浅析保证轴类零件同轴度加工的程序编制与加工方法

杨忠梁

(长春光华学院 吉林 长春 130033)

摘要:现今在高校所开设的机械数控加工课程中,轴类零件加工是最基本也是最重要的操作之一。但对于具有特殊结构和要求的轴类零件来说,要加工出合格的产品,是一件较难的事情。首先对轴类零件的加工过程制定工艺规程、根据轴类零件图纸的技术要求确定轴类零件毛坯的装夹方法,并根据零件的图纸尺寸标注,进行相关尺寸计算、编制零件的加工程序、选定数控车床的型号、加工时的注意事项等方面进行阐述。希望通过本文的分析,能够帮助读者对轴类零件的加工、编程和操作有较为深入的理解。

关键词: 同轴度; 形状公差;位置公差; 程序编制

1 同轴度及相关概念

1.1 形状公差

指零件上的点、线、面等几何要素在加工时可能产生的 几何形状上的误差,如加工一根圆柱时,轴的各断面直径可 能大小不同、或轴的断面可能不圆、或轴线可能不直、或平 面可能翘曲不平等。

1.2 位置公差

指零件上的结构要素在加工时可能产生的相对位置上的误差,如阶梯轴的各回转轴线可能有偏移等。国家标准 (GB1182-80) 规定形状位置公差共有 14 个项目:

- (1) 形状公差有6项,分别为直线度、平面度、圆度、圆柱度、线轮廓度和面轮廓度;
- (2) 位置公差有 8 项,分别为平行度、垂直度、倾斜度、同轴度、对称度、位置度、圆跳动和全跳动。

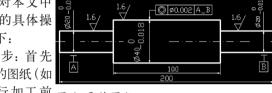
1.3 同轴度就是定位公差

理论正确位置即为基准轴线。由于被测轴线对基准轴线 的不同点可能在空间各个方向上出现, 故其公差带为一以基准 轴线为轴线的圆柱体,公差值为该圆柱体的直径,在公差值前 总加注符号"Φ"。位置公差应用的少,形状公差应用的相对 多一些,形状公差比较直观,容易理解。而且测量的量具也比 较普遍,如测量外圆直径公差用的游标卡尺或千分尺等;位置 公差比较抽象,不好理解,并且测量位置公差的工具也不普遍, 比较特殊。一般的零件只有形状公差的要求,而没有位置公差 的要求;有些特殊的零件即有形状公差,又有位置公差的要求, 这样的零件加工就比较复杂。零件是否需要有位置公差的要求, 完全取决于该零件的装配或使用时的需要,绝不可以把无特殊 要求的零件,强加上位置公差,这样做就是画蛇添足,增大了 零件的加工难度和加工成本,所以说形状公差和位置公差没有 谁重要谁不重要之分,就看零件在装配或使用时的要求来确定 是否加上位置公差。本文就是以保证轴类零件同酬度这一位置 公差为例,来说明要采取什么措施做到保证轴类零件同轴度公 差和完成零件加工的全过程。

2 完成零件加工全过程的操作步骤

轴类的加工技术虽然较难掌握,但只要找出规律,不断总结经验,就可以加工出合格的轴类工件。针对零件不同的结构、精度要求及实际生产,有针对性的制定出合理的工艺,经济高效的加工出合格的零件,是每位操作者都应该面对的

问题。我对本文中 零件加工的具体操 作步骤如下:



第一步:首先结合零件的图纸(如

图 1) 进行加工前 图 1 零件图纸的工艺分析,根据

图纸的要求应该选取轴类零件的毛坯材料是 45# 圆钢,尺寸规格应该是 ϕ 42×201 mm。①用三爪自定心夹盘装夹零件的毛坯。②装夹一把 45°端面车刀,分别车削毛坯的两侧端面,使毛坯料总长度加工到图纸要求 200mm。③选取 ϕ 3mm 中心钻,安装在钻夹头上,选取机床主轴转速为 1200r/min,在零件毛坯(长 200mm)的两侧端面都加工制作上中心孔。

第二步: 加工零件的刀具选择, 应选取 90° 外圆粗车刀和 90° 外圆精车刀。如表 1 所示。确定完所用刀具后, 就要考虑确定数控车削加工参数, 即车削三要素数值(已在编制的加工程序中选用, 如工件转速 S1000, 走刀速度 F0.2 等)。这是

表 刀具选用统计表

序号	刀具号	刀具名称	数量	加工表面	刀尖半径	刀尖方位
1	T01	90° 硬质 合金偏刀	1	粗车 外轮廓	0.4mm	3
2	T02	90° 硬质 合金偏刀	1	精车 外轮廓	0.2mm	3

要实现切削加工必须做的事情。

切削三要素是指切削用量三要素,切削用量表示主运动和进给运动大小的参数,是切削速度,进给量和切削深度(背吃刀量)三者的总称。

切削速度 V: 切削刃选定点相对于工件的主运动的瞬时速度。

进给量 f: 工件每旋转一周,车刀沿进方向移动的距离称 为进给量。

切削深度(背吃刀量)ap: 车削工件上已加工表面与待加工表面间的垂直距离叫切削深度。数控加工也是切削加工的一种方式,数控加工切削用量的确定,直接影响被加工零件的精度。合理选择切削用量的原则是: 粗加工时一般以提高生产率为主; 半精加工和精加工时应在保证加工质量的前提下兼顾切削效率、经济性和加工成本。具体数值应根据机床

性能、被加工零件的材料性能,并结合实践经验来综合确定。 同时,使主轴转速、切削深度及进给速度三者之间相互适应, 以形成最佳切削用量数值,最终目的是实现 质量、高效率、 低成本的加工。

第三步: 选定好车刀、确定完成所用切削用量数值后, 就可以编制零件的加工程序, 见表。

O1234(零件B端的加工程序)

N10 T0101 G99;

N20 M03 S1000;

N30G00 X45Z1;

N40 G71 U1 R1:

N50G71 P60 Q130 U0.5 W0.1 F0.2;

N60G00 X19;

N70G01Z0;

N80 G01X20Z-0.5;

N90G01 Z-50:

N100G01X39;

N110G01X40Z-50.5;

N120 G01 Z-150;

N130G00X45;

N140 G00 X100 Z100;

N150T0202 G99;

N160 M03 s1200;

N170 G00 X45 Z1;

N180 G70 P60 Q130F0.1;

N190 G00 X100 Z100;

N200 M30;

O2234(零件A端的加工程序)简略

第四步: 数控车床, 必须有对刀操作过程

对刀的目的是确定程序原点在机床坐标系中的位置。

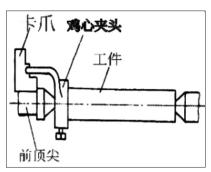
对刀的方法及操作步骤,以 FANUC 系统数控车床为例,介绍最常用的几种对刀方法:

(1) 试切对刀法

这种方法简单方便易学便于掌握:①将工件通过用鸡心夹头装夹在车床上,90°外圆粗车刀装夹在1号刀位,将90°外圆精车刀装夹在2号刀位;②在MDI方式下,输入M03s800,启动使车床主轴正向旋转,用手轮模式下移动90°外圆粗车刀让刀尖车削工件外圆一小部分,后沿 Z 轴正方向退刀,刀尖离开工件,停止车床转动;③用卡尺或千分尺测量工件已车削地方的直径,记住测得的直径数值;④按刀补键,调到光标到一号刀位置,输 X 和刚才测得的直径数值;⑤按偏置软键,再按测量软件,X 轴对刀完成;⑥启动主轴正向旋转,用手轮模式下移动90°外圆粗车刀,延 Z 轴负向移动车刀,让车刀刀尖接触工件的端面,后延 X 轴正向移动离开工件的端面,①按刀补键,调到光标到一号刀位置,输 Z0值,⑧按偏置软键,再按测量软件,Z 轴对刀完成。这样就完成了粗加工车刀的对刀。同理,完成精加工车刀的对刀。

第五步:零件的装夹方式,该零件由于有同轴度的要求,因此必须采用"鸡心夹头装夹零件"的装夹方式,才能保证同轴度 0.002。如 2 图所示,鸡心夹头装夹零件方式示意图。

这一步是该零件加工的关键一步,需要解释一下理由:



部车削成型,这样加图2鸡心夹头装夹零件方式示意图

有考虑零件的同轴度 0.002 的要求。虽然各部分尺寸形状公差加工的全合格,也是不能用的。因为同轴度 0.002 一定超出公差范围,而使零件在装配时无法装配和使用。

采用鸡心夹头装夹零件,进行零件的加工,就能保证同轴度 0.002。原因是用鸡心夹头装夹加工零件,零件需掉头分左、右两端部分进行加工时,始终是按照零件的中心轴线进行零件装夹的,这样就保证了零件的同轴度。这一点非常重要,这是保证加工零件同轴度最有效的方法之一。

如果不采用鸡心夹头装夹零件进行加工,而是采用三爪自定心卡盘装夹零件加工,不能保证零件同轴度的原因是,零件掉头二次装夹时,没有在同一个轴心上,再加上三爪夹盘的间隙,就使加工后的零件同轴度 0.002 无法达到。

这里需要说明一下,如果是批量加工该零件,需要选用数控车床进行加工。这是从生产的经济性和加工的成本考虑,这样安排机床更科学合理一些;如若是单件零件的加工,就选用普通车床加工,这时就要把上述所讲的,第四步的对刀操作过程取消,因为普通车床加工零件是不需要对刀操作的,并且选用普通车刀或也可用数控车刀代替普通车刀(但是用数控车刀加工成本高一些)其他各个步骤完全不用变,这样就可以用普通车床把该零件加工完成。保证零件同轴度位置公差的措施是第五步"零件的装卡方式",这一步最为关键,应该加以注意。无论是用数控车床加工该零件,还是用普通车床加工该零件,采用"鸡心夹头装卡零件"的装卡方式,才是保证该零件同轴度的关键所在。

3 结语

轴类零件的加工是一项高精密超严谨的技术操作,对加工过程的每一个环节都要认真对待,特别是对零件尺寸公差有高精度要求的,一定放在最首要考虑的位置,知道哪里是必保的尺寸精度的地方,以及采取什么工艺方法措施才可以保证这个地方的精度。只要加强学习与技术的实际应用,安排好合理的加工工艺,轴类零件加工质量一定会达到更高的水平。

参考文献:

[1] 曾庆福. 机械制造工艺学 [M]. 北京: 机械工业出版社,1990. [2] 张大鹏. 论轴类零件的加工工艺分析 [J]. 职业,2008(23):97-98. [3] 崔兆华. 数控车床加工工艺与编程操作 [M]. 南京: 江苏教育出版社,2010.

作者简介:杨忠梁(1963-),男,汉族,本科,教师,高级技师,研究方向:机械设计制造及其自动化。