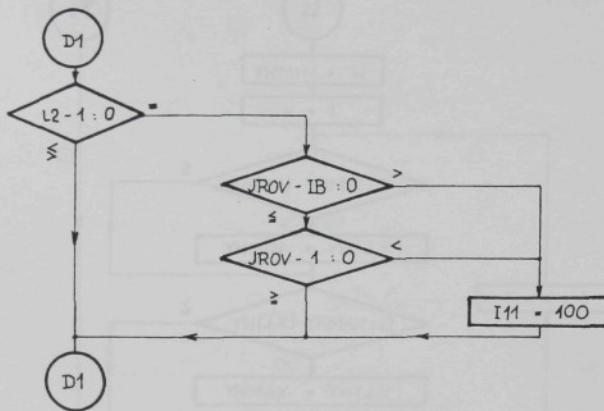
$$R_{MAXC} = R_{MAX}(J) \cdot X \quad (62)$$

$X = 0$, jestliže $R_{MAX}(J)$ není největší z maximálních výšek nerovností v příčném řezu

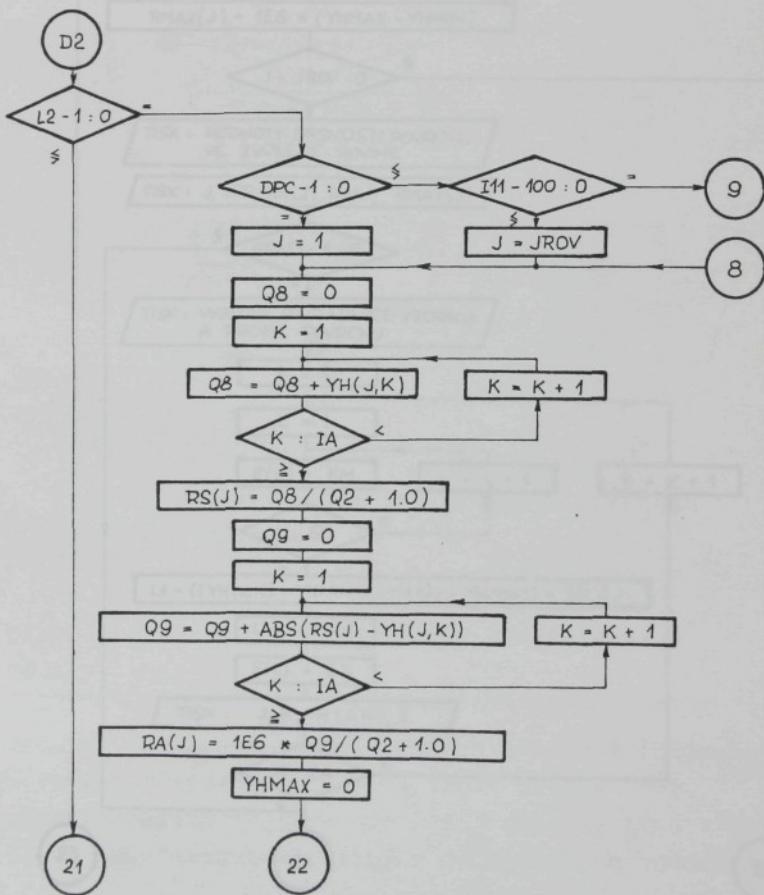
$X = 1$, jestliže $R_{MAX}(J)$ je největší z maximálních výšek nerovností v příčném řezu .

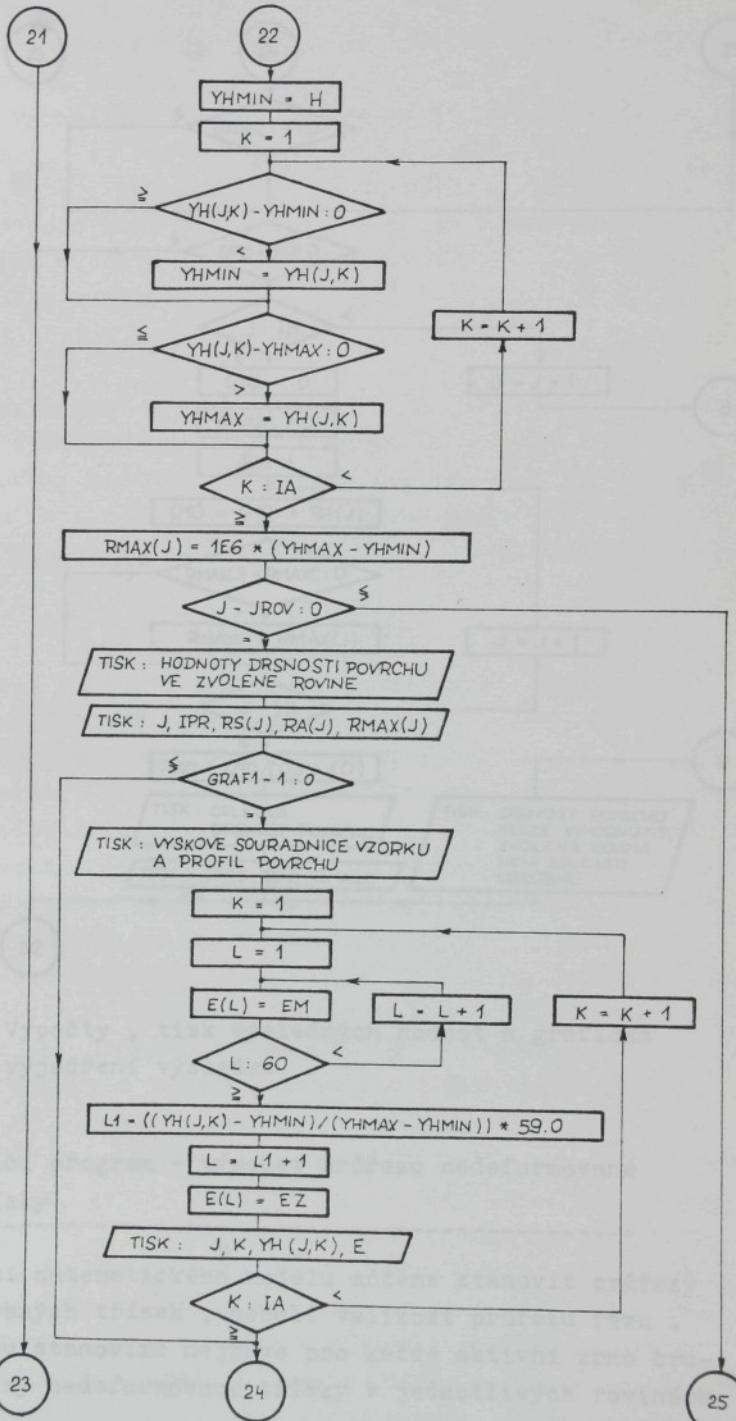


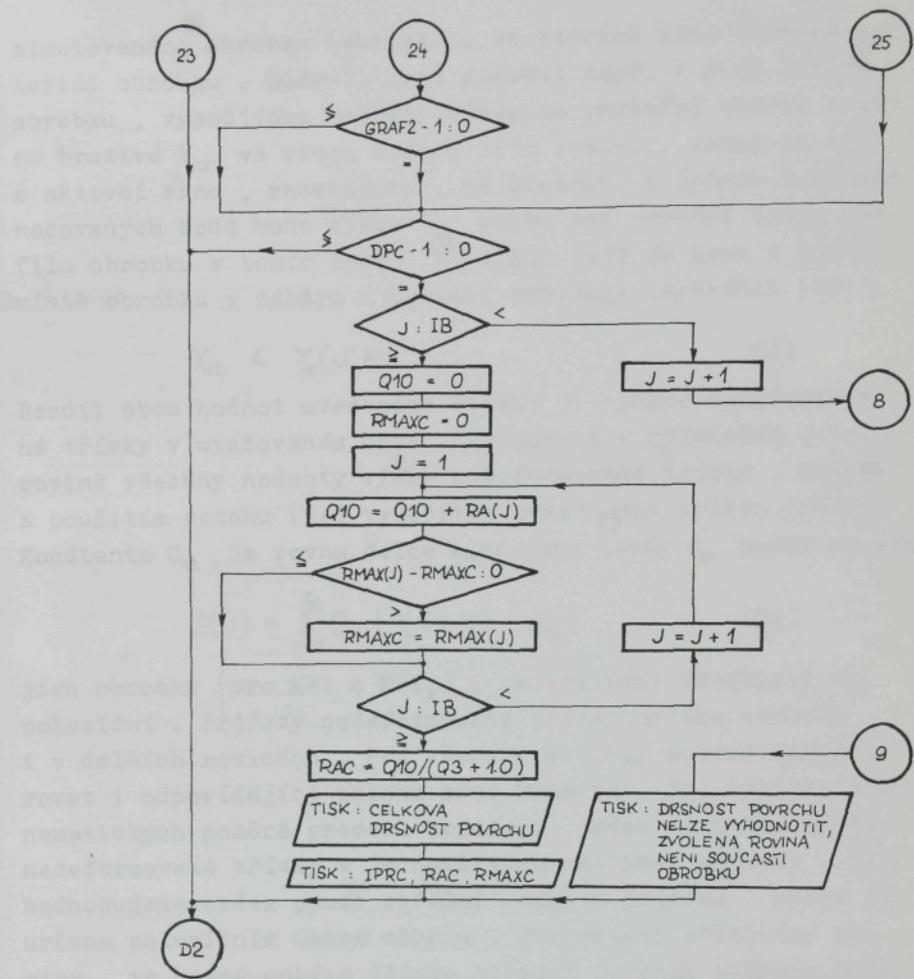
Obr. 65. Vývojový diagram dílčího programu-výpočet drsnosti povrchu



Obr. 66. Prověření zadaného parametru







Obr. 67. Výpočty , tisk výsledných hodnot a grafické vyjádření výsledku

4.6.5. Dílčí program - výpočet průřezu nedeformované třísky

Pomocí matematického modelu můžeme stanovit průřezy nedeformovaných třísek , neboli velikost průřezu řezu . Při výpočtu stanovíme nejprve pro každé aktivní zrno bru-siva průřezy nedeformované třísky v jednotlivých rovinách

simulovaného obrobku (obr.43) , ve kterých zrno odebírá materiál obrobku . Bude-li zrno působit např. v J-té rovině obrobku , vypočítáme hodnoty výšek od základny vzorku k zrnu brusiva Y_{H2} ve všech bodech této roviny . Jedná-li se o aktivní zrno , znamená to , že alespoň v jednom z vyhodnocovaných bodů bude výška Y_{H2} menší než původní výška profilu obrobku v tomto bodě $Y_H(J,K)$, tedy je zrno v tomto místě obrobku v záběru . Situaci popisuje nerovnost (63) .

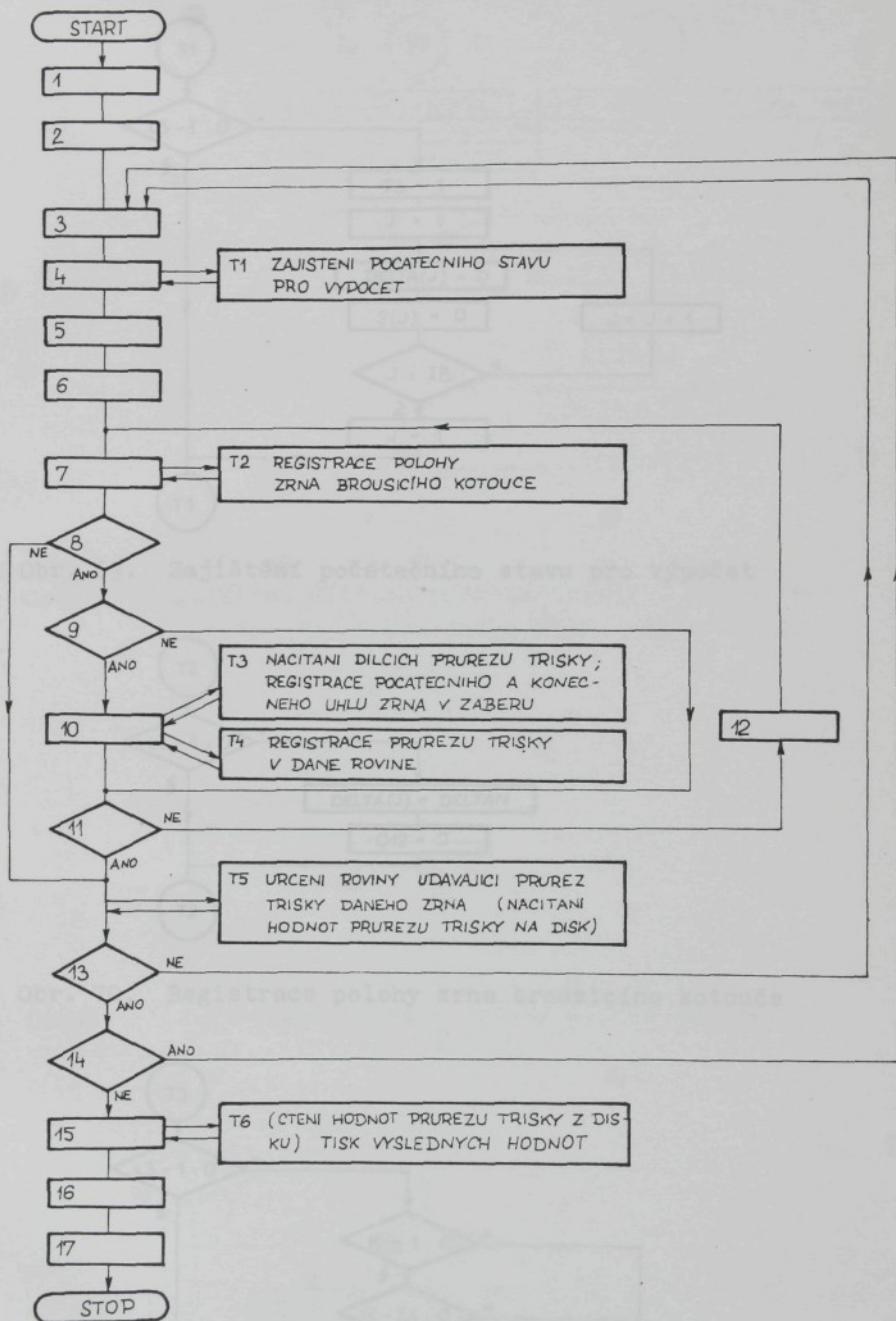
$$Y_{H2} < Y_H(J,K) \quad (63)$$

Rozdíl obou hodnot uvedeného vztahu je výškou nedeformované třísky v uvažovaném bodě . Určíme-li v příslušné J-té rovině všechny hodnoty výšek nedeformované třísky , můžeme s použitím vztahu (64) vypočítat požadovaný průřez třísky . Konstanta C_{12} je rovna délce šírkového úseku a_s , pouze na kra-

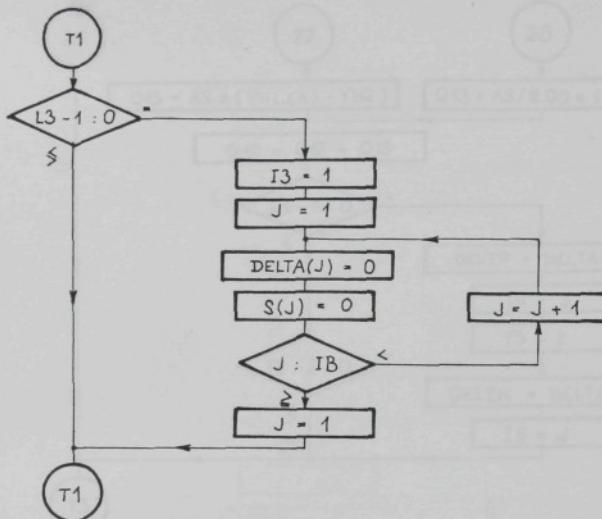
$$S(J) = \sum_{K=1}^{I_A} C_{12} \cdot | Y_H(J,K) - Y_{H2} | \quad (64)$$

jích obrobku (pro K=1 a K=I_A) , je velikost konstanty C_{12} poloviční . Průřezy nedeformované třísky určíme obdobně i v dalších rovinách . Pro všechny průřezy musíme registrovat i odpovídající polohu zrna brusiva . Jak vyplývá z kinematických poměrů procesu broušení , mění se totiž průřez nedeformované třísky v jednotlivých rovinách obrobku . Vyhodnocujeme ovšem pouze střední hodnotu průřezu , která je určena polovičním úhlem záběru . Pro určení příslušné roviny , ve které nabývá třísko střední hodnoty průřezu , byla použita speciální metoda , jak je zřejmé z algoritmu řešení .

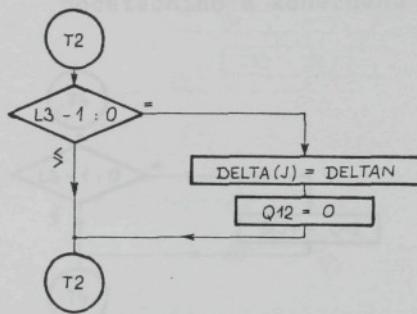
Propojení jednotlivých modulů pro výpočet průřezu nedeformované třísky s moduly základního programu je zřejmé z obrázku 68 . Základní program pro tento typ výpočtu je vázán s dílčím programem pro určování počtu aktivních zrn a doplníme jej moduly naznačenými na obr. 69 - 74 . Z obrázku 69 je zřejmá stavba modulu , pomocí kterého zjištujeme počáteční podmínky u každého namodelovaného zrna brusiva . Další modul (obr.70) slouží k registraci polohy zrna broušicího kotouče . Pokud dojde k řezání , musíme zajistit načítání dalších průřezů třísky v příslušné J-té rovině a registrovat úhel počátku a konce záběru , což je zřejmé



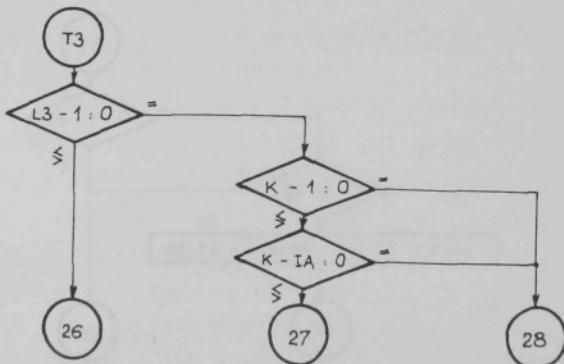
Obr. 68. Vývojový diagram dílčího programu - výpočet průř. nedeformované trásky

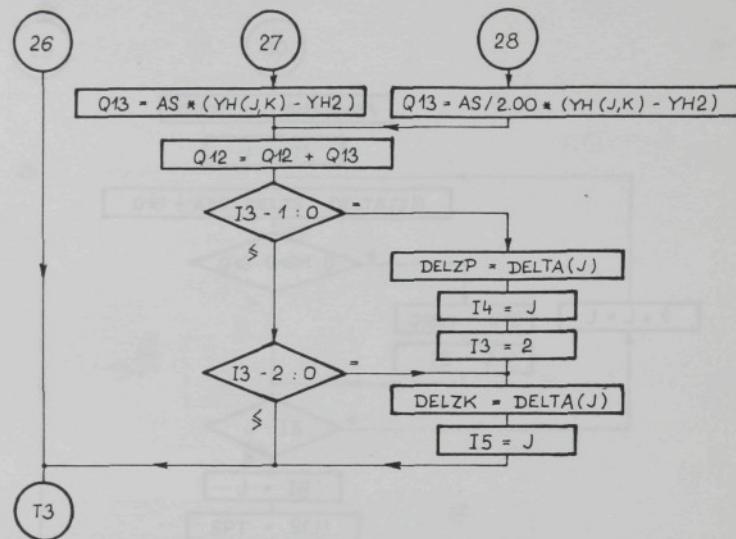


Obr. 69. Zajištění počátečního stavu pro výpočet

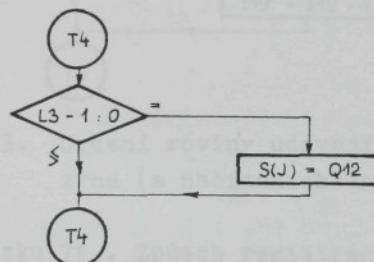


Obr. 70. Registrace polohy zrna brousicího kotouče

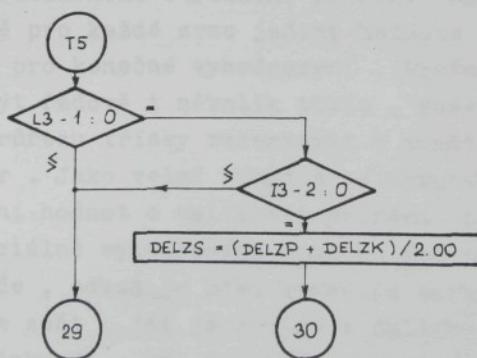


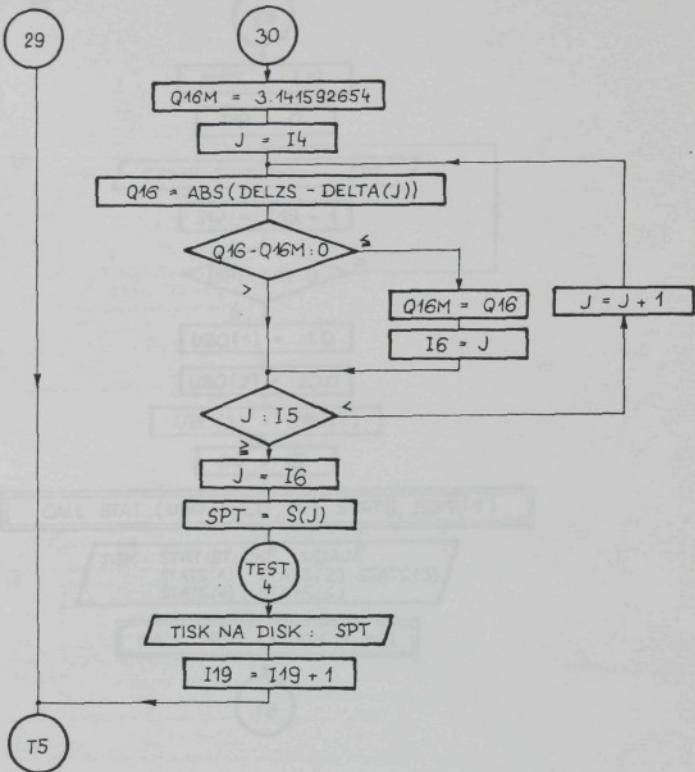


Obr. 71. Načítání dílčích průřezů třísky ; registrace počátečního a konečného úhlu zrna v záběru



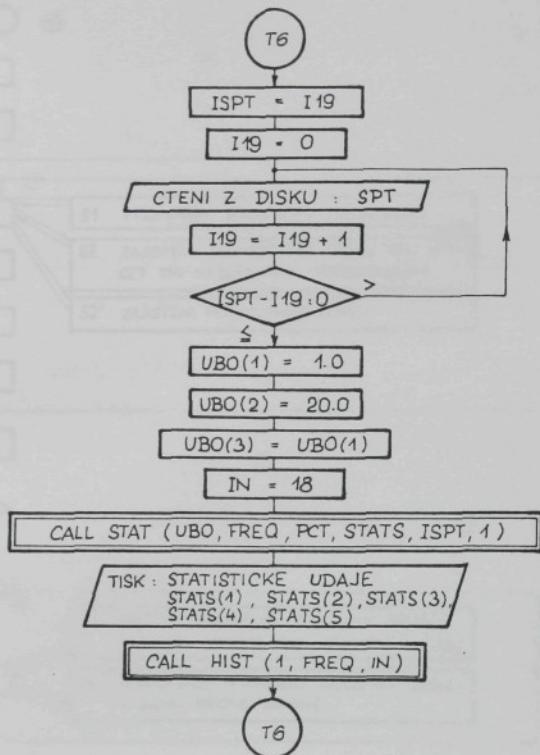
Obr. 72. Registrace průřezu třísky v dané rovině





Obr. 73. Určení roviny udávající průřez třísky daného zrna (a načítání hodnot průřezu třísky na disk)

z obrázku 71 . Způsob registrace průřezu nedeformované třísky je naznačen na obrázku 72 . U aktivních zrn brusiva , která ukončila svoji činnost , musíme stanovit hodnotu příslušného středního průřezu (obr. 73) , což je vlastně pro každé zrno jediná hodnota , kterou musíme uchovat pro konečné vyhodnocení . Protože aktivních zrn může být řádově i několik tisíc , museli bychom pro údaje o průřezu třísky rezervovat v paměti počítače značný prostor . Jako velmi výhodná se nakonec ukázala možnost načítání hodnot o velikosti průřezu nedeformované třísky do speciálně vytvořeného souboru dat na pracovním disku počítače , odkud je před konečným zpracováním údajů opět získáme zpět , jak je zřejmé z dalšího modulu znázorněného na obrázku 74 . Při konečném zpracování údajů použijeme

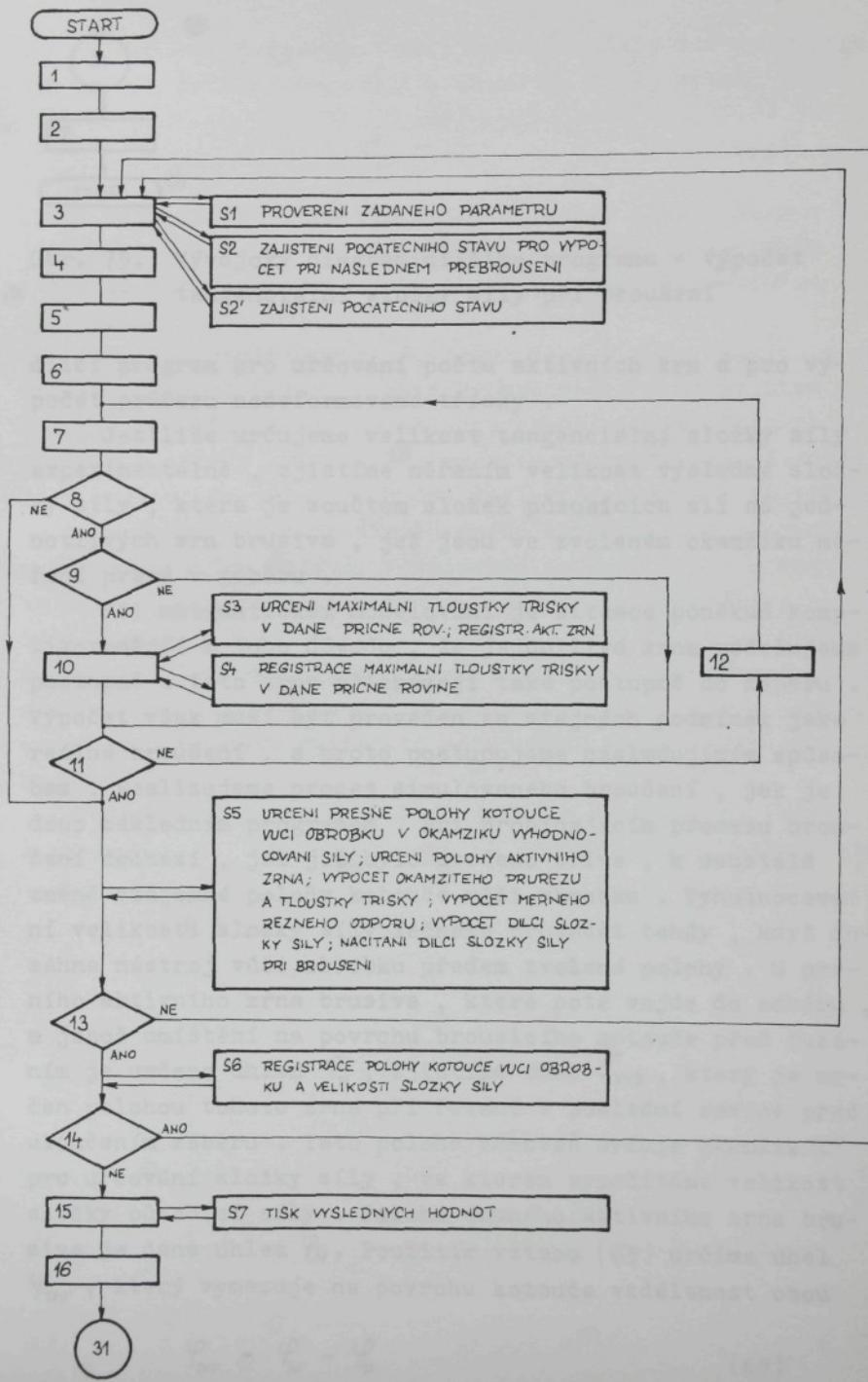


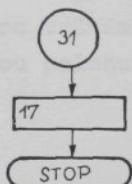
Obr. 74. Tisk výsledných hodnot (a čtení hodnot průřezu třísky z disku)

statistických metod a pro názornější dokumentaci vytvoříme histogram četnosti příčných průřezů nedeformovaných třísek. Program pro statistické zpracování a tvorbu histogramu byl podobně jako iterační metoda nalezen v seznamu podprogramů matematické knihovny počítače. Při řešení byly tyto programové jednotky použity také ve formě vlastní procedury.

4.6.6. Dílčí program - výpočet tangenciální složky síly při broušení

Moduly dílčího programu pro výpočet tangenciální složky síly při broušení jsou připojeny k základnímu programu dle obrázku 75. Při výpočtu současně využijeme také





Obr. 75. Vývojový diagram dílčího programu - výpočet tangenciální složky síly při broušení

dílčí program pro určování počtu aktivních zrn a pro výpočet průřezu nedeformované třísky .

Jestliže určujeme velikost tangenciální složky síly experimentálně , zjistíme měřením velikost výsledné složky síly , která je součtem složek působících sil od jednotlivých zrn brusiva , jež jsou ve zvoleném okamžiku měření právě v záběru .

Při matematickém modelování je situace poněkud komplikovanější z toho důvodu , že jednotlivá zrna modelujeme postupně a tato zrna přicházejí také postupně do záběru . Výpočet však musí být proveden za stejných podmínek jako reálné broušení , a proto postupujeme následujícím způsobem . Realizujeme proces simulovaného broušení , jak je dáno základním programem . Při probíhajícím procesu broušení dochází , jak již bylo uvedeno dříve , k neustálé změně vzájemné polohy kotouče vůči obrobku . Vyhodnocování velikosti složky síly začneme provádět tehdy , když dosáhne nástroj vůči obrobku předem zvolené polohy . U prvního aktivního zrna brusiva , které poté vejde do záběru , a jehož umístění na povrchu brousicího kotouče před řezáním je určeno úhlem φ_p , zjistíme úhel δ_{zkp} , který je určen polohou tohoto zrna při řezání v poslední rovině před ukončením záběru . Tato poloha zároveň určuje okamžik T pro určování složky síly , ve kterém vypočítáme velikost složky působící síly . Poloha druhého aktivního zrna brusiva je dána úhlem φ_n . Použitím vztahu (65) určíme úhel φ_{dif} , který vymezuje na povrchu kotouče vzdálenost obou

$$\varphi_{dif} = \varphi_n - \varphi_p \quad (65)$$

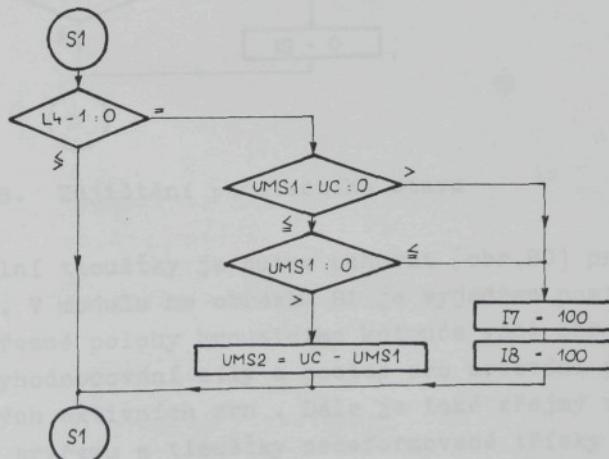
zrn . Známe-li vzdálenost mezi zrny , můžeme stanovit přesnou polohu druhého zrna σ_{MS} v okamžiku τ dle vztahu (66) .

$$\sigma_{MS} = \sigma_{ZKP} - \varphi_{DIF} \quad (66)$$

Známe tedy polohu , ve které musíme určit složku síly u druhého zrna . Podobně můžeme z rozdílu polohy mezi prvním a třetím aktivním zrnam opět stanovit příslušnou složku síly v okamžiku τ atd.

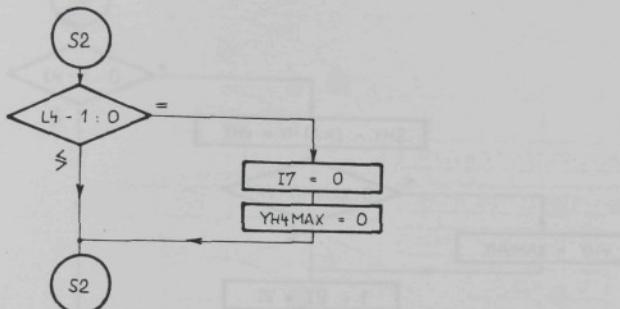
Abychom mohli určit příslušné složky sil , musíme v okamžiku τ kromě polohy u každého aktivního zrna brusiva znát hodnotu tloušťky třísky a hodnotu okamžitého průřezu nedeformované třísky . S vysokou pravděpodobností lze očekávat , že v uvažovaném okamžiku budou následující zrna v mezipoloze mezi dvěma rovinami simulovaného obrobku , ve kterých potřebné hodnoty známe . Požadované hodnoty proto stanovíme pomocí lineární interpolace . Dosazením vypočítaných údajů do vztahů (20) a (22) určíme velikost řezného odporu a složky síly . Sečtením tangenciálních složek sil od všech zrn brusiva , která jsou v okamžiku určování síly v záběru , vypočítáme hodnotu velikosti požadované složky síly při broušení .

Vlastní algoritmus řešení dílčího programu je patrný z obr. 76 - 83 . Na obrázku 76 je uveden modul , kterým pro-



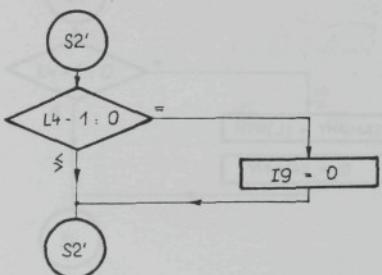
Obr. 76. Prověření zadaného parametru

věřujeme , zda je správně zadán parametr určující vzájemnou polohu brousicího kotouče a obrobku . Pomocí modulů znázorněných na obrázku 77 a 78 zajišťujeme počáteční stav



Obr. 77. Zajištění počátečního stavu pro výpočet při následném přebroušení

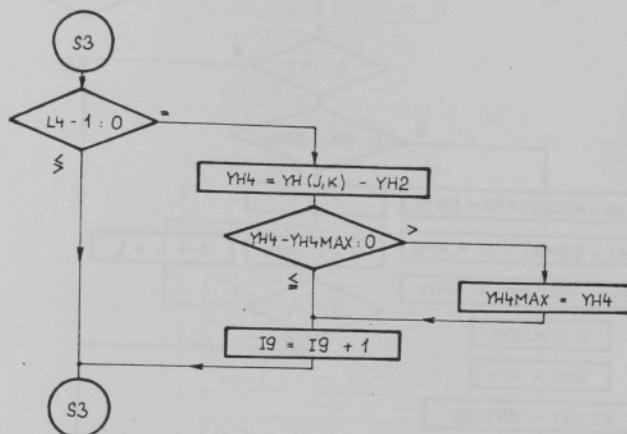
pro výpočty . Další modul (obr.79) slouží k určení maximální tloušťky třísky v každé příčné rovině , ve které zrno řeže a zároveň umožňuje registrovat aktivní zrna . Hodnotu



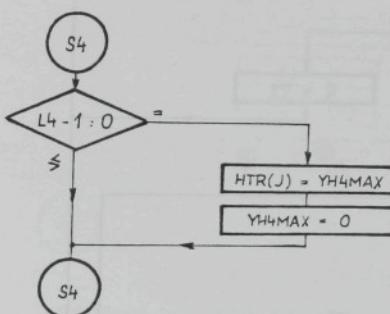
Obr. 78. Zajištění počátečního stavu

maximální tloušťky je nutno uchovat (obr.80) pro další použití . V modulu na obrázku 81 je vyjádřen postup pro určování přesné polohy brousicího kotouče vůči obrobku v okamžiku vyhodnocování síly a postup pro určování poloh jednotlivých aktivních zrn . Dále je také zřejmý výpočet okamžitého průřezu a tloušťky nedeformované třísky i výpočet měrného řezného odporu . Známe-li tyto údaje , můžeme pro každé aktivní zrno vypočítat složku síly . Sečtením pak

získáme velikost výsledné složky tangenciální síly. Další



Obr. 79. Určení maximální tloušťky třísky v dané příčné rovině ; registrace aktivního zrna

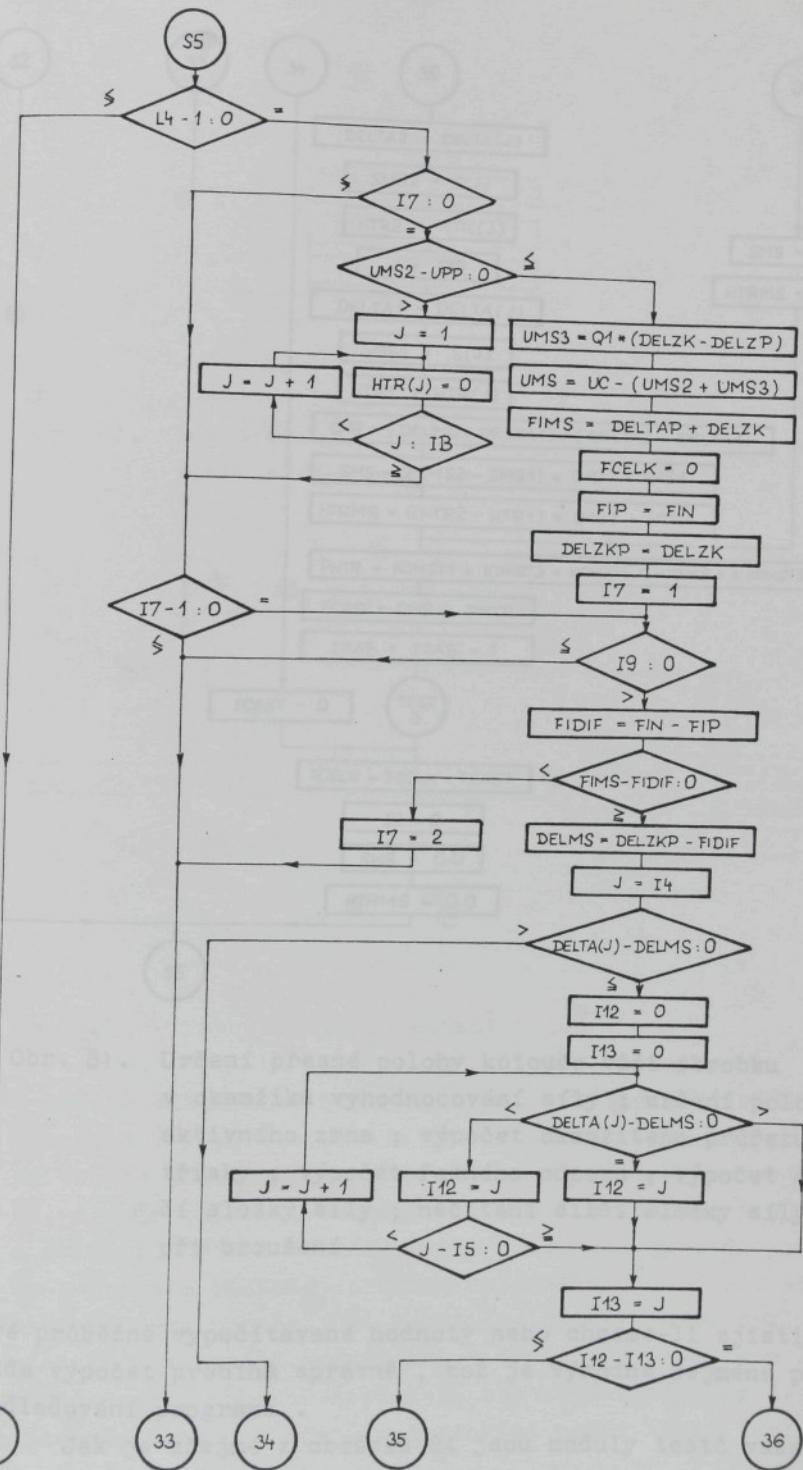


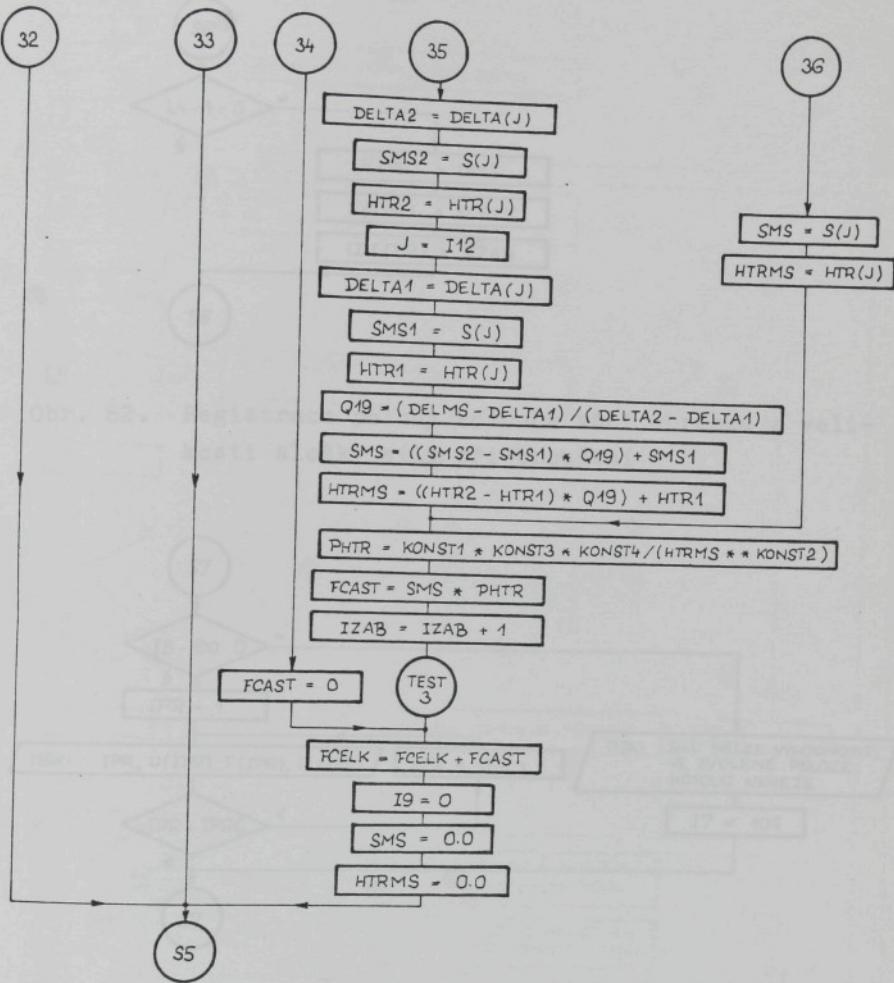
Obr. 80. Registrace maximální tloušťky třísky v dané příčné rovině

obrázek 82 vyjadřuje způsob registrace vypočítaných hodnot a na obrázku 83 je zřejmý modul zajišťující tisk výsledných hodnot .

4.6.7. Dílčí program - testování

Dílčí program testování je složen ze čtyř samostatných testů , které použijeme např. jestliže nás zajímají některé

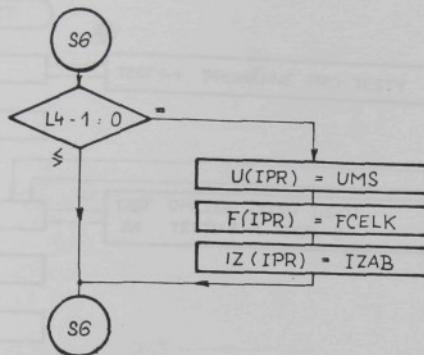




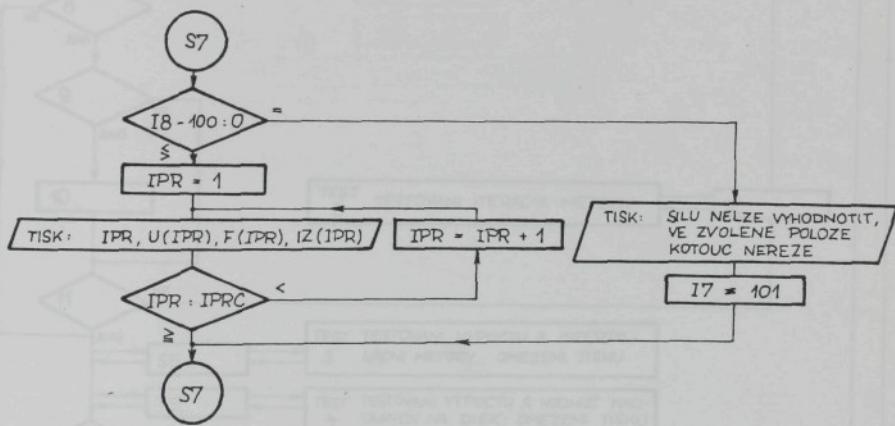
Obr. 81. Určení přesné polohy kotouče vůči obrobku v okamžiku vyhodnocování síly ; určení polohy aktivního zrnu ; výpočet okamžitého průřezu třísky ; výpočet řezného odporu ; výpočet dílčí složky síly ; načítání dílčí složky síly při broušení

ré průběžně vypočítavané hodnoty nebo chceme-li zjistit, zda výpočet probíhá správně, což je výhodné zejména při odlaďování programu.

Jak je zřejmé z obrázku 84 jsou moduly testů vázány

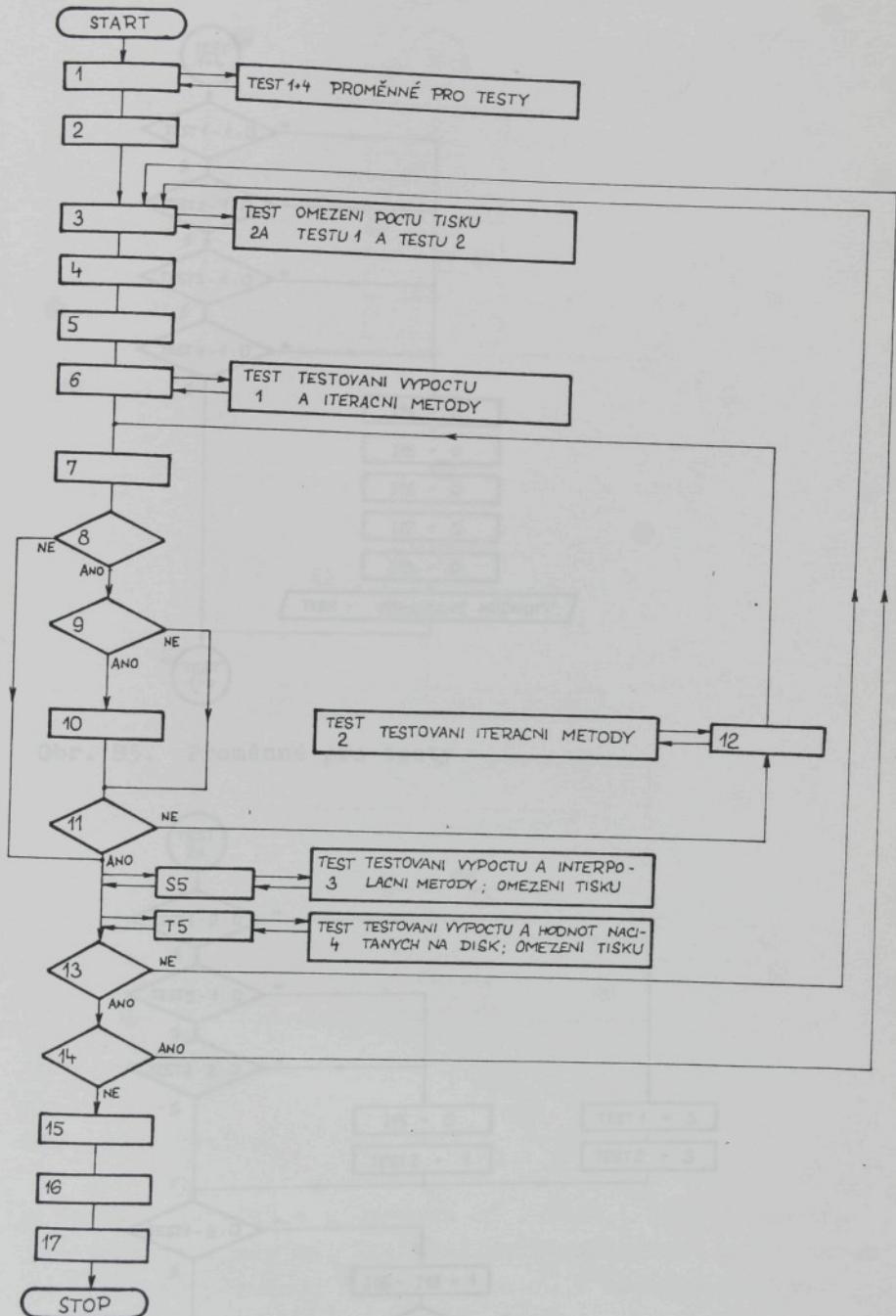


Obr. 82. Registrace polohy kotouče vůči obrobku a velikosti složky síly při broušení

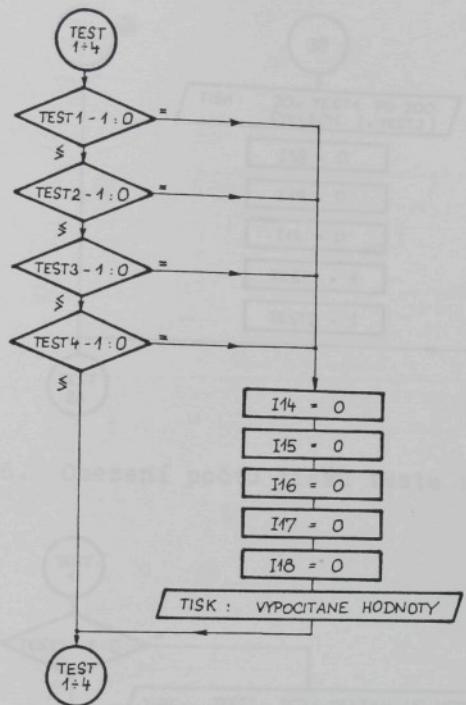


Obr. 83. Tisk výsledných hodnot

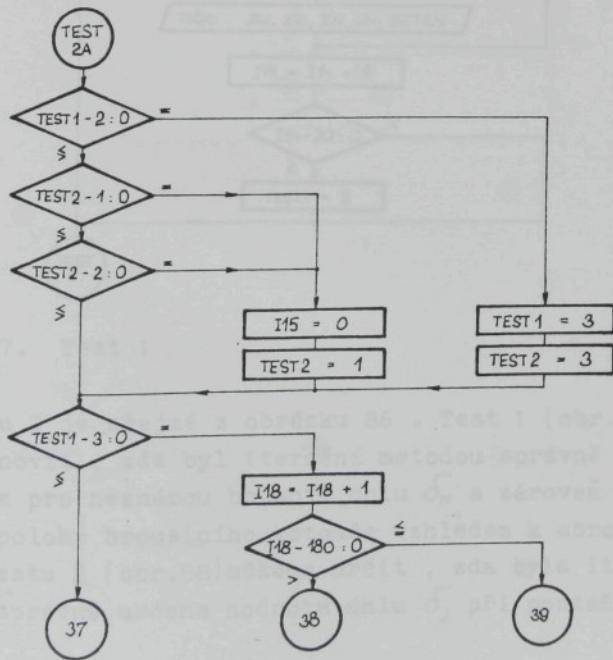
s moduly základního programu nebo s moduly jiných dílčích programů. Před testováním vytvoříme řadu proměnných, které budeme dále využívat (obr.85). Jak již bylo uvedeno výše, slouží jednotlivé testy především k získání představy o chování některé veličiny nebo k ověření správnosti výpočtu. Protože základní program matematického modelu kinematiky procesu broušení je charakteristický řadou cyklů, musíme při testování omezit počet tisků tak, abychom kromě požadované informace nezískali zbytečně tisíce až desetitisíce nepotřebných údajů. Omezování počtu tisků testu 1

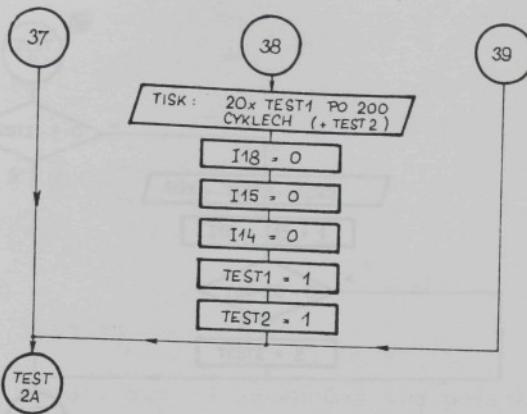


Obr. 84. Vývojový diagram dílčího programu - testování

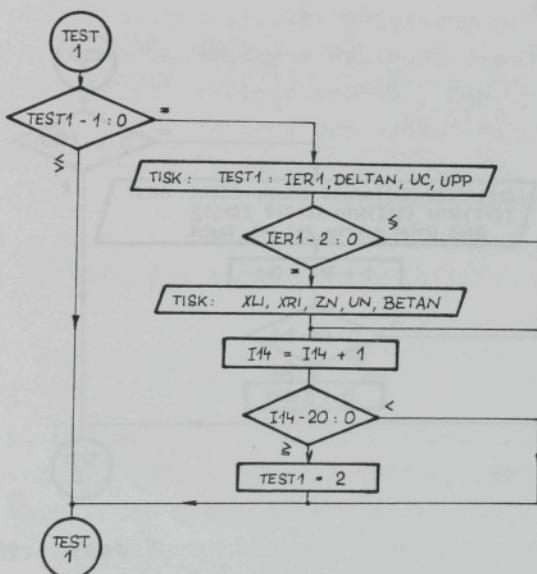


Obr. 85. Proměnné pro testy



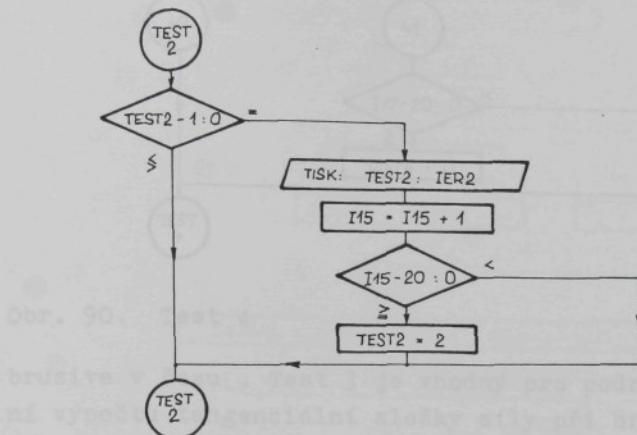


Obr. 86. Omezení počtu tisků testu 1 a testu 2

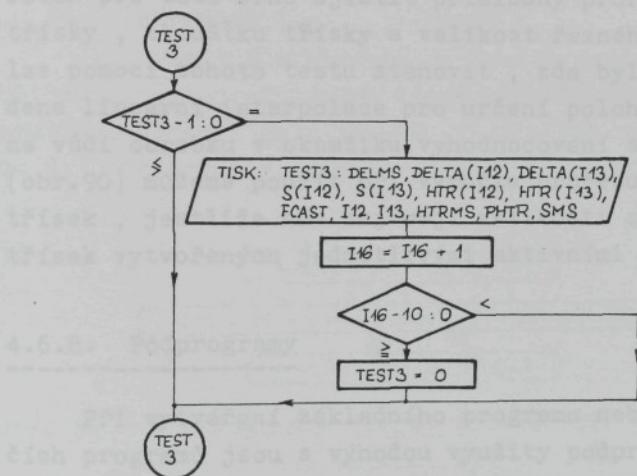


Obr. 87. Test 1

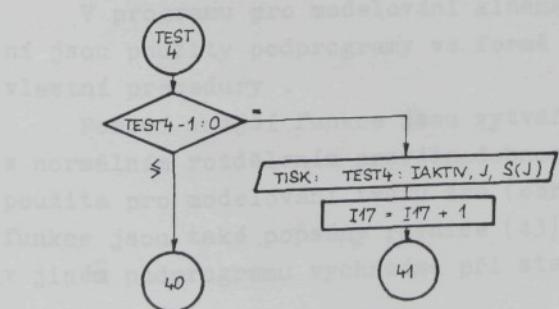
a testu 2 je zřejmé z obrázku 86 . Test 1 (obr.87)umožnuje stanovit , zda byl iterační metodou správně určen kořen rovnice pro neznámou hodnotu úhlu δ_N a zároveň sledovat změnu polohy brousicího kotouče vzhledem k obrobku . Po pomocí testu 2 (obr.88)můžeme určit , zda byla iterační metodou správně určena hodnota úhlu δ_j při pootáčení zrna

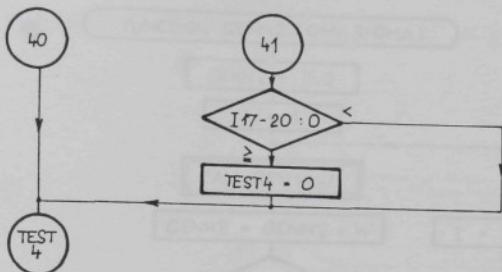


Obr. 88. Test 2



Obr. 89. Test 3





Obr. 90. Test 4

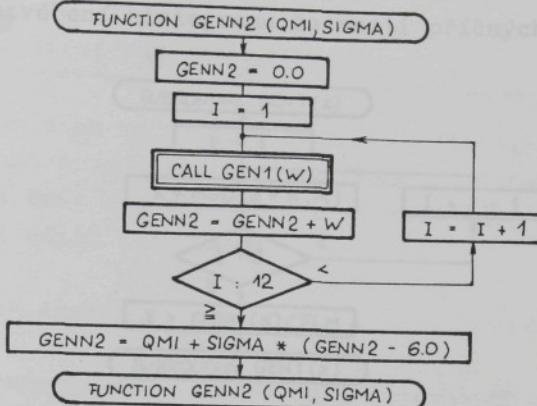
brusiva v řezu . Test 3 je vhodný pro podrobnější sledování výpočtu tangenciální složky síly při broušení (obr.89) . Pomocí něj můžeme určit, jakým dílem se na velikosti výsledné složky síly podílí jednotlivá aktivní zrna brusiva a zároveň pro tato zrna zjistit příslušný průřez nedeforované třísky , tloušťku třísky a velikost řezného odporu . Dále lze pomocí tohoto testu stanovit , zda byla správně provedena lineární interpolace pro určení polohy brousicího zrna vůči obrobku v okamžiku vyhodnocování síly . Test 4 (obr.90) můžeme použít při výpočtu průřezu nedeforovaných třísek , jestliže nás zajímají velikosti středních průřezů třísek vytvořených jednotlivými aktivními zrny brusiva .

4.6.8. Podprogramy

Při vytváření základního programu nebo některých dílčích programů jsou s výhodou využity podprogramy , které tvoří samostatné programové jednotky do nichž lze přejít z libovolného místa hlavního programu a po provedení požadovaných operací se opět vrátit zpět .

V programu pro modelování kinematiky procesu broušení jsou použity podprogramy ve formě vnější funkce nebo vlastní procedury .

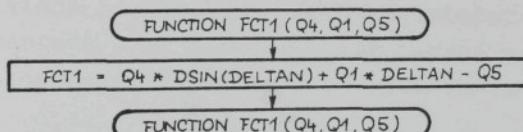
Pomocí vnější funkce jsou vytvářena náhodná čísla s normálním rozdělením pravděpodobnosti /139/ , která jsou použita pro modelování tvaru zrn (obr.91) . Jako vnější funkce jsou také popsány rovnice (43) a (50) , ze kterých v jiném podprogramu vycházíme při stanovení hodnoty úhlu



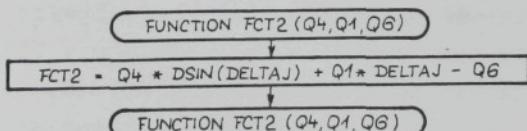
Obr. 91. Podprogram - vnější funkce GENN2 pro vytváření náhodných čísel s normálním rozdělením /139/

δ_N a δ_j (obr.92,93).

Jako vlastní procedura je použit podprogram /139/ pro vytváření pseudonáhodných čísel s rovnoměrným rozdělením pravděpodobnosti (viz vztahy (56)), což je zřejmé z obrázku 94. Ve formě vlastní procedury byly dále použity pod-



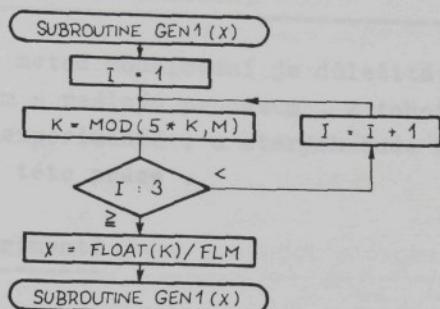
Obr. 92. Podprogram - vnější funkce FCT1 pro určení úhlu δ_N dle vztahu (43)



Obr. 93. Podprogram - vnější funkce FCT2 pro určení úhlu δ_j dle vztahu (50)

programy pro iterační metodu regula-falsi, pro statistické zpracování hodnot středního průřezu nedeformované třís-

ky a pro vytváření histogramu četnosti příčných průřezů



Obr. 94. Podprogram - vlastní procedura GEN1 pro vytváření pseudonáhodných čísel s rovnoměrným rozdělením pravděpodobnosti /139/

třísek . Posledně jmenované podprogramy , jak již bylo uvedeno , byly nalezeny v seznamu podprogramů matematické knihovny počítače EC 1033 a po ověření jsou využívány v hlavním programu matematického modelu kinematiky procesu broušení .

Důležitá byla , aby podniky při zadání a simulovaném broušení byly v obou případech stejné . Určité odlišnosti však vyplývaly z podstaty dané metody . Byly ustanoveny některé výjednotující předpoklady , které se zejména týkají vlastnosti metoda broušení a vlastnosti soustavy SPSB , u které předpokládáme obecnou funkci , neuvádzeme ovšem , a zákonodárujeme tvar jeho křivky , nanešené jednotlivě na obrázku .

Experimenty byly ve předem zvolených podmínkách provedeny různé výky nejdříve výrobností , a následně byly provedeny výky na podílu . Tento postup byl použit v tomto pořadí , protože podíl poskytuje scela brusky SPS - 2000 jeho výkresy , které jsou lehce regulařitelné . Pořadování metoda závislosti podílu na výkru výrobnosti je závislosti podílu a datí výkresy broušení .

Experimenty byly ve předem zvolených podmínkách provedeny různé výky nejdříve výrobností , a následně byly provedeny výky na podílu . Tento postup byl použit v tomto pořadí , protože podíl poskytuje scela brusky SPS - 2000 jeho výkresy , které jsou lehce regulařitelné . Pořadování metoda závislosti podílu na výkru výrobnosti je závislosti podílu a datí výkresy broušení .

5. EXPERIMENTÁLNÍ OVĚŘOVÁNÍ SIMULAČNÍ METODY MATEMATICKÉHO MODELOVÁNÍ PROCESU BROUŠENÍ

U simulačních metod modelování je důležitá fáze porovnávání se skutečným - reálným procesem . Z tohoto důvodu byla provedena řada experimentů , o kterých bude bliže pojednáno v další části této práce .

5.1. Metodika experimentů

Cílem experimentů bylo ověření správnosti vytvořeného způsobu matematického modelování kinematiky procesu broušení simulační metodou , pomocí kterého je možné stanovit počet aktivních zrn brusiva , drsnost povrchu obrobku , údaje o příčných průřezech nedeformovaných třísek a vypočítat velikost tangenciální složky síly při broušení .

Kriteriem pro posouzení modelu byla zvolena drsnost povrchu obrobku a velikost tangenciální složky síly při roviném broušení obvodem kotouče zapichovacím způsobem bez použití chladicí kapaliny . Byly proto realizovány dvě série experimentů , které byly zároveň provedeny jak ve skutečnosti - na rovinné brusce BPH - 20 NA v laboratoři katedry obrábění a montáže VŠST Liberec , tak pomocí matematického modelování - na počítači EC 1033 ve výpočetním středisku VŠST Liberec .

Důležité bylo , aby podmínky při reálném a simulovaném broušení byly v obou případech stejné . Určité odlišnosti však vyplývají z podstaty obou metod . Při modelování uvažujeme některé zjednodušující předpoklady (kap.4.1.) , které se zejména týkají vlastností materiálu obrobku a chování soustavy SPID , u které předpokládáme absolutní tuhost , neuvážujeme chvění , zjednodušujeme tvar zrn brusiva , zanedbáváme jejich opotřebování ap.

Experimenty byly za předem zvolených podmínek realizovány vždy nejprve ve skutečnosti a následně byl proveden výpočet na počítači . Tento postup byl použit z toho důvodu , že podélný posuv stolu brusky BPH - 20NA je hydraulický , plynule regulovatelný . Požadovaná hodnota rychlosti posuvu byla nastavena pouze přibližně a její velikost byla pro si-

mulovali procesu z pěti měření vypočítána. Dalším důvodem pro tento postup je, že vlivem nedokonalé tuhosti soustavy stroj - nástroj - obrobek - přípravek a vlivem teplotního působení není na brusce nastavená hodnota hloubky záběru rovna skutečné tloušťce odebrané vrstvy. Jak bylo měřením dokázáno, je skutečná tloušťka odebrané vrstvy podstatně menší.

5.1.1. Experimentální určování drsnosti povrchu

Experimenty orientované na určování drsnosti povrchu po broušení byly připraveny tak, aby bylo možno sledovat zejména vliv řezných podmínek a proces vyjiskrování.

Výchozím předpokladem bylo, že současné zvětšování nastavené hloubky záběru a rychlosti posuvu vede k růstu střední tloušťky třísky a tím také ke zvětšování drsnosti broušeného povrchu /12/. Řezné podmínky byly proto zvoleny tak, že první skupina měření byla realizována při velmi malé hloubce záběru a malé rychlosti posuvu, další skupina měření byla provedena při poměrně velké hloubce záběru a velké rychlosti posuvu, kdy je střední tloušťka třísky veliká, a poslední skupina měření byla realizována za průměrných podmínek. V každé z uvedených skupin měření byl zároveň sledován vliv počtu vyjiskrovacích zdvihů na hodnotu výsledné drsnosti povrchu. Před každou skupinou měření byl brousicí kotouč jemně orovnán jednozrnným diamantovým orovačem.

Program měření byl volen tak, aby byla s co nejmenším počtem měření vyhodnocena co nejširší oblast řezných podmínek. Za účelem dosažení co nejobektivnějších výsledků bylo měření při reálném broušení za daných podmínek vždy opakováno na pěti vzorcích. Navíc bylo na každém vzorku třikrát opakováno měření hodnot charakterizujících drsnost povrchu - R_a a R_{MAX} . Naměřené hodnoty byly statisticky vyhodnoceny dle ČSN 010250. Aby byly řezné podmínky při simulovaném broušení co nejbližší podmínkám při reálném broušení, byla při každém měření passometrem zjištována skutečná tloušťka odebrané vrstvy materiálu a dle výsledků tohoto měření byla zadána hodnota hloubky záběru při modelování procesu broušení. Hodnoty na-

měřené tloušťky odebrané vrstvy materiálu byly také statisticky zpracovány.

Pro experimenty bylo zhotoveno 46 vzorků z materiálu 12 050.4. Po hrubém opracování byly zakaleny a popuštěny na tvrdost 49 - 52 HRC a poté broušeny na rozměry 60x42x16 mm.

Při experimentech byly jednotlivé vzorky broušeny nejprve kotoučem A 9932L7B rozměrů Ø 245x10x51 mm a dále kotoučem A 9816J9V rozměrů Ø 225x18x76 mm.

Pro měření drsnosti povrchu byl použit přístroj Hommel - Tester, typ T /145/. Měření drsnosti bylo provedeno s použitím elektroinduktivního relativního snímače TFE 100. Dráha snímače byla ve všech případech 0,63 mm při použité cloně cut off = 0,25 mm.

Na číslicovém počítači EC 1033 byl pro určování drsnosti povrchu použit program P87D a datové soubory DOLD až D18D. Použitý program je verzí univerzálního programu P87U od něhož se odlišuje pouze dimenzemi. Rozměry modelovaného obrobku byly voleny tak, aby byl šířkový úsek, na kterém byla vyhodnocována drsnost povrchu, stejně dlouhý, jako při měření přístrojem Hommel - Tester.

Podmínky při experimentálním určování drsnosti povrchu jsou zřejmé z tabulky 8 a 9, kde jsou také uvedeny výsledné naměřené a vypočtené hodnoty střední aritmetické úchylky nerovnosti profilu R_a a maximální výšky nerovnosti profilu R_{MAX} . Graficky jsou výsledné hodnoty znázorněny na obr. 95 a 96.

5.1.2. Experimentální určování tangenciální složky síly při broušení

K ověřování matematického modelu pro výpočet tangenciální složky síly při broušení byly připraveny experimenty orientované na vyhodnocování této složky síly v závislosti na hloubce záběru při reálném a simulovaném broušení.

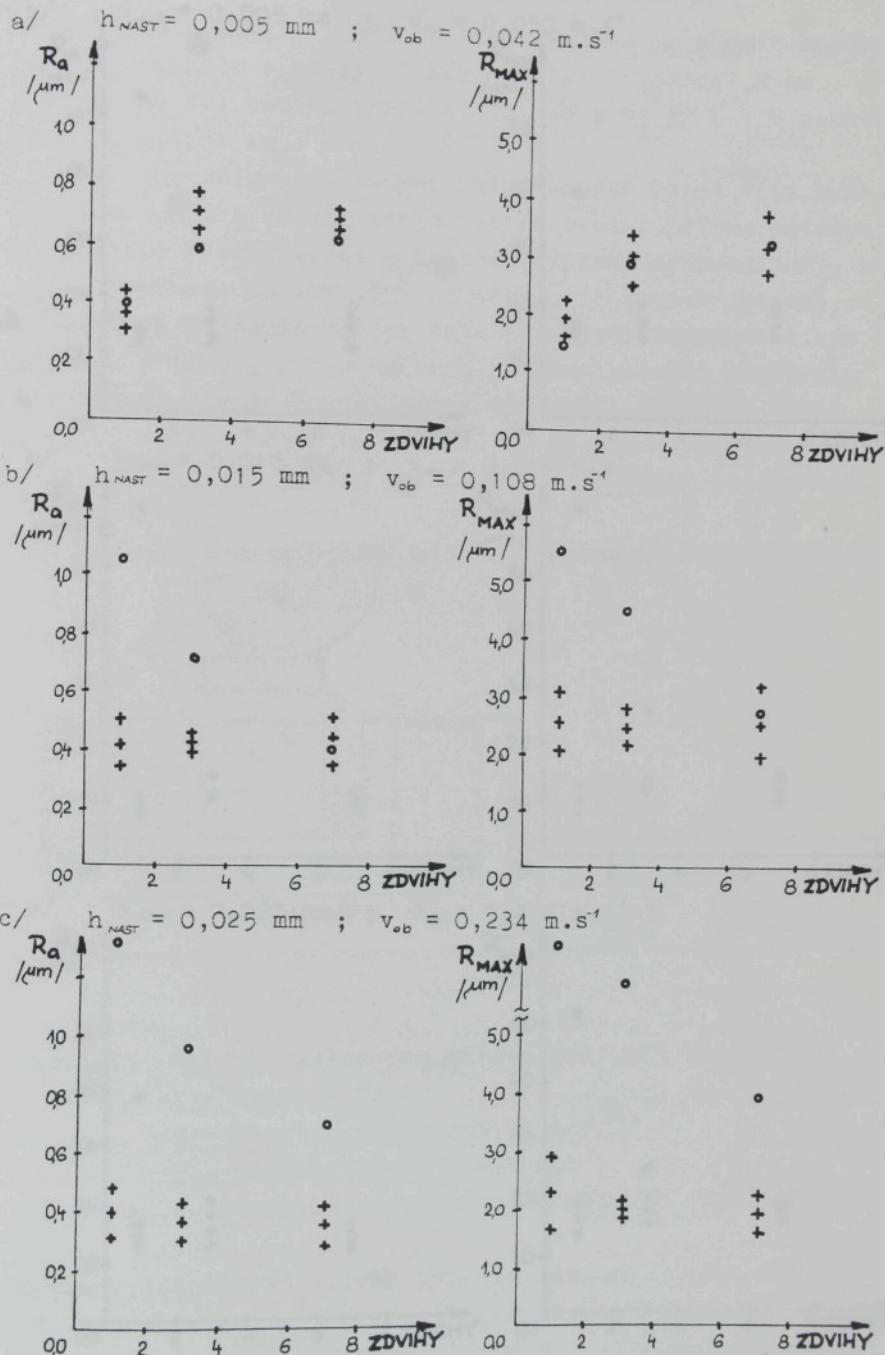
Výchozím předpokladem bylo, že při zvětšování hloubky záběru se zvětšuje velikost tangenciální i radiální složky síly. Pro pokusy byly vybrány dva materiály s navzájem odlišnými vlastnostmi. Experimenty byly provedeny nejprve

řezná podzínky h _{NAST} /mm/	0,005			0,015			0,025				
v _{ab} /m.s ⁻¹ /	0,042				0,108			0,234			
v _k /m.s ⁻¹ /	32,6				32,6			32,6			
závity /1/	1	3	7	1	3	7	1	3	7	1	7
zroušení reálné R	S	R	S	R	S	R	S	R	S	R	S
Broušení simulované R	S	R	S	R	S	R	S	R	S	R	S
číslo experimentu	1	2	3	4	5	6	7	8	9	g	DOD
datový zázor	D01D	D02D	D03D	D04D	D05D	D06D	D07D	D08D	D09D		
Ploutvka oděbrané vrstvy	2,2±1,0	3,4±2,1	5,8±2,2	5,6±1,1	8,0±1,8	11,6±5,0	7,8±4,0	11,2±2,8	15,0±7,6		
h _{OL} /h _{BL} /μm/	2,0	3,0	6,0	6,0	9,0	12,0	8,0	11,0	15,0		
Střední aritmetická délkyka nerovnosti profilu R _a /μm/	0,37±0,06	0,71±0,06	0,70±0,03	0,41±0,08	0,43±0,03	0,40±0,06	0,37±0,06	0,35±0,06	0,35±0,06		
Maximální výška nerovnosti profilu R _{MAX} /μm/	1,94±0,30	3,02±0,37	3,23±0,52	2,49±0,54	2,42±0,33	2,48±0,59	2,31±0,64	2,06±0,12	1,93±0,28		

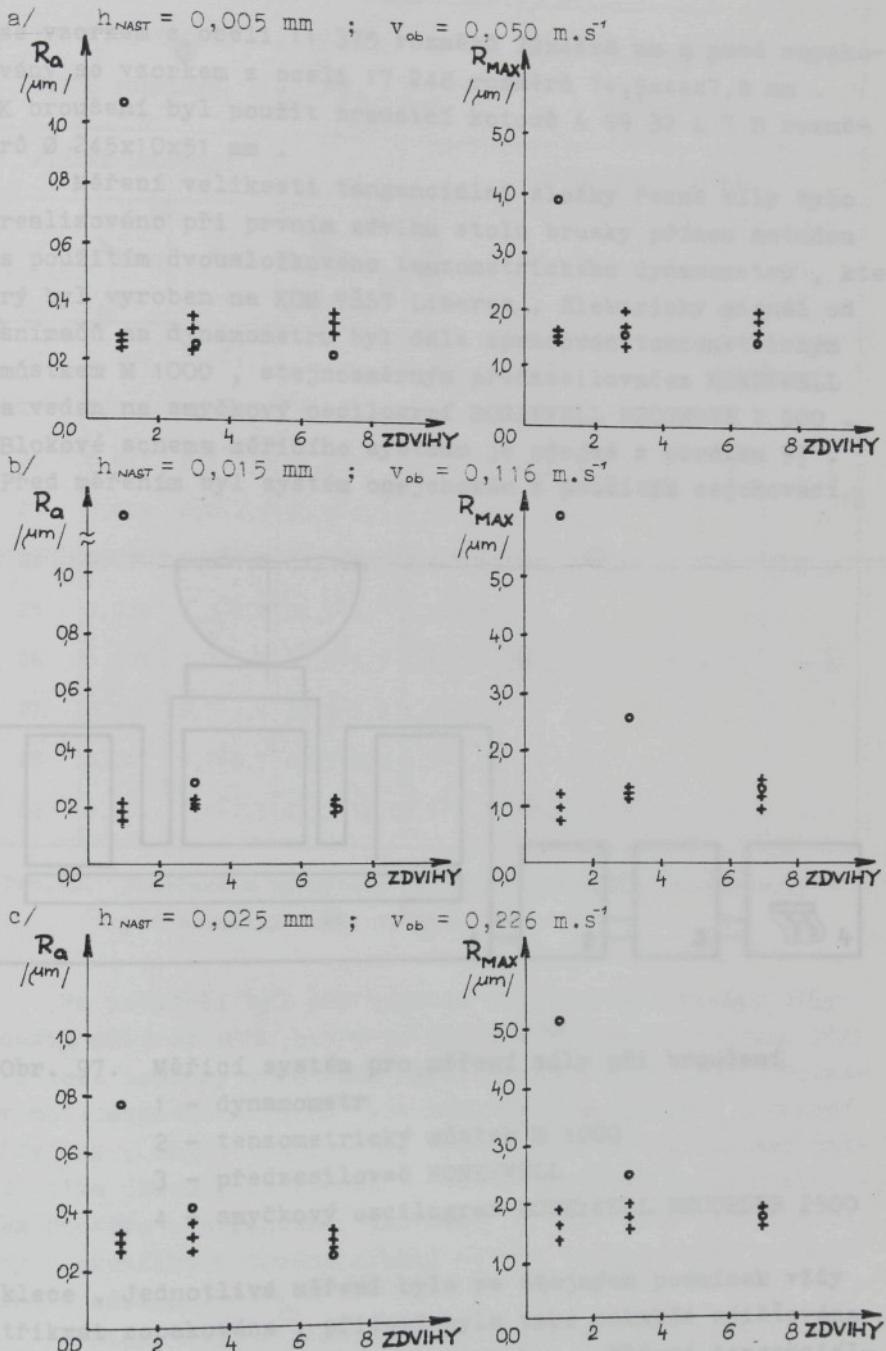
Tab. B : Naměřené a vypočtené hodnoty druhosti povrchu při broušení kotoučem A 99 32 L 7 B

Nězné podmínky		0,005		0,015		0,025	
h _{LAST}	/mm/	0,050	0,016	0,016	0,026	0,025	0,025
v _{ob}	/m·s ⁻¹ /	29,6	29,6	29,6	29,6	29,6	29,6
zadání	/1/	1	3	7	3	7	7
Broušení reálné profilní situace	R	R	R	R	R	R	R
Číslo experimentu	10	11	12	13	14	15	16
Datový soubor	D10D	D11D	D12D	D13D	D14D	D15D	D16D
Tiouška odebíráné vrstvy	3,9 [±] 0,6	4,0 [±] 0,9	4,6 [±] 1,9	6,2 [±] 1,4	9,6 [±] 0,7	12,8 [±] 2,0	13,0 [±] 5,0
h ₀₃ / h ₀₅	4,0	4,0	5,0	6,0	10,0	13,0	13,0
Střední eritynostická účinná povrchovost profilu R _a /μm/	0,27 [±] 0,02	0,31 [±] 0,03	0,34 [±] 0,03	0,17 [±] 0,03	0,21 [±] 0,01	0,24 [±] 0,02	0,29 [±] 0,03
Maximální výška nepovrchových profilu R _{MAX} /μm/	1,61 [±] 0,06	1,72 [±] 0,29	1,68 [±] 0,16	0,93 [±] 0,21	1,20 [±] 0,09	1,15 [±] 0,24	1,62 [±] 0,23

Tab. 9. Upravené a vypočtené hodnoty druhosti povrchu při broušení kotoučem A 90 16 J 9 V



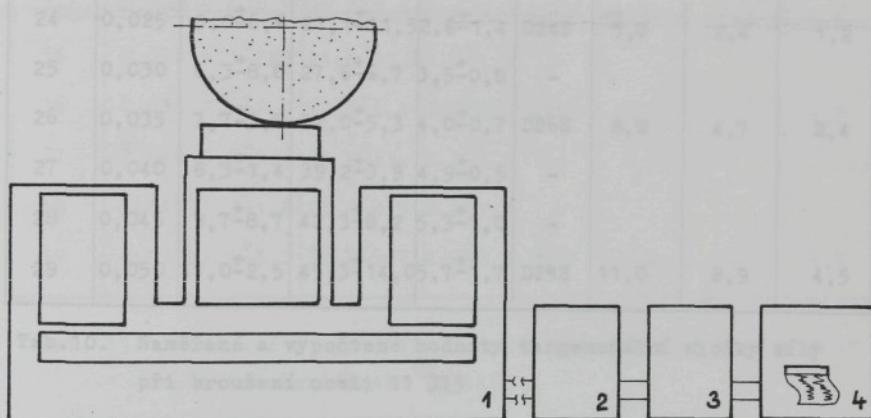
Obr. 95. Závislost R_a, R_{MAX} na počtu zdvihů při daných podm.: h_{NAST}, v_{ob} ; $v_K = 32,6 \text{ m.s}^{-1}$; broušicí kotouč A9932L7B; symboly: + reálné broušení, o simulované broušení



Obr. 96. Závislost R_a , R_{MAX} na počtu zdvihů při daných podm.: h_{NAST} , v_{ob} ; $v_k = 29,6 \text{ m.s}^{-1}$; brousicí kotouč A9816J9V; symboly: + reálné broušení, o simulované broušení

se vzorkem z oceli 11 375 rozměrů 72x44x8 mm a poté zopakovány se vzorkem z oceli 17 248 rozměrů 74,5x44x7,8 mm . K broušení byl použit brousicí kotouč A 99 32 L 7 B rozměrů Ø 245x10x51 mm .

Měření velikosti tangenciální složky řezné síly bylo realizováno při prvním zdvihu stolu brusky přímou metodou s použitím dvousložkového tenzometrického dynamometru , který byl vyroben na KOM VŠST Liberec . Elektrický signál od snímačů na dynamometru byl dále zpracován tenzometrickým můstekem M 1000 , stejnosměrným předzesilovačem HONEYWELL a veden na smyčkový oscilograf HONEYWELL RECORDER 2 500 . Blokové schema měřicího systému je zřejmé z obrázku 97 . Před měřením byl systém ocejchován s použitím cejchovací



Obr. 97. Měřicí systém pro měření síly při broušení

1 - dynamometr

2 - tenzometrický můstek M 1000

3 - předzesilovač HONEYWELL

4 - smyčkový oscilograf HONEYWELL RECORDER 2500

klece . Jednotlivá měření byla za stejných podmínek vždy třikrát zopakována , přičemž byla také pokaždé zjištována skutečná tloušťka odebrané vrstvy h_{OD} . Měření tangenciální složky síly i tloušťky odebrané vrstvy bylo statisticky vyhodnocováno /144/ .

BROUSICÍ KOTOUČ : A 99 32 L 7 B

MATERIÁL OBROBKU : 11 375

ŘEZNÉ PODMÍNKY : $v_k = 44,8 \text{ m.s}^{-1}$, $v_{ob} = 0,1745 \text{ m.s}^{-1}$

Číslo exper.	REÁLNÉ BROUŠENÍ				SIMULOVANÉ BROUŠENÍ			
	h_{NAST} / μm /	h_{OD} / μm /	F_T /N/	F'_T /N/	Dat. soubor	h_{ODS} / μm /	F_T /N/	F'_T /N/
20	0,005	$0,7 \pm 1,4$	$5,1 \pm 0$	$0,6 \pm 0$	D20S	1,0	0,2	0,1
21	0,010	$1,3 \pm 1,4$	$7,5 \pm 1,5$	$0,9 \pm 0,2$	-			
22	0,015	$2,7 \pm 2,9$	$16,4 \pm 0$	$2,1 \pm 0$	D22S	3,8	1,1	0,5
23	0,020	$4,0 \pm 2,5$	$20,5 \pm 6,7$	$2,6 \pm 0,8$	-			
24	0,025	$5,0 \pm 6,6$	$21,1 \pm 11,5$	$2,6 \pm 1,4$	D24S	5,0	2,4	1,2
25	0,030	$6,3 \pm 8,0$	$27,6 \pm 6,7$	$3,5 \pm 0,8$	-			
26	0,035	$7,7 \pm 3,8$	$32,0 \pm 5,3$	$4,0 \pm 0,7$	D26S	8,0	4,7	2,4
27	0,040	$8,3 \pm 1,4$	$39,2 \pm 3,9$	$4,9 \pm 0,5$	-			
28	0,045	$9,7 \pm 8,7$	$42,3 \pm 8,2$	$5,3 \pm 1,0$	-			
29	0,050	$11,0 \pm 2,5$	$45,3 \pm 14,0$	$5,7 \pm 1,7$	D29S	11,0	8,9	4,5

Tab.10. Naměřené a vypočtené hodnoty tangenciální složky síly
při broušení oceli 11 375

Na počítači byl pro výpočet tangenciální složky síly použit program P87S , který je další modifikací programu P87U a datové soubory v rozsahu experimentů D20S - D39S . Rozměry modelovaného obrobku byly zvoleny dle podmínek broušení vždy tak , aby délka obrobku byla o něco větší než maximální délka úseku , na kterém by mohlo dojít ke styku mezi zrnem brusiva a obrobkem . Velikost obrobku byla vždy taková, aby v okamžiku určování složky síly τ byl brousicí kotouč plně v záběru .

Protože výpočet složky síly vyžaduje podstatně více strojového času , nebyly na počítači realizovány experimenty v celé šíři , ale pouze za podmínek zřejmých z tabulky 10

BROUSICÍ KOTOUČ : A 99 32 L 7 B

MATERIÁL OBROBKU : 17 248

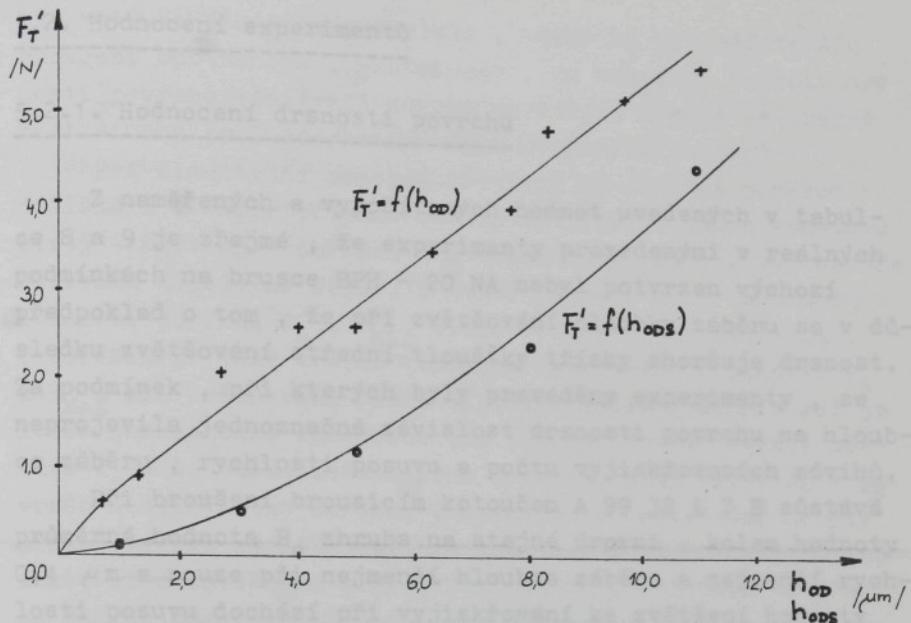
ŘEZNÉ PODMÍNKY : $v_k = 44,8 \text{ m.s}^{-1}$, $v_{ob} = 0,1745 \text{ m.s}^{-1}$

REÁLNÉ BROUŠENÍ					SIMULOVANÉ BROUŠENÍ			
Číslo exper.	h_{NAST} /mm/	h_{OD} /mm/	F_T /N/	F'_T /N/	Dat. soubor	h_{ODS} /μm/	F_T /N/	F'_T /N/
30	0,005	$1,3 \pm 1,4$	$10,6 \pm 3,9$	$1,4 \pm 0,5$	D30S	1,0	0,2	0,1
31	0,010	$1,7 \pm 1,4$	$16,0 \pm 8,2$	$2,1 \pm 1,0$	-			
32	0,015	$2,7 \pm 1,4$	$16,4 \pm 5,1$	$2,1 \pm 0,7$	D32S	3,0	1,2	0,6
33	0,020	$3,3 \pm 1,4$	$18,8 \pm 1,5$	$2,4 \pm 0,2$	-			
34	0,025	$5,0 \pm 2,5$	$22,5 \pm 7,6$	$2,9 \pm 1,0$	D34S	5,0	2,8	1,4
35	0,030	$6,3 \pm 2,9$	$21,8 \pm 12,0$	$2,8 \pm 1,5$	-			
36	0,035	$7,7 \pm 1,4$	$20,8 \pm 6,4$	$2,7 \pm 0,8$	D36S	8,0	5,4	2,7
37	0,040	$9,3 \pm 8,7$	$25,6 \pm 11,7$	$3,3 \pm 1,5$	-			
38	0,045	$11,3 \pm 1,4$	$28,0 \pm 8,9$	$3,6 \pm 1,1$	-			
39	0,050	$12,3 \pm 3,8$	$34,8 \pm 6,7$	$4,5 \pm 0,9$	D39S	11,0	10,1	5,1

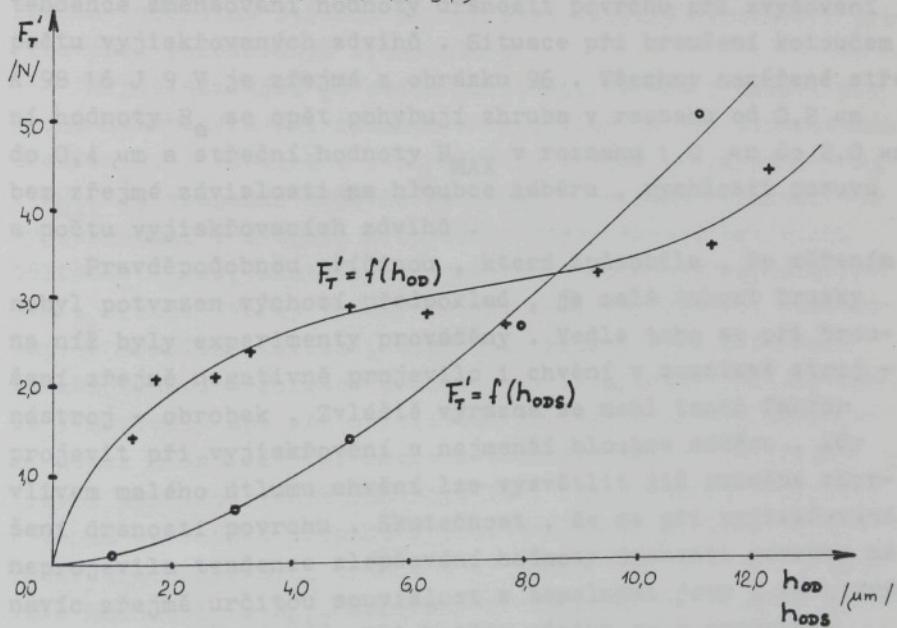
Tab. 11. Naměřené a vypočtené hodnoty tangenciální složky síly
při broušení oceli 17 248

a 11 . V těchto tabulkách jsou zároveň uvedeny výsledné hodnoty složky síly při reálném i simulovaném broušení F_T a hodnoty složky síly přepočtené na 1 mm šířky brousicího kotouče F'_T . Výsledky prováděných experimentů jsou vyjádřeny na obr. 98 a 99 . Z obrázků jsou zřejmě průběhy závislosti naměřené jednotkové složky síly F_T na tloušťce odebrané vrstvy materiálu při broušení h_{OD} a zároveň jsou v nich pro různé tloušťky h_{ODS} uvedeny hodnoty vypočítané jednotkové složky síly F'_T .

Obr. 99. Naměřené ařední hodnoty (+) a vypočítané hodnoty (*) jednotkové tangenciální složky síly při broušení oceli 17 248



Obr. 98. Naměřené střední hodnoty (+) a vypočtené hodnoty (o) jednotkové tangenciální složky síly při broušení oceli 11 375



Obr. 99. Naměřené střední hodnoty (+) a vypočtené hodnoty (o) jednotkové tangenciální složky síly při broušení oceli 17 248

5.2. Hodnocení experimentů

5.2.1. Hodnocení drsnosti povrchu

Z naměřených a vypočítaných hodnot uvedených v tabulce 8 a 9 je zřejmé, že experimenty provedenými v reálných podmírkách na brusce BPH - 20 NA nebyl potvrzen výchozí předpoklad o tom, že při zvětšování hloubky záběru se v důsledku zvětšování střední tloušťky třísky zhoršuje drsnost. Za podmínek, při kterých byly prováděny experimenty, se neprojevila jednoznačná závislost drsnosti povrchu na hloubce záběru, rychlosti posuvu a počtu vyjiskřovacích zdvihů.

Při broušení brousicím kotoučem A 99 32 L 7 B zůstává průměrná hodnota R_a zhruba na stejném úrovni, kolem hodnoty 0,4 μm a pouze při nejmenší hloubce záběru a nejmenší rychlosti posuvu dochází při vyjiskřování ke zvětšení hodnoty drsnosti povrchu, kdy střední hodnota R_a stoupá nad 0,6 μm , jak je zřejmé z obrázku 95. Při broušení se neprojevila tendence zmenšování hodnoty drsnosti povrchu při zvyšování počtu vyjiskřovaných zdvihů. Situace při broušení kotoučem A 98 16 J 9 V je zřejmá z obrázku 96. Všechny naměřené střední hodnoty R_a se opět pohybují zhruba v rozsahu od 0,2 μm do 0,4 μm a střední hodnoty R_{MAX} v rozsahu 1,0 μm do 2,0 μm bez zřejmé závislosti na hloubce záběru, rychlosti posuvu a počtu vyjiskřovacích zdvihů.

Pravděpodobnou příčinou, která způsobila, že měřením nebyl potvrzen výchozí předpoklad, je malá tuhost brusky na níž byly experimenty prováděny. Vedle toho se při broušení zřejmě negativně projevilo i chvění v soustavě stroj-nástroj - obrobek. Zvláště výrazně se mohl tento faktor projevit při vyjiskřování a nejmenší hloubce záběru, kdy vlivem malého útlumu chvění lze vysvětlit již zmíněné zhoršení drsnosti povrchu. Skutečnost, že se při vyjiskřování neprojevila tendence zlepšování hodnoty drsnosti povrchu má navíc zřejmě určitou souvislost s tepelnými jevy, ke kterým dochází při broušení. Při každém zdvihu se v povrchové vrstvě převážná část dodané energie mění v teplo, které způsobuje určité zvětšování rozměrů obrobku, čímž se jako-

by zvětšuje tloušťka materiálu , která má být při dalším broušení odstraněna . Skutečnost , že naměřené hodnoty drsnosti povrchu zůstávají zhruba na stejně úrovni je zřejmě zapříčiněna spolupůsobením všech uvedených faktorů .

Při simulování procesu broušení je situace poněkud odlišná . V tomto případě uvažujeme ideálně tuhou soustavu stroj - nástroj - obrobek a ideální materiál , který nebude ovlivněn tepelnými ději . V tomto případě se průběh hodnot drsnosti povrchu R_a i R_{MAX} blíží výchozím předpokladům . Z obrázků je také zřejmá tendence zmenšování velikosti R_a a R_{MAX} při zvětšování počtu vyjiskrovacích zdvihů , což je zcela jednoznačně způsobeno tím , že při přebrušování odebírají další namodelovaná zrna brusiva další materiál z povrchu modelovaného obrobku . Uvedené tendenze však nebyly prokázány při vyjiskrování za podmínek , kdy uvažujeme nejmenší hloubku záběru a rychlosť posuvu . Příčinou je , že za daných podmínek působí zrna brousicího kotouče v tak malých hloubkách , že značná část povrchu modelovaného obrobku zůstává broušením nedotčena a výsledné hodnoty jsou ovlivněny hodnotou střední aritmetické úchylky nerovnosti profilu před simulovaným broušením .

Nejdůležitější je ovšem porovnání hodnot drsnosti povrchu naměřených při reálném a vypočítaných při simulovaném broušení . Z tabulek i z obrázků je zřejmé , že hodnoty R_a i R_{MAX} se vzájemně nejvíce odlišují v případě broušení bez vyjiskrování . V tomto případě se nejvýrazněji projevují odlišnosti mezi skutečným - reálným a modelovaným materiálem . Proces tvorby třísky se při reálném broušení uskutečňuje v několika fázích , kdy vedle plastických deformací vznikají také deformace pružné , na okrajích vzniklých rýh se tvoří valy ap. Při simulování procesu broušení uvažujeme pouze plastické deformace a tato skutečnost je zřejmě hlavní příčinou vzniklých rozdílů . Při broušení s vyjiskrováním se v řadě případů vypočítaná hodnota velmi blíží intervalu naměřených hodnot , případně leží zcela v intervalu hodnot R_a a R_{MAX} naměřených při reálném broušení .

5.2.2. Hodnocení tangenciální složky síly

V tab. 10 a 11 jsou uvedeny absolutní velikosti tangenciální složky síly při broušení F_T i hodnoty F_T' po přečtení na jednotkovou šířku brousicího kotouče . Z uvedených hodnot jednoznačně vyplývá , že se jak při reálném , tak při simulovaném broušení při zvětšování hodnoty hloubky záběru složka řezné síly zvětšuje .

Z obrázku 98 je zřejmé , že při broušení oceli 11 375 na brusce BPH - 20NA byla uvedená závislost téměř lineární. Při simulování procesu má závislost zpočátku parabolický charakter , který se při větších hodnotách tloušťky odebrané vrstvy blíží lineárnímu . Jak je zřejmé z tabulky i z obrázku , je v oblasti lineárního průběhu vypočtená hodnota složky síly asi o 50 % menší , než hodnota změřená . Vzniklá odchylka je v tomto případě zřejmě způsobena tím , že v použitém Pregerově vztahu (20) pro výpočet velikosti řezného odporu při broušení známe hodnoty všech koeficientů /136/ , kromě hodnoty f_{SCHL} , která je závislá na konkrétních podmínkách broušení a na použitém brousicím kotouči . Proto je důležité , že zejména v oblasti větších hloubek záběru je charakter závislosti vypočtených hodnot při simulovaném broušení stejný , jako charakter závislosti při reálném broušení . Výsledné hodnoty jsou pouze vzájemně posunuty . Mohli bychom proto v případě potřeby upřesnit hodnotu koeficientu f_{SCHL} a výpočty zopakovat s menší odchylkou .

Na obrázku 99 je uvedena závislost jednotkové tangenciální složky síly na tloušťce odebrané vrstvy materiálu při broušení oceli 17 248 . Charakter závislosti naměřených hodnot je odlišný od závislosti zjištěné při broušení oceli 11 375 . Zvláštní je také skutečnost , že naměřené hodnoty velikosti složky síly se pro hodnoty h_{OD} mezi $5,0 \mu m$ a $8,0 \mu m$ zmenšují a i v dalším úseku jsou síly menší než síly naměřené při broušení již zmíněné oceli 11 375 za stejných podmínek . Přičinou byly zřejmě potíže , způsobené nízkou hodnotou součinitelů tepelné vodivosti , ke kterým docházelo při broušení oceli 17 248 .Před každým měřením složky síly bylo vždy nutné vyjiskřením povrchu vzorku dosáhnout nulové hod-

noty hloubky záběru , ke které pak byla vztahována nastavovaná hloubka záběru pro příslušný experiment . Důsledkem tepla dodávaného do obrobku z místa řezu a malého součinitele tepelné vodivosti oceli 17 248 však bylo , že docházelo ke značnému zvýšení teploty povrchové vrstvy . Běžně se proto tyto oceli brousí za použití chladicí kapaliny , která však při experimentech nebyla použita z toho důvodu , aby byla všechna měření realizována za pokud možno stejných podmínek . Vlivem tepelné roztažnosti se proto zvětšovala výška obrobku v hodnotách srovnatelných s hloubkou záběru . K úplnému vyjiskření docházelo po poměrně dlouhé době . Je-likož se vždy nejvíce ohřívala střední část obrobku , stáčela již velmi malá přestávka v broušení k tomu , aby při hloubkách záběru do 0,02 mm byly vlivem chladnutí broušeny pouze okraje vzorku a ve střední části se hloubka záběru zmenšovala až na nulové hodnoty . Tato skutečnost způsobila , že při broušení nebylo možno zcela přesně nastavit hodnotu požadované hloubky záběru a vedla také k tomu , že vlivem poklesu sil při broušení ve střední části obrobku byla zkreslována výsledná hodnota velikosti složky řezné síly . Při modelování procesu broušení má závislost podobný charakter jako měla při broušení oceli 11 375 . Hodnoty tangenciální složky síly však vycházejí větší , což jednoznačně vyplývá z toho , že v porovnání s ocelí 11 375 vykazuje ocel 17 248 větší hodnotu měrného řezného odporu .

5.2.3. Hodnocení výsledků výpočtu aktivních zrn brusiva a příčných průřezů nedeformovaných třísek

Při výpočtu velikosti tangenciální složky síly při broušení pomocí programu P87S byly pro jednotlivé experimenty zároveň získány údaje o počtu aktivních zrn v záběru a údaje o příčných průřezech nedeformovaných třísek . Výpočet složky síly byl proveden nejprve pro materiál 11 375 a dále za stejných podmínek pro materiál 17 248 . Rozdíly ve výpočtu se týkají pouze velikosti řezného odporu . Z tohoto důvodu jsou výsledné hodnoty o počtu aktivních zrn a o příčných průřezech nedeformovaných třísek stejné a v tab. 12 a 13 jsou

proto pro ilustraci uvedeny pouze výsledné hodnoty vypočtené při modelování broušení oceli 11 375 .

V kapitole 3.3 bylo již uvedeno , že procesu řezání se účastní ta zrna , která jsou v aktivní vrstvě a která nejsou " schována" za některým z předešlých aktivních zrn brusiva. Při modelování byl vyhodnocován celkový počet aktivních zrn při broušení za daných podmínek I_{AKTIV} a procentuální podíl aktivních zrn z celkového počtu namodelovaných zrn N_{AKTIV} . Vypočítané hodnoty jsou uvedeny v tab. 12 . Z tabulky je patrné , že podle předpokladů se při zvětšování rozmě-

Datový soubor	h_{NAST} /mm/	h_{ODS} / μm /	Modelovaný obrobek šířkaxdélka /mm/	Počet zdvihů /1/	Údaje o aktivních zrnech	
					I_{AKTIV} /1/	N_{AKTIV} /%
D20S	0,005	1,0	2,0 x 1,2	1	142	6,6
D22S	0,015	3,0	2,0 x 2,1	1	483	12,6
D24S	0,025	5,0	2,0 x 2,7	1	721	15,3
D26S	0,035	8,0	2,0 x 3,3	1	1090	18,1
D29S	0,050	11,0	2,0 x 3,6	1	1263	18,9

Tab. 12 : Vypočítané údaje o počtu aktivních zrn v záběru po broušení

rů modelovaného obrobku a nastavené hloubky záběru zvětšuje celkový počet aktivních zrn brusiva . Zároveň se také zvyšuje procento aktivních zrn z celkového počtu namodelovaných zrn . Hlubším rozbořem této závislosti by bylo možné zjistit , zda má na tuto skutečnost vliv především zvětšování hloubky záběru nebo zda existuje také souvislost se zvětšováním rozměrů obrobku .

Poznatky o procesu tvorby třísky i o rozměrech vzniklých třísek byly již uvedeny v kapitole 3.2 . Při matematickém modelování bylo působení každého zrna brusiva , které bylo ze daných podmínek broušení v záběru , statisticky vyhodnoceno /144/ . Vypočítané hodnoty shrnuje tab. 13 , ve které jsou uvedeny jak průměrné hodnoty průřezu nedefor-

mované třísky S_{STR} , tak i maximální S_{MAX} a minimální průřezy nedeformovaných třísek S_{MIN} , které byly odebrány při jednotlivých experimentech. Jak již bylo uvedeno, byly experimenty určeny pro výpočet tangenciální složky síly a údaje o průřezu nedeformovaných třísek bylo možné získat navíc

Datový soubor	h_{NAST} /mm/	h_{ODS} / μm /	Modelovaný obrobek šířka x délka /mm/	Počet zdviuhů /1/	Údaje o průřezu nedef.třísek		
					S_{STR} / μm^2 /	S_{MIN} / μm^2 /	S_{MAX} / μm^2 /
D20S	0,005	1,0	2,0 x 1,2	1	$3,2 \pm 0,3$	0,06	6,4
D22S	0,015	3,0	2,0 x 2,1	1	$13,7 \pm 0,9$	0,14	104,0
D24S	0,025	5,0	2,0 x 2,7	1	$24,9 \pm 1,4$	0,07	248,0
D26S	0,035	8,0	2,0 x 3,3	1	$36,7 \pm 2,0$	0,00	480,0
D29S	0,050	11,0	2,0 x 3,6	1	$46,0 \pm 2,5$	0,04	702,0

Tab. 13 : Vypočítané údaje o průřezu nedeformovaných třísek po broušení

z toho důvodu, že při určování dílčích složek síly od jednotlivých zrn brusiva, které byly v daném okamžiku v záběru, bylo třeba znát také hodnoty tloušťky a průřezu třísky. Údaje v tabulce 13 jsou tedy pouze určitým přehledem vypočítaných hodnot. Z tabulky je však zřejmé, že při zvětšování hodnoty nastavené hloubky záběru a tedy i tloušťky odebírané vrstvy se zvětšuje také průměrná hodnota průřezu nedeformované třísky, čož je dáno tím, že zároveň dochází ke zvětšování objemu materiálu, který při broušení připadá na jedno zrno brusiva. Vypočítaná hodnota je však zřejmě částečně ovlivněna změnami velikosti modelovaných obrobků. Vypočítané hodnoty středních průřezů nedeformovaných třísek se pohybují v rozmezí od $3,2 \cdot 10^{-6} \text{ mm}^2$ do $46 \cdot 10^{-6} \text{ mm}^2$. Tato skutečnost velmi dobře odpovídá rozsahu nedeformovaných třísek v literatuře /77/, kde je uveden interval od $1 \cdot 10^{-7} \text{ mm}^2$ do $1 \cdot 10^{-4} \text{ mm}^2$.

6. ZÁVĚR

Kvalita strojírenských výrobků je úzce vázána zejména s dokončovacími způsoby obrábění . Jednou z nejrozšířenějších dokončovacích technologií je operace broušení.

Broušení je proces značně složitý a odlišný od všech ostatních způsobů obrábění materiálu . Charakterizují jej zejména specifické vlastnosti nástroje , řezné podmínky a vnější vlivy . Pracovní profil nástroje vytvářejí zrna brusiva , jež jsou rozložena zcela nepravidelně , která mají různý tvar , velikost i různé vlastnosti . Během broušení dochází k otupování a vylamování zrn . Nástroj i obrobek se při broušení chová jako pružně a plasticky deformovatelné těleso , přičemž je chování materiálu ovlivněno i vysokými řeznými rychlostmi a teplotami za nichž proces probíhá .

Výzkum v oblasti broušení byl do nedávné doby zaměřen především na vývoj strojů pro broušení a méně byl zkoumán vlastní proces broušení . U moderních brusek , často s automatickým pracovním cyklem , je konstrukční řešení na takové úrovni , že již v tomto směru nelze dosáhnout podstatného zlepšení . Aby bylo možno dále zvyšovat účinnost výrobního procesu , je nutné zaměřit pozornost na práci brousícího kotouče .

Pro poznání jevů , charakteristických pro proces broušení , byly vytvořeny studie orientované buď na zkoumání reálného procesu broušení nebo na modelování tohoto procesu . Největší význam mají v teorii obrábění poznatky o dějích , jež probíhají v oblasti tvorby třísky . Pro získání informací o těchto procesech jsou vhodné zejména metody modelování . Experimentální výzkum je však i v tomto případě spojen s mnohými obtížemi , neboť oblast tvorby třísky je velmi špatně přístupná .

Byly proto hledány i jiné cesty , které by umožňovaly potvrdit zákonitosti zjištěné teoreticky a navíc získat i řadu dalších údajů o procesech , ke kterým při broušení dochází . Jednou z nich je metoda matematického modelování . Tato metoda simuluje děje , ke kterým dochází při reálném broušení . Prostřednictvím poznatků získaných studiem pro-

cesů při vytváření třísky , při vzniku nových povrchů ap., lze navržený matematický model zpětně ověřovat a dále jej prohlubovat .

Myšlenka realizovat model broušení simulační metodou pochází od H.Yoshikavy , T.Sata a J.Peklenika . Protože se nepodařilo nalézt žádnou publikaci , patent ap. , ve které by byla uvedená problematika blíže popsána , byl vytvořen vlastní model procesu broušení jako součást úkolu SPZV III - 1 - 5 / 05 - 04 " Vývoj metod a prostředků na identifikaci obrobitevnosti při broušení " .

Základem vytvořeného modelu jsou obecné poznatky o stavbě brousicího nástroje , o procesu vzniku třísky a o vytváření povrchu při broušení , které jsou uvedeny ve 3.kapitole . Přehled mechanismů vzniku třísky i přehled vztahů pro výpočet rozměrů vzniklých třísek dokumentuje skutečnost , že v současné době se poznatky o broušení u různých autorů vzájemně odlišují . Tato situace je způsobena tím , že během procesu broušení působí v soustavě SPID velký počet různých faktorů .

Princip matematického modelování kinematiky procesu broušení simulační metodou je vysvětlen v kapitole 4 . Při vytváření modelu nebylo možné obsáhnout všechny vlivy a bylo nutno připustit některá zjednodušení . Ta však musela mít takový charakter , aby rozhodující znaky broušení zůstaly zachovány . Řešení modelu je charakterizováno vývojovými diagramy , přičemž nejdůležitější části jsou samostatně rozpracovány . Podstatou modelu je matematický popis probíhající interakce mezi zrnny brusiva a materiélem obrobku . Ke zpracování modelu je zapotřebí výpočetní techniky , protože klasický výpočet by byl v důsledku značného rozsahu nutných operací nereálný . Pomocí modelu je možno získat údaje o počtu aktivních zrn při broušení , určit hodnoty parametrů R_a a R_{MAX} , které charakterizují drsnost povrchu obrobku , vypočítat údaje o příčných průřezech nedeformovaných třísek a následně také stanovit velikost tangenciální složky síly při broušení . Uvedený matematický model umožňuje v rámci teorie broušení vytvořit určitý nový pohled na tento způsob obrábění , jehož přesnost je závislá na stupni poznání jednotlivých dílčích jevů a procesů . Zámě-

rem při řešení práce bylo vytvořit takový model , jehož vlastnosti se co nejvíce blíží reálnému procesu , neboť i z filosofického hlediska lze považovat podstatu za poznanou , když jsme schopni v praxi vytvořit její hodnověrný model .

Do jaké míry se podařilo tento záměr realizovat vyplývá z řady experimentů , které byly provedeny za účelem ověření správnosti navrženého modelu procesu broušení . Pro ověření byla zvolena dvě kriteria - drsnost povrchu obrobku a velikost tangenciální složky řezné síly . Při reálném a simulovaném broušení pak byly porovnávány výsledné hodnoty . Navíc byly při simulování procesu také sledovány údaje o počtu aktivních zrn a o průřezu nedeformováných třísek . Z výsledků experimentů vyplývá , že při simulování procesu broušení se výsledné hodnoty pohybují rámcově v rozsahu naměřených hodnot . V řadě případů vznikají sice odchylky mezi vypočítanými a naměřenými hodnotami , ale v řadě případů jsou hodnoty také zcela shodné , případně mají závislosti při reálném a simulovaném broušení stejný charakter . V této souvislosti je třeba uvést , že stávající řešení modelu vychází pouze z kinematických poměrů při broušení a v případě dalšího zdokonalování modelu bude nutné zaměřit pozornost zejména na ty zjednodušující předpoklady , o kterých lze soudit , že nepříznivě ovlivňují proces simulovaného broušení . Jedná se především o materiálové vlastnosti obrobku . Aby bylo dosaženo lepší shody s reálným broušením , bude třeba při modelování uvažovat pružné a plastické deformace broušeného vzorku . Dále bude třeba přihlédnout k působení soustavy stroj - nástroj - obrobek , především z hlediska její tuhosti a působícího chvění . Předpoklady při simulování procesu broušení bude třeba neustále upravovat tak , aby výsledky odpovídaly skutečnosti a tím také zároveň získáme dokonalejší představu o procesech , ke kterým při broušení dochází .

Současná doba se vyznačuje rychlým vývojem výpočetní techniky a metod zpracování dat . Matematický model procesu broušení představuje jednu z aplikací uvedeného trendu v oblasti technologie . Jak je zřejmé z předložené práce , jsou dosud přínosy metody matematického modelování zejmé-

na v oblasti teoretické . Další vývoj metody by měl být orientován na oblast tvorby prognóz o procesu broušení , čímž by byla vytvořena možnost pro využití modelu v praxi. V tomto směru lze s výhodou využít možnosti porovnání výsledků reálného a simulovaného broušení . Pomocí modelu lze například zkoumat , jak se mění hodnoty drsnosti povrchu při změně podmínek broušení . Rozvoj metody matematického modelování v tomto směru by mohl vést k vytvoření metody určování optimálních řezných podmínek při broušení.

Již výše bylo uvedeno , že proces broušení je třeba podrobit důkladnému rozboru . Jedním z možných způsobů přístupu k řešení dané problematiky by mohla být i metoda matematického modelování procesu broušení , která je předmětem této práce .

C ₁	konstanta
C ₂	délkový úsek ohřívání /m/
C ₃	šířka neodeformovaného trásky /mm/
C ₄	střední šířka neodeformovaného trásky /mm/
C ₅	součinitel vlivu ohříváního materiálu /1/
C ₆	součinitel vlivu brusiva /1/
C ₇	součinitel vlivu pojiva /1/
C ₈	součinitel tvrdosti brusicího kotouče /1/
C ₉	součinitel struktury brusicího kotouče /1/
C ₁₀	součinitel fázové konzistence /1/
C ₁₁	součinitel přesnosti s ohřívání brusky /1/
C ₁₂	součinitel kvality brusic. kotouče /1/
C ₁₃	konstanty /1/
C ₁₄	statistická hustota mřížky výrobku na jednotkovou hmotnost : mm /mm ² /
C ₁₅	faktor proporcionality
C ₁₆	součinitel fyzikálně mechanických vlastností ohříváního materiálu /1/
C ₁₇	konstanta /mm ⁻² / pro σ_{v} a σ_{h}
D ₁	průměr brusicího kotouče /mm/ /mm/
D ₂	ekvivalentní průměr brusic. kotouče /mm/ /mm/

SEZNAM POUŽITÝCH ZKRATEK A SYMBOLŮ

A	obecná zkoumaná veličina /1/
A_{MAX}	maximální šířka zrna dané zrnitosti /m/
A_n	náhodné číslo /1/
A_{RO}	šířkový úsek zrna /m/
A_x	šířka simulovaného brousicího kotouče /m/
A_α	plocha hržetu
A_y	plocha čela
a	konstanta
a_{MAX}	maximální tloušťka třísky / μm /
a_{MIN}	minimální tloušťka třísky / μm /
a_s	šířkový úsek obrobku /m/
a_z	tloušťka nedeformované třísky odebraná jedním zrnem brusiva /mm/, / μm /
a_{zs}	střední tloušťka třísky odebraná jedním zrnem brusiva /mm/
b	konstanta
b_s	délkový úsek obrobku /m/
b_z	šířka nedeformované třísky /mm/
b_{zs}	střední šířka nedeformované třísky /mm/
C_1	součinitel vlivu obráběného materiálu /1/
C_2	součinitel vlivu brusiva /1/
C_3	součinitel vlivu pojiva /1/
C_4	souč.vlivu tvrdosti brousicího kotouče /1/
C_5	souč.vlivu struktury brousicího kotouče /1/
C_6	souč.vlivu řezné kapaliny /1/
C_7	souč.vlivu přesnosti a tuhosti brusky /1/
C_8	souč.vlivu kvality brous.kotouče /1/
C_{10}, C_{11}, \dots	konstanty /1/
C_J	statistická hustota břitů vztázená na jednotkovou hloubku 1 mm / mm^{-3} /
C_{PF}	faktor proporcionality
C_{Ra}	součinitel fyzikálně mechanických vlastností obráběného materiálu /1/
c_1	konstanta / mm^{-3} /
D	průměr brousicího kotouče /m/, /mm/
D_e	ekvivalentní průměr brous.kotouče /m/, /mm/

d	průměr obrobku /m/, /mm/
F_N	normální složka řezné síly /N/ (F_{CN})
F_T	tangenciální složka řezné síly /N/ (F_C)
F_T	tangenciální složka řezné síly přepočtená na 1 mm šířky brousicího kotouče ; jednotková tangenciální složka řezné síly /N/ (F_C')
F_z	síla působící na zrno brusiva /N/
H_1	šířka brousicího kotouče /m/, /mm/
h	hloubka záběru /mm/
h_B	vzdálenost břitu od vnějšího povrchu brousicího kotouče /μm/
h_{NAST}	na brusce nastavená hodnota hloubky záběru /mm/
h_{OD}	tloušťka odebrané vrstvy materiálu při broušení /μm/
h_{ODS}	tloušťka odebrané vrstvy materiálu při simulování procesu broušení /μm/
h_z	skutečná hloubka záběru /m/, /mm/, /μm/
I_A	počet příčných dílků obrobku /1/
I_{AKTIV}	počet aktivních zrn brusiva /1/
I_B	počet podélných dílků obrobku /1/
I_{CELK}	počet namodelovaných zrn brusiva /1/
J	obecná příčná rovina obrobku /1/
K	obecná podélná rovina obrobku /1/
K_s	tvarový součinitel břitu /1/
K_z	plošná hustota vrcholů zrn /mm ⁻² /
k	konstanta charakterizující tvar třísky /1/
k_1, k_2, \dots	konstanty /1/
k_K	součinitel vlivu složení řezné kapaliny /1/
$k_{s1..1}$	měrný řezný odpor /N.mm ⁻² /
k_v	součinitel vyjadřující vliv vyjiskrovacích zdvihů /1/
k_z	součinitel vlivu zrnitosti brousicího kotouče /1/
L	délka stykového oblouku /m/, /mm/
L_{STR}	střední rozteč zrn na obvodu brousicího kotouče /m/
L_{ZE}	efektivní vzdálenost zrn brusiva /mm/

l_B	vzdálenost mezi břity $/\mu\text{m}/$
l_{BA}	vzdálenost mezi aktivními břity $/\mu\text{m}/$
l_{OT}	délka otěrové plošky zrna $/\text{m}/$
l_s	střední vzdálenost mezi zrny brusiva $/\text{m}/, / \text{mm}/$
l_t	rozteč zrn brusiva na jedné obvodové kružnici brousicího kotouče $/\text{mm}/$
l_z	délka zrna brusiva $/\mu\text{m}/$
l_{zs}	střední vzdálenost mezi zrným brusiva v tělesu brousicího nástroje $/\text{mm}/$
m	exponent v Kienzleho vztahu $/1/$
N	číslo struktury brousicího kotouče $/1/$
N_{AKT}	podíl aktivních zrn při procesu broušení $/\%/\text{}$
N_{DYN}	dynamický počet břitů na jednotkové ploše povrchu brousicího kotouče $/1/$
N_{STAT1}	statický počet břitů na jednotkové ploše povrchu brousicího kotouče $/1/$
n_K	otáčky brousicího kotouče $\text{min}^{-1}, / \text{s}^{-1}/$
n_{OB}	otáčky obrobku $\text{s}^{-1}/$
n_S	střední počet zrn v 1 gramu brusiva $/1/$
n_{ZK}	střední počet zrn v jednotce objemu brusiva $/\text{cm}^{-3}/$
$n(\beta, \delta)$	složka pohybu otáčením při pootočení zrna z polohy dané úhlem β do polohy dané úhlem δ $/\text{m}/$
n_ψ	složka pohybu otáčením $/\text{m}/$
P	konstanta $/1/$
P_f	nástrojová boční rovina
P_o	nástrojová ortogonální rovina
P_p	nástrojová zadní rovina
P_r	nástrojová základní rovina
P_s	nástrojová rovina ostří
p	podíl plastických deformací na celkovém procesu řezání $/\%/\text{}$
p_1	exponent $/1/$
p_2	exponent $/1/$
p_{HTR}	řezný odpor $/\text{N.mm}^{-2}/$
q	rychlostní poměr $/1/$
R	poloměr brousicího kotouče $/\text{m}/$
R_a	střední aritmetická úchylka nerovnosti profilu $/\mu\text{m}/$

R_{ac}	průměrná hodnota středních aritmetických úchylek nerovnosti profilu všech rovin obrobku / μm /
$R_a(J)$	střední aritmetická úchylka nerovnosti profilu v dané rovině / μm /
R_{MAX}	maximální výška nerovnosti profilu / μm /
R_{MAXC}	největší z maximálních výšek nerovnosti profilu v příčných řezech / μm /
$R_{MAX}(J)$	maximální výška nerovnosti profilu v dané rovině / μm /
$R_s(J)$	poloha střední čáry profilu v dané rovině /m/
S_1	plocha průřezu rýhy / m^2 /
S_2	plocha průřezu valu / m^2 /
S_K	kontaktní plocha mezi brousicím kotoučem a obrobkem / mm^2 /
S_{MAX}	maximální hodnota průřezu neodeformované třísky / μm^2 /
S_{MIN}	minimální hodnota průřezu neodeformované třísky / μm^2 /
S_p	poměr kotoučů se zvýšenou a normální pórovitostí
S_{TR}	průřez třísky / m^2 /, / mm^2 /
S_{STAT}	statický počet břitů / mm^{-1} /
S_{STAT1}	statický počet břitů na jednotkové délce /1/
S_{STR}	průměrná hodnota průřezu neodeformované třísky / μm^2 /
s_o	podélný posuv na jednu otáčku kotouče /mm/
s_z	posuv na zub /mm/
u	osa souřadného systému
u_{40}, u_{41}	vzdálenost vertikální osy brousicího kotouče od vrcholu zrna v dané poloze /m/
u_c	část zdvihu obrobku, ve které je kotouč v záberu /m/
u_J	vzdálenost vertikální osy brousicího kotouče od roviny obrobku, ve které zkoumáme polohu vrcholu zrna brusiva při pootáčení kotouče v řezu /m/
u_N	vzdálenost vertikální osy brousicího kotouče

u_p	od první roviny obrobku, ve které zkoumáme polohu vrcholu zrna brusiva; nová hodnota /m/ vzdálenost vertikální osy brousicího kotouče od obrobku, přičemž je kotouč v poloze, kdy se dotýká okraje obrobku před obráběním /m/ vzdálenost o kterou se brousicí kotouč posunul od počáteční polohy /m/
u_{pp}	vzdálenost vertikální osy brousicího kotouče od roviny obrobku, ve které zkoumáme polohu vrcholu zrna ; stará hodnota /m/
u_s	objem zrn v jednotce hmotnosti kotouče /cm ³ .g ⁻¹ / osa souřadného systému
v_K	hlavní řezná rychlosť /m.s ⁻¹ /
v	výsledná řezná rychlosť /m.s ⁻¹ /
v_c	rychllosť podélného posuvu /m.min ⁻¹ /, /m.s ⁻¹ /
v_e	obvodová rychlosť brousicího kotouče /m.s ⁻¹ /
v_f	posuvný pohyb obrobku za jednu otáčku brousicího kotouče /m/
v_k	rychllosť posuvu obrobku /m.min. ⁻¹ /, /m.s ⁻¹ /
v_o	rychllosť přísuvu /m.s ⁻¹ /
v_{ob}	složka pohybu posuvu při pootočení zrna brusiva z polohy dané úhlem β do polohy dané úhlem δ /m/
v_p	složka pohybu posuvem/m/
$v(\beta, \delta)$	náhodné číslo rovnoměrně rozdělené v intervalu $\langle 0,1 \rangle$ /1/
v_γ	souřadnice vrcholu zrna brusiva v axiálním směru /m/
w	vzdálenost vrcholu zrna brusiva od podélné roviny K v dané příčné rovině /m/
X	souřadnice vrcholu zrna brusiva ; nová hodnota /m/
X_K	osa souřadného systému
X_N	vzdálenost vrcholu zrna brusiva od zvoleného počátku - na válcové ploše /m/
x	výška profilu obrobku v bodě o souřadnicích J,K /m/
y	hodnota největší výšky profilu v dané rovině /m/
$Y_H (J,K)$	Y_{HMAX}

Y_{HMIN}	hodnota nejmenší výšky profilu v dané rovině /m/
Y_{H1N}	výška od základny obrobku k bodu vrcholu zrna brusiva /m/
Y_{H2}	výška od základny obrobku k zrnu brusiva v konkrétním bodě mřížky /m/
Y_{H3}	vertikální vzdálenost bodu na povrchu zrna od vrcholu zrna nad konkrétním bodem mřížky /m/
Y_N	vzdálenost vrcholu zrna od zvoleného počátku; nová hodnota /m/
y	osa souřadného systému
Z	vzdálenost vrcholu zrna od obalové plochy brousicího kotouče /m/
Z_{MAX}	výška aktivní vrstvy brousicího kotouče /m/
Z_N	vzdálenost vrcholu zrna od obalové plochy brousicího kotouče ; nová hodnota /m/
z	počet zrn brusiva na jedné povrchové kružnici brousicího kotouče /1/
α	exponent charakterizující rozložení zrn brusiva na brousicím kotouči /1/
α_L	úhel záběru /°/
α_o	ortogonální úhel hřbetu /°/
α_{oT}	ortogonální úhel hřbetu otupeného zrna /°/
α_S	součinitel /1/
β_1	úhel střížné roviny /°/
β_N	úhel sevřený vertikální osou brousicího kotouče a průvodičem vrcholu zrna připraveného k řezání /rad/
β_o	ortogonální úhel břitu /°/
β_z	vrcholový úhel zrna brusiva /°/
γ	úhel čela /°/
δ_o	ortogonální úhel čela /°/
δ_{ox}	ortogonální úhel čela pro minimální hloubky záběru /°/
δ_j	úhel sevřený vertikální osou brousicího kotouče a průvodičem bodu vrcholu zrna , který se dotýká příčné roviny obrobku /rad/

δ_n	úhel sevřený vertikální osou brousicího kotouče a průvodičem bodu vrcholu zrna, který se dotýká příčné roviny obrobku ; nová hodnota /rad/
δ_p	úhel sevřený vertikální osou brousicího kotouče a průvodičem , který leží na obalové ploše kotouče a dotýká se okraje obrobku před obráběním /rad/
δ_s	úhel sevřený vertikální osou brousicího kotouče a průvodičem bodu vrcholu zrna , který se dotýká příčné roviny obrobku ; stará hodnota /rad/
δ_{zKP}	úhel určený polohou prvního aktivního zrna, u kterého vyhodnocujeme složku síly, při řezání v poslední rovině před ukončením záběru /rad/
ϵ	úhel vnikání /°/
α_s	úhel sklonu boku zuba /rad/ , /°/
λ_k	konstanta ($\lambda_k = k \cdot l_s$) /mm/
λ_{KE}	efektivní vzdálenost mezi zrny brusiva /mm/
λ_m	multiplikativní konstanta /1/
μ	součinitel tření /1/
μ'	součinitel vnitřního tření deformovaného kovu ve směru smyku /1/
ρ	hustota brousicího kotouče /g.cm ⁻³ /
ρ_z	poloměr zaoblení vrcholu zrna /m/ , /μm/
τ_{STR}	smykové namáhání /MPa/ , /Pa/
ψ	úhel průvodiče bodu křivky /rad/
ψ_{DIF}	úhel daný polohou vyšetřovaného zrna brusiva a prvního zrna, u kterého vyhodnocujeme složku síly /rad/
ψ_n	úhel sevřený vertikální osou brousicího kotouče a průvodičem namodelovaného zrna brusiva; nová hodnota /rad/
ψ_p	hodnota úhlu ψ_n pro první aktivní zrno brusiva, u kterého vyhodnocujeme složku síly /rad/
ψ_s	úhel sevřený vertikální osou brousicího kotouče a průvodičem vrcholu namodelovaného zrna; stará hodnota /rad/

- úhel sevřený vertikální osou brousicího kotouče a průvodičem zrna brusiva /rad/
- /1/ BOECKSTEIN, E.: *Grundlagen der Schleiftechnik*. - 2. Auflage. Berlin: VEB Verlag Technik 1980. - 200 s.
- /2/ BAUDE, O.: *Untersuchung des Schleifprozesses*. /Dissertaciální práce/. Aachen 1986. - 75 Aachen. Fakultät für Maschinenbau.
- /3/ BRÜCKNER, K.: *Der Schleifvorgang und seine Beeinflussung durch die auftretenden Schnittkräfte*. /Dissertaciální práce/. Aachen 1982. - 100 Aachen. Fakultät für Maschinenbau.
- /4/ BLANKENBURG, S.-ZWISCHNER, K.: *Untersuchung von Kenngrößen des Schleifvorganges und deren Einfluss auf das Anlaufverhalten eines Kreiselmotorschleifens*. /Dissertaciální práce/. Dresden 1973. - TU Dresden. Fakultät für Maschinenbau.
- /5/ KÖNIG, W.: *Fertigungsverfahrens-Optimierung*. Lippstadt. 1. vyd. VDP-Verlag 1990. - 100.
- /6/ SCHWARZ, K.R.: *Zerspanungsablauf und Zerspanungswirkung beim Außenrundschleifen*. /Dissertaciální práce/. Aachen 1999. - 120 Aachen.
- /7/ THYSSEN, W.: *Komplexe mathematische Modellierung des Parallel- und Schleifprozesses-Schaffung von Modellen für die externe Kontakttheorie*. /Dissertaciální práce/. Magdeburg 1997. - 100 Magdeburg.
- /8/ WARZINTIAK, W.-HEROLD, Y.: *Rundschleifen-Gemischung, Schichtdicke und Effektivität*. - Bezirkshochschule für Technik und Wirtschaft Cottbus 1985.
- /9/ PEKLENÍK, J.: *Contribution to the Correlation Theory of Random Processes for the Grinding Process*. Journal of Engineering for Industry, -, 1994, -, 200-204.
- /10/ YOSHIKAWA, H.-SATA, T.: *Simulated Grinding Process by Monte Carlo Method*. *Int. J. Mach. Tools Manuf.*, 1988, a. 297-302.
- /11/ YOSHIKAWA, H.-PEKLENÍK, J.: *Three-dimensional Simulation on Techniques of the Grinding Process*.

SEZNAM POUŽITÉ LITERATURY

- /1/ ECKSTEIN, E.-JÄHNIG, H.-WERNER, R. : Schleiftechnischer Ratgeber. 4.vyd.VEB Verlag Technik Berlin
- /13/ BAUL, R.M. : Untersuchung des Schleifprozesses./Dissertační práce/. Aachen 1966.-TH Aachen. Fakultät für Maschinenwesen.
- /2/ DAUDE, O. : Untersuchung des Schleifprozesses./Dissertační práce/. Aachen 1966.-TH Aachen. Fakultät für Maschinenwesen.
- /14/ PRZBYLSKI, J. : Der Schleifvorgang und seine Bewertung durch die auftretenden Schnittkräfte./Dissertační práce/. Aachen 1962.- TH Aachen. Fakultät für Maschinenwesen.
- /3/ BRÜCKNER, K.: Der Schleifvorgang und seine Bewertung durch die auftretenden Schnittkräfte./Dissertační práce/. Aachen 1962.- TH Aachen. Fakultät für Maschinenwesen.
- /4/ BLANKENBURG, S.-ZWEINERT, K. : Untersuchung von Kenngrößen des Schleifvorganges und deren Einfluss auf das Arbeitsergebnis beim Umfangsstirnschleifen./Dissertační práce/. Dresden 1973.-TU Dresden.Fakultät für Maschinenwesen.
- /15/ LORTZ, W. : Fertigungsverfahren-Band 2-Schleifen, Honen, Läppen.1.vyd.VDI-Verlag Düsseldorf 1980.
- /6/ SCHWARZ, K.E. : Zerspanungsablauf und Schleifergebnis beim Außenrundschleifen./Dissertační práce/.Aachen 1959,-TH Aachen.
- /7/ THYSSEN, W. : Komplexe mathematische Modellierung des Schleifprozesses-Schaffung von Grundlagen für die externe Schnittwertoptimierung./Doktorská práce/.Magdeburg 1981.-TH Magdeburg.
- /8/ WAWRZINIAK, W.-HEROLD, V. : Rundschleifen-Genauigkeit und Effektivität.-.Bezirksneuererzentrum Gera 1985.
- /9/ PEKLENÍK, J. : Contribution to the Correlation Theory for the Grinding Process.Journal of Engineering for Industry,-,1964,-,s.85-94.
- /10/ YOSHIKAWA, H.-SATA, T. : Simulated Grinding Process by Monte Carlo Method.CIRP Annals,vol.16, 1968,s.297-302.
- /11/ YOSHIKAWA, H.-PEKLENÍK, J. : Three-dimensional Simulation Techniques of the Grinding Process.In:

- Advances in Manufacturing Systems.Oxford
Pergamon Press 1971,s.89.
- /12/ MASLOV,J.N. : Teorie broušení kovů.1.vyd.SNTL Praha
1979.
- /13/ BAUL,R.M.-GRAHAM,D.-SCOTT,W. : Charakterization of
the working surface of abrasive wheels.
Tribology,1972,s.169-176.
- /14/ PRZYBYLSKI,L. : Charakterystyka rozkładu krawędzi
ziarn na powierzchni roboczej ściernicy.
Mechanik 1977,č.8,s.403-404.
- /15/ LORTZ,W. : Schleifscheibentopographie und Spanbil-
dungsmechanismus beim Schleifen./Disertač-
ní práce/. Aachen 1975.-R-WTH Aachen.
- /16/ SAVJOLOVA,T.I. : Funkcii raspredelenija zeren po ori-
entacijam v polikristallach i ich gaussovs-
kije priblizenija. Zavodskaja laboratoriya,
50,1984,č.5,s.48-52.
- /17/ ZAJCEV,A.G. : Rasčot čisla zeren orientirovanno ras-
položennych na rabočej pověrchnosti šlifo-
vačnogo kruga.Syérchtvěrdýje matérialy,1982,
č.6,s.41-44.
- /18/ AUTOR NEUVEDEN : Přesná kontrola tvrdosti brusných ko-
toučů - metoda Grindo-Sonic./Návod k obslu-
ze/.B.r./.
- /19/ PEKLENÍK,J. : Ermittlung von geometrischen und physi-
kalischen Kenngrößen für die Grundlagen-
forschung des Schleifens./Disertační práce/.
Aachen 1957.-TH Aachen.
- /20/ KASSEN,G. : Beschreibung der elementaren Kinematik
des Schleifvorganges,/Disertační práce/.
Aachen 1969.-R-WTH Aachen.
- /21/ WERNER,G. : Kinematik und Mechanik des Schleifprozes-
ses./Disertační práce/.Aachen 1971.-R-WTH
Aachen.
- /22/ SALJÉ,E.-DIETRICH,W.-MEYER,J.: Dynamische Vorgänge
beim Aussenrund-Einstechschleifen.VDI-Zeit-
schrift,124,1982,č.17,s.623-628.
- /23/ BOKUČAVA,G.V. : Témperatura rezanja pri šlifovanii.

- Věstnik mašinostrojenija, 43, 1963, č. 11,
s. 62-66.
- /24/ REZNIKOV, A.N. : Upravlenije těplovymi javlenijami
pri šlifovanii. Mašinostrojitel', - , 1982,
č. 9, s. 13-15.
- /25/ LOWIN, R. : Schleiftemperaturen und ihre Auswirkungen
im Werkstück./Disertační práce/.Aachen
1980.-R-WTH Aachen.
- /26/ IVANOV, O.A.-NGUYEN ČONG CHAJ -PLECHANOV, N.V. : Ekspe-
rimental'naja ocenka sposobov opredelenija
/36/ POPOV, S.-AJ těperaturnych deformacij pri vreznom šli-
fovani valov. Izmeritelnaja těchnika, -,
1983, č. 6, s. 35-37.
- /27/ ANDRIANOVA, I.A.-ŠACHNOVSKIJ, S.S. : Vlijanije těpla ,
vyděljamogo pri torcovom šlifovanii ,
na stabilitu položenija krugov. Stanki
i instrument, -, 1983, č. 8, s. 30-31.
- /28/ LOCKO, D.V.-MILMAN, J.V.-TORČUN, N.M. : Mechanizm abra-
zivnogo iznosa i struktura pověrchnosti
kristalličeskich materialov posle abra-
zivnoj obrabotki. Pověrchnost, fizika, chi-
mija, mechanika, -, 1984, č. 8, s. 136-142.
- /29/ THYSSEN, W.-LIERATH, F. : Verschleissmodell für das
/40/ VASILKO, K. Aussenrudschleifen. Fertigungstechnik und
Betrieb, 27, 1977, č. 11, s. 672-675.
- /30/ KITAMURA, T.-MIYOSHI, T.-SATO, K. : Estimation of the
Grinding Process by Power Spectrum Patterns
around Grinding Wheel Surface. Bulletin
/42/ HASEGAWA, Y. of the Japan Society of Precision Engineering, 16, 1982, č. 2, s. 125-126.
- /31/ SHIBATA, J.-INASAKI, I.-YONETSU, S. : On Charakteristics
of Wheel Wear in Creep Feed Grinding. Bulle-
/43/ SHIBATA, J.-YONETSU, S. tin of the Japan Society of Precision En-
gineering, 15, 1981, č. 3, s. 193-194.
- /32/ Autorské osvědčení. SSSR 1151438A.-.DACENKO, V.A.-DA-
/44/ CENKO, O.V. Ustrojstvo dlja něpreryvnogo kon-
trolja iznosa šlifovalnogo kruga. 13.5.1983.
- /33/ WAWRZINIĄK, W.-IVANOV, V. : Zum Einfluss des Abrichtens
von Schleifkörpern auf Schleifkörperwirk-

- fläche und Werkstückrauheit beim Rundschleifen. Feingerätetechnik, 31, 1982, č. 11, s. 512-516.
- /34/ MINKE, E. : Verschleiss-verhalten und Wirtschaftlichkeit stehender polykristalliner Abrichtwerkzeuge. Schleifen und Trennen, 108, 1984, -, s. 27-31.
- /35/ COMMANDER, M. : Umělé diamanty jako kvalitní orovnávče brusných kotoučů. Věda a technika v zahraničí, 18, 1982, č. 19, s. 61.
- /36/ POPOV, S.-AJ. : Opredeljane na silovite pokazateli i na proizvoditelnota pri abrazivno otrjazvaně. Mašinostrojeně, 31, 1982, č. 6, s. 269-271.
- /37/ GAZDA, J.-KORDINA, J. : Einfluss der Steifigkeit des Fertigungssystems auf die Schneidfähigkeit von Schleifkörpern. In: Konferenz INFERT 82, 1, TU Dresden 1982, s. 206.
- /38/ JEFIMOV, V.V. : Srovniteľnaja effektivnosť različnych sposobov podači SOŽ pri šlifovanii. Věstnik mašinostrojenija, -, 1984, č. 11, s. 46-48.
- /39/ SCHIEFER, K.H. : Theoretische und experimentelle Stabilitätsanalyse des Schleifprocesses. /Dissertační práce /. Aachen 1980. -R-WTH Aachen.
- /40/ VASILKO, K. : Tvorenie triesky pri brúsení. Strojírenství, 18, 1968, č. 4, s. 279-282.
- /41/ VASILKO, K.-NOVÁK, S. : Príspevok k objasneniu fyzikálnej podstaty procesu rezania pri brúsení. Strojírenství, 21, 1971, č. 11, s. 681-684.
- /42/ HASEGAWA, Y.-OKUYAMA, S.-KAWAMURA, S. : Modell of Cutting Mechanism by Abrasive Grains. Bulletin of the Japan Society of Precision Engineering, 16, 1982, č. 2, s. 91-96.
- /43/ SNOEYS, R.-PETERS, J.-DECNEUT, A. : The Significance of chip Thickness in Grinding. Annals of the CIRP, 23, 1974, č. 2, s. 227-237.
- /44/ BUMBÁLEK, B.-OŠTÁDAL, B. : Metodika sestavování diagramů broušení. /Výzkumná zpráva/. Brno. /B.r./.
- /45/ KRUG, H. : Elektronenoptische Untersuchungen an ge-

- schliffenen Metalloberflächen. Werkstattstechnik ,53,1963,č.9,s.454-462.
- /46/ YOSSIFON,S. - RUBENSTEIN,C. : Šerochovatost povrchnosti obrazujuščajasja pri šlifovanii austenitnoj neržavějuščej stali korundovymi kružgami.EI Režušcije instrumenty ,1983,č.24, s.26-35.
- /47/ LEVONOVIČ,A.R.: Issledovaniye i razrabotka metodiki prognozirovaniya Šerochovatosti povrchnosti pri leptočnom šlifovanii./Disertační práce/.Jerevan 1979. Naučno-proizvodstvennoe objedinenie ARMSTANOK.
- /48/ YONETANI,S.-NOTOYA,H.-TAKATSUJI,Y. : On the Influence of Grinding Condition on Residual Stress and Distortion in Ground Layer.Journal of the Institute of Japan,57,1983,č.1,s.72-79.
- /49/ DEGNER,W.-LAURTERLEIN,T. : The Determination of Microhardness and Residual Stress of Machined Ferromagnetic Components by Using the Barkhausen Effect .Annals of the CIRP,29,1980, č.1,s.403-408.
- /50/ CHUDOBIN,L.V.-POLJANSKOV,J.V.-PRAVIKOV,J.M. : Vlijanie fiziko-chimičeskich svojstv abrazivnych zeren i obrabatyvajemogo materiala na process ich vzaimodějstvija pri šlifovanii . Trenije i iznos,-,1982,dil 3,č.3,s.537-544.
- /51/ HELBIG,W. : Ein Beitrag zur technologischen Schleifkörperdiagnostik und zur Schleiftheorie./Disertační práce/.Dresden 1983.-TU Dresden.
- /52/ GAZDA,J. : Identifikace pojmu obrobitevnosti při broušení a metody jeho zkoumání./Výzkumná zpráva/.VŠST Liberec 1971.
- /53/ LINDENBECK,D.A. : Versuche an Einkornwerkzeugen.Maschinemarkt,76,1970,č.84,s.1892-1896.
- /54/ HANKEL,W.-SCHINDLER,D. : Aufbau einer Richtwertmaschine Aussenrundschleifen zur automatisierten Erfassung und Auswertung relevanter Spanungskenngrößen .Wissenschaftliche Zeitschrift

- der TH Magdeburg,28,1984,5,s.56-60.
- /55/ HANKEL,W.-SCHINDLER,D. : Aufbau einer Richtwertmaschine Aussenrundschleifen mit Automatisierter Erfassung und Auswertung von Spanungskenngroßen im Rahmen des Schnittwertspeichers der DDR./Disertační práce/.Magdeburg 1984.-TH Magdeburg.
- /56/ LIERATH,F.-THYSSEN,W. : Rechnergestützte Schnittwertoptimierung für eine neue Generation von NILES-Zahnflankenschleifmaschinen.Wissenschaftliche Zeitschrift der TH Magdeburg, 28,1984,5,s.69-73.
- /57/ FILIMONOV,L.I. : Primenění skorostnogo šlifovanija . Mašinostrojitel,-,1982,č.9,s.16-18.
- /58/ SALJÉ,E.-TEIWES,H. : Schleifen mit erhöhter Wirkgeschwindigkeit.Werkstatt und Betrieb,116, 1983,č.8,s.489-490.
- /59/ REINHOLD,R. : Intensivschleifen-Beispiele für die Bearbeitung ebener Flächen.1.vyd.VEB Verlag Technik Berlin 1979.
- /60/ BATIAŠVILI,B.I.-GRDZELIŠVILI,G.J. : Obrabotka tvrdých splavov metodom nizkotemperaturnogo precizionnogo šlifovanija.Svěrchtvrdýje materiály,-,1982,č.6,s.48-51.
- /61/ ROSENFELD,B.-SCHEUER,H. : Anwendung des Tiefschleifverfahrens zum Schärfen geradgenuteter Hartmetall - Schneidwerkzeuge.Industrie Diamanten Rundschau/Sonderdruck/,7,1973, č.1,s.2-7.
- /62/ BUCHAR,J. : Uplatnění nových čs.brusných nástrojů s KNB při broušení ložisek.Progres,15, 1983,č.6,s.248-251.
- /63/ GARŠIN,A.P.-LUPINOVÍČ,L.N. : Rabotosposobnosť instrumenta iz abrazívnych materiálov s elementmi oksidnymi pokrytijami.Svěrchtvrdýje materiály ,-,1984,č.1,s.30-35.
- /64/ GARTNER,W. : Technologische und wirtschaftliche Aspekte bei der Einsatzvorbereitung von hochhartten Schleifscheiben.Automobil-Industrie,

- /75/ GAZDA, J. : Mechanismus vytváření povrchu a třísky a obrobitelnost při vysokých rychlostech deformace a gradientech teploty-2. část- Vývoj metod výzkumu vytváření povrchu a třísky při broušení./Výzkumná zpráva/. Liberec, VŠST Liberec 1983.
- /65/ KRAUSS, E. : Entgraten mit Tyrolit-Elastic.Schleifen und Trennen, 108, 1984, -, s.14-16.
- /66/ GAZDA, J. : Modelování brusného procesu./Disertační práce/. Liberec 1973.-VŠST Liberec.
- /67/ ŹEBROWSKI, H.-MAZURKIEWICZ, M. : Badania nad zarysowaniem pojedynczym naturalnym ziarnem sciernym.Mechanik, -, 1967, č.1, s.27-30.
- /68/ ŠPILLAR, V.: Hodnocení příčného profilu rýhy vzniklé po rytí jedním zrnem brusiva u různých materiálů ./Diplomová práce/. Liberec 1986. -VŠST Liberec.
- /69/ SAKUMA, K.-TADO, T. : Study on Cutting Process with Abrasive Grain-Observation of Chip Formation in Grinding by Single Simulated Tool. Bulletin of the Japan Society of Precision Engineering, 16, 1982, č.4, s.225-230.
- /70/ RŮŽIČKA, J. : Návrh matematického modelu brousicího kotouče./Diplomová práce/. Liberec 1974. VŠST Liberec.Fakulta strojní.
- /71/ VOLDRICHOVÁ, H. : Výpočet průřezu třísky při simulovaném procesu broušení./Diplomová práce/. Liberec 1984.-VŠST Liberec.Fakulta strojní.
- /72/ JERSÁK, J. : Přispěvek k matematickému modelování procesu broušení./Diplomová práce/. Liberec 1981.-VŠST Liberec.Fakulta strojní.
- /73/ TOGNER, M. : Řezné síly při rovinném broušení obvodem kotouče./Diplomová práce/. Liberec 1985. -VŠST Liberec.Fakulta strojní.
- /74/ GAZDA, J.-AJ. : Mechanismus vytváření povrchu a třísky a obrobitelnost při vysokých rychlostech deformace a gradientech teploty-2. část- Vývoj metod výzkumu vytváření povrchu a třísky při broušení./Výzkumná zpráva/. Liberec, VŠST Liberec 1983.
- /75/ JERSÁK, J. : Výpočet průřezu řezu při broušení./Písemná část odborné kandidátské zkoušky ve vedené výchově/. Liberec 1984.-VŠST Liberec. Fakulta strojní.

- /76/ GAZDA,J.-AJ. : Vytváření povrchu a obrobitevnost broušením - 1.část-Vytváření povrchu fyzikálním a matematickým modelováním. /Výzkumná zpráva/. Liberec, VŠST Liberec 1985.
- /77/ PŘIKRYL,Z.-MUSÍLKOVÁ,R. : Teorie obrábění.1.vyd. SNTL/ALFA Praha 1971.
- /78/ TRETJAKOV,I.P.-TIMOFEEV,I.I. : K razčotu temperatury pri šlifovaní.In: Obrabotka mašinostrojítelných materiálov almazným instrumentom. NAUKA Moskva 1966,s.56.
- /79/ DRASKÝ,J.-AJ.: Teploty při obrábění./Výzkumná zpráva/. Liberec, VŠST Liberec 1976.
- /80/ LIERATH,F.-AJ. : Komplexes mathematisches Modell der externen Festwertoptimierung für das Schleifen.Wissenschaftliche Zeitschrift der Technischen Hochschule Otto von Guericke Magdeburg,20,1976,5,s.535-545.
- /81/ THYSSEN,W. : Komplexe mathematische Modellierung des Schleifprozesses- Schafung von Grundlagen für die externe Schnittwertoptimierung. /Disertační práce/.Magdeburg 1982.-TH Magdeburg.
- /82/ LIERATH,F. : Komplexer Informationsgehalt und effektive Nutzungsformen der externen Schnittwertoptimierung./Disertační práce/.Magdeburg 1980.-TH Magdeburg.
- /83/ TANAKA,Y.-YANO,A.-HIGUCHI,M. : Die elastische Verformung an der Kontaktzone bei der Umfangsschleifscheibe. Annals of the CIRP,24,1975,č.1, s.249-252.
- /84/ PIEGERT,R.-PICKERT,J.-SALZMESSER,CH. : In-Prozess erfassung des Schleifkörperverschleisses. In: Forschungsergebnisse zur Technologie der metallverarbeitenden Industrie,-,Friedrich-Schiller-Universität Jena,1982,s.33.
- /85/ LIERATH,F.-THYSSEN,W. : Verschleissmodell für Abspannverfahren mit geometrisch unbestimmter Werkzeugsschneide.Wissenschaftliche Zeitschrift

- der Technischen Hochschule Otto von Guericke Magdeburg, 21, 1977, 8, s. 791-795.
- /86/ WAWRZINIAK, W.-TRAN, M.H.-HEROLD, V. : Abrichten mit synthetischen vielkorn-Diamantwerkzeugen. In: Wissenschaftliche Schriftenreihe der TH Karl-Marx-Stadt, 14, Karl-Marx-Stadt 1983, s. 141.
- /87/ ŠAJTROCHOVÁ, K. : Rezné kapaliny, sposoby ich použitia, smery a vývoj v této oblasti. In: Pokrokové technologie brúsenia rotačných súčiastok a otvorov, -, DT ČSVTS Bratislava 1986, s. 38.
- /88/ FUKURAWA, Y.-LEE, W.S. : On the Dynamic Grinding Process under Vibrating Condition. Bulletin of the Japan Society of Precision Engineering, 16, 1982, č. 3, s. 149-154.
- /89/ INASAKI, T.-YONETSU, S.-SHIMIZU, T : Selbsterregte Schwingungen beim Aussenrundeinstechschleifen. Annals of the CIRP, 23, 1974, č. 1, s. 117-118.
- /90/ SALJÉ, E.-DIETRICH, W.-MEYER, J : Dynamische Vorgänge beim Aussenrund-Einstechschleifen. VDI-Zeitschrift, 124, 1982, č. 17, s. 623-628.
- /91/ MILAŠIUS, L.-KAFKA, J. : Vlijanije režimov skorostnogo šlifovanija na ostatočnyje naprjaženija. In: Acta Polytechnica-Práce ČVUT v Praze, Vědecká konference, Příspěvky zahraničních autorů, ČVUT Praha 1982, s. 45.
- /92/ TÖNSHOFF, H.K. : Untersuchungen über den Zustand geschliffener Oberflächen. Annals of the CIRP, 24, 1975, č. 1, s. 503-507.
- /93/ REINHOLD, R.-AJ. : Qualitätsbewertung von Schleifkörpern. In: Konferenz INFERT 82-Industrielle Fertigung auf dem Wege zur Automatisierung, 1, TU Dresden 1982, s. 195.
- /94/ NGUYEN VIET TIEP : Obrobiteľnosť kovových materiálov broušením. /Disertační práce/. Liberec 1984. - VŠST Liberec.
- /95/ POPKE, H. : Technologische Untersuchungen eines neuen Wirkprinzips beim Fräsen und Schleifen. In:

- Konferenz INFERT 82-Industrielle Fertigung auf dem Wege zur Automatisierung,1,TU Dresden 1982,s.139.
- /96/ POPOV,S.A.-ANAÑAN,R.V. : Šlifovanije vysokoporistymi krugami.Mašinostrojenije Moskva 1980.
- /97/ REINHOLD,R.-KNÖSEL,E.-NGUYEN,T.D. : Studie zur Tauglichkeit von Plasmagespritzten Schleifkörpern im Umfangsflächenschliff.In : Sborník prací VŠST Liberec,Liberec 1979,sv.12,s.231.
- /98/ SITTA,Š.-NEUSTUPA,Z. : Výroba a využití syntetických diamantů o vysoké pevnosti,vyráběných v n.p. Pramet Šumperk.In: Syntetické a velmi tvrdé materiály ,-, TST kp.Nářadí Praha 1982,s.19.
- /99/ ŠEPELEV,A.A. : Technologické postupy obrábění nástrojů ze slinutého karbidu diamantem. In:Syntetické a velmi tvrdé materiály, - ,TST kp. Nářadí Praha 1982,s.15.
- /100/ ŠVARAL,Š. : Obrábanie nástrojmi z diamantu a KNB.1 vyd. ALFA Bratislava 1977.
- /101/ ZACHARENKO,I.P. : Oblasti a výhody použití brusiv z velmi tvrdých materiálů ve výrobě nářadí.In: Syntetické a velmi tvrdé materiály,- , TST kp.Nářadí Praha 1982 ,s.29.
- /102/ HELBIG,V.-LAMPERT,R. : Qualitätsbewertung von Schleifkörpern im technologischen Experiment Aus-
/113/ TST kp. senrund-Einstechschleifen /Standardversuch-Schleifkörperdiagnose/.In: Wissenschaftliche Schriftenreihe der TH Karl-Marx-Stadt,14, Karl-Marx-Stadt 1983,str.136.
- /103/ WAWRZINIAK,W.-LOHMANN,B. : Umfangsflächenschleifen mit Quervorschub.-.Bezirksneuererzentrum Gera 1982.
- /104/ " BUHRDEL,CH.-FRÖMMER,G. : Schleifen.2.vyd.VEB Verlag Technik Berlin 1982.
- /105/ IVAŠINNIKOV,V.T.-BULATOV,M.A. : Těoretičeskije i eksperimentalnyje issledovanija abrazivnych materialov.1.vyd.Sverdlovsk UNC AN SSSR 1982.
- /106/ IVAŠINNIKOV,V.T.-BULATOV,M.A. : Abrazivnyje instrumen-

- ty s polimernymi i keramičeskimi svjazu-
juščimi-processy polučenija i primeněnije.
1.vyd.Sverdlovsk UNC AN SSSR 1982.
- /107/ BENEŠ, J. : Charakteristika rozložení vrcholů zrn na
povrchu pracovní plochy brousicího kotou-
če./Diplomová práce/.Liberec 1986.-VŠST
Liberec.
- /108/ KREJČÍKOVÁ,M. : Zkoumání tvaru jednotlivých volných
zrn brusiva./Diplomová práce/.Liberec 1986.
-VŠST Liberec.
- /109/ BÁRTLOVÁ,Y. : Vliv způsobu orovnání brousicího kotou-
če na jeho pracovní schopnost./Diplomová
práce/.Liberec 1986.-VŠST Liberec.
- /110/ GAZDA,J.-AJ. : Mechanismus vytváření povrchu a třísky
a obrobitelnost při vysokých rychlostech
deformace a gradientech teploty - 1.část-
Identifikace pojmu obrobitelnost při brou-
šení a metody jeho zkoumání./Výzkumná zprá-
va/.Liberec,VŠST Liberec 1982 .
- /111/ ŠUTA,P. : Projekt zařízení pro určování obrobitelnos-
ti při vnějším válcovém broušení./Diplomové
práce/.Liberec 1984.-VŠST Liberec.
- /112/ GAZDA,J.-JERSÁK,J. : Modelování procesu broušení.In:
Acta Polytechnica,Práce ČVUT v Praze,1982,
19,s.33-37.
- /113/ TST kp.Spojené závody na výrobu karborunda a elektritu,
Benátky nad Jizerou : Schleifmittel und
Schleifen./B.r./.
- /114/ ČSN 22 40 10 Brousicí materiály a pojiva.Klasifikace.
1983.
- /115/ TGL 29-804 Schleifmittel.Feste Schleifkörper,Bezeich-
nungen,Anwendung,Korngrößen.1972.
- /116/ ČSN 22 40 24 Sloh brusných nástrojů.1960.
- /117/ TGL 29-806 Gefüge.Feste Schleifkörper.1963.
- /118/ GAŠPÁREK,J. : Dokončovacie sposoby obrábania.1.vyd.
ALFA Bratislava-SNTL Praha 1979.
- /119/ BOBROV,V.F.-AJ. : Razvitije nauki o rezanii metallov.
1.vyd.Mašinostrojenie Moskva 1967.
- /120/ ČSN 22 40 12 Zrnitost a velikost drceného brusiva.Bru-

- sivo.1973.
- /121/ VIGNER,M.-PŘIKRYL,Z.-AJ. : Obrábění.1.vyd.SNTL Praha 1984.
- /122/ TYROLIT,Schwaz: Die Schleifmittel./B.r./.
- /123/ PŘIKRYL,Z.-MUSÍLKOVÁ,R. : Teorie obrábění.2.vyd.ČVUT Praha 1966.
- /124/ BUDA,J.-AJ. : Teória obrábania.1.vyd.ALFA Bratislava 1983.
- /125/ BOKUČAVA,G.V. : Šlifovanije metallov s podačej ochlaždajuščej židkosti skvoz šlifovalnyj krug. MAŠGIZ Moskva 1959.
- /126/ GÜHRING,K. : Hochleistungsschleifen,eine Methode zur Leistungssteigerung der Schleifverfahren durch hohe Schnittgeschwindigkeiten./Habilitation práce/.Aachen 1967.-R-WTH Aachen.
- /127/ VICTOR,H.R.-AJ. : Spanende Fertigungsverfahren II - Schleifen.Werkstatttechnik,72,1982;č.3, s.165-169,č.4,s.233-235,č.5,s.289-293.
- /128/ ROHDE,G. : Einfluss von Abrichtrolle,Abrichtbedingungen und Schleifscheibe auf das Schleifergebnis.In: Jahrbuch-Schleifen,Honen,Läppen und Polieren,50,Vulkan-Verlag Essen 1981, s.299.
- /129/ GOEDICKE,H. : Die Vorgänge im schleifenden Gefüge und deren zahlenmässige Erfassung./Disertační práce/.Aachen 1936.-TH Aachen.
- /130/ OCZOS,K.-PORZYCKI,J. : Szlifowanie.1.vyd.Wydawnictwa Naukovo-Techniczne Warszawa 1986.
- /131/ TST Spojené závody na výrobu karborunda a elektritu, Benátky nad Jizerou : Carborundum Electrite./B.r./ .
- /132/ RYVKIN,A.A.-RYVKIN,A.Z.-CHRENOV,L.S. : Sprevočník po matematike.4.vyd.Moskva "Vysšaja škola"1987.
- /133/ PŘIKRYL,Z. : Nauka o obrábění.1.vyd.SNTL Praha 1959.
- /134/ LIPTÁK,O.-AJ. : Technológia výroby-objavanie.1.vyd. Bratislava 1979.
- /135/ MASLOV,J.N. : Těoretičeskije osnovy processa elmaznoj obrabotki materialov.In: Obrabotka mašino-

- strojiteľných materiálov almazným instrumentom, NAUKA Moskva 1966, s.14.
- /136/ DEGNER,W.-LUTZE,H.-SMEJKAL,E. : Spanende Formung.
10.vyd.Verlag Technik Berlin 1985.
- /137/ BUDA,J.-BÉKÉS,J. : Teoretické základy obrábania kovov.
2.vyd. ALFA Bratislava 1977.
- /138/ OLEHLA,M.-TIŠER,J. : Použití FORTRANU v praxi.1.vyd.
Liberec,VŠST Liberec 1973.262 s.
- /139/ OLEHLA,M.-VĚCHET,V.-OLEHLA,J. : Řešení úloh matematické statistiky ve FORTRANU.1.vyd.NADAS Praha 1982.
- /140/ DĚMIDOVIC,B.P.-MARON,I.A. : Základy numerické matematiky.1.vyd.SNTL Praha 1966.
- /141/ PROSKURJAKOV,S.A.-OLEHLA,M.-TIŠER,J. : Základy numerických metod a programování I.1.vyd.VŠST Liberec 1982.
- /142/ OLEHLA,M.-TIŠER,J. : FORTRAN IV.1.vyd.VŠST Liberec 1976.
- /143/ ŠVEJDA,K.-KOCHMAN,J.-POSPÍŠIL,F. : Technické kreslení.
1.vyd.SNTL Praha 1970 .
- /144/ ČSN 01 0250 Statistické metody v průmyslové praxi.
Všeobecné základy.1973.
- /145/ HOMMELWERKE GmbH,Mannheim-Käfertal: Hommel-Tester
Typ T-Betriebsanleitung./B.r./.

SEZNAM PŘÍLOH

Příloha č. 1 : Program P87U

- Matematický model kinematiky procesu broušení

Příloha č. 2 : Experimentální určování drsnosti povrchu

- Příklad výsledku výpočtu pro podmínky experimentu č. 6

Příloha č. 3 : Experimentální určování tangenciální

- složky síly při broušení

- Příklad výsledku výpočtu pro podmínky experimentu č. 26 s údaji o počtu aktivních zrn brusiva a o příčných průřezech nedeformovaných třísek

V Liberci 27.3.1988

Na závěr předložené práce bych chtěl poděkovat svému školiteli Doc. Ing. Jaromíru Gazdovi, CSc. za vedení a pomoc při realizaci této práce. Současně děkuji i svým spolupracovníkům a zejména Ing. V. Gabrielovi za poskytnutí dlouholetých zkušeností i J. Bacílkovi a M. Čihulovi za pomoc při realizaci měření. Také děkuji pracovníkům z výpočetního střediska VŠST Liberec.

V Liberci 27.3.1988



Ing. Jan J e r s á k

PŘÍLOHY

PŘÍLOHY

P R I L O H A Č. 1

P R O G R A M P 8 7 U :

Matematický model kinematiky procesu broušení

PROGRAM : MATEMATICKY MODEL BROUSENI

JMENO : P87L

VERZE : 24.02.1988

EXTERNAL FCT1,FCT2
COMMON/T0C1/Q4,Q1,Q5
COMMON/T0C2/Q22,Q23,Q6
DIMENSION YH(13,657),RS(13),RA(13),RMAX(13),S(13),
/E(62),FTR(13),U(11),F(11),IZ(11),UBD(3),FREQ(20),PCT(20),
/STATS(5)
PARAM PRECISION DELTAN,DELTAJ,DELTAS,BETAN,XLI,XRI,Q5,Q6,
/DELTA(13),F1,F2
PCZN; MAXIMALI DIMENSE OMEZIT DLE POZADOVANEHO TYPU VYPOCTU
INTEGER DEC,GFA1,GRAF2,TEST1,TEST2,TEST3,TEST4
REAL KONST1,KONST2,KONST3,KONST4
DATA E1,E2/1H ,1H*2

OTENI A TISK ZADANYCH HODNOT;
VOLEA TYPU VYPOCTU

READ(5,9900)EXPER,IA,IB,AS,BS,D,ALFA,EN,VOB,H,IPRC,GLSTR1,AMAX,
/RM11,SIGMA1,Q,I2,SIGMA2,OMYBA,IEEND,TEST1,TEST2,TEST3,TEST4
WFITE(6,9500)XFERT,IA,IR,AS,BS,D,ALFA,EN,VOB,H,IPRC,GLSTR1,AMAX,
/RM11,SIGMA1,Q,I2,SIGMA2,OMYBA,IEEND,TEST1,TEST2,TEST3,TEST4
READ(5,9902)L1,L2,L3,L4
IFRE=1
FISB=0
YES=0
I1R=1
100 IF(I1R=1)140,110,140
110 IF(L1=1)150,100,130
120 WFITE(6,9502)
120 I1R=0
120 IAKTIV=0
120 ICELK=0
130 I1R=2
GC TO 250
140 IF(I1R=2)180,150,180
150 IF(L2=1)170,160,170
160 READ(5,9904)JFCV,DPG,CRAF1,CRAF2
WFITE(6,9504)JFCV,DPG,CRAF1,CRAF2
170 I1R=3
GC TO 250
180 IF(I1R=3)220,190,200
190 IF(L3=1)210,200,210
200 WFITE(6,9508)
L1R1
I2R=0
IAKTIV=0
ICELK=0
I1R=0
I1R=4
GC TO 250
220 IF(L4=1)240,230,240
230 READ(5,9906)U\$1,KONST1,KONST2,KONST3,KONST4
WFITE(6,9510)U\$1,KONST1,KONST2,KONST3,KONST4

L3FI
IZAC=0
IAKTIIV=0
ICELk=0
YFAHAX=0
I7E0
I8E0
I9E0
I19E0
I20E0
240 I10E5
250 IF(I10=5)100,260,260
260 I10=1
262 IF(TEST1-1)262,268,263
263 IF(TEST2-1)262,268,264
264 IF(TEST3-1)265,268,265
265 IF(TEST4-1)265,268,269
269 OCNTINUE

C C HOLELOVANI OEROKU ;
C URCENI PARAMETRU PRO VYPOCET

Q1FVOP/(6.2831853*EN)
Q2FIA=1
Q3FIB=1
TAUSTR=QMII
RCSTR=QUMII
AXFAS#02+10.6*AS
BLSTR=(BLSTR**2.00)/AX
BKAPAS=(3.141592654-TAUSTR)/22.00
ARCO=(RCSTR/COS(BKAPAS))-ROSTR)/TAN(BKAPAS)
ZMAX=TAN(BKAPAS)*(LMAX-2.00*ARCO)/2.00
DC 270 J=1,IE
DC 270 K=1,IA
270 YF(J,K)=EH
J=1
K=1

C C PRIFRAMNE VYPOCTY

DELTAP=ARCOS((D-2.000*H)/D)
UFF=(D/2.00)*SIN(DELTAP)
UCFUP+03*FS
DELTAS=DELTAP
UNEFUP
288 IF(L2=1)278,252,280
OCNTINUE
IF(LA=1)259,252,290
299 OCNTINUE
GC TO 330
300 FISEFIK
YSFYH
UNFUS
J=1
GC TO 302
OCNTINUE
GC TO 330
J=1
KF1
FISEK
YSFB
DELTAS=DELTAP
UNEFUP
IPREIFF+1

326 OCONTILE
330 OCONTILE
IF(L4-1)326,324,338
336 OCONTILE

C
C
C
HODLOVANI TVARU A POLOHY ZRNA BRUSIVA

TALEGEMN2(RM11,SIGMA1)
QKAPPAP=(3.141592654-TAU)/2.00
RCFCEMN2(RM12,SIGMA2)
I1#1
340 CALL GEN I(W)
IF(I1-1)360,350,360
350 XMFAX**
I1#2
GC TO 390
360 IF(I1-2)370,370,360
370 YN=YS-GLSTR*ALOC(W)
I1#3
GC TO 390
380 ZMFZMAX*(W**ALFA)
386 I1#4
390 IF(I1-4)340,420,400
400 Q4FD/2.00-ZN
Q20FTAN(QKAPPAP)
Q21ERC/COS(QKAPPAP)*D0
Q25ERC*SIN(QKAPPAP)
FINE2.00*YN/D
YH1SF0
IF(L1-1)416,412,416
416 OCONTILE
IF(L3-1)426,422,426
426 OCONTILE

C
C
C
POCOGENI ZRVA BRUSIVA DO REZU

BETANDELTA-S=F1+F1S
Q5FG1*BETAN+U1
XLIBETAN-6.00=GLSTR/D
XRIBETAN+10.00=GLSTR/D
CALL FTMI (DELTAN,F1,FCT1,XLI,XRI,CHYBA,IEND,IER1)
DELTAS=DELTAN
UNEQ4*L SIN(DELTAN)
USEUF

C
C
C
URCENI VZADENE POLOHY KOTOUCE A CEREBIKU

UFFEUP-UN
IF(TEST1-1)440,432,440
440 OCONTILE

C
C
C
URCENI POLCHY VRHOHLU ZRNA

540 OCONTILE
Q7FD/2.00*(1.00-DCCS(DELTAN))
YH1N=Q7+ZN*DCCS(DELTAN)
IF(L3-1)556,552,554
556 OCONTILE

C
C
C
JDE ZRNO DLE ZABERU ?

560 IF(YH1N-H)600,560,550
560 IF(J-2)580,572,570
570 IF(YH1N-YH1S)580,590,590

590 GC TO 770

600 CONTINUE

YFMAX=0

DC 620 K=1,1A

IF(YH(J,K)-YHTMAX)620,620,610
610 YFMAX=YH(J,K)

620 CONTINUE

IF(YH1N-YFMAX)640,630,630

630 YFMAX=0

GC TO 750

640 YFMAX=0

REZANI

YH1E07+ZHMAX*DCOS(DELTAJ)

K=1

CONTINUE

XHFA05((K-1)*AS+5.00*AS-XN)

IF(XH-L25)650,660,660

650 YH3E0C-SQRT(DC**2.00-XK**2.00)

GC TO 670

660 YH3E0C*XM1D21

YH2EY11N+YH3

IF(YH1-YH2)680,690,690

680 YH2EYH1

IF(YH2-YH1)690,700,730

700 IF(L1-1)706,702,706

706 CONTINUE

IF(L3-1)719,711,710

719 CONTINUE

IF(L4-1)726,702,724

726 CONTINUE

YH(J,K)=YH2

730 CONTINUE

IF(K-1)735,739,739

735 K=K+1

GC TO 645

739 CONTINUE

IF(L3-1)746,742,746

746 CONTINUE

IF(L4-1)749,748,747

749 CONTINUE

C

POSLEDI I REVINA OBRODKU ?

750 CONTINUE

IF(J-1)760,770,770

J=J+1

770 GC TO 615

776 CONTINUE

IF(L1-1)786,782,786

786 CONTINUE

IF(L3-1)799,751,799

800 CONTINUE

IF(L4-1)802,1502,802

802 CONTINUE

GC TO 630

DOCTACENI TRNA BRUSIVA V REZU

815 UGFD4*ESIN(DELTAJ)+DS

XLIEDELTAN-1, E0*BS20
XFIEDELTAN+P, E0*BS20
Q22E64
Q23E61
CALL ETMI (DELTAD, F2, FOT2, XLI, XRI, CHYBA, IEND, IER2)
824 OCNTINLE
DELTAD=DELTAD
YH1SEYHIN
GC TO 540

C KOLEC REZALE ?
C
830 IF (UC-LPP) 840, 840, 300
840 OCNTINLE
IF (L4-1) 846, 844, 846
846 OCNTINLE

C ZNOVU PREBRUSIT ?
C
IF (IPFC-IER) 860, 860, 850
850 GC TO 318
860 OCNTINLE

C ZPRACOVANI UDAJU
C DLE POZADOVANEHO TYPU VYPOCTU.
C
WRITE (E, 9520)
880 IF (I10-1) 930, 990, 933
890 IF (L1-1) 950, 900, 920
900 HFITE (E, 9522)
IF (L1-1) 916, 912, 914
916 OCNTINLE
920 I10=2
GC TO 1102
930 IF (I10-2) 990, 940, 990
940 IF (L2-1) 970, 950, 980
950 HFITE (E, 9524)
960 IF (L2-1) 962, 1202, 962
962 OCNTINLE
970 OCNTINLE
980 I10=3
GC TO 1102
990 IF (I10-3) 1050, 1000, 1050
1000 IF (L3-1) 1040, 1010, 1040
1010 HFITE (E, 9526)
GC TO 1022
1030 OCNTINLE
1040 I10=4
GC TO 1102
1050 IF (L4-1) 1090, 1060, 1090
1060 HFITE (E, 9528)
GC TO 1072
1080 OCNTINLE
1090 I10=5
1100 IF (I10-5) 1080, 1110, 1110
C
C DILCI PROGRAMY :
C
C
C URICOVANI PECETU AKTIVNICH ZRN

```

412  ICELK=ICELK+1
1200
GOTO 416
C      A2
702  I20E=I20+1
    GO TO 706
C      A3
702  IF(I22)786,786,784
704  IAKTIV=IAKTIV+1
    GO TO 786
C      A4
912  Q14=IAKTIV
    Q15=ICELK
    AKTIV=(Q14/Q15)*100.00
    WRITE(6,9530)IPFC,IAKTIV,AKTIV
    GO TO 916
C
C      VYFOLGT DRSHOSTI POVRHU
C
C      D1
282  IF(JRCV-IF\$282,284,286
284  IF(JRCV-1\$286,288,288
286  I11E108
    GOTO 288
C      D2
1202  IF(DPC-1)1204,1206,1204
1204  IF(I11-108)1205,1202,1205
1205  J=JRCV
    GOTO 1208
1206  J#1
1208  QEFB
    DC 1210 K#1,IA
1210  QEFB+YH(J,K)
    RS(J)=D8/(R2+1.00)
    QEFB
    DC 1212 K#1,IA
1212  RS=D9+ABS(RS(J)-YH(J,K))
    RA(J)=1E6*D9/(R2+1.00)
    YFMAX=E
    YMIN=H
    DC 1220 K#1,IA
    IF(YH(J,K)-YH(H))1214,1216,1216
1214  YFMIN=YH(J,K)
1216  IF(YH(J,K)-YH(H))1220,1220,1218
1218  YFMAX=YH(J,K)
1220  OCNTILE
    RMAX(J)=1E6*(YFMAX-YMIN)
    IF(J=JRCV)1242,1222,1240
1222  WFITE(6,9534)
    WFITE(6,9536)3,IFF,RS(J),RA(J),RMAX(J)
    IF(CRAF1-1)1222,1224,1222
1224  WRITE(6,9530)
    DC 1226 K#1,IA
    DC 1228 LE1,60
1228  E(L)=E1
    L=(JYH(J,K)-YH(H))/((YFMAX-YMIN))*59.00
    L=L+1
    E(L)=E2
    WFITE(6,9540)3,I,YH(J,K);E
1230  OCNTILE
1232  OCNTILE
    IF(CRAF2-1)1226,1234,1240
1234  OCNTILE
    GOTO 1240

```

1242 IF(J=IE)1244,1246,1246
1244 J=J+1
GOTO 1206
1246 Q10=0
RMAXC=0
DC 1250 J=1,11
Q10=R10+RA(J)
IF(RMAX(J)=RMAXC)1250,1250,1248
1248 RMAXC=RMAX(J)
1250 CONTINUE
RAC=0.107(0.3+1.0)
WFITE(6,9546)
WFITE(6,9550)IPRC,RAC,RMAXC
GC TO 1262
1252 WFITE(6,9547)
1260 CONTINUE
GOTO 562

0

0 VYCCET PRVZEZU NEDEFORMOVANE TRISKY

0

0 T1

422 I3#1
DC 424 J=1,1B
DELTA(J)=2.0
S(J)=2.0

424 CONTINUE
J=1

GC TO 426

0 T2

552 DELTA(J)=DELTAH
Q12=0
GC TO 556

0 T3

711 IF(M=1)712,715,715
712 IF(M=1)714,715,714
713 Q13=AS/2.00*(YH(J,M)-YH2)
GC TO 715

714 Q13=AS*(YH(J,M)-YH2)

715 Q12=Q12+Q13

716 IF(I3=1)717,716,717

716 DELZK=DELTA(J)

J4=0

I3#2

GC TO 718

717 IF(I3=2)719,718,718

718 DELZK=DELTA(J)

I5#J

GC TO 719

0 T4

742 S(J)=Q12

GC TO 746

0 T5

791 IF(I3=2)799,792,799

792 DELZS=(DELZP+IELZK)/2.00

Q16=M#J,141592654

DC 794 J=14,1E

Q16=DAES(DELZS-DELTA(J))

IF(Q16-Q16M)793;793,794

793 Q16M=Q16

I6#J

CONTINUE

J=16

SFTES(J)

795 IF(TEST4=1)798,796,798

117=I17+1
 IF(I17-20)798,797,797
 TEST4=0
 797 DCNTILE
 WRITE(9)ISPT
 I19=I19+1
 GO TO 799
 C 76
 1020 ISPT=I19
 I19=0
 REWIND 9
 1022 DCNTILE
 READ(9)ISPT
 I19=I19+1
 IF(ISPT-I19)1026,1026,1022
 1026 UEC(1)=1.0
 UEC(2)=20.0
 UEC(3)=UEC(1)
 INF=16
 CALL STAT(UDO,FREC,PCT,STATS,ISPT,1)
 WRITE(6,5570)STATS(1),STATS(2),STATS(3),STATS(4),STATS(5)
 CALL LIST(1,FREC,INF)
 DCNTILE
 GO TO 1030

C
 C VYCCET TAFGENCIALNI SLOZKY SILY PRI BROUSENI
 C
 C S1
 292 IF(UMS1-UR)294,294,296
 294 IF(UMS1)296,296,296
 296 I7=100
 I8F=100
 GO TO 299
 298 UMS2=UC-UIS1
 GO TO 299
 C S2
 322 I7F=0
 YH4MAX=0
 GO TO 326
 C S2'
 324 ISFD
 GO TO 336
 C S3
 722 YH4EYI(J,K)-YI2
 IF(YH4-YH4MAX)725,725,724
 724 YH4MAX=YH4
 725 ISF=I9+1
 GO TO 726
 C S4
 748 HTF(J)=YH4MAX
 YH4MAX=0
 GO TO 749
 C S5
 844 U(IPR)=UMS
 F(IPR)=POTLK
 IZ(IPR)=IZAP
 GO TO 846

C S7
 1070 IF(I8-106)1072,1076,1072
 1072 DC 1074 IFR=1,IFRC
 WRITE(6,9560)IPR,U(IPR),F(IPR),IZ(IPR)
 1074 DCNTILE
 GO TO 1075
 1076 WRITE(6,9562)

```

1078 CONTINUE
    GC TO 1080
    S5
9   1082 IF(17)1312,1304,1302
1084 IF(UHS2-UFP)1310,1310,1306
1086 DC 1308 J=1,IF
    HTR(J)=0
1088 CONTINUE
    GC TO 1312
1090 UMS3=G1*(DELZI-DELZP)
    UMS2U=(UMS2+(MS3))
    FIMS=DELTAP+DELZK
    FCELK=0
    FIP=FIN
    DELZKF=DELZK
    17=1
    GC TO 1317
1092 IF(17-1)1360,1313,1360
1093 IF(19)1360,1360,1314
1094 FIDIF=FIN-FIP
    IF(FIMS-FIDIF)1316,1318,1318
1096 17=2
    GC TO 1360
1098 DELNS=DELZKP+FIDIF
    J=14
    IF(DELTAP(J)-DELNS)1322,1322,1320
1100 FCAST=0
    GC TO 1355
1102 I12=0
    I13=0
1104 IF(DELTAP(J)-DELNS)1326,1320,1330
1106 I12=0
    IF(J-15)1326,1320,1330
1108 J=0+1
    GC TO 1324
1109 I12=0
    I13=0
1110 IF(I12-I13)1322,1331,1332
1111 SMS=S(J)
    HTRMS=HTR(J)
    GC TO 1337
1112 DELTA2=DELTAP(J)
    SMS2=S(J)
    HTR2=HTR(J)
    J=112
    DELTA1=DELTAP(J)
    SMS1=S(J)
    HTR1=HTR(J)
    Q19=(DELMs-DELTAP1)/(DELTAP2-DELTAP1)
    SMS=((SMS0-SMS1)*Q19)+SMS1
    HTRMS=((HTR2-HTR1)*Q19)+HTR1
1113 PHTR=(KONST1*KONST3*KONST4)/(HTRMS**KONST2)
1114 FCAST=SMS*PHTR
    IZAD=IZAB+1
1115 IF(TEST3-1.0)1347,1345,1347
1116 WFITC(c,9556)ELMS,DELTAP(I12),DELTAP(I13),S(I12),S(I13),
    /HTR(I12),HTR(I13),FCAST,I12,HTRMS,I13,FHTR,SFS
    I16=I16+1
    IF(I16-10)1345,1346,1346
1117 TEST3=0
1118 CONTINUE
1119 FCELK=FCELK+FCAST
    ISF=0
    SMS=0,R

```

1360 DCONTINUE
 GC TO E02
 C
 C TESTOVÁNÍ PROGRAMU
 C (TEST3 A TEST4 V PRISL. DILCÍCH PROGR.)
 C
 C TEST1 = TEŠT4
 268 I14=0
 I15=0
 I16=0
 I17=0
 I18=0
 WFILE(6,9566)
 GC TO 269
 C TEST2A
 302 IF (TEST1-2)305,306,303
 303 IF (TEST2-1)304,305,304
 304 IF (TEST2-2)305,305,307
 305 I15=0
 TEST2=1
 GC TO 307
 306 TEST1=3
 TEST2=3
 307 IF (TEST1-5)316,308,316
 308 I16=I16+1
 IF (I16-180)316,316,309
 309 WFILE(6,9564)
 I18=0
 I15=0
 I14=0
 TEST1=1
 TEST2=1
 GC TO 316
 C TEST1
 432 WFILE(6,9552)IE1,DELTAN,UC,UPP
 IF (IE1-2)436,434,436
 434 WFILE(6,9553)XLI,XRI,ZN,UN,BETAN
 436 I14=I14+1
 IF (I14-20)440,428,438
 438 TEST1=2
 GC TO 440
 C TEST2
 822 WFILE(6,9554)IE2
 I15=I15+1
 IF (I15-20)824,823,823
 823 TEST2=2
 GC TO 824
 C
 C *****
 C
 C FORMATOVÉ SPECIFIKACE
 C
 9000 FORMAT(I15,/

/I10,I10,F10.6,E10.6,/

/F10.6,F10.6,/

/F10.6,F10.6,F10.6,I10,/

/F10.7,F10.7,F10.7,E10.3,F10.7,E10.3,/

/E10.3,I10,/

/I10,I10,I10,I10)

9002 FORMAT(I15,I10,I10,I10,I10)

9004 FORMAT(I15,I10,I10,I10,I10)

9006 FORMAT(F10.6,E10.3,E10.3,E10.3,E10.3)

9500 FORMAT(1H1,//)

// 'VSET LIBEREc' /

// 'FAKULTA STROJNÍ' /

```

// MATEMATICKÝ MODEL BROUSENÍ //  

// ****//  

// DATA: //  

// .... //  

// EXPER: //  

// IAE'',I10, //  

// ASE'',F10.6, //  

// DE'',F10.6, //  

// ENE'',F10.6, //  

// HE'',F10.6, //  

// GLESTR1E'',F10.7, //  

// GM1E'',F10.7, //  

// GM2E'',F10.7, //  

// GHYDAS'',E10.3, //  

// TEST1E'',I10, //  

// TEST3E'',I10, //  

// IB'',I10, //  

// DS'',F10.6, //  

// ALFA'',F10.6, //  

// VOB'',F10.6, //  

// IPRE'',I10, //  

// AMAX'',F10.7, //  

// SIGMA1E'',E10.3, //  

// SIGMA2E'',E10.3, //  

// IEDE'',I10, //  

// TEST2E'',I10, //  

// TESTAE'',I10)  

9502 FORMAT//  

// UDACE C POČTU AKTIVNICH ZRN //  

9504 FORMAT//  

// VYFCET DRĚNOSTI POVRCHU //  

// DROVE'',I10 // : DFCE'',I10, //  

// GRAF1E'',I10 // : GRAF2E'',I10  

9508 FORMAT//  

// VYFCET PREREZU TRISKY //  

9510 FORMAT//  

// VYFCET SÍLY PŘI BROUSENI //  

// LMS1'',F10.6, // : KONST1E'',E10.3, //  

// KONST2E'',E10.3, // : KONST3E'',E10.3, //  

// KONSTAE'',E10.3)  

9520 FORMAT//  

// VÝSLEDNÉ HODNOTY //  

// ..... //  

9522 FORMAT//  

// UDACE C POČTU AKTIVNICH ZRN //  

9524 FORMAT//  

// UDACE C DRĚNOSTI POVRCHU //  

9526 FORMAT//  

// UDACE C PREREZU TRISKY //  

9528 FORMAT//  

// UDACE C SÍLE PŘI BROUSENI //  

9530 FORMAT//  

// DELHOVY POČET PŘEBROUSENÍ POVRCHU : IFRC =',I15, /  

// DELHOVY POČET AKTIVNICH ZRN : IAKTIV =',I15, /  

// HNOZSTVÍ AKTIVNÍCH ZRN V PROCENTECH : ANTIV =',F15.3)  

9534 FORMAT//  

// HODNOTY DRĚNOSTI POVRCHU VE ZVOLENÉ ROVINĚ //  

9536 FORMAT//  

// VOLENA ROVINA : J =',I15, /  

// POČET PŘEBROLSENÍ POVRCHU : IPR =',I15, /  

// POLCHA STŘEDNÍ DARY PROFILU : RS(J) =',E15.5, /  

// STŘEDNÍ ARITMETICKÁ NEROVNOST : RA(J) =',E15.5, /  

// MAXIMALNÍ VÝSKA NEROVNOSTI : RMAX(J) =',E15.5)  

9538 FORMAT//  

// VÝSHOVÉ SOLRADNICE BODU A PROFIL POVRCHU //  

9540 FORMAT//  

// JF'',I5, , KE'',I5, , YH(J,K)=',E15.5,  

// I '' ,60A1, ' I '' )  

9547 FORMAT//  

// DRĚNOST POVRCHU NELZE VÝHODNOTIT //  

// ZVOLENÁ ROVINA NENÍ SOUDASI ČBOEKU //  

9548 FORMAT//  

// DELHOVÁ DRĚNOST POVRCHU //  

9550 FORMAT//  

// DELHOVY POČET PŘEBROUSENÍ POVRCHU : IFRC =',I15, /

```

```

9552  FCRHAT(                               RAD = ',E15.5,/
      /* TEST 1 - IER1=1,13, DELTAN=E15.5, UG=E15.5, UPA=E15.5
9553  FCRHAT(                               RMAXD = ',E15.5)
      /*
      Y*
      XLI=E15.5,'XRI=E15.5,/
      ZH=E15.5,'UNF=E15.5,'BCTANE=E15.5
9554  FCRHAT(                               XLI=E15.5,'XRI=E15.5,/
      /* TEST 2 * IER2=1,13)                         ZH=E15.5,'UNF=E15.5,'BCTANE=E15.5
9556  FCRHAT(                               XLI=E15.5,'XRI=E15.5,/
      /* TEST 3 */                                ZH=E15.5,'UNF=E15.5,'BCTANE=E15.5
      DELMS=E15.5,/
      DELTA1=E15.5,          DELTA2=E15.5,/
      SMS1=E15.5,           SMS2=E15.5,/
      HTR1=E15.5,           HTR2=E15.5,/
      FCAST=E15.5,          I12=E15.5,/
      HTRMS=E15.5,          I13=E15.5,/
      FFTRE=E15.5,          SHS=E15.5
9558  FCRHAT(                               I12=E15.5,/
      /* TEST 4 + IAKTIV=E15.5, J=E15.5, S(IJ)=E15.5)
9560  FCRHAT(                               S(IJ)=E15.5)
      /* POČET FREDFOLSENÍ Povrchu : IPR = ',I15,/
      /* VZAL, OSY KOTOUJE OD KONEC DBROCKU : U(IPR) = ',E15.5,/
      /* VELIKOST SÍLY PRÍ BROUSENÍ : F(IFR) = ',E15.5,/
      /* POČET AKTÍVNICH ZRN V ZADERU : IZ(IFR) = ',I15)
9562  FCRHAT(                               IZ(IFR) = ',I15)
      /* SILL NELZE VYHODNOTIT - */
      /* VE ZVOLENE PCLOZE KOTOUČ HEREZE */
9564  FCRHAT(                               IZ(IFR) = ',I15)
      /* 20 KRÁT TEST 1 PO 200 CYKLECH (+TEST2) */
9566  FCRHAT(//)
      /* VYFCITANE HODNOTY:*/
      /* ..... */
9570  FCRHAT(                               ..... )
      /* STATISTICKÉ UDaje */
      /* CHARAKTERIZUJICI PRIONY PRUREZ TRISEK */
      /* SOUČET PRUREZU TRISEK           //,E15.5,/
      /* PRUMERNA HEDNOTA PRUREZU TRÍSKY //,E15.5,/
      /* STANDARDNÍ ODDÝHLKA           //,E15.5,/
      /* MINIMALNI HEDNOTA PRUREZU TRÍSKY //,E15.5,/
      /* MAXIMALNI HEDNOTA PRUREZU TRÍSKY //,E15.5,/
      /* HISTOGRAM ČETNOSTI */
      /* PRIONYCH PRUREZU TRÍSKY */
      /* VLEVO MAX. HODN. PR. TRÍSKY */
      /* VPRAVO MIN. HODN. PR. TRÍSKY)
9600  FCRHAT(//)
      /* KONEC VÝPOČTU // */

```

INCIDENT PROGRAM

1110 CONTINUE
WRITE(6,960)
STOP
END

DEUTSCHE BUNDESPOST - WIE IST FUNKTION

```
FUNCTION GENN2(GHI,SIGMA)
GENN2=0.0
DO 4 I=1,12
```

```

4 GENN2=GENN2+W
5 GENN2=0.01*SIGMA*(GENN2-6.0)
6 RETURN
7 END

8 ***** DOUBLE PRECISION FUNCTION FCT1(DELTAH) *****
9 DOUBLE PRECISION DELTAH,Q5
10 QCMON/T0C1/04,Q1,Q5
11 FCT1=Q4*DSIN(DELTAH)*Q1*DELTAN-Q5
12 RETURN
13 END

14 ***** DOUBLE PRECISION FUNCTION FCT2(DELTAJ) *****
15 DOUBLE PRECISION DELTAJ,Q6
16 QCMON/T0C2/022,Q23,Q6
17 FCT2=Q22*DSIN(DELTAJ)+Q23*DELTAJ-Q6
18 RETURN
19 END

20 ***** SUBPROGRAMS - VLASTNI PROCEDURY *****
21 *****

22 SUBROUTINE GEN1(X)

23 *****

24 SUBROUTINE GEN1(X)

25 *****

26 DATA M,FLM,K/8192,8192.0,1/
27 8192E2**12
28 DC 2 IF1,P
29 K=MOD(5*K,M)
30 X=FLOAT(K)/FLM
31 RETURN
32 END

33 *****

34 SUBROUTINE RTM1

35 *****

36 PURPOSE
37 TO SOLVE GENERAL NONLINEAR EQUATIONS OF THE FORM FCT(X)=0
38 BY MEANS OF MUELLER'S ITERATION METHOD.

39 *****

40 USAGE
41 CALL RTM1 (X,F,FCT,XLI,XRI,EPS,IEND,IER)
42 FPARAMETER FCT REQUIRES AN EXTERNAL STATEMENT.

43 ***** DESCRIPTION OF PARAMETERS *****
44 X      : RESULTANT ROOT OF EQUATION FCT(X)=0.
45 F      : RESULTANT FUNCTION VALUE AT ROOT X.
46 FCT    : NAME OF THE EXTERNAL FUNCTION SUBPROGRAM USED.
47 XLI   : INPUT VALUE WHICH SPECIFIES THE INITIAL LEFT BOU-
48      : NCE OF THE ROOT X.
49 XRI   : INPUT VALUE WHICH SPECIFIES THE INITIAL RIGHT BOU-
50      : NCE OF THE ROOT X.
51 EPS   : INPUT VALUE WHICH SPECIFIES THE UPPER BOUND OF T-
52      : HE ERROR OF RESULT X.
53 IEND  : MAXIMUM NUMBER OF ITERATION STEPS SPECIFIED.
54 IER   : RESULTANT ERROR PARAMETER CODED AS FOLLOWS
55      : IER<0 - NO ERROR,

```

NO CONVERGENCE AFTER IEND ITERATION STEP
FOLLOWED BY IEND SUCCESSIVE STEPS OF
BISECTION,
IER=2 - BASIC ASSUMPTION FCT(XLI)*FCT(XRI) LESS
THAN OR EQUAL TO ZERO IS NOT SATISFIED.

REMARKS

THE PROCEDURE ASSUMES THAT FUNCTION VALUES AT INITIAL
BOUNDS XLI AND XRI HAVE NOT THE SAME SIGN. IF THIS BASIC
ASSUMPTION IS NOT SATISFIED BY INPUT VALUES XLI AND XRI, THE
PROCEDURE IS BYPASSED AND GIVES THE ERROR MESSAGE IER=2.

SUBROUTINES AND FUNCTION SUBPROGRAMS REQUIRED
THE EXTERNAL FUNCTION SUBPROGRAM FCT(X) MUST BE FURNISHED
BY THE USER.

METHOD

SOLUTION OF EQUATION FCT(X)=0 IS DONE BY MEANS OF MELLER-
ITERATION METHOD OF SUCCESSIVE BISECTIONS AND INVERSE
PARABOLIC INTERPOLATION, WHICH STARTS AT THE INITIAL BOUNDS
XLI AND XRI. CONVERGENCE IS QUADRATIC IF THE DERIVATIVE OF
FCT(X) AT ROOT X IS NOT EQUAL TO ZERO. ONE ITERATION STEP
REQUIRES TWO EVALUATIONS OF FCT(X). FOR TEST ON SATISFACTOR
ACCURACY SEE FORMULAE (3,4) OF MATHEMATICAL DESCRIPTION.
FOR REFERENCE, SEE G. K. KRISTIANSEN, ZERO OF ARBITRARY
FUNCTION, BIT, VOL. 3 (1963), PP.205-206.

SUBROUTINE RTI(I(X,F,FCT,XLI,XRI,EPS,IEND,IER)

PREPARE ITERATION

DOUBLE PRECISION X,XLI,XRI,XL,XR,TOL,F,FL,FR,A,
/DX,XN,EM,FCT

IER=0

X=XLI

XR=XRI

X=XL

TOL>X

F=FCT(TOL)

IF(F)1,16,1

1 FLFF

X=XN

TOL>X

F=FCT(TOL)

IF(F)2,16,2

2 FRFF

IF(DSIGN(1.00,FL)+DSIGN(1.00,FR))25,3,25

BASIC ASSUMPTION FL*FR LESS THAN 0 IS SATISFIED.
GENERATE TOLERANCE FOR FUNCTION VALUES.

3 I=0

TOLFF=1%0.*EPS

START ITERATION LOOP

4 I=I+1

START BISECTION LOOP

DO 13 K=1,IEND

X=.5*(XL+XR)

TOL>X

F=FCT(TOL)

IF(F)5,16,5

0 INTERCHANGE XL AND XR IN ORDER TO GET THE SAME SIGN IN F AND FR
 6 TCOLXL
 XLFXR
 XRFTR
 TCOLFL
 TCOLFR
 FLFFR
 FFFF
 7 TCOLF-FL
 A=FF*TCL
 A=A+A
 IF(A=FR*(FR-FL))8,9,9
 8 IF(I-IEND)17,17,9
 9 XFFX
 FFFF
 0 TEST ON SATISFACTORY ACCURACY IN BISECTION LOOP
 TCOLEFS
 A=DABS(XR)
 IF(A-1.)11,11,10
 10 TCOL=TCL*A
 11 IF(DADS(XF-XL)-TOL)12,12,13
 12 IF(DADS(FF-FL)-TOL)14,14,13
 13 CONTINUE
 0 END OF BISECTION LOOP
 0 NO CONVERGENCE AFTER IEND ITERATION STEPS FOLLOWED BY IEND
 SUCCESSIVE STEPS OF BISECTION OR STEADILY INCREASING FUNCTION
 VALUES AT RIGHT BOUNDS. ERROR RETURN.
 IERE1
 14 IF(DADS(FF)-DABS(FL))16,16,15
 15 XEXL
 REFL
 16 RETUR
 0 COMPUTATION OF ITERATED X-VALUE BY INVERSE PARABOLIC INTERPOLATION
 17 A=FF-F
 DXF(X-XL)*FL*(1.+F*(A-TOL)/(A*(FR-FL))) \hat{T} TOL
 XMFX
 FFFF
 X=XL-DX
 TCOLEX
 FF=FCT(TOL)
 IF(F)18,16,18
 0 TEST ON SATISFACTORY ACCURACY IN ITERATION LOOP
 18 TCOLEFS
 A=DABS(X)
 IF(A-1.)20,20,19
 19 TCOL=TCL*A
 20 IF(DADS(DX)-TOL)21,21,22
 21 IF(DADS(F)-TOL)16,16,22
 0 PREPARATION OF NEXT BISECTION LOOP
 22 IF(DSIGN(1.00,F)*DSIGN(1.00,FL))24,23,24
 23 XFFX
 FFFF
 GO TO 4
 24 XLFX
 FLFF
 XRFXM
 FFFF
 GO TO 4
 0 END OF ITERATION LOOP

```
25 IER=2
      RETURN
      END
```

SUBROUTINE STAT (UPRAVENA DLE SUBROUTINE TAD1)

SUBROUTINE TAB1

PURPOSE

TABULATE FOR ONE VARIABLE IN AN OBSERVATION MATRIX (OR A MATRIX SUBSET), THE FREQUENCY AND PERCENT FREQUENCY OVER GIVEN CLASS INTERVALS. IN ADDITION, CALCULATE FOR THE SAME VARIABLE THE TOTAL, AVERAGE, STANDARD DEVIATION, MINIMUM, AND MAXIMUM.

USAGE

CALL TAEI(A,S,NOVAR,UDO,FREQ,FCT,STATS,NO,NV)

DESCRIPTION OF PARAMETERS

F DESERVATION MATRIX, NO BY NV
S INPUT VECTOR GIVING SUBSET OF A. ONLY THOSE
DESERVATIONS WITH A CORRESPONDING NON-ZERO S(J) ARE
CONSIDERED. VECTOR LENGTH IS NO.

NOVAR - THE VARIABLE TO BE TABULATED. NOVAR MUST BE GREATER THAN OR EQUAL TO 1 AND LESS THAN OR EQUAL TO NV. AND UPPER LIMIT OF VARIABLE TO BE TABULATED IN UDO(1), UDO(2) AND USC(3) RESPECTIVELY. IF LOWER LIMIT IS EQUAL TO UPPER LIMIT, THE PROGRAM USES THE MINIMUM AND MAXIMUM VALUES OF THE VARIABLE NUMBER OF INTERVALS, UDO(2). MUST INCLUDE TWO CELL FOR VALUES UNDER AND ABOVE LIMITS. VECTOR LENGTH IS 3.

FREQ = BILATERAL VECTOR OF FREQUENCIES. VECTOR LENGTH IS
200(2).

FCT - OUTPUT VECTOR OF RELATIVE FREQUENCIES. VECTOR LENGTH IS UBO(2).

STATS - OUTPUT VECTOR OF SUMMARY STATISTICS, I.E., TOTAL,
AVERAGE, STANDARD DEVIATION, MINIMUM AND MAXIMUM.
VECTOR LENGTH IS 5. IF S IS NULL, THEN TOTAL, AVERA
AND STANDARD DEVIATION = Ø, MIN=1.E75 AND MAX=-1.E

NO NUMBER OF OBSERVATIONS, NO MUST BE > OR = TO 1
NV NUMBER OF VARIABLES FOR EACH OBSERVATION, NV MUST
BE GREATER THAN OR EQUAL TO 1.

REMARKS
NONE

SUBROUTINES AND FUNCTION SUBPROGRAMS REQUIRED
NONE

METHOD

THE INTERVAL SIZE IS CALCULATED FROM THE GIVEN INFORMATION
OR OPTIONALLY FROM THE MINIMUM AND MAXIMUM VALUES FOR
VARIABLE NOVAR. THE FREQUENCIES AND PERCENT FREQUENCIES ARE
THEN CALCULATED ALONG WITH SUMMARY STATISTICS.
THE DIVISOR FOR STANDARD DEVIATION IS ONE LESS THAN THE

.....
SUBROUTINE STAT(UBD0,FREQ,PCT,STATS,NO,NY)
DIMENSION UBD0(1),FREQ(1),PCT(1),STATS(1)
DIMENSION WBD0(3)
DC 5 I=1,3
5 WEC(I)=UBC(I)

C CALCULATE MIN AND MAX

VMIN=1.0E75
VMAX=-1.0E75
REWIND 9
DC 30 J=1,NO
READ(9)SPT
10 IF(SPT-VMIN) 15,20,20
15 VMIN=SPT
20 IF(SPT-VMAX) 30,30,25
25 VMAX=SPT
30 OCNTITLE
STATS(4)=VMIN
STATS(5)=VMAX

C DETERMINE LIMITS

IF(UBC(1)-UBD0(3)) 40,35,40
35 UBC(1)=VMIN
UBC(3)=VMAX
40 INN=UBC(2)

C CLEAR OUTPUT AREAS

DC 45 I=1,INN
FFEC(I)=0.0
45 PCT(I)=0.0
DC 50 I=1,3
50 STATS(I)=0.0

C CALCULATE INTERVAL SIZE

SINT=ABS((UBD0(3)-UBD0(1))/(UBD0(2)-2.0))

C TEST SUBSET VECTOR

SCNT=0.0
REWIND 9
DC 75 J=1,NO
READ(9)SPT
55 SCNT=SCNT+1.0

C DEVELOP TOTAL AND FREQUENCIES

STATS(1)=STATS(1)+SPT
STATS(2)=STATS(2)+SPT*SPT
TEMP=UBD0(1)-SINT
INTX=INN-1
DC 60 I=1,INTX
TEMP=TEMP+SINT
IF(SPT-TEMP) 70,60,60
60 OCNTITLE
IF(SPT-TEMP) 75,65,65
65 FREQ(INN)=FREQ(INN)+1.0
DC TO 75

75 CONTINUE
IF (SCNT)79,105,79

C
C CALCULATE RELATIVE FREQUENCIES
C

79 DC 80 I=1,INN
80 PCT(I)=FREQ(I)*100/SCNT

C
C CALCULATE MEAN AND STANDARD DEVIATION
C

IF (SCNT-1.0) 85,85,90
85 STATS(2)=STATS(1)
STATS(3)=0.0
GO TO 95
90 STATS(2)=STATS(1)/SCNT
STATS(3)=SQRT(ADS((STATS(3)-STATS(1)*STATS(1)/SCNT)/(SCNT-1.0)))
95 DC 100 I=1,3
100 UBC(I)=WBC(I)
105 RETURN
END

C
C *****
C SUBROUTINE HIST

C PURPOSE

PRINT A HISTOGRAM OF FREQUENCIES VERSUS INTERVALS

C USAGE

CALL HIST(NU,FREQ,IN)

C DESCRIPTION OF PARAMETERS

NU = 1 HISTOGRAM NUMBER (3 DIGITS MAXIMUM)

FREQ = VECTOR OF FREQUENCIES

IN = NUMBER OF INTERVALS AND LENGTH OF FREQ (MAX IS 20)
FORMALLY, FREQ(1) CONTAINS THE FREQUENCY SMALLER THAN
THE LOWER BOUND AND FREQ(IN) CONTAINS THE FREQUENCY
LARGER THAN THE UPPER BOUND

C REMARKS

FREQUENCIES MUST BE POSITIVE NUMBERS

C SUBROUTINES AND FUNCTION SUBPROGRAMS REQUIRED

NONE

C METHOD

THE LARGEST FREQUENCY IS DETERMINED AND SCALING IS USED
IF REQUIRED

C SUBROUTINE HIST(NU,FREQ,IN)
DIMENSION JOUT(20),FREQ(20)

1 FORMAT(6H, EACI ,A1, 8H EQUALS ,I2, 7H POINTS, /)
2 FORMAT(I6, 4X, Z0(4X,A1))
3 FORMAT(9HZINTERVAL, 4X, 19(I2, 3X), I2)
4 FORMAT(1H1, 47Y, 11H HISTOGRAM ,I3)
5 FORMAT(10H@FREQUENCY, 20I5)
6 FORMAT(6H CLASS)
7 FORMAT(11H .-----)
8 FORMAT(1H)

```

0 10 FORMAT(1H#)
0 DATA 1K/1H#/, BOTH/1H /
0 PRINT 'TITLE AND FREQUENCY VECTOR'
0
0 WRITE(6,4) NU
0 DC 12 I=1,IN
12 JCUT(I)=FFEG(I)
12 WRITE(6,5)(JCUT(I),I=1,IN)
12 WRITE(6,7)

0 FIND LARGEST FREQUENCY
0
0 FMAX=0.0
0 DC 20 I=1,IN
0 IF(FREQ(I)-FMAX) 20,20,15
15 FMAX=FREQ(I)
20 CONTINUE

0 SCALE IF NECESSARY
0
0 JSCALE=1
0 IF(FMAX-50.0) 40,40,30
30 JSCALE=(FMAX+45.2)/50.0
30 WRITE(6,1) K,JSCALE

0 CLEAR OUTPUT AREA TO BLANKS
0
0 DC 50 I=1,IN
50 JCUT(I)=NOTH

0 LOCATE FREQUENCIES IN EACH INTERVAL
0
0 MAX=FMAX/FLOAT(JSCALE)
0 DC 80 I=1,MAX
0 X=MAX-(I-1)
0 DC 70 J=1,IN
0 IF(FREQ(J)/FLOAT(JSCALE)-X) 70,60,60
60 JCUT(J)=K
70 CONTINUE
70 IX=X*FLOAT(JSCALE)

0 PRINT LINE OF FREQUENCIES
0
0 WRITE(6,2) IX,(JCUT(J),J=1,IN)

0 GENERATE CONSTANTS
0
0 DC 90 I=1,IN
90 JCUT(I)=I

0 PRINT INTERVAL NUMBERS
0
0 WRITE(6,7)
0 WRITE(6,3)(JCUT(J),J=1,IN)
0 WRITE(6,6)
0 RETURN
END

```

PŘÍLOHA Č. 2

Experimentální určování drsnosti povrchu

VESTLÍNÉ
FAKULTA STAVI
KATEDRA DEPAGENÍ A MONTÁZE
MATEMATICKÝ MODEL BRUŠENÍ

DATA:

EXPER 1.

5

L=	0.220212	I=	100
A=	0.000130	R=	0.000130
B=	0.243060	G=	0.000202
E=	42.65656	M=	0.100200
H=	0.000123	P=	0.7
GLSTNIE	0.2201833	ANIMX=	0.000100
Q=	1.621604	SIGNMX=	0.390002
G+H=	0.2600663	SIGHMX=	0.571606
CRYBA=	0.100E-04	TRIDE=	100
TEST1=	0	TEST2=	0
TEST3=	0	TEST4=	0

VÝPOČET OCENOSTI POVRCHU

ZROVE=	2	OPCE=	1
GRAF1=	1	GRAF2=	0

VÝSLEDEK PŘEDCHOZÝ:

ÚDAJE O OCENOSTI POVRCHU

OCENOSTI OCENOSTI POVRCHU VZDÍLENÍ RODÍC

VOLNNA SPOJENÍ PŘEDCHOZÍ	100	E	0.75170E-06
POLUCHA SPECIální RAY PŘEDCHOZÍ	100	E	0.45410E-02
STOCCON AFITMETICKA HESCEVAST	100	E	0.22230E-01
MAXIMAL VYSOKA HESCEVAST	100	E	0.22230E-01

VÝSHOVÉ SCHLÁDNICE ROKU A PROFIL PAVOURŮ

228	1.	YHICN	0.53777486
228	2.	YHICN	0.3645846
228	3.	YHICN	0.1074846
228	4.	YHICN	0.108546
228	5.	YHICN	0.2034746
228	6.	YHICN	0.255546
228	7.	YHICN	0.314546
228	8.	YHICN	0.319546
228	9.	YHICN	0.319546
228	10.	YHICN	0.244746
228	11.	YHICN	0.7574746
228	12.	YHICN	0.5903746
228	13.	YHICN	0.5882746
228	14.	YHICN	0.5548246
228	15.	YHICN	0.3836846
228	16.	YHICN	0.265246
228	17.	YHICN	0.1758246
228	18.	YHICN	0.0445746
228	19.	YHICN	0.5646746
228	20.	YHICN	0.5863746
228	21.	YHICN	0.5795746
228	22.	YHICN	0.5295746
228	23.	YHICN	0.5295746
228	24.	YHICN	0.5031746
228	25.	YHICN	0.2203746
228	26.	YHICN	0.14135746
228	27.	YHICN	0.07745246
228	28.	YHICN	0.17142246
228	29.	YHICN	0.74692246
228	30.	YHICN	0.47812246
228	31.	YHICN	0.35416246
228	32.	YHICN	0.1618246
228	33.	YHICN	0.1618246
228	34.	YHICN	0.4079246
228	35.	YHICN	0.2778246
228	36.	YHICN	0.4079246
228	37.	YHICN	0.646479246
228	38.	YHICN	0.682299246
228	39.	YHICN	0.167117145
228	40.	YHICN	0.14559245
228	41.	YHICN	0.217536245
228	42.	YHICN	0.2152245
228	43.	YHICN	0.27457245
228	44.	YHICN	0.2218245
228	45.	YHICN	0.1919245
228	46.	YHICN	0.14375245
228	47.	YHICN	0.1778245
228	48.	YHICN	0.43178245
228	49.	YHICN	0.2429245
228	50.	YHICN	0.496245

Georgian National Academic Opera and Ballet Theater "Giorgi Leonidze" (Tbilisi) www.gnobtbilisi.com

2	6	5	1	Y+	(C1)E	0	7	0	2	7	0	5
2	6	5	2	Y+	(C1)E	0	1	5	2	4	0	5
2	6	5	3	Y+	(C1)E	0	2	4	0	8	0	5
2	6	5	4	Y+	(C1)E	0	1	7	2	0	8	5
2	6	5	5	Y+	(C1)E	0	2	0	6	0	4	0
2	6	5	6	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	7	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	8	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	9	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	10	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	11	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	12	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	13	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	14	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	15	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	16	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	17	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	18	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	19	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	20	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	21	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	22	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	23	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	24	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	25	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	26	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	27	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	28	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	29	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	30	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	31	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	32	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	33	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	34	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	35	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	36	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	37	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	38	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	39	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	40	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	41	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	42	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	43	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	44	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	45	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	46	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	47	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	48	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6
2	6	5	49	Y+	(C1)E	0	2	0	5	1	0	6
2	6	5	50	Y+	(C1)E	0	3	5	1	0	0	6

ZELKOVÁ DĚŠŤOSR PROSČU

DEDEKOVY RCECT PREDPOUSETI POUZCU
DEDEKOV ARIUM, NEVOLNÝCH
DEDEKOV HAZÍK, VÝSKA NEVOLNOSTI

۱۷۲

PŘÍLOHA Č. 3

Experimentální určování tangenciální složky síly
při broušení

VSST LIEBHEC
TAULTA STOJOU
NATEDRA ORIÁSEK A HUETZE
MATHEMICKÝ HOTEL RECUSTV

DATA:

EXTER : 26

IAE	401	IND	0.000012
ASB	0.000005	BSE	0.000020
OB	0.245000	ALFAK	2.000000
ENR	56.000000	VON	0.174500
HR	0.000000	IPRE	1
ALSTRA	0.000000	AMY	0.000000
SIGMA	1.527504	SIGHAR	0.398000

GMI2	0.000000	SIGHAR	0.971006
OHYDAE	0.000004	TESTE	103
TEST1	0	TEST2	0
TEST3	0	TEST4	0
YPOCET SLY PRIFOLSEU		KONSTIN	0.170510
UM51F	0.001700	KONSTIN	0.200004
FORST2	0.170000		
KONST4	0.160001		

VÝSLUNIE HODNOT:

UDAJE C POCET AKTIVNICH ZRN

CELKOVY POSET PERIODICKY POUZICHU : IPRC = 1
CELKOVY POSET AKTIVNICH ZRN : AKTIV = 1099
MNOZSTVU AKTIVNICH ZRN V PROTONECH : AKTIV = 10,139

UDAJE C SYLVEZU TRISKY

STATISTICKÉ UDAJE CHARAKTERIZUJICÍ SYLVEZU TRISKY

SOUČET SYLVEZU TRISKY	0.41645E-07
PRIMERA METODA SYLVEZU TRISKY	0.36765E-10
STANDARDNÍ ODNOKLÁDANÍ SYLVEZU TRISKY	0.274E-10
MÍDNÍHÁLÍ IDENTITA SYLVEZU TRISKY	0.2
MÁXIMÁHÁL IDENTITA SYLVEZU TRISKY	0.40031E-09

HISTOGRAM REZULTATU

SYLVEZU TRISKU TRISKY

VLEVO MAX. HOD. PR. TRISKY
VPRavo MIN. HOD. PR. TRISKY

*** * * * SKRIP TC CHANNEL 01 *** * * * *

HISTOGRAM

TOBJE C. SILL P.R. 010821

FORMAT FORTRESSPIRATORU
VZAL, LSY KOTONEC AC KOGCE NUPOROKU
VELMINST SILY MULNICE-A1
FORCE ATTIVITA' ENI V 2,34PU

A

VOLEG VYCCGU

***** SP17 TEL CIRCUIT 21

***** ***** ***** ***** ***** *****