

## УРАВНОВЕШИВАНИЕ МНОГОЦИЛИНДРОВЫХ ДВИГАТЕЛЕЙ

*Матвиенко Ю. О., Мовчан В. В., студенты;  
Зайцев И. Г., доцент*

В многоцилиндровых двигателях или компрессорах полное или частичное уравновешивание может быть получено путём соответствующего подбора величины и расположения движущих масс. Вращающаяся масса  $m_A$  характеризуется силами инерции только первого порядка. Сила инерции массы  $m$ , совершающей возвратно-поступательное движение, представляет бесконечную сумму периодических сил порядков: 1, 2, 4-го и т.д.

Если ограничиться членом 2-го порядка, то можно записать следующее выражение для проекции силы инерции  $\vec{P}_u$  поступательно движущихся масс на ось, направленную от оси вращения по траектории ползуна:

$$\vec{P}_u = m \cdot \omega^2 \cdot R \cdot \left( \cos \varphi + \frac{\cos 2\varphi}{k} \right), \quad (1)$$

где  $\varphi$  – угол, образованный кривошипом с указанной осью;

$k = \frac{l}{R}$  – отношение длины шатуна к длине кривошипа.

Предположим, что вес поршней и шатунов, а также длины кривошипов и шатунов одинаковы. Тогда если кривошипы образуют с первым кривошипом углы  $\alpha$ ,  $\beta$ ,  $\gamma$  и т.д., то проекция главного вектора  $\vec{P}_{u1}$  сил инерции первого порядка на указанную выше ось всех поступательно движущихся масс двигателя выразится следующей формулой:

$$\begin{aligned} \vec{P}_{u1} &= m \cdot \omega^2 \cdot R \cdot [\cos \varphi + \cos(\varphi + \alpha) + \cos(\varphi + \beta) + \cos(\varphi + \gamma) + \dots] = \\ &= m \cdot \omega^2 \cdot R \cdot [\cos \varphi \cdot (1 + \cos \alpha + \cos \beta + \cos \gamma + \dots) - \\ &- \sin \varphi \cdot (\sin \alpha + \sin \beta + \sin \gamma + \dots)]. \end{aligned} \quad (2)$$

Аналогично проекция главного вектора  $\vec{P}_{u2}$  сил инерции 2-го порядка выразится:

$$\begin{aligned} \vec{P}_{u2} &= m \cdot \omega^2 \cdot \frac{R}{k} \cdot [\cos 2\varphi \cdot (1 + \cos 2\alpha + \cos 2\beta + \cos 2\gamma + \dots) - \\ &- \sin \varphi \cdot (\sin 2\alpha + \sin 2\beta + \sin 2\gamma + \dots)] \end{aligned} \quad (3)$$

Таким образом, для уравновешивания главного вектора сил инерции 1-го и 2-го порядков необходимо, чтобы соблюдались следующие условия:

$$\begin{cases} 1 + \cos \alpha + \cos \beta + \cos \gamma + \dots = 0; \\ \sin \alpha + \sin \beta + \sin \gamma + \dots = 0; \\ 1 + \cos 2\alpha + \cos 2\beta + \cos 2\gamma + \dots = 0; \\ \sin 2\alpha + \sin 2\beta + \sin 2\gamma + \dots = 0. \end{cases} \quad (4)$$

Для полного уравновешивания необходимо добавочное условие, чтобы главный момент  $\vec{M}_u$  сил инерции поступательно движущихся масс относительно оси OZ, проходящей перпендикулярно к плоскости осей цилиндров, равнялась нулю. Это условие может быть выражено в виде следующего уравнения:

$$\begin{aligned} \vec{M}_u = m \cdot \omega^2 \cdot R \cdot \left\{ x_1 \cdot \left( \cos \varphi + \frac{\cos 2\varphi}{k} \right) + \right. \\ \left. + x_2 \cdot \left( \cos(\varphi + \alpha) + \frac{\cos 2(\varphi + \alpha)}{k} \right) + \dots \right\} = 0 \end{aligned} \quad (5)$$

Из этого уравнения получаем следующие дополнительные условия уравновешивания главного момента сил инерции 1-го и 2-го порядков:

$$\begin{cases} x_1 + x_2 \cdot \cos \alpha + x_3 \cdot \cos \beta + \dots = 0; \\ x_2 \cdot \sin \alpha + x_3 \cdot \sin \beta + \dots = 0; \\ x_1 + x_2 \cdot \cos 2\alpha + x_3 \cdot \cos 2\beta + \dots = 0; \\ x_2 \cdot \sin 2\alpha + x_3 \cdot \sin 2\beta + \dots = 0; \end{cases} \quad (6)$$

где  $x_1, x_2, x_3, \dots$  - координаты шатунов вдоль

Для двухцилиндрового двигателя кривошипы расположены под углом  $180^\circ$  и условия принимают вид

$$\begin{cases} 1 + \cos \alpha = 0; \\ \sin \alpha = 0; \\ 1 + \cos 2\alpha = 0; \\ \sin 2\alpha = 0. \end{cases} \quad (7)$$

Следовательно, в этом двигателе главный вектор сил инерции первого порядка будет уравновешен, но силы инерции второго порядка, проекция которых равна  $m \cdot \omega^2 \cdot \frac{R}{k} \cdot 2 \cdot \cos 2\varphi$ , не будет уравновешена.

А значит, неуравновешенный момент  $\vec{M}'_u$  сил инерции составит:

$$\vec{M}'_u = m \cdot \omega^2 \cdot R \cdot \sqrt{3} \cdot a \cdot \left[ \cos(\varphi + 30^\circ) + \frac{\cos(2\varphi - 30^\circ)}{k} \right], \quad (8)$$

где  $a$  – расстояние между шатунами.

Сучасні технології у промисловому виробництві : матеріали науково-технічної конференції викладачів, співробітників, аспірантів і студентів факультету технічних систем та енергоефективних технологій, м. Суми, 23-26 квітня 2013 р.: у 2-х ч. / Ред.кол.: О.Г. Гусак, В.Г. Євтухов. - Суми : СумДУ, 2013. - Ч.1. - С. 188-189.