

VŠST Liberec

Fakulta strojní

Odebírací zařízení tabulí
skla na lince Float

DP 224/74

KSK

list 1

VYSOKÁ ŠKOLA STROJNÍ A TEXTILNÍ V LIBERCI

Fakulta strojní

Katedra sklárství a keramiky

Josef Raboch

Konstrukční návrh zařízení na odebírání tabulí skla
z konce linky Float-sever a jejich ukládání do beden.

Diplomová práce

DP 224/74

Vedoucí diplomové práce : Ing. Josef Sixta, VŠST

Konsultanti : Ing. Pek, a. Cinke, Sklo Union, n.p.
závod Řetenice

v Liberci 31. 5. 1974

Vysoká škola: Strojní a textilní

Katedra: Sklářství a keramiky

Fakulta: Strojní

Školní rok: 1973/74

DIPLOMOVÝ ÚKOL

pro Josefa Rabocha

obor 04-1-94 Zemědělské stroje a zařízení

Protože jste splnil... požadavky učebního plánu, zadává Vám vedoucí katedry ve smyslu směrnic ministerstva školství o státních závěrečných zkouškách tento diplomový úkol:

Název tématu: Odebírací zařízení tablí skla na lince Float.

Pokyny pro vypracování:

V současné době se nařazené formáty skla z konce linky Float-Sever odebírají a ukládají do beden ručně. Se stoupající výrobou rychlostí již tento způsob nevyhovuje.

Vypracujte konstrukční návrh zařízení na odebírácí tabuli skla z konce linky Float-sever o jejich ukládání do beden.

Konstrukční zpracování můžete řešit jako samostatné zařízení s časovou prostorou využitou na průběh cyklu linky. Zaměřte se na možnost regulace cyklu i změny velikosti odebírajících tablí.

WYŠOKÁ ŠKOLA STROJNÍ A TEXTILNÍ
Ústřední katedra
LIBEREC 1, 370 054 5
PSČ 461 17

Aktuální počet studentů je 1450 až 1500 osob.
Závěrečné zkoušky na linceFloat-Sever se dle
13. července 1973 stanovily na 1. srpen 1974 až dne
31. 8. 1974 (na závěrečné zkoušky 1973/74)

1. 8. 1974
S
1. 8. 1974
1. 8. 1974

Rozsah grafických laboratorních prací: cca 40 stran textu doplněných výkresy-
vou a výpočtovou dokumentací.

Rozsah průvodní zprávy:

Seznam odborné literatury:
Výkresy stávající linky Float.
Technologický postup výroby linky Float.

Vedoucí diplomové práce: Ing. Josef Šík

Konsultanti: Ing. Pok, s. Činke Sklo-Union, n.p.
závod Kotenice

Datum zahájení diplomové práce: 26. 10. 1973

Datum odevzdání diplomové práce: 31. 3. 1974

Prof. Ing. Dr. F. Kotěšík
Vedoucí katedry

Doc. Ing. O. Krejčíř, CSc
Děkan

O b s a h

Úvod	list 3
Současný stav	list 5
Návrh nového zařízení	list 11
Zhodnocení pohonů nového zařízení	list 15
Popis funkce a systém ovládání zařízení..	list 18
Návrh pojízděcí rychlosti kočky	list 21
Výpočet mostu	list 23
Výpočet vakuového obvodu	list 32
Návrh pneumatického obvodu	list 45
Schéma a popis činnosti logického obvodu.	list 46
Návrh pružiny tlumiče	list 54
Návrh doplnkových zařízení pro dokonalou činnost navrhovaného zařízení	list 56
Závěr	list 58
Seznam použité literatury	list 59
Seznam technické dokumentace	list 60

Vvod

Ploché sklo se dnes uplatňuje ve stále rozširující se mítě v architektuře, stavitelství a plní hlavní část zasklívacích úkolů. Kromě toho slouží jako polotovar k dalšímu ručného výrobě, výrobě všechn druhů bezpečnostních skel a k zhotovení četných speciálních plochých skel.

V oboru plochých skel zajímá nejdůležitější místo ploché sklo tzv. Float proces anglické sklářské společnosti Pilkington Brothers Ltd. Je to originální řešení problému lití skleněného pánu a povrchem prakticky úplně rovný a s výjimkou optické jakosti. Dnes představuje výrobní způsob float proces převrat v p výrobě plochého skla. Tato nová technologie se stala významnou konkurenční udeku výroby zrcadlového skla a vystřídala nesmírně konvejerové linky na kontinuální broušení a leštění plochého skla. Podle dosudního stavu techniky přesní produktivita výroby a ekonomičtější využití nového způsobu výroby dosvedčuje výrobou zhotovení zrcadlového skla i v nejmodernější oblasti oboustronného broušení, tzn. twin dressing.

U všech způsobů výroby plochého skla je opo- lečně to, že vyžadují sklovina nejlepší jakosti,

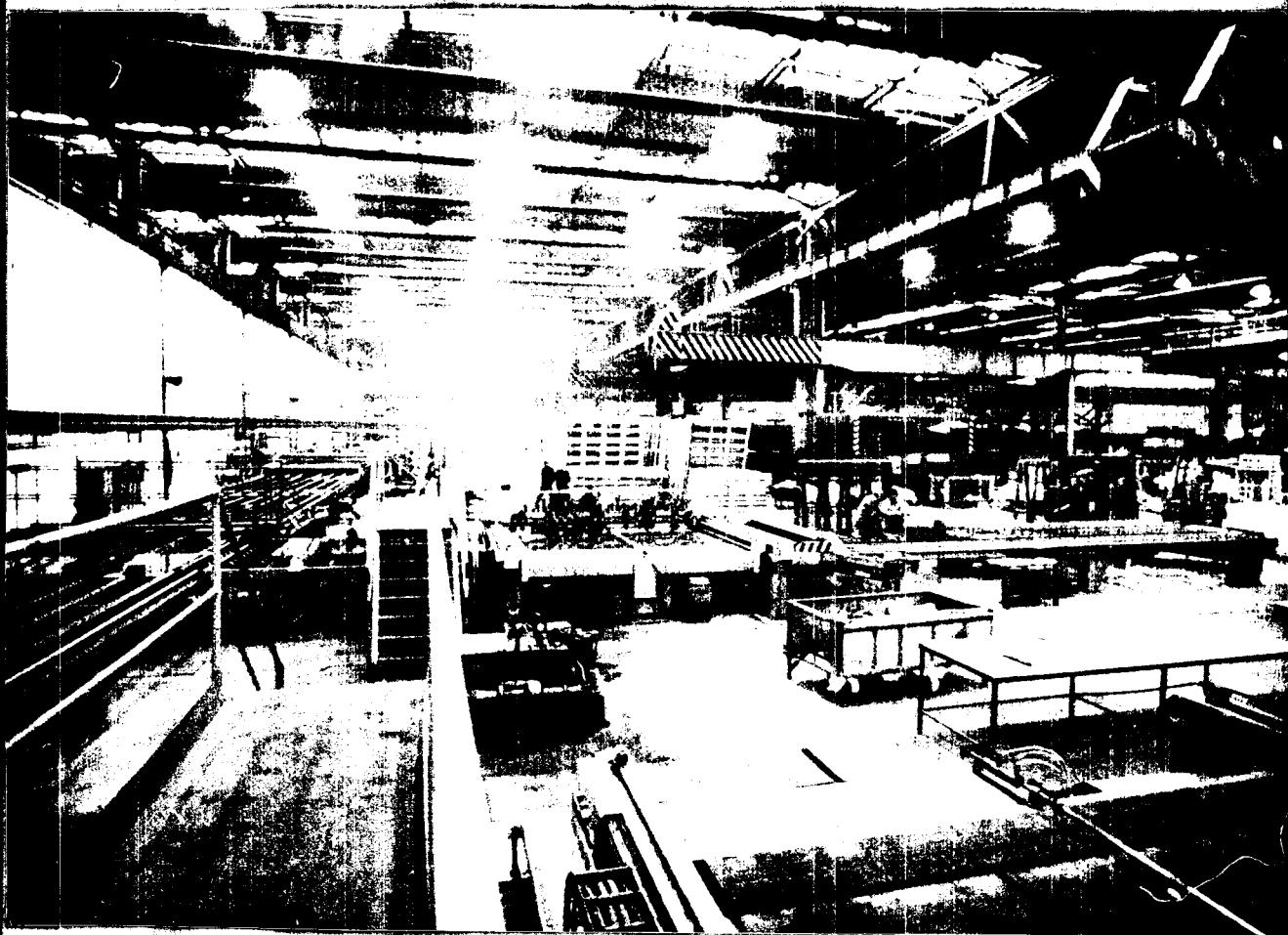
dokonale utavenou, vyčerpanou a homogenní. Výsledek výroby a jakost skla záleží nejenom na technologické úrovni výroby skloviny, ale i na dalším spracování.

Výroby nkončí vlnitým procesem vytvoření pásu skla. Odřímané vychlazené tabule se dále zpracovávají na řezací lince na požadované rozměry. Praktické použití plochého skla v nemalém mítě závisí na možnosti přispособit rozměry nejrůznějším požadovaným velikostem. Celý proces zpracování plochého skla od odlomení tabule až po rozeznamení na požadované rozměry je vlastně sestáci nejrůznějších úkonů - odlamování, přenášení, řezání atd. I když jsou za daného stavu výroby v provozu různé odlamovače, překinadci, řezaci i jiná zařízení je podíl ruční práce veliký. Vystupuje zde do popředí dynamická námaha, poněmž velké nebezpečí úrazu a v neposlední řadě současný nedostatek pracovních sil. Ruční práce značně predrajuje výrobu a je při zvyšování produktivity práce překážkou. Má-li se československá skleníková výroba udržet konkurenční produktivitu práce, zlepšování sortimentu, objevujíc jakosti při omezeném počtu pracovních sil, musí se nutně ubírat cestou mechanizace a automatizace. Důležitým faktorem je zde i efektivnost a zlepšování výroby.

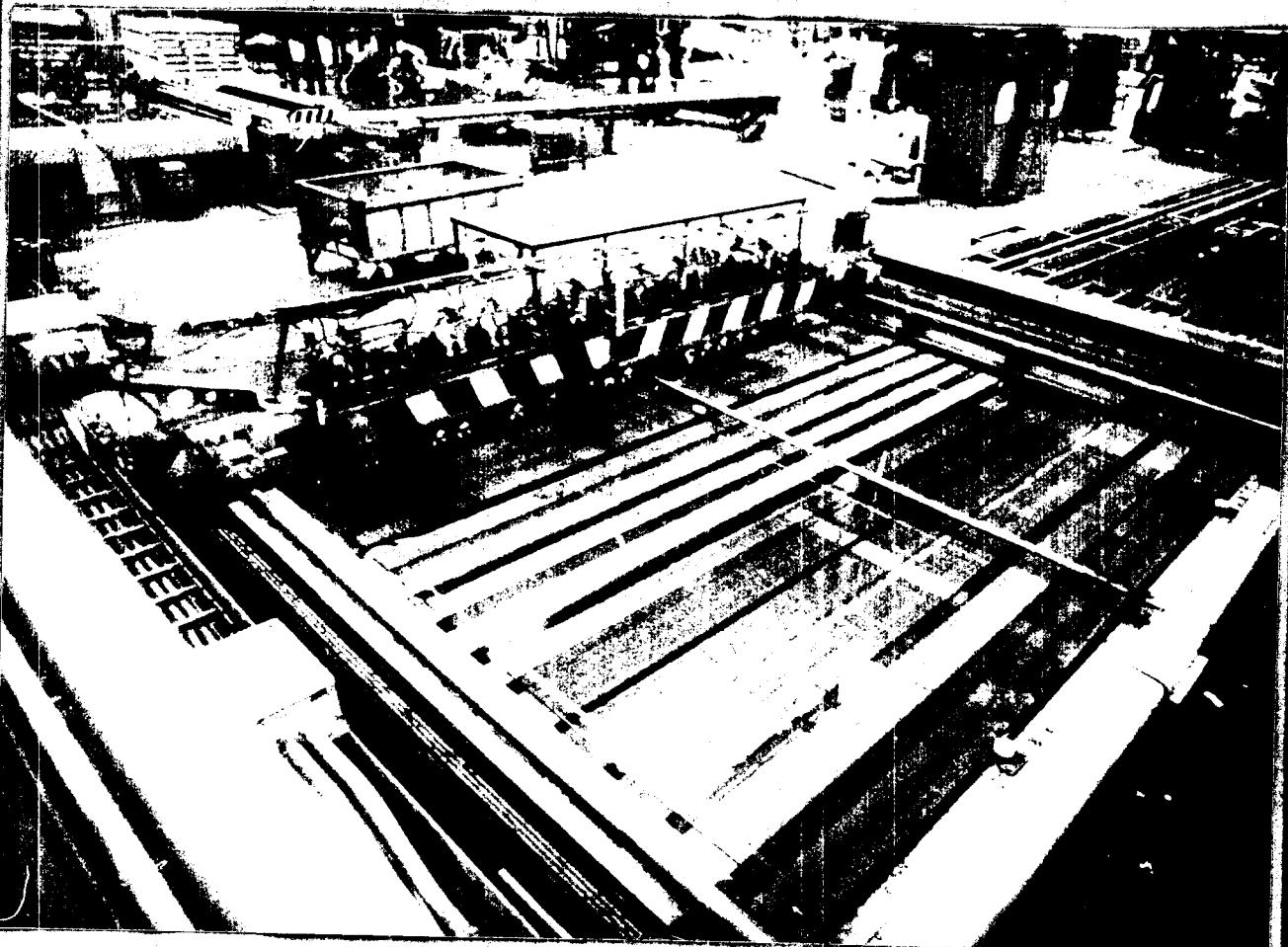
Současný stav

Dosavadní stav ukládání tabulí na lince Float sever je takový, že tabule dojede na koncový pracovník linky. Po projetí rozlamovacími válci se nebezpečné formáty sestaví u stanoviště výstupní kontroly. Zde je tabule zkонтroleována co do optických vad, rozměry jsou dány pevným nastavením řezacích hlavic. Kontrolor vadné tabule osnaží a ty pak putují do střepového hospodářství, ostatní dobré tabule jsou obsluhou ručně odebírány z linky a ukládány do beden. K této operaci je třeba čtyř pracovních sil. Dvě připravují bedny a prokládají skleněná tabule papíry, další dvě provádějí samotné odebírání tabulí z linky a ukládají do beden. Protože se jedná o práci velmi namáhavou, monotonou a nebezpečnou, je zde velké nebezpečí poranení o ostré hrany tabulí skla, jak při odebírání z linky, tak při ukládání do bedny. Navíc je tato práce značně fyzicky namáhavá, neboť rytmus práce není určován zručností pracovníků a jejich fyzickou kondicí, ale cyklem linky. Z těchto důvodů je tato část výroby brzdou při jejím dalším zvyšování a zlevňování výroby. Tato operace je tedy na lince Float sever jedinou, kde prochází tabule skla lidskou rukou a je proto snaha, aby s rozvojem výroby byl lidský činitel jako jediná vážná překážka z výroby odstraněn.

Odebraném lidského činitele z výroby, její mechanizace a automatizace je jedinou správnou cestou jak zvyšovat produktivitu a efektivnost výroby. V naší zemi, o níž lze říci, že fond pracovních sil je prakticky vyčerpán a omezen pouze na roční přírůstky si další rozvoj hospodářství přímo týnuje zavádění nové techniky a automatizace. To platí pro průmysl všeobecně a tím i pro sklářství. Zvláště proto, že se nyní rozvíjí linie o přednostním rozvoji těch odvětví průmyslu, která pracují z vlastních zdrojů. Sklářský průmysl je jedním z nich, přes to, že je zde řada různých strojních zařízení, podíl namáhavých ručních prací je značný, je proto dobrým řešením zavádění mechanizace a automatizace do výroby.



Celkový pohled na konec linky Float sever



Řezací stůl linky, kde je tabule rozřezána
na skupinku tabulí konečných rozměrů



Kontrola optických vad tabulí, odebírání
tabulí a ruční ukládání do beden

VŠST Liberec

Fakulta strojní

Odebírací zařízení tabulí
skla na lince Float

DP 224/74

KSK

list 10



Ukázka bedny do jakých jsou tabule ukládány

Návrh nového zařízení

Tato práce obsahuje návrh mechanismu na odebrání tabulí skla z linky Float sever a jejich ukládání do beden. Tabule mají maximální rozměr 2000 x 1000 mm, tloušťku 3 - 6 mm. Řešení tohoto mechanismu se snaží odstranit dosavadní namáhavou a nebezpečnou práci. Umocňuje automatizaci těch posledních etap výroby skleněné tabule. Řeší manipulaci tak, aby nemuselo dojít k úpravám dosavadního konca linky Float sever a snáší se o minimální náruky na prostor, nenáročnou obsluhu a zajištění bezpečnosti při práci. Ovládání mechanismu je projektováno tak, aby zařízení mohlo obsluhovat osoby zapracované bez jakékoliv kvalifikace.

Přenášení tabule je prováděno přísevkami upevněnými na stavitelném rámu. Rám je nesen na pístní tyči vzduchového válce upevněného na kočce. Kočka pojíždí po mostě pomocí lanového pohonu. Rychlosť pojezdu kočky je odvozena od trifázového motoru prostřednictvím řetězové převodovky.

Celý pracovní cyklus je ovládán impulzy koncových vypínačů sledujících pohyb tabule skla. Spojení všech zařízení mechanismu s logickým obvodem umožňuje optimální využití pracovního cyklu.

Slepým kódem

Logický obvod je konstruován tak, aby od obsluhy, t.j. od kontrolora nevyžadoval žádnou duševní námahu spojenou s odebíráním tabulí. Kontrolor pouze určuje spáčknutím jednotlivých tlačítek, která tabule je vzdána. Vzdána tabule putuje s pasem dál do střepního hospodářství na konci linky.

Jako alternativy pro řešení přenosu tabule z linky do bedny byly uvažovány různé způsoby pomocí pákových a jiných mechanismů. Vybrán byl však navrhovaný způsob přenosu tabule, protože při tomto způsobu vykonává tabule nejkrotší možnou dráhu. Dráha se skládá ze tří přímkových úseků, postupně na sebe kolmých. Tabule skla po dobu manipulace nemění svoji orientaci a na nejdélším úseku dráhy, vykonávaném pojezdem kočky je orientována tak, že její odpor je minimální. Naopak při uklidění do bedny bude kladně spolupůsobit odpor vzduchu.

Rám se závky je konstruován jako nastavitelný a to tak, že nastavitele jsou jak lišty s přísvikami, tak samotné přísvinky na lištách. Čímž je zaručena možnost odebírání tabulí různých formátů. Samotné přísvinky jsou odpruženy pružinovým tlumičem, tak že umožňují měkké domknutí rámu na tabuli i její uklidění do bedny.

Přived vakuu do přisavek je jednou hadicí od vývěry 22V výrobek Sigray Brno. Hadice je napojena na rozdělovač, z rozdělovače je proveden přívod ke každé přisavce vlastí přes ruční kohout. Toto propojení umožňuje odpojit jednotlivé přisavky, pokud jejich činnost není nutná při odebírání tabulí malých rozměrů. V případě nedostatečného dosednutí jedné přisavky, vnikne do vakuového obvodu vzduch a může tak dojít k odebírání bubule do odstranění poruchy.

Vertikální pohyb rámu je zajištěn pneumatickým válcem na jehož pistní tyči jest navozen. Rychlosť pohybu tohoto válce není ve výpočtu zahrnuta, neboť je závislá na seřízení škrticích ventilů a to je možné určit jen při realizaci tohoto návrhu, či na jeho funkčním modelu. Optimální nastavení rychlosti pohybu pneumatického válce je základním požadavkem pro úspěšnou činnost navrhovaného zařízení. Pro pohyb směrem dolů, který pist vykovává při najezdě rámu s přisavkami na tabuli skla a při uklidnění tabule do bedny, je důležité nastavení rychlosti pistu takové, aby nedocházelo k rozbití tabule, či jejímu poškození. Naopak pro pohyb pistu směrem nahoru, po uložení tabule do bedny, by měla být využita maximální možná rychlosť pistu, aby se tak ušetřil čas a mechanismus mohl

pracovat v čase daném cyklem výroby.

Při vypracování výpočtové části bylo dbáno o postihnutí všech nepříznivých okolností provozu, přes tuto snahu nebylo možno všechny určit a zahrnout do výpočtu. Správnost navržených parametrů je však třeba ověřit na funkčním modelu v podmírkách za jakých bude dané zařízení pracovat. Jedná se o podchycení vlivu průšnosti prostředí, čistoty povrchu tabulí skla a těsnosti vakuového obvodu. Z těchto důvodů považuji pasáž o tom kolik příslíti dovoluje větrník bez použití vývěry pouze za informativní.

Aby byla zajištěna stálá poloha tabule a nedocházelo k natočení rámu vůči kočce, je použito mechanismu /viz obr. č. 1/, který zajistuje rám proti natočení a zaručuje rovnoběžnost rámu s kočkou. Při odebíráni tabulí menších formátů dochází k tomu, že těžiště tabule se zmenšujícím formátem posunuje k levé přední přísevce. Proto je vyrovnávání rámu nezbytné, aby nedocházelo k nadmernému namáhání pístní tyče na ohyb. Vyšetření mechanismu nebylo provedeno, neboť mechanismus zde působí pouze jako stabilizační člen a není témtéž namáhan.

obr. č. 1



Zhodnocení pohoni nového zařízení

Pro navrhované zařízení má největší význam spolehlivý pohyb kočky v obou směrech a možností plynulého zvyšování rychlosti pojedoucího s přesným počátkem a koncem dráhy. Požadavky na pohon pojedoucího kočky :

- možnost přesného zastavení v daném bodě dráhy
- plynulost rozjezdu a dojezdu
- tuhost celého pohonu - ve spojení s koncovými vypínači na dráze mostu
- jednoduchost konstrukce a z ní vyplývající nenáročnost na obsluhu a údržbu
- hospodárný provoz

Při řešení pojedoucího kočky bylo možno užít čtyř alternativ pohoni pojedoucího :

- a - pojedoucí s vlastním pohonom na kočce
- b - pohon nekonvenčním galovým řetězem s motorem mimo kočku na rámu mostu
- c - pohon kuličkovým řetězem a maticí s motorem na rámu mostu
- d - pohon nekonvenčním lanem s motorem na rámu mostu

add a - tento druh pohonu byl od začátku zamítnut pro své zjevné nevýhody, neboť jeho aplikace by neumožňovala přesné brzdění a navíc

zvyšoval váhu pohyblivé hmoty.

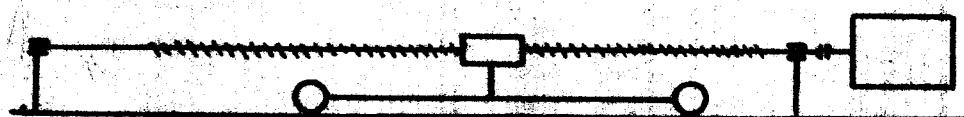
add b - tento druh pohonu bylo nutno zamítнуть, protože zde bylo velké nebezpečí, že by se řetěz opakoványmi rázy vytahoval a vznikaly by tak zbytečné poruchy a zařízení by se prodražovalo novými náklady na obnovu řetězu.

add c - tento pohon se zdál být nejvhodnější pro svoji vysokou účinnost a spolehlivosť. Byl zamítнут, protože při požadovaných rychlostech i při použití šroubu s největším stoupáním by šroub nutně pracoval v nadkritické oblasti otáček /přes 3600 ot/min./. Při časté změně směru otáčení šroubu by docházelo k vysokým požadavkům na materiál a roztačení na tak vysoké otáčky a jejich okamžitá změna by bylo značně nehostoprávně s ohledem na vysokou spotřebu energie. Tento způsob pohonu by vyžadoval značné periforaci náklady a pečlivou údržbu.

add d - tento pohon byl zvolen pro svoji jednoduchost, provozní spolehlivosť, nízké periforaci náklady a snadnou vyměnitelnost.

Obr. č. 2

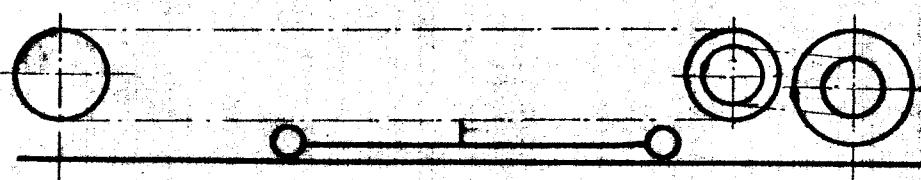
a/



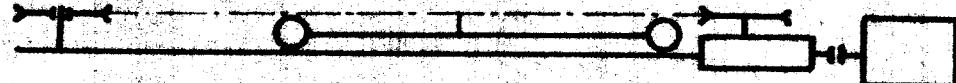
b/



c/



d/



Popis funkce a systém ovládání zařízení

Nechť výchozí poloha kočky je :

Kočka v krajní poloze nad linkou a rám s přisavkami je zatažen t.j. pístní tyč pneumatického válce je zatažena.

Pracovní cyklus zařízení začíná tím, že na koncový vypínač umístěný na lince najde tabule skla. Na impuls této vypínače prostřednictvím logického obvodu dojde k okamžitému zastavení pasu linky a přesunutí ventilu pneumatického válce. Pneumatický válec najíždí s rámem s přisavkami na tabuli skla. Dojde-li k dotyku savek vlivem pohybu pneumatického válce, dojde ke stlačení pružin tlumiče přisavek. Na toto stlačení reaguje koncový vypínač. Tento vypínač přestaví prostřednictvím logického obvodu ventil vakuového obvodu a propojí vakuový obvod s větrníkem. Tím dojde k přisátí tabule k přisavkám. Po této operaci dojde k přestavení ventilu pneumatického obvodu a pneumatický válec zdvihne rám s přisavkami do výchozí polohy ke kočce. Na dosednutí rámu ke kočce reaguje vypínač, jež předá impuls logickému obvodu a jeho prostřednictvím dojde k uvedení motoru pojedzdu do chodu a kočka se plynule

rozjedí směrem k bedně. Naježdím na koncový vypínač dojde k blokování motoru pojedou kočky - kočka se zastaví a přestaví se ventil pneumatického válce. Pneumatický válec vysunuje rám s přisávkami tak dleho, dokud dosednutím tabule na dno bedny či na jinou tabuli nedojde k sepnutí koncového vypínače umístěného na tlumiči přisavky. Impuls této koncového vypínače dá povol prostřednictvím logického obvodu k přestavení ventiliů vakuového a pneumatického obvodu - dojde tím k uvolnění tabule od přisavek a k vyzdvížení rámu s přisávkami vzhůru ke kočce. Dosednutím rámu ke kočce dojde k sepnutí koncového vypínače. Povel této vypínače uvede v činnost zpětný pojed kočky - kočka se vraci do výchozí polohy. Na této poloze je blokována naježdím na blokový vypínač. Další cyklus se opakuje na povol koncového vypínače.

Celý mechanismus pracuje automaticky, nezávisle na obsluze. Obsluha pouze vymění naplněnou bednu za prázdnou. Kontrolor od ovládacího pultu dává pokyn mechanismu, kterou tabuli nemá odebírat.

Kontrolor prohlíží skupinku třech či čtyř tabulí, a hodnotí je co do optických kvalit.

Vyskytne-li se ve skupině některá tabule vadná, značka kontrolor mazací tlačítka, příslušné pořadí vadné tabule.

Na ovládacím pultu jsou dvě skupiny tlačítek, jedna skupina o třech a druhá o čtyřech.

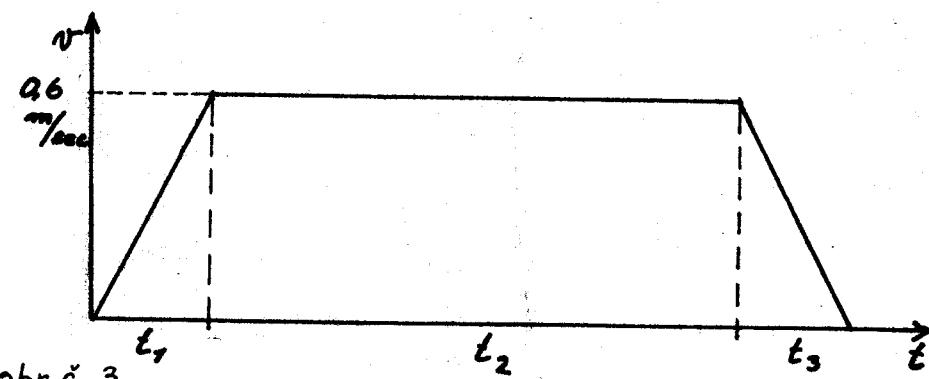
V provozu je zapojena pouze jedna skupina podle toho jaký je počet tabulí ve skupině. Skupinka vznikne posledním rozřezáním velké tabule skla na konečné formy na rozřezacím stole před stanovištěm kontrolora. Stanoviště kontrolora je od odebíracího zařízení vzdáleno cca 4,5 m, což je vzdálenost jednotlivých skupinek tabulí od sebe. Z tohoto stanoviště kontrolor dává pokyny logickému obvodu o tom, která tabule je vadná zmačnutím mazacího tlačítka. Tlačítka jsou v klávesnici řazena tak, aby svým pořadím odpovídaly pořadí tabule ve skupině. Znamená to, že první tabuli zleva používáme první tlačítko zleva, druhé tabuli přísluší druhé tlačítko zleva atd. Tímto řazením je zaručeno, že kontrolor nemusí sledovat ovládací panel, má prsty položeny tlačítkách a mazáč příslušné tlačítka dle potřeby. Dále má kontrolor na ovládacím pultu jedno havarijní tlačítko, kterým v případě havarijní situace zajistí zastavení odebíracího zařízení a všechny skleněné tabule přicházející linkou pak putují do střepového hospodářství.

Návrh pojížděcí rychlosti kočky

Průměrný interval přísluhu tabule je 20 vteřin.

Jelikož je nutno počítat se zvýšením výroby je třeba uvažovat rychlosť kočky takovou, aby interval mezi jednotlivými cykly byl 12 vteřin. Doba pojedzdu kočky je určující pro dobu celého cyklu. Největší možné zrychlení, kdy setrvačná síla působící na tabuli nepřekročí sílu potřebnou pro udržení tabule na příslušce je $0,8 \text{ m/sec}^2$.

Průběh rychlosťi v závislosti na čase



obr. č. 3

navržená rychlosť : $0,6 \text{ m/sec}$

doba rozjezdu $t_1 = 0,75 \text{ sec}$

doba dojezdu $t_3 = 0,75 \text{ sec}$

$$\text{zrychlení } a = \frac{v}{t_{1,3}} = \pm \frac{0,6}{0,75} = \pm 0,8 \text{ m/sec}^2$$

$$t_1 = t_3 = t \quad s = \frac{a \cdot t^2}{2} + v \cdot t_2$$

$$t_2 = \frac{s - a \cdot t^2}{v} = \frac{2,5 - 0,8 \cdot 0,75}{0,6} = 3,42 \text{ sec}$$

Celkový čas pojezdu :

$$t = t_1 + t_2 + t_3 = 0,75 + 3,42 + 0,75 = 4,92 \text{ sec}$$

tento čas výhovuje režimu mechanismu.

Vzhledem k tak krátké době rozjezdu a dojezdu není třeba regulovat rychlosť motoru.

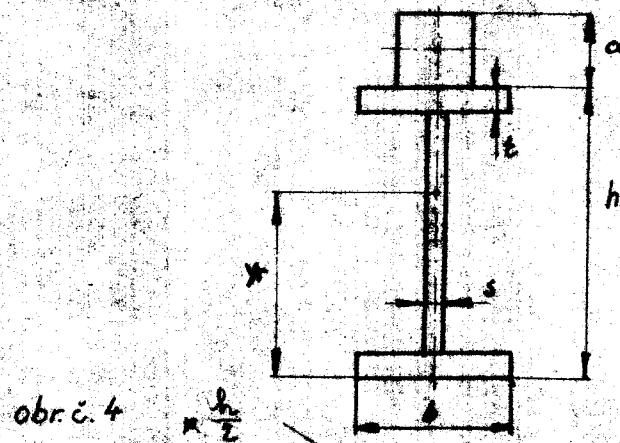
Dané podmínky vyhovují dynamice motoru. Dojezd je proveden tak, že ve vzdálenosti 2,05 m od počáteční polohy kočky dojde k vypnutí motoru a motor vlastní setrvačnosti zajistí dojezd.

Vliv setrvačných sil působících na kočku je možno zanedbat, nebo samosvornost užité šnekové převodovky brání kočce v pohybu, není-li motor v činnosti.

Výpočet mostu, kontrola na průsek

Nočný profil tvorí kryt I S s navařeným čtvercovým
profilom o straně $a = 20 \text{ mm}$.

Výpočet momentu odvračnosti profilu.



$$y_T = \frac{1 \cdot b \cdot 1 / 2 + 1 / 2 \cdot (b-2t) \cdot t + t \cdot (b-t/2) \cdot t^2 / (b-t/2)}{b \cdot t + a(b-2t) + t \cdot b - t^2} =$$

odstín hrubost
dvoustranný v cm

$$= \frac{0,59 \cdot 4,2 \cdot 0,200 + 0,39(8-1,18) + 0,59 \cdot 1,2(80-0,200) + 4 \cdot 0}{2(0,59 \cdot 4,2) + 0,39(8-1,18) + 4} =$$

$$= 50,4 \text{ mm} - \text{dovolený } 48 \text{ mm} - \text{výška } 50,4 \text{ mm}^2 \\ = 5,42 \text{ cm}^2$$

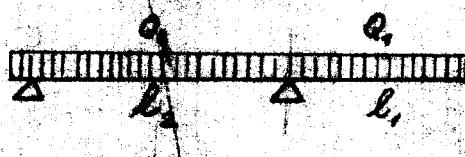
Moment odvračnosti I_n

$$I_n = I_I + S_I (y_T - h/2)^2 + I_{\text{výšky}} + a^2 (a/2 + b - y_T)^2 =$$

$$= 77,6 + 7,6(50,4-4)^2 + 16/12 + 4(240-5,04)^2 =$$

$$= 185,742 \text{ cm}^4$$

výška dovolená je jedna
mm, cm



$$l_1 = 220 \text{ cm}$$

$$l_2 = 330 \text{ cm}$$

obr. č. 5

váha 1 m = 5,95 kg

$$q_1 = 2,2 \cdot 5,95 = 13,1 \text{ kp}$$

$$q_2 = 3,3 \cdot 5,95 = 19,65 \text{ kp}$$

Ohybový moment od vlastní váhy

$$M_{11} = \frac{q_1 \cdot l_1}{2} = \frac{13,1 \cdot 220}{2} = 1440 \text{ kpcm}$$

$$M_{21} = \frac{q_2 \cdot l_2}{2} = \frac{19,65 \cdot 330}{2} = 810 \text{ kpcm}$$

Ohybový moment od zatížení kočkou.

Pro zatížení mostu kočkou je uvažováno krajně nepříznivý případ, že váha kočky je soustředěna do předních kol, to znamená, že váha působí až na konci nošníku l_1 . Ve skutečnosti je váha soustředěna do těžiště kočky a maximální tlak na jedno kolo je 25 kp.

Tímto přepočtem je dosaženo bezpečnosti $s = 2$

$$M_{12} = \frac{q}{2} \cdot l_1 = 50 \cdot 220 = 11000 \text{ kpcm}$$

$$M_{22} = \frac{q/2 \cdot l_2}{2} = \frac{50 \cdot 330}{2} = 8250 \text{ kpcm}$$

Maximální působící moment

$$M_{\max} = M_{11} + M_{12} = 1440 + 11000 = 12440 \text{ kpcm}$$

Modul průřezu v ohybu

$$W_o = \frac{I}{e} = \frac{185,7}{4,98} = 37,5 \text{ cm}^3$$

Ohybové napětí

$$\sigma_o = \frac{M_{\max}}{W_o} = \frac{12440}{37,5} = 331 \text{ kpcm}^2$$

Průhyb - od vlastní váhy

$$f_{11} = \frac{Q \cdot 1_1^3}{G \cdot E \cdot I} = \frac{13,1 \cdot 10,7 \cdot 10^6}{8 \cdot 2,1 \cdot 10^6 \cdot 185,7} = 0,045 \text{ cm}$$

$$f_{21} = \frac{Q_2 \cdot 1_2^3}{185 \cdot G \cdot I} = \frac{19,65 \cdot 36 \cdot 10^6}{185 \cdot 2,1 \cdot 10^6 \cdot 185,7} = 0,0098 \text{ cm}$$

- od zatížení kočkou

$$f_{12} = \frac{Q/2 \cdot 1_1^3}{3 \cdot E \cdot I} = \frac{50 \cdot 10,7 \cdot 10^6}{3 \cdot 2,1 \cdot 10^6 \cdot 185,7} = 0,458 \text{ cm}$$

$$f_{22} = \frac{7 \cdot G/2 \cdot 1_2^3}{768 \cdot E \cdot I} = \frac{7 \cdot 50 \cdot 36 \cdot 10^6}{768 \cdot 2,1 \cdot 10^6 \cdot 185,7} = 0,0421 \text{ cm}$$

Celkový průhyb

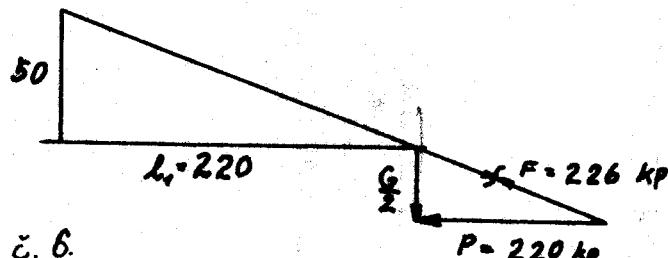
$$f_1 = f_{11} + f_{12} = 0,045 + 0,458 = 0,503 \text{ cm}$$

$$f_2 = f_{21} + f_{22} = 0,0098 + 0,0421 = 0,0519 \text{ cm}$$

Průhyb f_1 by přesahoval mez povolenou normou
ČSN 27 0101 čl. 416

Průhyb téhoto nosníku vykompensujeme tažnými
lany, která ponosou část zatížení na konci
nosníku.

Silevé poměry na takto vytvořeném nosníku



obr. č. 6.

$$\frac{G}{2} = 50 \text{ kp}$$

Z podobnosti silového trojúhelníku a trojúhelníku :
nosník, sloup, lano vyplývá, že síla $P = 220 \text{ kp}$
Síla v jednom tažném laně

$$F = \sqrt{(G/2)^2 + 220^2} = \sqrt{2500 + 48500} = 226 \text{ kp}$$

Tomuto namáhání vyhovuje lano $\varnothing 5 \text{ mm}$

Namáhání nosníku na vzpěru působením síly P



vzpěrna délka $l_0 = 0,7 \cdot l$

Napětí v prutu

$$\sigma = \frac{P}{F} \cdot c \leq \sigma_{dov}$$

F-plná plocha průřezu

σ_{dov} - dovolené namáhání materiálu v tlaku

c - součinitel vzpěrnosti - z tabulek

$$\lambda = \frac{l_0}{i} - štíhlostní poměr$$

l_0 - vzpěrná délka

i - poloměr setrvačnosti

$$i = \sqrt{\frac{l}{\lambda}} = \sqrt{\frac{185,7}{11,6}} = \sqrt{16} = 4 \text{ cm}$$

$$\lambda = \frac{l_0}{i} = \frac{0,7 \cdot 220}{4} = 38,5$$

$$c = 1,115$$

$$\sigma = \frac{P}{F} \cdot c = \frac{220}{11,6} \cdot 1,115 = 21,1 \text{ kpcm}^2$$

$$\sigma < \sigma_{dov}$$

v jednom laně působí síla S

$$S = \sqrt{P^2 + (G/2)^2} = \sqrt{220^2 + 50^2} = 224 \text{ kp}$$

Tato síla vykonpenzuje sílu způsobenou váhou kočky a průhyb nosníku se tak zmenší o hodnotu průhybu.

Po úpravě bude průhyb nosníku :

$$f_1 = f_{11} + f_{12} - f_{12} = 0,045 \text{ cm}$$

$$f_2 = f_{21} + f_{22} = 0,0098 + 0,421 = 0,0519 \text{ cm}$$

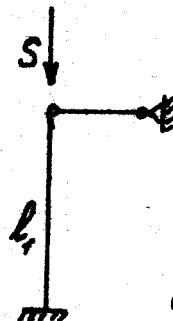
Maximální průhýb přípustný normou ČSN 27 0101

$$f_{1\max} = \frac{l_1}{700} = \frac{220}{700} = 0,314 \text{ cm} \gg f_1$$

$$f_{2\max} = \frac{l_2}{700} = \frac{330}{700} = 0,472 \text{ cm} > f_2$$

Most vyhovuje normě.

Kontrola nosných sloupů na vzpěru



Trubka Ø 163-4,5-1400 mm

$$l_1 = 0,7 \cdot 1$$

obr. č. 7

i - poloměr setrvačnosti

$$i = \sqrt{\frac{l}{F}} = \sqrt{\frac{712}{25,4}} = 5,28 \text{ cm}$$

I = moment setrvačnosti

$$I = \frac{\pi}{64} \cdot (D^4 - d^4) = \frac{\pi}{64} (16,3^4 - 15,4^4) = 712 \text{ cm}^4$$

$$\lambda = \frac{l_0}{i} = \frac{0,7 \cdot 1}{i} = \frac{0,7}{5,28} \cdot 200 = 26,5$$

$$c = 1,07$$

$$\sigma = \frac{S}{F} \cdot c = \frac{85}{25,4} \cdot 1,07 = 3,56 \text{ kp/cm}^2$$

$$S = Q_1 + Q_2/2 + Q/2 = 13,1 + 19,65 + 50 = 82,75$$

$$S = 85 \text{ kp}$$

$$F = (D^2 - d^2) \frac{\pi}{4} = (16,3^2 - 15,4^2) \frac{\pi}{4} = 25,4 \text{ cm}^2$$

Z výpočtu vyplývá, že trubka sloupu je značně předimenovaná, což je způsobeno jejím druhým určením - funkcí větrníku.

Bezpečnost proti vybočení nosníku
norma ČSN 27 0101 čl. 773

$$\frac{M}{W} \cdot c_z \leq \sigma_{\text{dov}}$$

M - největší ohybový moment

W - průřezový modul neoslabeného průřezu

c_z - součinitel zborcení

$$c_z = \frac{\sigma_t}{\sigma_{\text{krit}}}$$

σ_t - mez průtažnosti t/cm^2

σ_{krit} - kritické napětí t/cm^2

$$\sigma_{\text{krit}} = f(\beta) \cdot \left(\frac{h}{l}\right)^2 \cdot \frac{I_y}{I_x} \cdot 10^3$$

$$\beta = 1,55 \left(\frac{h}{l}\right)^2 \cdot \frac{I_k}{I_y}$$

l - rozpětí nosníku

h - vzdálenost těžistě horního a dolního pásu

I_k - moment tuhosti v kroucení

I_x - moment setrvačnosti průřezu k ose x

I_y - moment setrvačnosti průřezu k ose y

Moment tuhosti v kroucení lze počítat dle

ČSN 270401 čl 784

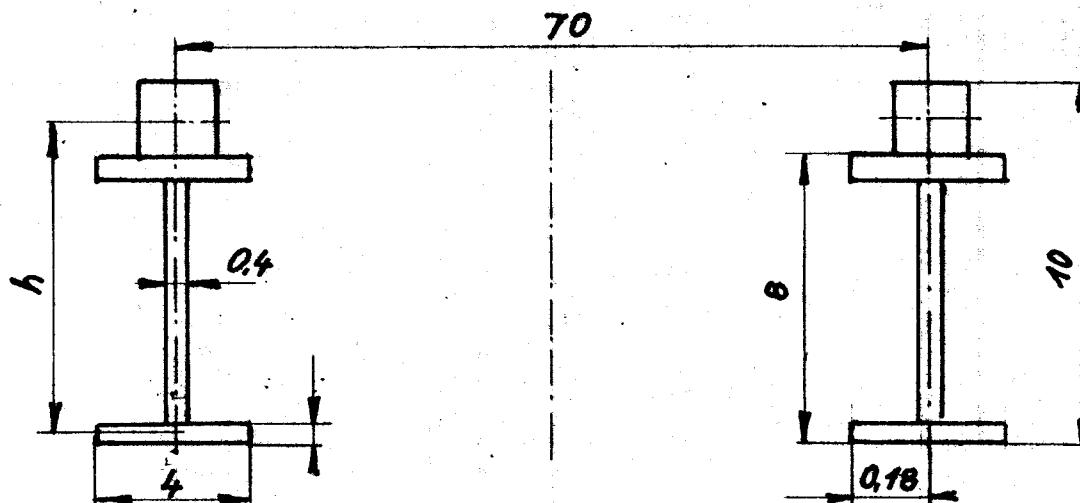
$$J_k = \frac{1}{3} \cdot n \sum_{i=1}^n b_i \cdot t_i^3$$

... koeficient podle tvary průřezů uvedených
v tabulce XXII

Pro I = 1,3

b_i ; t_i ... délky a tloušťky jednotlivých rovných
částí, z nichž se dá průřez složit

n počet jednotlivých rovných částí, z nichž
je průřez složen



obr. č. 8

$h = 8,7 \text{ cm}$ - vzdálenost těžiště horního
a dolního pásu

$$I_k = \frac{1}{3} \cdot 1,3 \cdot (8 \cdot 2 \cdot 0,4^3 + 2 \cdot 2 \cdot 2^3 + 0,18 \cdot 8 \cdot 0,6^3) = 14,55 \text{ cm}^4$$

$$\text{Výpočet } f = 1,55 \cdot \left(\frac{1}{h}\right)^2 \cdot \frac{I_x}{I_y} = 1,55 \cdot \left(\frac{330}{8,7}\right)^2 \cdot \frac{14,55}{4760} = 0,68$$

Podle tabulky XIX

$$\text{pro } f = 0,68 \text{ je } f \cdot (f) = 4,32$$

Kritické napětí

$$\begin{aligned} \sigma_{\text{krit}} &= f \cdot (f) \cdot \left(\frac{h}{I}\right)^2 \cdot \frac{I}{I_x} \cdot 10^3 = \\ &= 4,3 \cdot \left(\frac{8,7}{330}\right)^2 \cdot \frac{4760}{371,4} \cdot 10^3 = 39 \text{ t/cm} \end{aligned}$$

σ_{red} podle tabulky XX je pro materiál 1373

$$\sigma_{\text{red}} = 2,295 \text{ kp/cm}^2$$

součinitel c_z podle ČSN 0105 pro materiál 11373

$$\sigma_T = 2300 \text{ kp/cm}^2$$

$$c_z = \frac{\sigma_T}{\sigma_{\text{krit}}} = \frac{2300}{2295} = 1,001$$

Most na vybočení vyhovuje.

$$\sigma = \frac{M}{I} \cdot c_z = \frac{12440}{37,5} \cdot 1,001 = 331 \text{ kp/cm}^2$$

$$\sigma_{\text{dov}} = 1500 \text{ kp/cm}^2$$

$$\sigma_{\text{dov}} > \sigma$$

Výpočet vakuového systému

Skleněná tabule je při přenosu z dopravníku do bedny držena pomocí vakuových přísavek.

Tvar přísavek je patrný z výkresu DP 224/74-02 jejich rozmištění je patrno z výkresu DP 224/74-01 a možnost jejich přestavení z výkresu DP 224/74-03. Přísavná síla musí být tak veliká, aby s dostačujoucí dimenzi překonala účinky všech sil, které na skleněnou tabuli během pohybu působí.

Při výpočtu přísavné síly je nutno uvažovat :

- 1/ váhu skleněné tabule
- 2/ odpor vzduchu
- 3/ tření mezi tabulí a přísavkou
- 4/ účinek setrvačných sil

Velmi důležité je uvážení podmínek rozběhu a doběhu mechanismu - rozjezd a dojezd kočky. V tomto případě koná tabule zrychlený nebo zpomalený pohyb. Působení setrvačných sil by mohlo mít podstatný vliv na velikost přísavné síly.

Dále je nutno uvažovat rozměry tabule, vzhledem k tomu, že vyráběný sortiment na lince Float sever je velmi široký a tím i sortiment rozměrů skel. K zachování těžiště skleněné tabule při přenášení je nutné, aby byly přísavky stavitelné.

Váha skleněné tabule

Při výpočtu uvažuji tabuli maximálních rozměrů a tloušťky stěny.

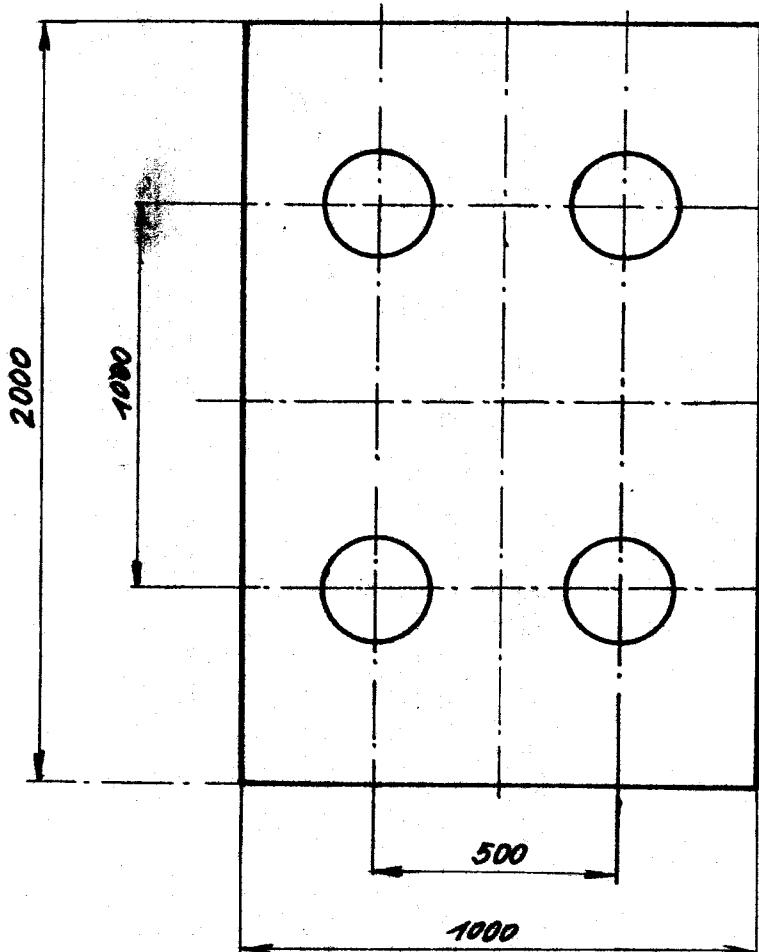
rozměry tabule : $a \times b \times t = 2000 \times 1000 \times 6 \text{ mm}$

měrná váha tabulového skla : $\gamma = 2,5 \text{ kg/dm}^3$

Váha tabule :

$$G_{\max} = abxt \gamma = 20 \cdot 10 \cdot 0,06 \cdot 2,5 = 30 \text{ kg}$$

Z maximální váhy tabule vyplývá základní roz-
místění přísavek (viz obrázek č. 9).



obr. č. 9

Vyšetření vlivu setrvačných sil na přenášenou
tabuli /dynamika přenášení tabule/

Při vyšetřování těchto vlivů je nutno vycházet z kinematického řešení mechanismu - viz Návrh pojížděcí rychlosti kočky. Z uvedeného návrhu vyplývá, že rám, na kterém jsou umístěny příseavky se pohybuje rovnoměrně a přímočarě ve třech směrech.

Předpokládané nepříznivé okamžiky nastávají v těchto místech :

Poloha 1

rozjezd rámu směrem vzhůru při odebíráni tabule skla z dopravníku. Vzhledem k dráze pouhých 50 mm nevzniknou žádné kritické síly, působí zde pouze odpor vzduchu a setrvačná síla. Jelikož je však pohyb rámu tlumen nemohou vznikat žádné setrvačné síly, které by působily na odtržení tabule od příseavek.

Poloha 2

při rozjezdu kočky směrem k bedně vznikají velké setrvačné síly s ohledem na velkou rozjezdovou rychlosť kočky dále zde spolupůsobí i když v malé míře odpor vzduchu vůči pohybu tabule.

Poloha 3

při dojezdu kočky nad bednou a zastavení působí na tabuli setrvačné síly.

Poloha 4

při spouštění tabule do bedny kladně spolu-působí odpor vzduchu, jiné síly na tabuli nepůsobí, je-li rychlosť spouštění správně seřízena škrticím ventilem.

Při zhodnocení sil působících na tabuli můžeme zanedbat síly působící v polohách 1 a 4 jako velmi malé. Síly v polohách 2 a 3 jsou s ohledem na průběh rychlosti kočky číselně shodné, liší se pouze směrem působení v závislosti na tom, jednáli se o rozjezd či dojezd kočky, z těchto důvodů je možno vyšetřovat silové poměry pouze v jedné poloze např. poloze 2.

Výpočet polohy 2

Dle návrhu průběhu rychlosti pojezdu kočky je doba rozběhu 0,75 sec na rychlosť 0,6 m/sec, tomu odpovídá zrychlení:

$$a = \frac{v_{\max}}{t} = \frac{0,6}{0,75} = 0,8 \text{ m/sec}^2$$

Síly působící na tabuli v poloze 2

1/ váha tabule

 $G = 30 \text{ kg}$

2/ odpor vzduchu

3/ vliv setrvačné síly od rozjezdu (dojezdu) kočky

$$S = m \cdot a = \frac{G}{g} \cdot a = \frac{30}{9,81} \cdot 0,8 = 2,44 \text{ kp}$$

4/ odpor přísavek

 $R = 5,5 \text{ kp na jednu přísavku}$

add 2 - odpor vzduchu

F ... odpor vzduchu

S ... obtékaná plocha

 ρ ... hustota vzduchu

$$F = c_x S \frac{w_k^2}{2}$$

při tlaku 1 atm a teplotě okolo 25°C

$$\rho = 1,2514 \cdot \frac{1}{p \cdot v} = 1,2514 \cdot \frac{1}{1,092} = 1,145 \text{ kg/m}^3$$

$$\rho = \frac{\rho}{g} = \frac{1,145}{9,81} = 0,1168 \frac{\text{kg sec}^2}{\text{m}^4}$$

 w_k ... rychlosť pojezdu kočky $w_k = 0,6 \text{ m/sec}$ c_x ... odporový součinitel $c_x = 1,05 \div 1,27$

$$S = a \cdot b = 2 \cdot 1 = 2 \text{ m}^2$$

$$F = 1,27 \cdot 2 \cdot \frac{0,1168 \cdot 0,6^2}{2} = 0,0534 \text{ kp}$$

Z výpočtu vyplývá, že odpor vzduchu je velmi malý a proto je v dalším výpočtu zanedbán.

Grafické řešení sil v poloze 2

n ... udává směr nositelky přisavné sily

t ... směr pojezdu a polohy tabule

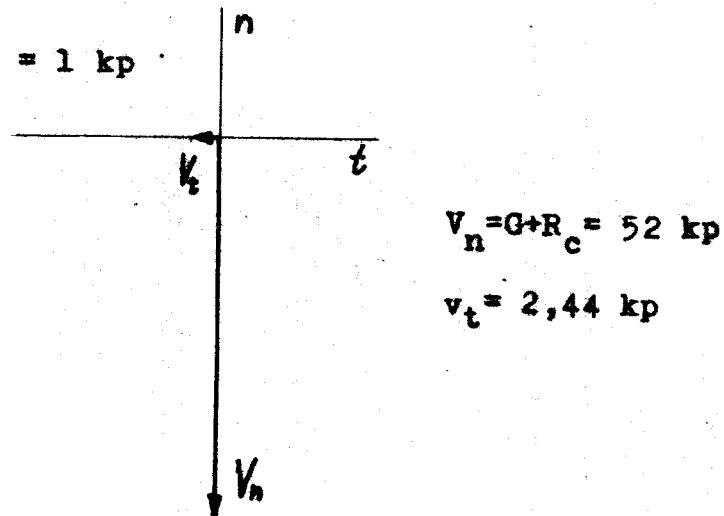
G - váha tabule 30 kp

R_c - celkový odpor savek 22 kp

S - setrvačná síla 2,44 kp

obr. č. 11

měřitko: 1 mm = 1 kp



$$V_n = G + R_c = 52 \text{ kp}$$

$$V_t = 2,44 \text{ kp}$$

Majetké sily působící na přísevky

$$V_t = 2,44 \text{ kp}$$

$$V_n = 52 \text{ kp}$$

Síly působící na jednu přísevku v normálním směru

$$N = \frac{V_n}{4} = \frac{52}{4} = 13 \text{ kp}$$

v tečném směru

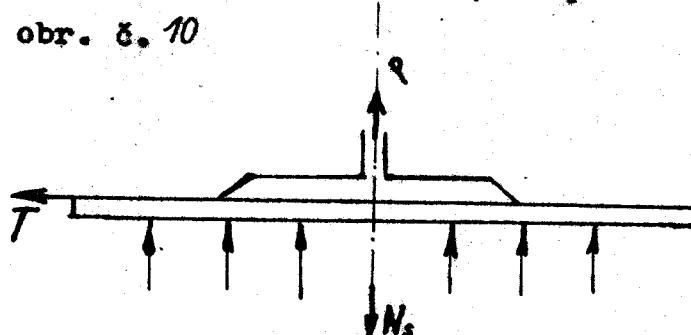
$$T = \frac{V_t}{4} = \frac{2,44}{4} = 0,61 \text{ kp}$$

Vyšetření rovnováhy sil na jedné přísevce

Působící síly : $N = 13 \text{ kp}$

$$T = 0,61 \text{ kp}$$

obr. č. 10



Rovnice rovnováhy

f ... koeficient tření pryž - sklo $f=0,65$

$$T_p = N \cdot f = 13 \cdot 0,65 = 8,45 \text{ kp}$$

T_p je při nutné síle N větší než T a vykompenzuje s dostatečnou bezpečností setrvačnou sílu S působící na tabuli.

Protože je třeba pracovat s určitou bezpečností, je nutno zvýšit sílu N na hodnotu $N_s = 50 \text{ kp}$

Bezpečnost :

$$s = \frac{N_s}{N} = \frac{50}{13} = 3,84$$

Stanovení potřebného vakua

(viz obr. č. 10)

Potřebný podtlak určíme ze vztahu

$$N_s = F \cdot (p_{at} - p)$$

N_s ... přítlačná síla na jednu přísevku

F ... přísevná plocha

(Dle výkresu DP 224/74-02 a výkresu

45467-53 sáv. Sklo Union Řetenice)

p_{at} ... atmosférický tlak

p ... nutný podtlak

$$p = p_{at} - \frac{N_s}{F} = 1 - \frac{50}{572,3} = 0,91 \text{ kp/cm}^2$$

Stanovení objemu vzdušníku :

Úkolem vzdušníku je udržovat předepsaný podtlak

v obvodu a vykryvat stoupnutí tlaku při přisáti tabule.

Stanovení objemu vakuového obvodu (schéma str.)

a/ objem přísavek V_p

b/ objem hadic V_h

c/ objem rozvaděče V_r

Objem přísavek je počítán podle výkresu DP 224/74-02

$$V_p = 636,27 \pm 636,3 \text{ cm}^3$$

Objem vakuových hadic

Délka hadic je cca 600 cm Js hadic = 6 mm

$$F - plocha průřezu = 0,283 \text{ cm}^2$$

Vnitřní objem hadic

$$V_h = F \cdot l = 0,283 \cdot 600 = 170 \text{ cm}^3$$

Objem rozvaděče

jako rozvaděče užiji příčníku kočky

- trubka 45 x 45 - síla stěny 2,5 mm, délka 300 mm

objem rozvaděče je

$$V_r = a^2 \cdot l = 4^2 \cdot 30 = 480 \text{ cm}^3$$

Celkový objem vakuového obvodu

$$V_v = V_p + V_h + V_r = 636,3 + 170 + 480 = 1286,3 \text{ cm}^3$$

S přihlédnutím na možnou netěsnost bérnu do výpočtu využívám hodnotu $V_1 = 1500 \text{ cm}^3$

Objem vzdušníku

$$O_1 = \frac{S \cdot c \cdot (1 - \gamma) \cdot P_0 \cdot \varphi}{\Delta p}$$

O_1 ... potřebný objem vzdušníku (cm^3)

S minutový výkon vývěvy (cm^3/min) $83400 \text{ cm}^3/\text{min}$

z ... počet přísáti za hodinu 240

Δp ... dovolený pokles tlaku ve vzdušníku $0,05 \text{ at}$

P_0 ... sací tlak 1 at

V_1 ... objem vakuového obvodu 1500 cm^3

$$c = \frac{60}{s} = \frac{60}{240} = 0,25$$

$$\gamma = \frac{V_1}{S} = \frac{1500}{83400} = 0,01795 \approx 0,018$$

$$O_1 = \frac{83400 \cdot 1 \cdot 0,982 \cdot 1 \cdot 0,018}{0,05} = 29600 \text{ cm}^3$$

Jako vzdušníku je užito jednoho trubkového rámu mostu, jehož celkový vnitřní objem $O=106000 \text{ cm}^3$ což je objem mnohem větší než potřebný.

Tímto řešením se lépe využije prostor a sníží nároky na materiálovou potřebu při výrobě.

Stanovení poklesu vakuu ve vzdušníku při jednom
přísáti tabule

$V_1 = 1500 \text{ cm}^3$... objem vakuového obvodu

$O_1 = 106000 \text{ cm}^3$... objem vzdušníku

$p_v = 0,8 \text{ kp/cm}^2$... tlak ve vzdušníku

$$p_0 = 1 \text{ kp/cm}^2 \dots \text{sací tlak}$$

$$T = T_1 = T_2 = T_3 = 273^\circ + 25^\circ = 298^\circ \text{K} \dots \text{teplota vzduchu}$$

Váha vzduchu ve vzdušníku

$$G_1 = \frac{p_v \cdot 0}{R \cdot T} = \frac{8000 \cdot 0,106}{29,27 \cdot 298} = 0,097 \text{ kg}$$

Váha vzduchu ve vakuovém obvodu

$$G_2 = \frac{p_0 \cdot V_1}{R \cdot T} = \frac{10000 \cdot 0,0015}{29,27 \cdot 298} = 0,00173 \text{ kg}$$

po propojení obvodu platí :

$$V_3 = V_1 + 0 = 1500 + 104000 = 107500 \text{ cm}^3$$

$$G_3 = G_1 + G_2 = 0,097 + 0,00173 = 0,09873 \text{ kg}$$

tlak směsi po propojení obvodu se vzdušníkem

$$p_3 = \frac{G_3 \cdot R \cdot T}{V_3} = \frac{0,09873 \cdot 29,27 \cdot 298}{107500} = 0,81 \text{ kp/cm}^2$$

Tlak potřebný pro udržení tabule je $0,91 \text{ kp/cm}^2$
po jednom přisátí tlak pod tuto hranici neklesne.

Po jednom přisátí vzroste tlak ve vzdušníku o Δp

$$\Delta p = p_3 - p_v = 0,81 - 0,8 = 0,01 \text{ kp/cm}^2$$

$$\text{maximální } \Delta p' = p - p_3 = 0,91 - 0,81 = 0,1 \text{ kp/cm}^2$$

p ... tlak potřebný pro udržení tabule

p_3 ... tlak pro propojení vakuového obvodu

Vzdušník umožňuje přibližně

$$\frac{P}{p} = \frac{0,1}{0,01} = 10$$

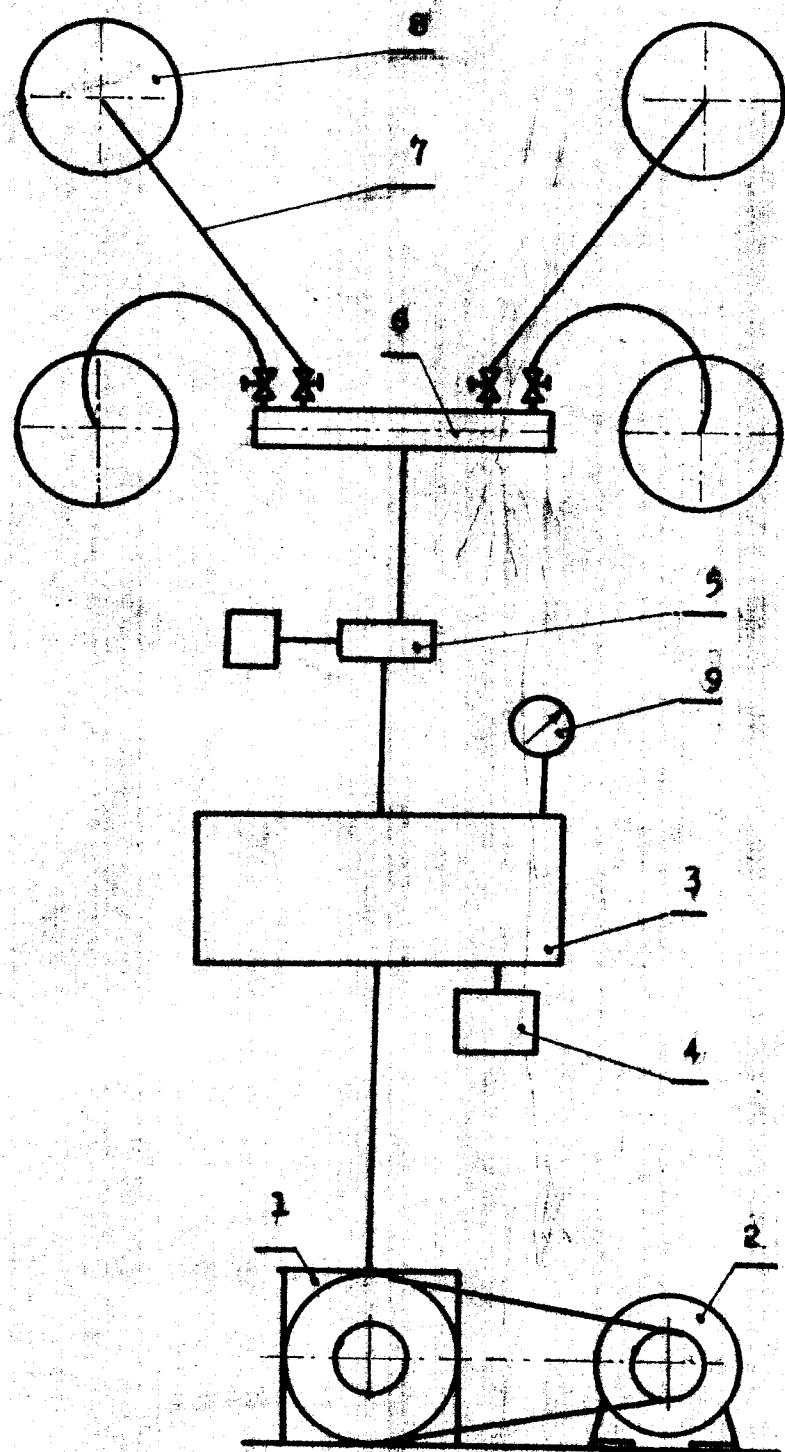
10 přisátí bez použití vývěvy

Tento údaj je třeba brát jako informativní, neboť do výpočtu není možné zahrnout vliv netěsností. Přes to z výpočtu vyplývá, že navržená vývěva 22 V je předimenzovaná a bude proto vhodné užít jedné této vývěvy k výrobě vakuum pro dvě navrhovaná zařízení na oba konce linky Float sever.

Pro hospodárný provoz vývěvy bude použito dvoupolohové regulace podtlaku ve vzdušníku manostatem podtlaku.

Schéma vakuového obvodu /následující list/ obr. č. 12

- 1/ Vývěva
- 2/ Motor
- 3/ Vzdušník
- 4/ Manostat podtlaku
- 5/ Elektromagnetický ventil Je 13 V
- 6/ Rozvaděč podtlaku
- 7/ Vakuová hadice
- 8/ Přísavka
- 9/ Vakuometr 03 326-V

Schéma vakuového obvodu

obr. č. 12

Vývěva 22 V

saci výkon 5 m³/hod

konečné vakuu $5 \cdot 10^{-4}$ torr

váha 49 kg

dodává se společně s elektromotorem OR27s4; 0,4kW;
1400 ot/min

výrobce Sigma Hranice

Elektromagnetický ventil Je 13 V

je vakuový elektromagnetický ventil s ovládáním
pro 48 a 220 V

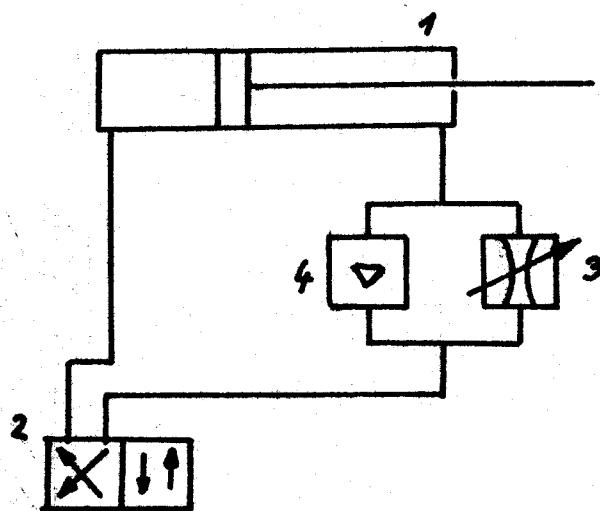
Magnatat podtlaku typ č. 94 519

je určen pro dvoupolohovou regulaci nebo signaliza-
ci podtlaku a tlaku neagresivních plynů a kapalin.
regulační rozsah 0,8 - 2,2 kp/cm²

Vakuometr 03 326-V

měřicí rozsah 0 až 0,1 kp/cm²

Návrh pneumatického obvodu



obr. č. 13

- 1 pneumatický válec PA 11A Ø 80 x 500 mm
- 2 ovládací šoupátko elektromagnetické OSV 4 - 2E - A Js 10 Jt 6 kp/cm²
- 3 škrťcí ventil SZV 10 Js 10 Jt 6 kp/cm²
- 4 škrťcí ventil ve funkci zpětného ventilu SZV 10 Js 10 Jt 6 kp/cm²

VŠST Liberec	Odebírací zařízení tabulí skla na lince Float	DP 224/74
Fakulta strojní	KSK	list 46

Schéma a popis logického obvodu

Rízení mechanismu je provedeno tak, aby automatický průběh celého cyklu odebíráni a uložení tabule skla probíhal jeden za druhým bez zásahu člověka. Do tohoto režimu zasahuje kontrolor, který prostřednictvím ovládacího obvodu určuje která tabule nemá být odebrána a uložena do bedny pro vadu, ale má být odeslána do střepového hospodářství.

Celé ovládání mechanismu a logický obvod je sestaveno z relé a koncových vypínačů. Tato koncepce byla zvolena pro svoji jednoduchost a spolehlivost s ohledem na prostředí a podmínky za jakých bude mechanismus pracovat. Životnost nejdůležitějších prvků se musí volit tak, aby odpovídala době životnosti tavícího agregátu tj. od jednoho výhasu do druhého. Základní životnosti relé jsou od 10^6 sepnutí až po 10^9 sepnutí. Při maximálním vytížení mechanismu by došlo k 240 sepnutí za 1 hodinu, což odpovídá $2,1 \cdot 10^6$ sepnutí za 1 rok při 24 hodinovém provozu denně. Toto znamená, že při použití relé a stykačů se životností 10^7 sepnutí by se životnost obvodu shodovala s životností tavícího

agregátu. Správné stanovení životnosti celého zařízení i jednotlivých prvků obvodů je velmi důležité, neboť při poruše jediného prvku by došlo k vyřazení celého zařízení z provozu.

Při volbě konцепce ovládání byla dána přednost systému s relé a koncovými vypínači před různými systémy s tranzistorovým a jiným ovládáním, rovněž jako čidla pro přenos impulsů byly zvoleny koncové vypínače před fotonkami a jinými druhy snímání impulsu.

Vodítkem byla snaha o to, aby zařízení bylo co nejjednodušší a tím byla dána možnost k sestavění a údržbě provozním elektrotechnikem silneproudého zaměření v závodě. Tím by se odstranila nutnost závislosti na sestavení jiným podnikem.

Celý obvod se dělí na několik samostatných obvodů s různou funkcí. Základní obvody jsou :

řídící obvod

ovládací obvod

Řídící obvod - viz příloha 1

je ovládán konecovými vypínači po celou dobu cyklu. Automaticky řídí průběh cyklu v předepsané závislosti jednotlivých operací. Po ukončení cyklu vrací kočku do výchozí polohy a

najetím pasu s tabulí skla automaticky zahájí další cyklus odebrání tabule a její uložení do bedny.

Ovládací obvod - viz příloha 2

omezuje cyklus řídícího obvodu tak, aby reagoval pouze na kvalitní tabule skla a ne-kvalitní tabule odesílal dopravníkem do střepového hospodářství.

Ovládací obvod je složen ze čtyř dílčích obvodů :

1/ Třídící obvod

2/ Paměť ovládacího obvodu

3/ Signální obvod

4/ Propojovací obvod - viz příloha 3

add 1 - Třídící obvod je složen ze čtyř relé a sedmi tlačítek. Tlačítka jsou uspořádána na ovládacím panelu tak, aby tvorila skupinku po čtyřech a třech tlačítkách. Těmito tlačítky kontrolor dá povel k paměti, která tabule je vadná a má být odeslána do střepového hospodářství. Tlačítka svým pořadím odpovídají pořadí jednotlivých tabulí ve skupině, která je na kontrolním stanovišti.

add 2 - Paměť ovládacího obvodu zaznamená, která tabule ze skupinky je vadná. Záznam je

proveden přepnutím odpovídajícího relé.

Tímto přepnutím je vyřazen řídící obvod z provozu na jeden cyklus. Po vyřazení určeného cyklu se relé automaticky vrádí do původní polohy.

add 3 - Signální obvod je v činnosti od převzetí do vykonání daného povetu kontrolora.

add 4 - Propojovací obvod spojuje ovládací obvod s řídícím prostřednictvím vačkové hřídele ovládané krokovým motorkem. Vačková hřídel spíná jednotlivými vačkami obvody jednotlivých tabulí a paměti ovládacího obvodu. Tento obvod přímo omezuje řídící obvod mechanizmu v jeho automatické činnosti.

Popis činnosti jednotlivých obvodů

Řídící obvod - předpoklad : obvod mezi svorkami a a b je propojen. Tabule unášená dopravníkem sepne vlastní vahou kontakt 1K1 dojde tím k přestavení relé C1, které je drženo samodržným kontaktem 1C1 v činnosti.

Kontakt 2C1 rozepne stykač S1, čímž dojde k zastavení dopravníku.

Kontakt 3C1 relé C1 propojí elektromagnet 1Z1 pneumatického ventilu a uvede pist pneumatického válce

do pohybu směrem dolů. Pístní tyčí pneumatického válce je umístěn rám s přísevkami. Dotykem přísevky s tabulí skla dojde k zmačknutí tlumiče. Na tento pohyb reaguje kontakt K2, který přestaví relé C2, jež je drženo samodržným kontaktem 1C2. Současně reaguje kontakt K3, který propojí vakuový obvod s vzdělníkem pomocí elektromagnetu Z2 vakuového ventilu Jel3V. Propojení vakuového obvodu dojde k přesáti tabule. Přestavením relé C2 kontakt 2C2 přestaví relé C3, které svými kontakty 1C3 rozpojí elektromagnet 1Z1 a kontaktem 2C3 propojí elektromagnet 2Z1, tím dojde k přestavěni ventilu pneumatického obvodu a píst válce se pohybuje směrem vzhůru. Na dosednutí rámu ke kočce reaguje kontakt K4, který přestaví stykem 3C2 jež je držen svým samodržným kontaktem 1S2. Tímto stykacím je vedeným motor pro pohyb kočky směrem k bednu. Najetím kočky na kontakt K5 dojde k vypnutí motoru přestavením styku 3C2 kontaktem 2K5.

Kontakt 1K5 přestaví relé C3 do klidové polohy tj. kontakt 1C3 propojí elektromagnet 1Z1 a kontakt 2C3 odpojí elektromagnet 2Z1, tím dojde k přestavení elektromagnetického ventilu a rám s tabulí se pohybuje směrem dolů do bedny.

Dotykem tabule skla se dnem bědny či jinou tabulí dojde zmačknutím tlumiče a tím k sepnutí kontaktu K2 a přepnutí kontaktu K3. Na přepnutí kontaktu K3 dojde k odpojení vzděníku od vakuového obvodu a zavzdušnění obvodu tj. uvolnění tabule od přisavek. Současně je přestaven ventil pneumatického válce pro pohyb vzhůru přestavením relé C2 a sepnutím jeho samodržného kontaktu 1C2, sepnutím kontaktu 2C2 je přestaveno relé C3, které zajistí pohyb pistu směrem vzhůru. Na dosednutí rámu ke kočce reaguje kontakt K6, který sepně stykač S3 a jeho samodržným kontaktem 1S3, tímto dojde k propojení motoru pojedu kočky pro pohyb směrem do výchozí polohy. Najetím kočky na kontakt K7 dojde k odpojení stykače S3

a současnemu propojení relé C4
kontaktem 2K7. Přestavením tohoto
relé dojde sepnutím kontaktu 1C4
k propojení stykáče S1, čímž je
uváděn dopravník do pohybu a nový
cyklus je zahájen na jehož dálší
tabule na koncový vypínač Kl.

Ovládací obvod - předpoklad : ve skupině o čtyřech
tabulích je vadaná např. tabule
druhá v pořadí, přepínač P1 přepnut
na ovládání skupinky o čtyřech ta-
bulích. Kontrolor zmačkne tlačítka
T2, druhé tlačítka ve skupině čtyř
tlačítek. Sepnutím tohoto tlačítka
dojde k propojení relé C6, které
je drženo svým samodržným kontaktem
1C6. Druhý kontakt relé C6-2C6 pro-
poji relé C10 jež je nadále drženo
svým samodržným kontaktem 1C10.
Kontakt 1C10 přeruší propojovací
obvod. Tímto je přerušen obvod mezi
svorkami a a b, nemůže dojít k cyklu
řídícího obvodu - tabule postupuje
dál s dopravníkem do střepevného
hospodářství. Opětovným najetím
dálší tabule na kontakt K24 dojde
k poctočení vačkového hřídele o 1/4
otáčky a tím k vymazání paměti

prostřednictvím kontaktu K10. Po vykonání všechny otáčky tj. odbavením celé skupinky - uložení první, třetí a čtvrté tabule do bedny a odeslání druhé tabule do střepevšeho hospodářství dojde k vymazání povolení kontrolora prostřednictvím kontaktu K8 ovládaném vaňkou. Třídičí obvod je připraven pro přijímání nových povolení. Shodná situace je při třídění skupinky o třech tabulích tj. přepínač P1 propojuje pouze skupiny po třech relé.

Pro případ havarijní situace je na ovládacím panelu kontrolora havarijní tlačítko TS, kterým kontrolor zastaví činnost odebíracího zařízení a odesílá všechny tabule do střepevšeho hospodářství.

Panel kontrolora je mobilní spolu se stano-voštěm kontrolora, neboť vzdálenost mezi jednotli-vými skupinkami tabulek se mění s rychlosí do-pravníku což je závislé na tloušťce vyráběné ta-bule a na příslušném skle na linku sever. Navrhovaný způsob umožňuje kontrolorovi, aby prohlížel ta-bule z jednoho místa. Při dosažení následujícího každou vadnou tabuli nahradit přímo na tabuli maštnou křídou.

Návrh pružiny tlumiče

 d - průměr drátu 2 mm D_s - střední průměr pružiny 36 mm n - počet závitů 12

$$L_0 = n \cdot t_0 + 1,5 \cdot d = 12 \cdot 13,3 + 1,5 \cdot 2 = 163 \text{ mm}$$

 k - tuhost pružiny G - modul pružnosti ve smyku $8,2 \cdot 10^5 \text{ kp/cm}^2$

$$R = \frac{D}{2}$$

$$k = \frac{G \cdot d^4}{64 \cdot R \cdot n} = \frac{8,2 \cdot 10^5 \cdot 0,2^4}{64 \cdot 18 \cdot 12} = 29,3 \text{ kp/cm}$$

Dle Hookeova zákona

$$F = k \cdot \delta$$

 δ - deformace - stlačení pružiny

Síla F při stlačení pružiny

při stlačení o 25 mm

$$F_{25} = k \cdot \delta_1 = 29,3 \cdot 2,5 = 73,4 \text{ kp}$$

při stlačení o 50 mm

$$F_{50} = k \cdot \delta_2 = 29,3 \cdot 5,0 = 146,2 \text{ kp}$$

při stlačení o 75 mm

$$F_{75} = k \cdot \delta_3 = 29,3 \cdot 7,5 = 219,5 \text{ kp}$$

VŠST Liberec	Odebírací zařízení tabulek skla na lince Float	DP 224/74
Fakulta strojní		KSK list 55

Navrhovaná pružina svými vlastnostmi vyhovuje
daným požadavkům.

Pružiny je užito v tlumičích přisavky i v
tlumičích na dosedání rámu ke kočce.

Návrh doplňkových zařízení pro dokonalou činnost
navrhovaného zařízení

Jako nejdůležitější doplňky pro činnost navrhovaného zařízení jsou nutná tato doplňková zařízení:

1/ Počítadlo tabulí uložených do bedny

2/ Zařízení vyměňující plnou bednu za prázdnou

3/ Vyřešit prokládání tabulí

add 1 - Počítadlo tabulí by mohlo mít čidlo (kontakt) snímající počet uložených tabulí v místě dojezdu kočky nad bednou. Tento počítadlo by dával signál obaluze k výměně bedny či by svým impulsem tuto výměnu sám provedl.

add 2 - Výmenné zařízení by měla být plošina s měnitelnou ukládací plochou aby bylo možno na ni položit různě vysoké bedny neboť pro navržené zařízení je nutné, aby horní hrana bedny byla ve výšce dopravníku tj. 955 mm nad podlahou. Tato plošina musí též umožnit snadné odebírání tabulí vysokozdížným vozíkem. Samotná výměna plné bedny za prázdnou by byla tak, že by byly na plošině vedle sebe položeny dvě bedny. Do jedné bedny by byly ukládány tabule skla a po jejím naplnění by plošina s bednami přejela tak, aby v místě ukládání byla prázdná bedna. Tento přesun by bylo možno svázan s počítadlem tabulí a zajistit tak

okamžitou výměnu. Obsluhu by potom obstarávala jen odsum plných a příjem prázdných beden.

add 3 - Prokládání tabulí nebylo v této práci uvažováno, neboť v současné době je ve stadiu zkoušek nový způsob prokládání tabulí silenovou nití. Tento nový způsob pokud se osvědčí by nejlépe vyhovoval nevrženému zařízení.

Závěr

Věřím, že tento návrh splňuje požadavky pro zvýšení výrobní rychlosti na lince Float sever. Umožní zrychlit a zlevnit výrobu, sníží požadavky na pracovní síly a odstraní namáhavou fyzickou práci. Realizací tohoto návrhu by byl učiněn další krok k zefektivnění a zvýšení produktivity výroby kvalitního plachého skla.

V Liberci dne 31.5.1974

Josef Raboch

Sesmek použité literatury

1. Bartoš, Strojnické tabulky, SPU Praha 1956
2. Černoch, Strojní-technická příručka, Praha, Praha 1967
3. Čížkin, Elektrické počiny, SNTL Praha 1963
4. Hlásil, Průřezová a povrchová výroba strojů, SPU Praha 1972
5. Kralíček, Základy průmyslové teplotoměrnosti, SNTL Praha 1963
6. Krouzec, Diplomová práce, VŠST Liberec 1967
7. Krouzec, Části strojů III. skriptum, ČVUT Praha 1973
8. Normy ČSN 27 0101, ČSN 73 1401, ČSN 73 0035,
ČSN 13 7700 až ČSN 13 7992

Seznam technické dokumentace:

DP 224/74 - 01 Překladec tabulí

DP 224/74 - 02 Přípravka

DP 224/74 - 03 Rám

Katalogy

DP 224/74 - 01 2 listy

DP 224/74 - 02 1 list

DP 224/74 - 03 1 list

Přílohy

Příloha 1 Řídící obvod

Příloha 2 Ovládací obvod

Příloha 3 Propojovací obvod

Příloha 4 Schéma elektrického obvodu

1	2	3	4	5	6	7	8	9
1	Trubka 40R 45x1-2100	100-2670-20	100-2670-1	100-2670-1				
1	Tlumič Ø 51x5-170	100-2671-1						
1	UVC 91.000	100-2670-2						
1	Fotoník Ø 32x25	100-2670-3						
1	Snímač 100-2670-4							
1	Fixační	100-2670-5						
1	Průzorka	100-2670-6						
1	Vývěšek	100-2670-7						
1	Přívod	100-2670-8						
1	Snímač	100-2670-9						

100-2670-10

100-2670-11

100-2670-12

100-2670-13

100-2670-14

100-2670-15

100-2670-16

100-2670-17

100-2670-18

100-2670-19

100-2670-20

100-2670-21

100-2670-22

100-2670-23

100-2670-24

100-2670-25

100-2670-26

100-2670-27

c

c

c

c

a

b

PRÍLOHA 3

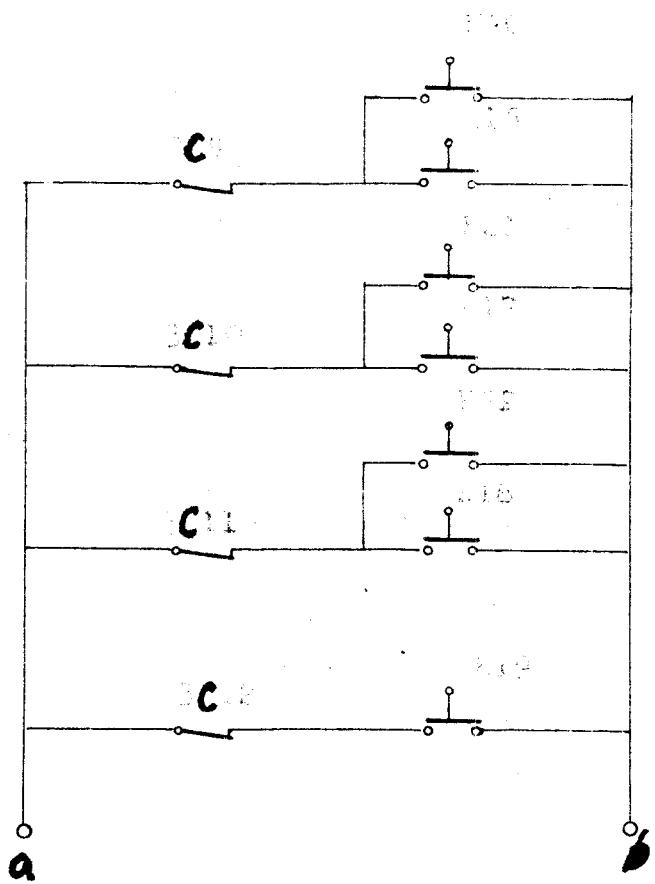
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
1	Trubka 4HR 45x2-1200	ČSN426720.3	Petrík	mm					1
1	Tlumič Ø 51x5-170	ČSN425715							2
1	Tyč tlumiče	Svařenec							3
1	Kotouč Ø 260x27	ČSN424201.6 AL-Cu4-Mg							4
1	Kotouč Plech 8-Ø247			11 373					5
1	Přísavka	PRYŽ							6
1	Pružina	ČSN426403 Ø 2-1300		12 090					7
1	Pouzdro	ČSN428611 Ø 45-22		423016					8
1	Držák	Svařenec							9
1	Pouzdro Ø 40-15	Polyamid							10
10	Šroub M5-8	ČSN021185							11
2	Zátky 5)	ČSN027462							12
8	Šroub M6-15	ČSN021103							13
8	Podložka 6,1	ČSN021740							14
1	Těsnící kroužek Ø 17-2	PRYŽ	N						15
1	Matice M10	ČSN243541							16

Raboch

31.5.1974

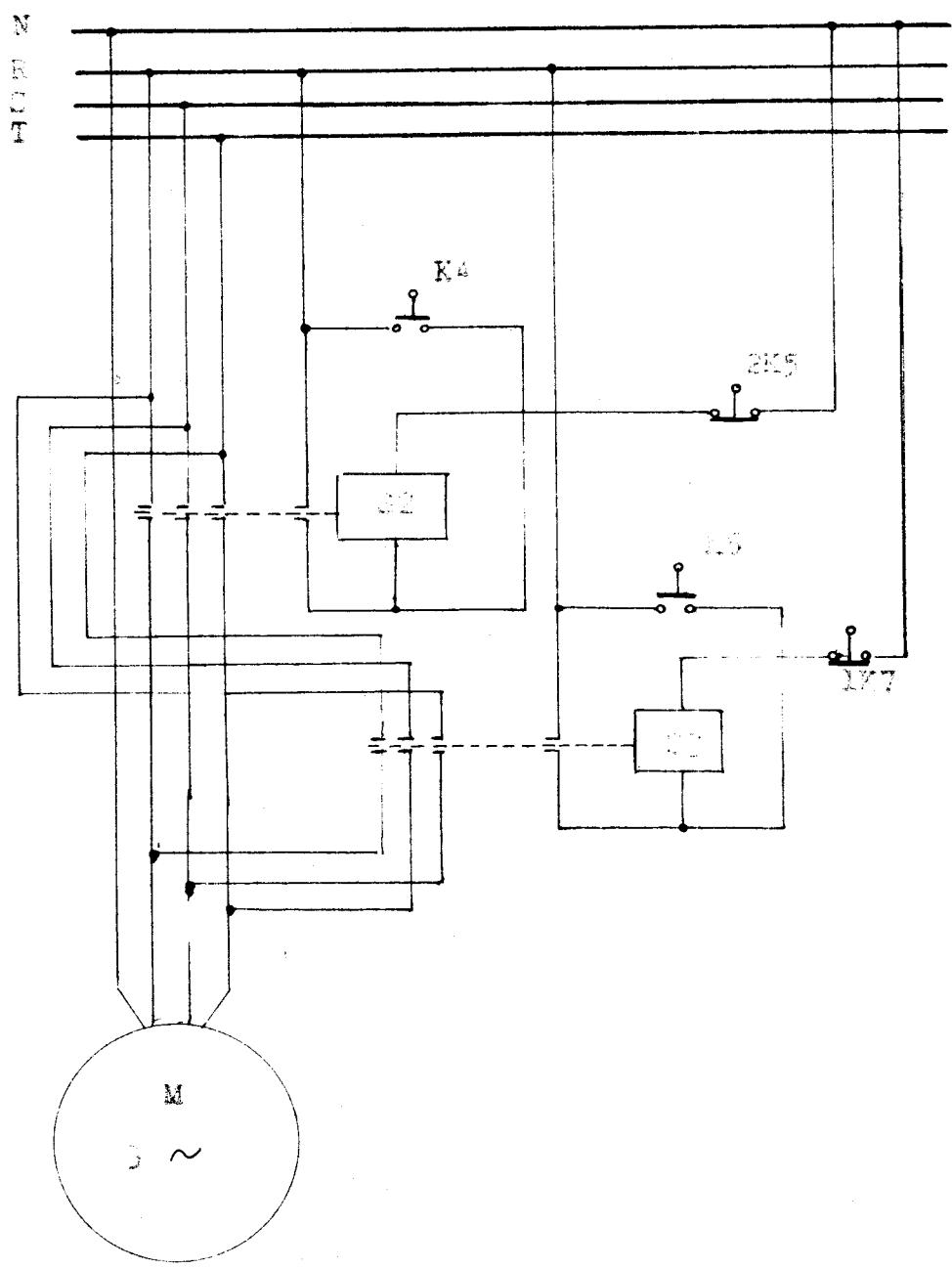
PŘÍSAVKA

DP224/74-02



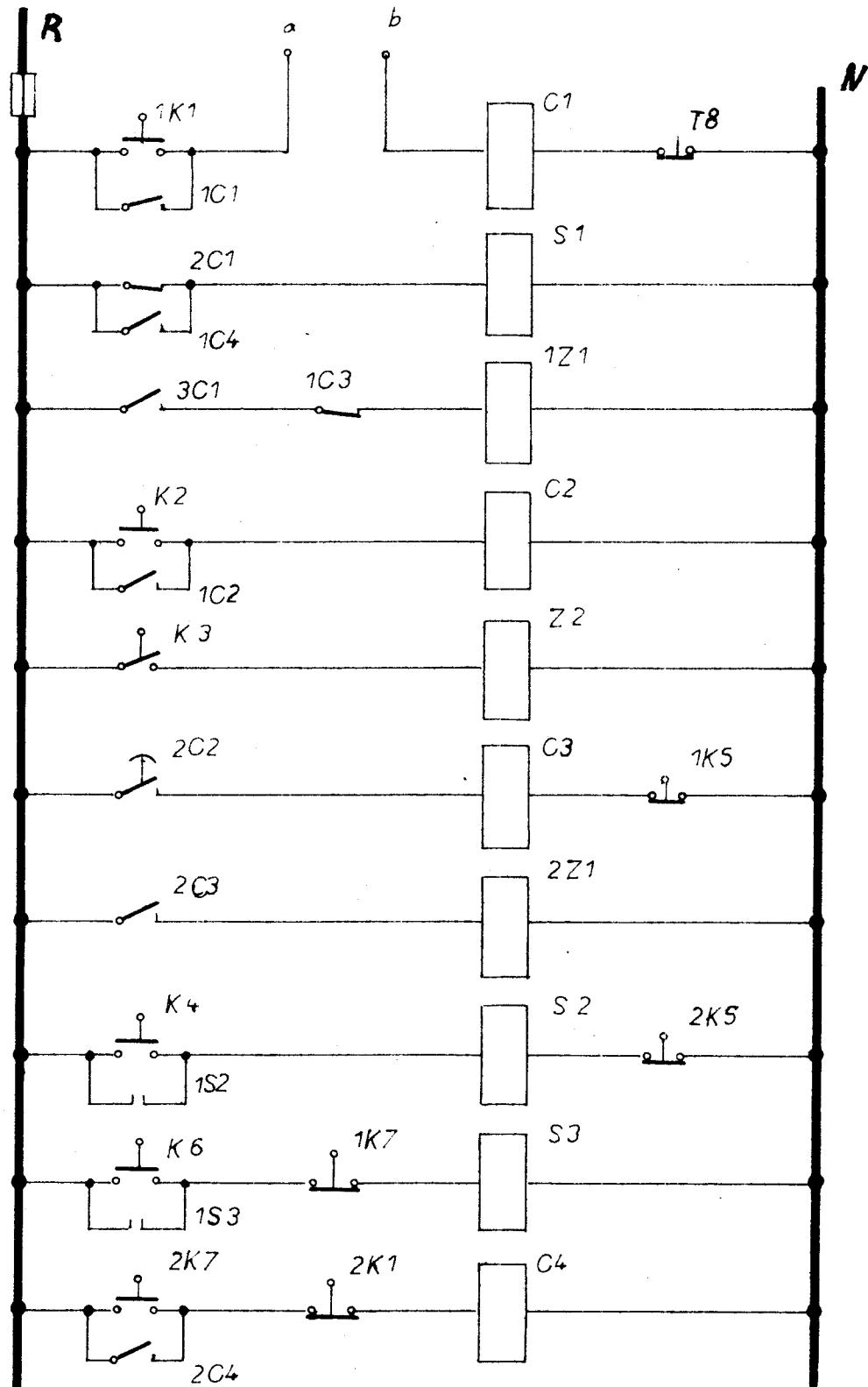
PŘÍLOHA 3

DP 204/74



PŘÍLOHA 4

DP 224/74

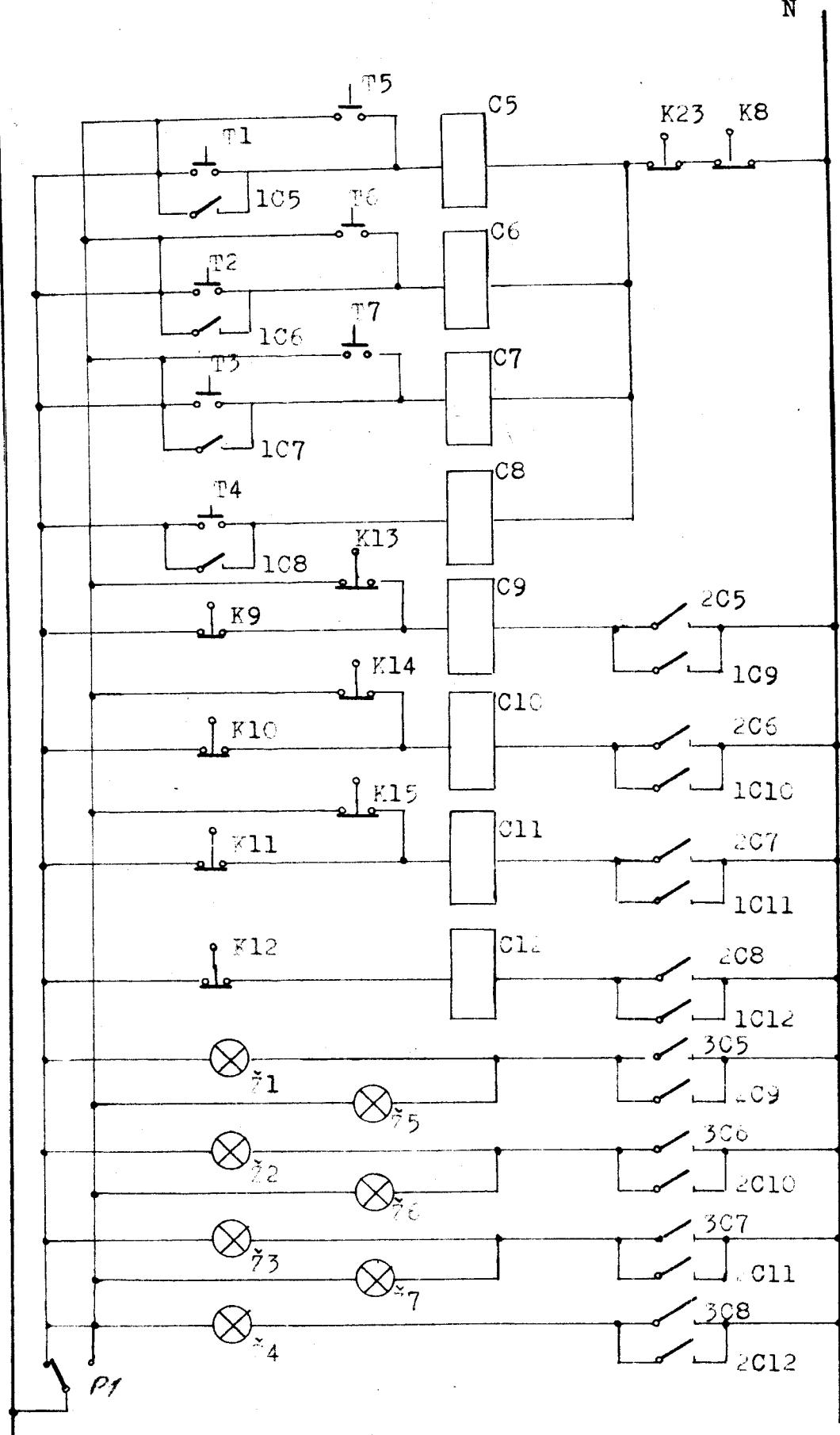


PŘÍLOHA 1

PŘÍLOHA 2

R

N



Raboch

31.5.1974

RÁM

DP 224/74-03

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
(2)	Napínák	prst kurní?							24
(1)	Lano 5,0-5500	ČSN024322.23	prst kurní?						25
1	Ventil OSV 4-2E-A								26
1	Ventil Js 13V								27
2	Škrtící ventil SZV10								28
2	Spojka T Js 10	ČSN137732							29
5	Koleno 3/8"	ČSN137723							30
1	Pneu.válec PV Ø 80x500	TPF080249-62							31
1	Elmotor 380 V 2AP 90L-4 HO								32
4	Kolečko Ø 100x45	ČSN425510		11 370					33
4	Čep Ø 60x105	ČSN425510		11 370					34
4	Maticce M72x2 Ø 75-18	ČSN425510		11 370					35
4	Kroužek Ø 40-15	ČSN425510		11 370					36
4	Podložka Ø 40-4	ČSN425510		11 370					37
4	Maticce M16	ČSN021411							38
4	Ložisko 6206	ČSN024636							39
4	Závlačka 4x30	ČSN021781							40
8	Těsnění Ø 56-8			Plst					41

Raboch

31.5.1974

PŘEKLADAČ
TABULÍ

DP 224/74-01

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
1	Most	Svařenec							1
1	Kočka	Svařenec							2
1	Rám							DP224/74-03	3
4	Rameno I	Svařenec							4
4	Rameno II	Svařenec							5
4	Držák přísavky							DP224/74-02	6
2	Tyč	Svařenec							7
1	Cep kladky Ø 40x85	ČSN427610		11 353					8
1	Kladka	Ø 230-60		11 353					9
1	Třmen	Svařenec							10
1	Kladka hnací	Ø 230-60		11 353					11
1	Trubka Ø 3/8"-600	ČSN425710		10004.0					12
2	Příložka # 8x20-30	ČSN427524		11 353					13
1	Maticce M16	ČSN021401							14
1	Maticce M20x1,5	ČSN021401							15
2	Maticce M10	ČSN021401							16
5	Šroub M10x15	ČSN021101							17
4	Šroub M10x35	ČSN021101							18
4	Podložka 10,2	ČSN021740.02							19
2	Podložka 10,2	ČSN021740.02							20
4	Čep 16x40	ČSN022109							21
12	Količ Ø 4x20	ČSN022150		11 500					22

7 Koncový vypínač

23

Raboch

31.5.1974

PŘEKLADAČ
TABULÍ

DP 224/74-01