

МИНИСТЕРСТВО СТРОИТЕЛЬНОГО, ДОРОЖНОГО  
И КОММУНАЛЬНОГО МАШИНОСТРОЕНИЯ СССР

---

РУКОВОДЯЩИЙ НОРМАТИВНЫЙ ДОКУМЕНТ

ЭКСКАВАТОРЫ ОДНОКОВШОВЫЕ.  
ПОВОРОТНЫЕ ПЛАТФОРМЫ И ХОДОВЫЕ РАМЫ.  
РАСЧЕТ НА ПРОЧНОСТЬ

**РД 22-157—86**

МОСКВА 1987

**УТВЕРЖДЕН:** Зам. генерального директора НПО «ВНИИстройдормаш»  
П. В. Панкрашкиным 22 октября 1986 г.

**ИСПОЛНИТЕЛИ:** А. Р. Айзенштат, инж.; О. И. Грицевец, инж.; В. Б. Елизарова, инж.; А. М. Крылов, к.т.н.; М. М. Гайцори, к.т.н.; В. Л. Лифшиц, к.т.н.; Ю. М. Гольдин, к.т.н.; Г. А. Кондрахин, к.т.н.; Н. Н. Лукшо, инж.  
(НПО «ВНИИстройдормаш»)

Группа ГО2

РУКОВОДЯЩИЙ НОРМАТИВНЫЙ ДОКУМЕНТ

---

Экскаваторы одноковшовые. Поворотные платформы и ходовые рамы. Расчет на прочность.	РД 22-157-86  Введен впервые
--	------------------------------------

---

Срок введения	с 01.07.87 г.
---------------	---------------

Настоящий руководящий документ (РД) устанавливает порядок расчета на прочность металлоконструкций поворотных платформ и ходовых рам гидравлических и канатных одноковшовых экскаваторов с применением стандартных программ, реализующих метод конечных элементов (МКЭ) на ЭВМ. При разработке РД использованы материалы исследований, проведенных во ВНИИстройдормаше.

#### I. ОБЩИЕ ТРЕБОВАНИЯ К РАСЧЕТУ

I.1. РД устанавливает методику расчета и порядок подготовки исходных данных для расчета на прочность металлоконструкций поворотных платформ и ходовых рам одноковшовых экскаваторов.

I.2. РД распространяется на металлоконструкции поворотных платформ и ходовых рам универсальных гидравлических и канатных экскаваторов на гусеничном и колесном ходу.

I.3. Расчетные схемы представляют собой пространственные идеализированные конструкции, включающие все конструктивные элементы, работающие совместно: поворотные платформы, нижние, ходовые и гусеничные рамы, опорно-поворотное устройство.

I.4. Нагрузки определяются с учетом коэффициентов перегрузки и задаются в узлах расчетной схемы.

I.5. Для обеспечения прочности должны выполняться условия:

$$\sigma_{np} \leq 1,15 R_y m \quad (I.1)$$
$$\sigma \leq R_y m$$
$$\tau \leq R_s m ,$$

где  $\sigma_{пр}$  - приведенное расчетное напряжение в элементе;  
 $R_y$  - расчетное сопротивление стали растяжению, сжатию, изгибу по пределу текучести;  
 $\sigma$  - нормальное напряжение;  
 $\tau$  - касательное напряжение

$R_s$  - расчетное сопротивление стали сдвигу;  
 $m$  - коэффициент условий работы.

Для конечных элементов пластинчатого типа

$$\sigma_{пр} = \sqrt{\sigma_x^2 - \sigma_x \sigma_y + \sigma_y^2 + 3\tau^2} \leq 1,15 R_y m \quad (I.2)$$

$$\sigma \leq R_y m, \quad \tau \leq R_s m,$$

где  $\sigma_x$  и  $\sigma_y$  - нормальные напряжения по двум взаимно перпендикулярным осям  $X$  и  $Y$  локальной системы координат (черт. I.I)

Напряжения, входящие в формулу (I.2) определяются по зависимостям:

$$\sigma_x = \sigma_x' + \sigma_x''; \quad \sigma_y = \sigma_y' + \sigma_y''; \quad \tau = \tau_{xy}' + \tau_{xy}'' \quad (I.3)$$

где  $\sigma_x'$ ,  $\sigma_y'$ ,  $\tau_{xy}'$  - изгибные напряжения по толщине пластинки;

$\sigma_x''$ ,  $\sigma_y''$ ,  $\tau_{xy}''$  - мембранные напряжения.

Изгибные напряжения по толщине пластинки определяются из соотношений:

$$\sigma_x' = \pm \frac{6M_x}{t^2}; \quad \sigma_y' = \pm \frac{6M_y}{t^2}; \quad \tau_{xy}' = \pm \frac{6M_{xy}}{t^2}, \quad (I.4)$$

где  $M_x$ ,  $M_y$ ,  $M_{xy}$  - внутренние моменты, действующие на единицу длины  $X$  и  $Y$ ;

$t$  - толщина пластинки;

Нормальные мембранные напряжения  $\sigma_x''$  и  $\sigma_y''$  действуют вдоль осей  $X$  и  $Y$  соответственно местной системы координат пластинки, напряжение сдвига  $\tau_{xy}''$  соответствует деформации, при которой диагональ 1-4 удлиняется, а диагональ 2-3 укорачивается, либо наоборот (черт. I.I).

Напряжения  $\sigma_x$  и  $\sigma_y$  следует определять в одной точке конечного элемента и брать каждое со своим знаком.

Для конечных элементов стержневого типа

$$\sigma_{пр} = \sqrt{\sigma^2 + 3\tau^2} \leq 1,15 R_{чт} \quad (I.5)$$

$$\tau \leq R_{счт}, \quad \sigma \leq R_{чт}$$

Нормальные напряжения  $\sigma$  и касательные напряжения  $\tau$  определяются в соответствии с рекомендациями РД 22-158-86 "Экскаваторы одноковшовые гидравлические. Рабочее оборудование. Расчет на статическую прочность металлоконструкций" (пункты 6.2, 6.3, 6.6).

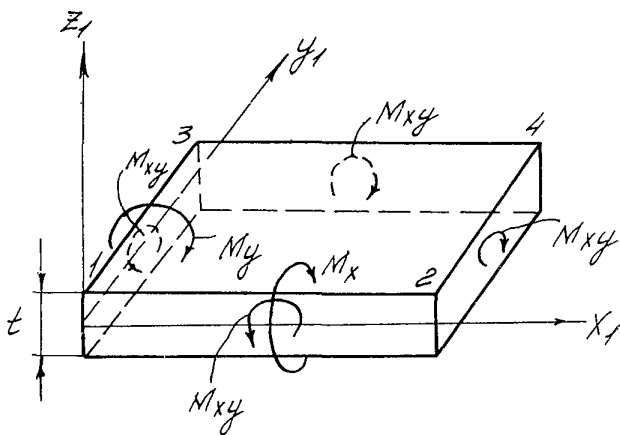
Геометрические характеристики поперечных сечений вычисляются в соответствии с пунктами 6.4, 6.5 РД 22-158-86.

Расчетные сопротивления принимаются по приложению I в соответствии со СНиП II-23-81 "Стальные конструкции". Для сталей, не представленных в Приложении I, расчетное сопротивление принимается равным меньшему из двух значений: 0,8 от предела текучести или 0,5 от предела прочности.

Коэффициенты перегрузки принимаются по таблице I.I.

Таблица I.I.

Нагрузка	Коэффициент перегрузки K
1. Собственный вес металлоконструкций	I, I
2. Усилия в гидроцилиндрах стрелы	I, I
3. Момент механизма привода поворота	I, I
4. Усилия в пяте стрелы для гидравлических экскаваторов	I, I
5. Усилия в шарнирах крепления двуногой стойки	I, 2
6. Усилия в опорах валов лебедок	I, 2
7. Усилия в пяте стрелы для канатных экскаваторов	I, 2

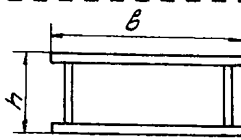
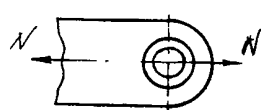
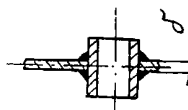
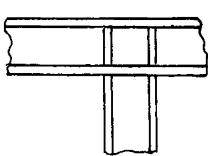


Черт. I.I.

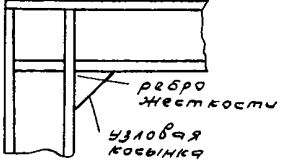
Коэффициенты условий работы принимаются по таблице I.2.  
В неоговоренных случаях  $m = 1$ .

Таблица I.2

Коэффициенты условий работы  $m$ 

№ п/п	Наименование элемента конструкции	Схема элемента конструкции	$m$
1.	Элементы с малым поперечным сечением: листы, трубы, гнутые профили со стенками толщиной до 4 мм, равнобокие уголки 63х6, неравнобокие уголки до 190х56х6, швеллеры до № 8		0,9
2.	Болты диаметром до 12 мм		0,85
3.	Элементы коробчатых конструкций с соотношением сторон более 3:1		0,9
4.	Сечения, включающие швы и основной металл, например, расчет сварных швов приварки втулки	 	0,9
5.	Элементы внутренних углов в узлах без узловых уширений, косынок, дифрагм, ребер жесткости		0,3

## Продолжение табл. I.2

№ п/п	Наименование элемента конструкции	Схема элемента конструкции	
6.	То же с узловыми уширениями, косынками, диафрагмами, ребрами жесткости		0,9
7.	Проушины крепления пяты стрелы и цилиндров стрелы		0,8
8.	Участки продольных балок поворотной платформы прилегающие к проушинам крепления пяты стрелы		0,7



## 2. НАГРУЗКИ

2.1. Нагрузками при определении прочности металлоконструкций поворотных платформ и ходовых рам являются: веса узлов металлоконструкций, веса наиболее крупных агрегатов, расположенных на поворотной платформе; максимальный момент механизма поворота; расчетные усилия в опорах пяты стрелы, гидроцилиндров стрелы для гидравлических экскаваторов, валов лебедок и двуногой стойки для канатных экскаваторов.

2.2. Весовые нагрузки от агрегатов и механизмов, расположенных на поворотной платформе, прикладываются в узлах расчетной схемы, соответствующих креплению агрегатов и механизмов.

2.3. Собственные веса металлоконструкций определяются по чертежам и распределяются по узлам конечных элементов. Для упрощения расчетов допускаются отклонения от действительной схемы передачи нагрузок, не снижающие запаса прочности: собственный вес можно присоединять к сосредоточенным нагрузкам.

2.4. Расчетные нагрузки, действующие на поворотную платформу гидравлических экскаваторов.

2.4.1. Для гидравлических экскаваторов расчет прочности поворотных платформ и ходовых рам ведется с оборудованием обратная лопата, в момент стопорения (упор в непреодолимое препятствие), так как в этом случае по исследованиям ВНИИстройдормаша на поворотную платформу и ходовую раму передаются наибольшие нагрузки.

2.4.2. Расчетные нагрузки в проушинах крепления пяты стрелы и цилиндров стрелы определяются по результатам расчета рабочего оборудования для трех расчетных случаев:

- а) усилие в пяте стрелы максимально;
- б) вертикальная составляющая усилия в пяте стрелы максимальна;
- в) горизонтальная составляющая усилия в пяте стрелы максимальна.

2.4.3. Для задания расчетных нагрузок в проушинах крепления пяты и цилиндров стрелы, возникающих при взаимодействии ковша с грунтом, рекомендуется пользоваться разработанной во ВНИИстройдормаше программой МЕСН, позволяющей определить величину и направление максимальных усилий в пяте стрелы и соответствующих

им усилий в гидроцилиндрах стрелы в результате перебора всех вероятных положений ковша в забое с учетом ограничений по устойчивости и по реактивному давлению в гидроцилиндрах. Копание производится как выдвиганием цилиндра ковша, так и выдвиганием цилиндра рукояти. (См. РД 22-158-86 Экскаваторы одноковшовые гидравлические. Рабочее оборудование. Расчет на статическую прочность металлоконструкций).

2.4.4. Коэффициент перегрузки принимается равным 1 при задании расчетных нагрузок в проушинах крепления пяты стрелы и цилиндров стрелы по результатам расчета рабочего оборудования по программе МЕСН, так как величины усилий в пяте стрелы и в цилиндрах стрелы вычисляются по программе МЕСН с учетом соответствующих коэффициентов перегрузки.

2.4.5. В пяте стрелы при взаимодействии ковша с грунтом от усилия  $P_0$ , действующего на зубе ковша, возникает усилие  $F$ , величина и направление которого определяются по результатам расчета рабочего оборудования. Усилие передается на поворотную платформу в проушинах крепления пяты стрелы (черт. 2.1)

$$F_L = F_P = \frac{F}{2}, \quad (2.1)$$

где  $F_L, F_P$  - усилия в левой и правой проушинах крепления пяты стрелы;

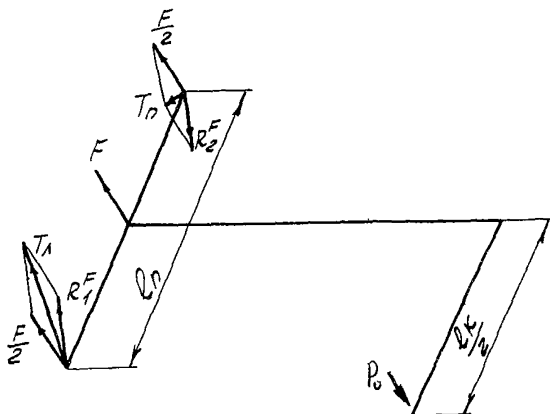
$F$  - реакция в пяте стрелы от усилия  $P_0$ .

Усилие  $P_0$  прикладывается к крайнему зубу ковша и создает момент в пяте стрелы, который передается на поворотную платформу. Момент представляется парой сил  $R_1^F$  и  $R_2^F$ , приложенных к проушинам крепления пяты стрелы (черт. 2.1).

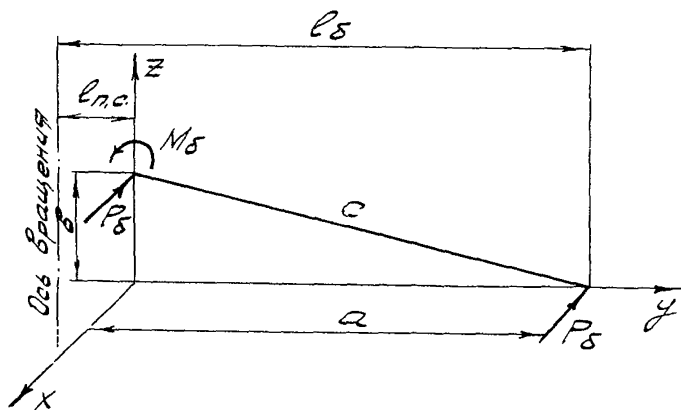
$$R_1^F = -R_2^F = \frac{1}{2} P_0 \frac{l_k}{l_n}, \quad (2.2)$$

где:  $l_k$  - ширина ковша,

$l_n$  - расстояние между проушинами крепления пяты стрелы.



Черт. 2.1



Черт. 2.2

Суммарные векторы усилий  $\bar{T}_1$  и  $\bar{T}_n$  в проушинах крепления пяти стрелы, возникающие от усилия на зубе ковша, выразятся:

левая проушина

$$\bar{T}_1 = \frac{1}{2} \bar{F} + \bar{R}_1^F = \frac{1}{2} \left( \bar{F} + P_0 \frac{l_K}{l_n} \right), \quad (2.3)$$

правая проушина

$$\bar{T}_n = \frac{1}{2} \bar{F} + \bar{R}_2^F = \frac{1}{2} \left( \bar{F} - P_0 \frac{l_K}{l_n} \right)$$

2.4.6. В расчете учитывается действие боковой силы возникающей на режущей кромке ковша от включения механизма поворота при стопорении.

$$P_\delta = \frac{M_n}{l_\delta} \quad (2.4)$$

$$l_\delta = l_{н.с.} + a, \quad (2.5)$$

где:  $l_{н.с.}$  - расстояние от оси вращения до пяти стрелы;  
 $a$  - расстояние от пяти стрелы до зубьев ковша по горизонтальной оси  $Y$ , расположенной в плоскости рабочего оборудования (черт. 2.2).

Расстояния  $a$  и  $b$  от пяти стрелы до зубьев ковша по горизонтальной оси  $Y$  и вертикальной оси  $Z$  соответственно меняются в зависимости от положения ковша в забое (черт. 2.2).

Боковая сила  $P_\delta$  создает в проушинах крепления пяти стрелы реактивную силу и момент  $M_\delta$  равный

$$M_\delta = P_\delta c, \quad (2.6)$$

где:  $c$  - расстояние от пяти стрелы до зубьев ковша в плоскости рабочего оборудования.

Момент  $M_{\delta}$  раскладывается на два составляющих момента  $M_{\Gamma}$  и  $M_{\beta}$ , действующих в горизонтальной и вертикальной плоскости соответственно.

$$\begin{aligned} M_{\Gamma} &= P_{\delta} a \\ M_{\beta} &= P_{\delta} b \end{aligned} \quad (2.7)$$

Расчетные нагрузки в левой и правой проушинах крепления пята стрелы от действия боковой силы  $P_{\delta}$  на рабочем органе выражаются следующим образом (черт. 2.3).

От момента  $M_{\Gamma}$ , действующего в горизонтальной плоскости, в проушинах крепления пята стрелы возникает пара сил

$$R_{\lambda}^{\Gamma} = -R_{\Pi}^{\Gamma} = \frac{M_{\Gamma}}{l_{\Pi}} = \frac{P_{\delta} a}{l_{\Pi}} \quad (2.8)$$

От момента  $M_{\beta}$ , действующего в вертикальной плоскости, в проушинах крепления пята стрелы возникает пара сил

$$R_{\lambda}^{\beta} = -R_{\Pi}^{\beta} = \frac{M_{\beta}}{l_{\Pi}} = \frac{P_{\delta} b}{l_{\Pi}} \quad (2.9)$$

При боковых зазорах в пятах стрелы боковая сила  $P_{\delta}$  может восприниматься одной проушиной (правой или левой). Следует прикладывать боковую силу к наиболее нагруженной проушине (черт. 2.3).

$$P_{\lambda}^{\delta} = P_{\delta}$$

2.4.7. Все расчетные нагрузки, действующие в проушинах крепления пята и цилиндров стрелы на поворотной платформе, приводятся к вертикальным и горизонтальным равнодействующим для каждой проушины.

2.5. Расчетные нагрузки, действующие на поворотную платформу канатных экскаваторов.

2.5.1. При расчете прочности платформ и ходовых рам канатных экскаваторов нагрузки выбираются для момента отрыва препятствия ковшом прямой лопаты усилиями подъема и возврата, когда возникает максимальное усилие в стрелоподъемном полиспасте и максимальное усилие сжатия стрелы.

2.5.2. Расчетные нагрузки, возникающие от взаимодействия ковша с грунтом, определяются для положения рабочего оборудования согласно черт. 2.4. Стрела находится под минимальным углом  $\alpha$  рукоять перпендикулярна стреле на полном вылете.

2.5.3. Реакции  $V$  и  $U$  в пяте стрелы, которые передаются на поворотную платформу, определяются из суммы моментов, действующих на стрелу нагрузок, относительно оси блоков головы стрелы и их проекций на продольную ось стрелы.

На стрелу действуют следующие нагрузки: расчетные усилия на блоке ковша  $S_n$  и напора или возврата  $S_n$ ; веса стрелы  $G_c$ , блоков головы стрелы  $G_{БЛ}$  и напорного механизма  $G_{НМ}$  расположенного на стреле (черт. 2.4, 2.6).

При определении реакций  $U$  и  $V$  необходимо учитывать схему запасовки канатов подъема ковша (черт. 2.5).

Для независимой схемы с канатным или цепным напором и для комбинированной схемы напора с напорным барабаном, расположенным на валу напора,

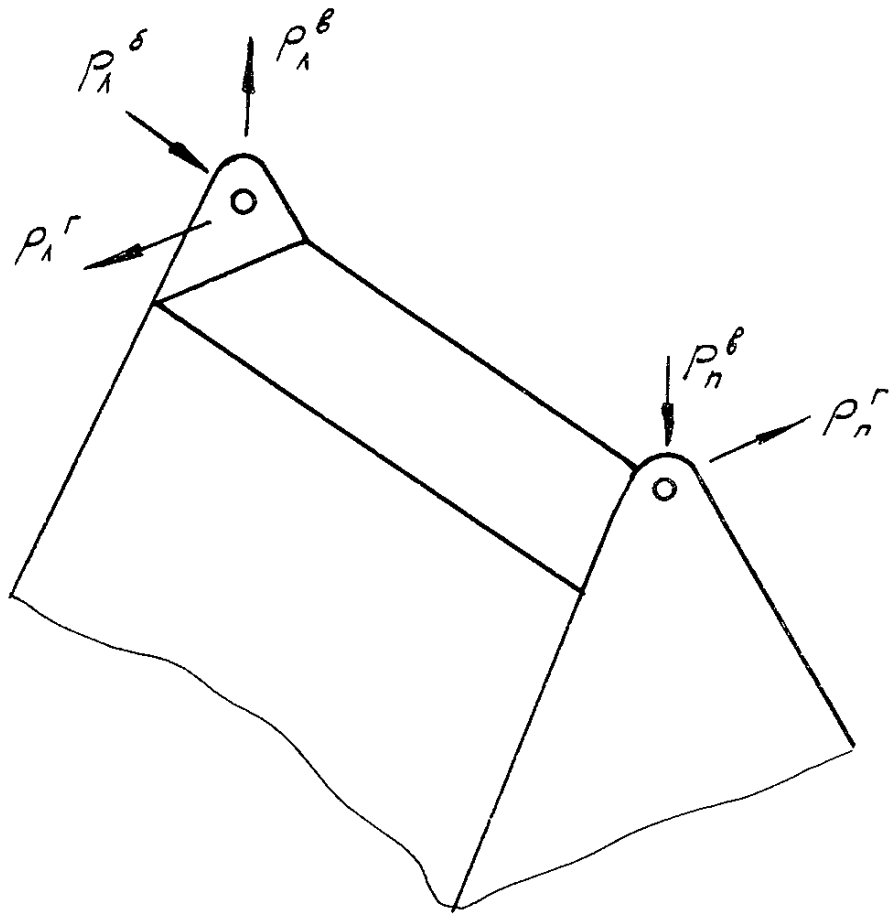
$$V = \frac{1}{l_c} \left[ S_n (l_c - z_6) - G_c (l_c \cos \alpha - z_5) - \right. \\ \left. - G_{НМ} (l_c \cos \alpha - z_4) + S_{НЗ} z_8 + (S_n - S_{НК} i) z_{БЛ} \right]; \quad (2.10)$$

$$U = S_n \cos \varphi + S_{НК} i \cos \gamma + S_{пс} \cos \beta + \\ + (G_{БЛ} + G_c + G_{НМ}) \sin \alpha + S_{НЗ} \cos \varepsilon; \quad (2.11)$$

где:  $l_c$  - длина стрелы;

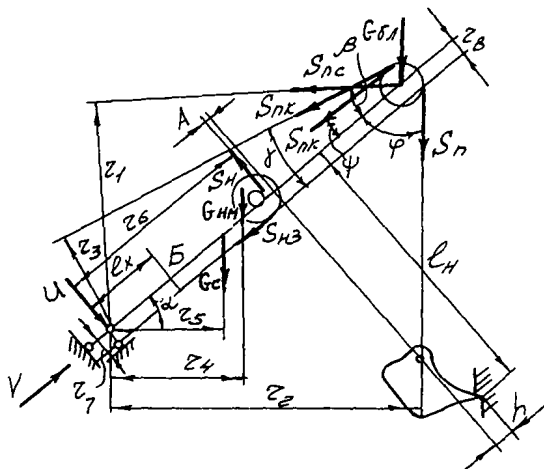
$S_{НЗ}$  - усилие в цепи привода напора или в напорных канатах;

$S_{НК}$  - усилие в подъемном канате.



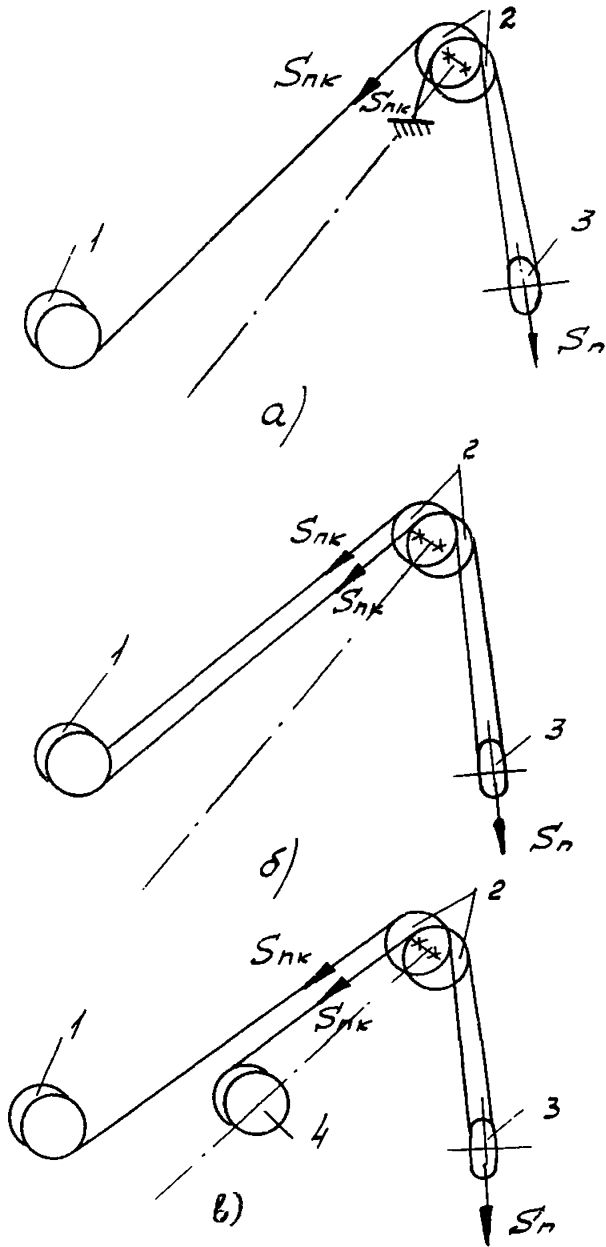
Черт. 2.3

PD22-157-86 Comp. 14.



Черт. 2.4.





Черт.2.5. Схема запасовки канатов подъема ковша экскаватора:  
 а-независимая полиспастная; б-независимая бесполиспастная;  
 в-зависимая; 1-барабан подъема ковша; 2-блоки головы стрелы;  
 3-блок ковша; 4-напорный барабан.

$$S_{нк} = \frac{S_n}{i_n z_n} \quad (2.12)$$

где:  $i_n$  - кратность полиспаста механизма подъёма ковша;  
 $z_n$  - к.п.д. полиспаста механизма подъёма.

Для комбинированной схемы напора с напорным барабаном, расположенным в пяте стрелы, в формуле (2.10) принимается  $(S_n - S_{нк} i) z_{\delta n} = 0$ , а в формуле (2.11) вместо  $S_{нк} i \cos \gamma$  подставляется  $S_{нк} (\cos \gamma + \cos \psi)$

Для индивидуального привода напора при напорном механизме, расположенном на стреле, в формуле (2.10) и (2.11) значения

$$S_{нз} z_{\delta} = S_{нз} \cos \varepsilon = 0$$

$z_{\delta n}$  - радиус головных блоков стрелы,  
 $z_1, z_2, z_3$  - плечи сил, действующих на стрелу.

$$\varepsilon = \arctg \frac{z_2 - z_1}{l_c}$$

Для большинства конструкций без больших погрешностей можно принимать  $\cos \varepsilon = 1$

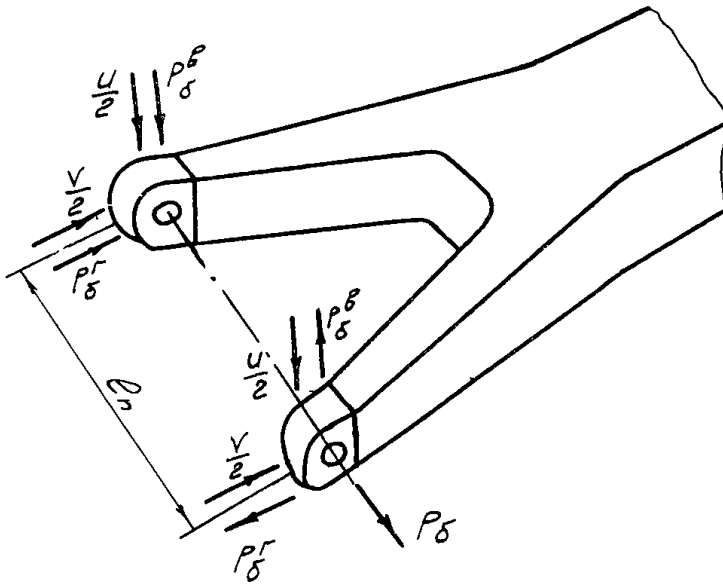
$$\cos \gamma = \frac{z_3 - z_{\delta n}}{l_c}$$

$$\cos \beta = \frac{z_1}{l_c}$$

$S_{нс}$  - усилие в подвеске стрелы находится из суммы моментов относительно пяты стрелы.

Для независимой схемы с канатным или цепным напором и для независимой схемы напора с напорным барабаном, расположенным на валу напора

$$S_{нс} = \frac{1}{z_1} (S_{нз} z_2 + G_{\delta n} l_c \cos \alpha - S_{нк} i z_3 + G_c z_5 + \quad (2.13) \\ + G_{нн} z_4 - S_n z_6 + S_{нз} z_7)$$



Черт. 2.6

Для комбинированной схемы напора с напорным барабаном, расположенным в пяте стрелы

$$S_{nc} = \frac{1}{z_1} \left[ S_n z_2 + G_{\delta n} l_c \cos \alpha - S_{nk} (z_3 + z_{\delta n}) + G_c z_5 + G_{nn} z_4 - S_n z_6 + S_{nz} z_7 \right], \quad (2.14)$$

где  $z_{\delta n}$  — радиус зависимой части напорного барабана.

Для индивидуального привода напора при расположении напорного механизма на стреле усилие  $S_{nc}$  определяется по формуле (2.13) при  $S_{nz} z_7 = 0$ .

2.5.4. При задании внешних нагрузок учитывается боковая сила  $P_{\delta}$ , которая находится по формуле (2.4). Составляющие реакции от боковой силы  $P_{\delta}$  определяются зависимостями: (черт. 2.6)

$$P_{\delta}^b = \frac{P_{\delta} l_n}{l_n}, \quad (2.15)$$

$$P_{\delta}^r = \frac{P_{\delta} l_{nb}}{l_n}$$

где  $l_{nb}$  — расстояние от пяты стрелы до напорного вала (нопорной оси).

Ввиду наличия значительных боковых зазоров в опорах пяты стрелы боковая сила  $P_{\delta}$  действует только на одну более нагруженную проушину.

2.5.5. Реакции в опорах штанг двуногой стойки на поворотной платформе определяются следующим образом

$$S_k = \frac{S_{nc}}{n}, \quad (2.16)$$

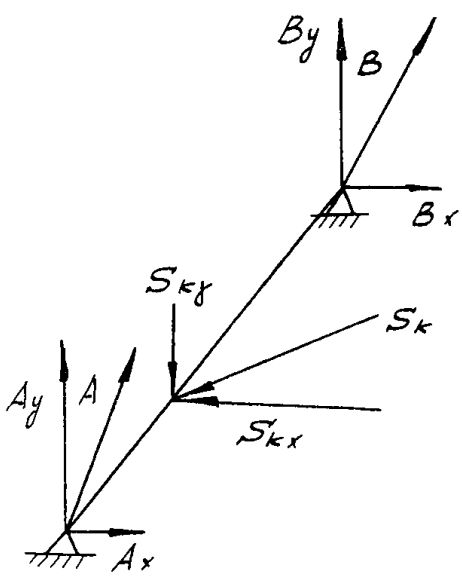
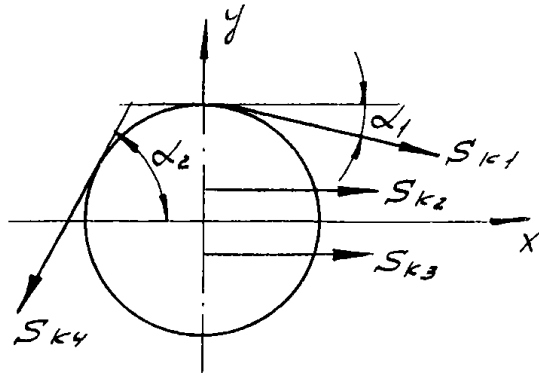
где  $S_k$  — усилие в ветвях полиспаста;

$n$  — количество ветвей.

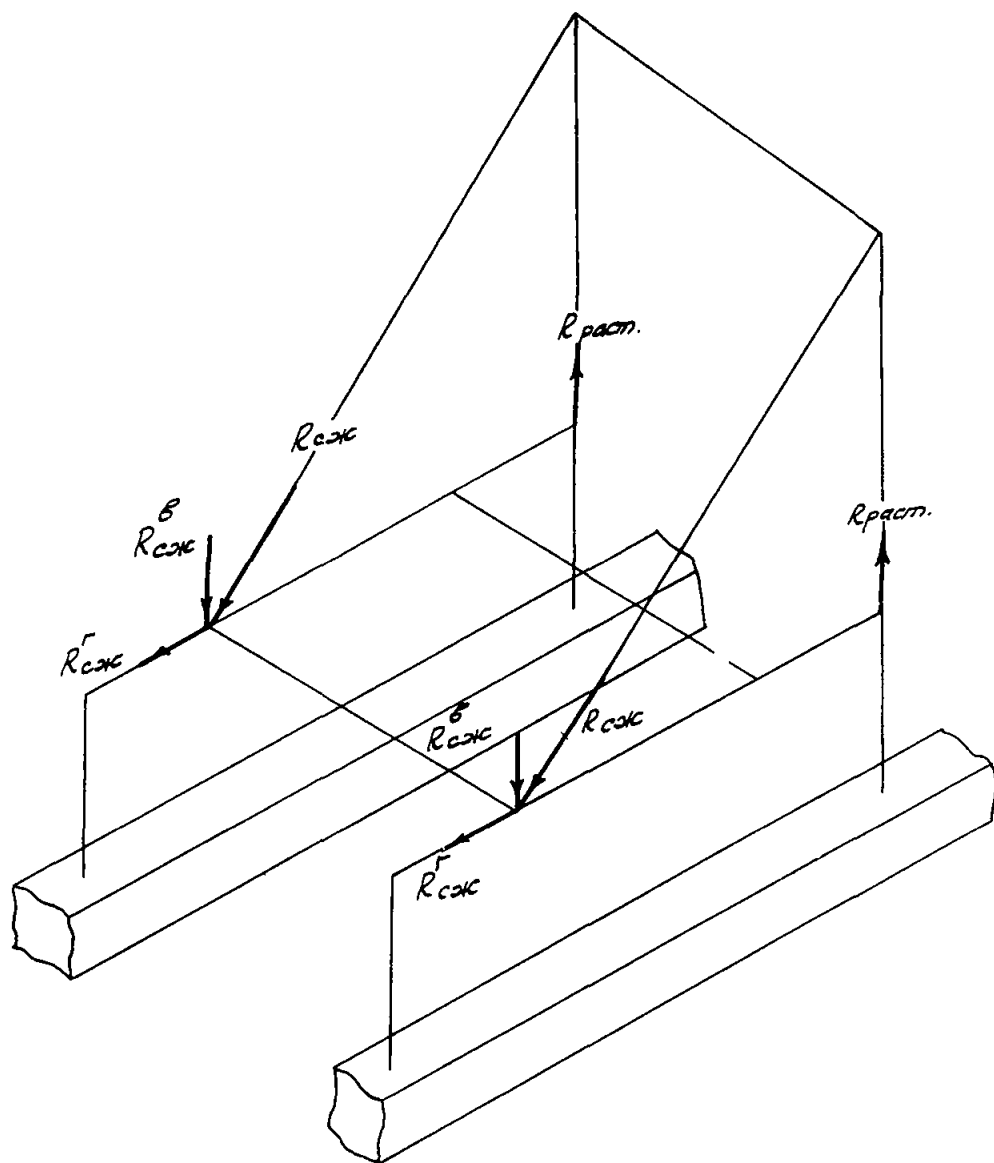
Находятся проекции усилий в ветвях полиспаста на оси  $X$  и  $Y$

$$S_{ky} = \sum S_{ki} \sin \alpha_i,$$

$$S_{kx} = \sum S_{ki} \cos \alpha_i,$$



Черт. 2.7



Черт. 2.8

определяются опорные реакции А и В, а затем графически находят усилия в штангах двуногой стойки (черт. 2.7).

На черт. 2.8 представлена схема нагружения поворотной платформы в опорах двуногой стойки.

2.5.6. Из общего расчёта экскаватора выбираются реакции в опорах переднего и заднего валов лебёдки на поворотной платформе.

На черт. 2.9 дана типовая схема нагружения для расчёта поворотной платформы и ходовой рамы методом конечных элементов.

### 3. РАСЧЁТНЫЕ СХЕМЫ

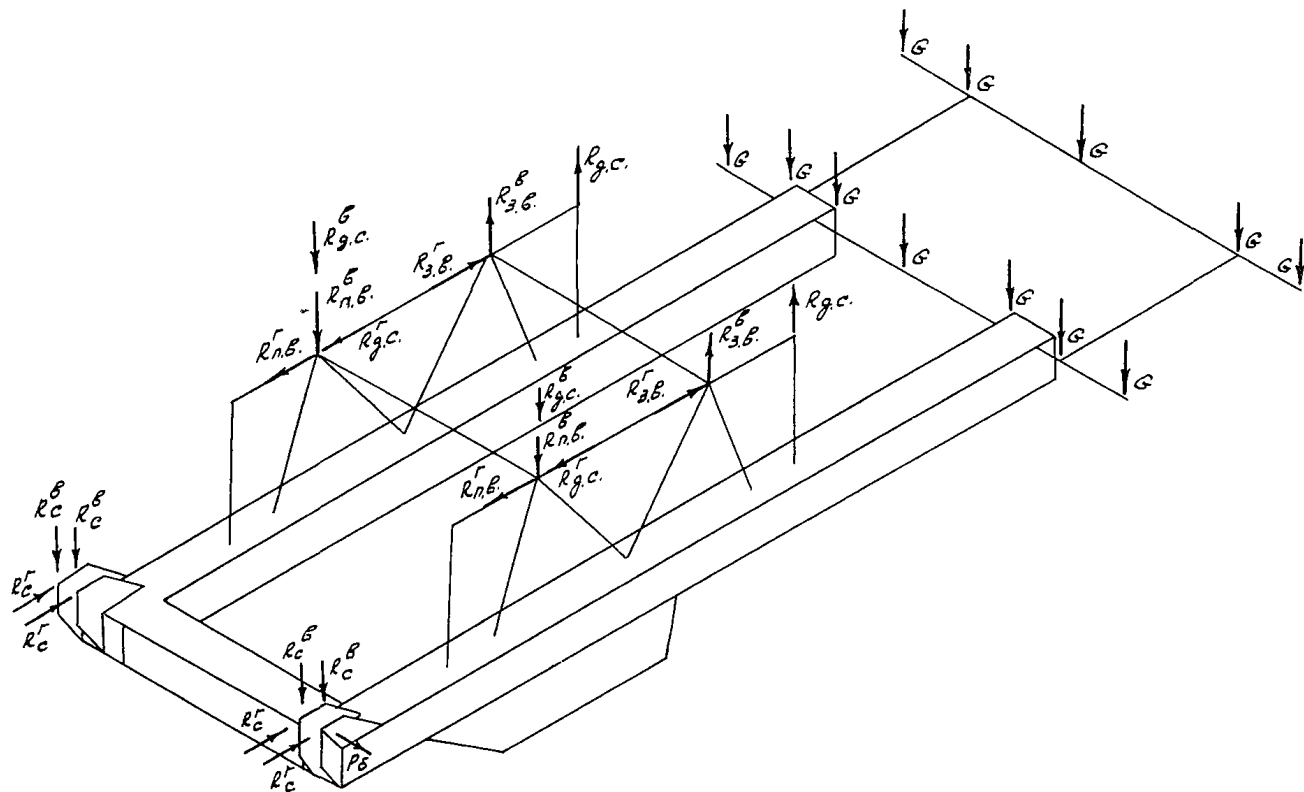
3.1. Расчётная схема базовых конструкций экскаваторов включает в себя металлоконструкции поворотной платформы, опорно-поворотного круга, нижней, ходовой и гусеничной рам, так как перечисленные конструкции работают совместно.

3.2. Выбор расчётной схемы зависит от конфигурации рассчитываемой конструкции.

Рассчитываемая металлоконструкция представляется идеализированной пространственной конструкцией, достаточно близкой к реальной, которая затем расчленяется на конечные элементы различной размерности (например, стержни и пластинки). Пластинки могут быть различной формы (например, прямоугольные и треугольные).

3.3. Предполагается, что толщина  $t$  пластинки мала по сравнению с её линейными размерами в плане, а деформации пластинки малы по сравнению с её толщиной.

3.4. Отношение линейных размеров прямоугольных элементов не должно превышать 1:3. Треугольные элементы должны иметь форму, близкую к равностороннему треугольнику. Следует избегать тупых углов в ответственных местах конструкций.



Черт. 2.9. Типовая схема нагружения.

$G$  - весовые нагрузки;  $R_{3.в.}^B, R_{п.в.}^B, R_{г.с.}^B, R_{г.с.}^P, R_{п.в.}^P, R_{3.в.}^P$  - горизонтальные и вертикальные реакции в опорах вала заднего и вала переднего;  $R_{г.с.}^B, R_{г.с.}^P$  - горизонтальные и вертикальные реакции в опорах двуногой стойки;  $R_c^B, R_c^P$  - горизонтальные и вертикальные реакции в проушинах крепления стрелы;  $P_б$  - боковое усилие.



3.5. Более ответственные участки металлоконструкций на расчётной схеме разбиваются на более мелкие элементы, менее ответственные – на более крупные. Переходы от мелких элементов к крупным должны быть постепенными. Отверстия аппроксимируются многоугольниками, так как круглые пластины и кольцевые стержни в программах, реализующих МКЭ, отсутствуют.

На черт. 3.1 показаны примеры разбиения части настила поворотной платформы: а) без отверстия; б) с отверстием.

3.6. Пропушины крепления пяты стрелы и станины механических экскаваторов всегда моделируются пластинчатыми конечно-элементными схемами, так как стержневая интерпретация этих узлов практически невозможна. Настилы и другие листовые узлы также представляются пластинчатой схемой.

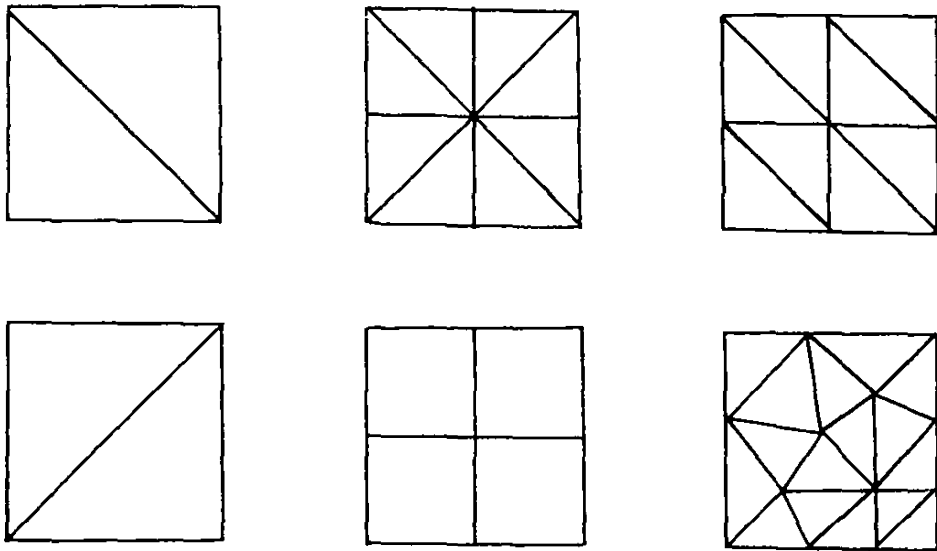
3.7. Продольные балки поворотных платформ канатных экскаваторов следует аппроксимировать пластинами, если ширина верхней полки  $b_1$  относится к ширине станины  $b_2$  как  $\frac{b_1}{b_2} \geq 1,3$ , так как стержневое моделирование искажает реальное распределение нагрузки, не учитывая концентрацию напряжений в средней части верхней полки (черт. 3.2).

3.8. В расчётной схеме при стыковке балки, представленной пластинками, с балкой, моделируемой стержнем, для избежания нереальных деформаций необходимо вводить дополнительные конечные элементы большой жёсткости: пластины большой толщины ( $t = 50$  мм) либо стержни, жёсткость которых равна жёсткости данной балки. На черт. 3.3а дополнительные конечные элементы заштрихованы, на черт. 3.3б – выделены.

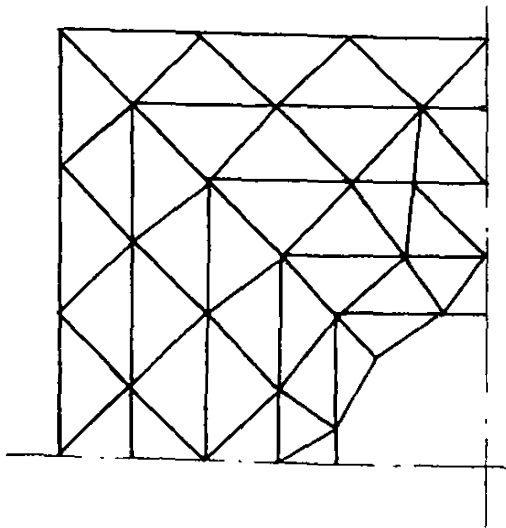
3.9. Ходовые рамы, представляющие собой листовые коробчатые конструкции, моделируются только пластинчатыми схемами.

3.10. Ходовые рамы, имеющие балочную конструкцию, рекомендуется моделировать стержневой конечно-элементной схемой.

3.11. Верхнее и нижнее кольца опорно-поворотного круга аппроксимируют правильными многоугольниками (не менее, чем восьмиугольниками).

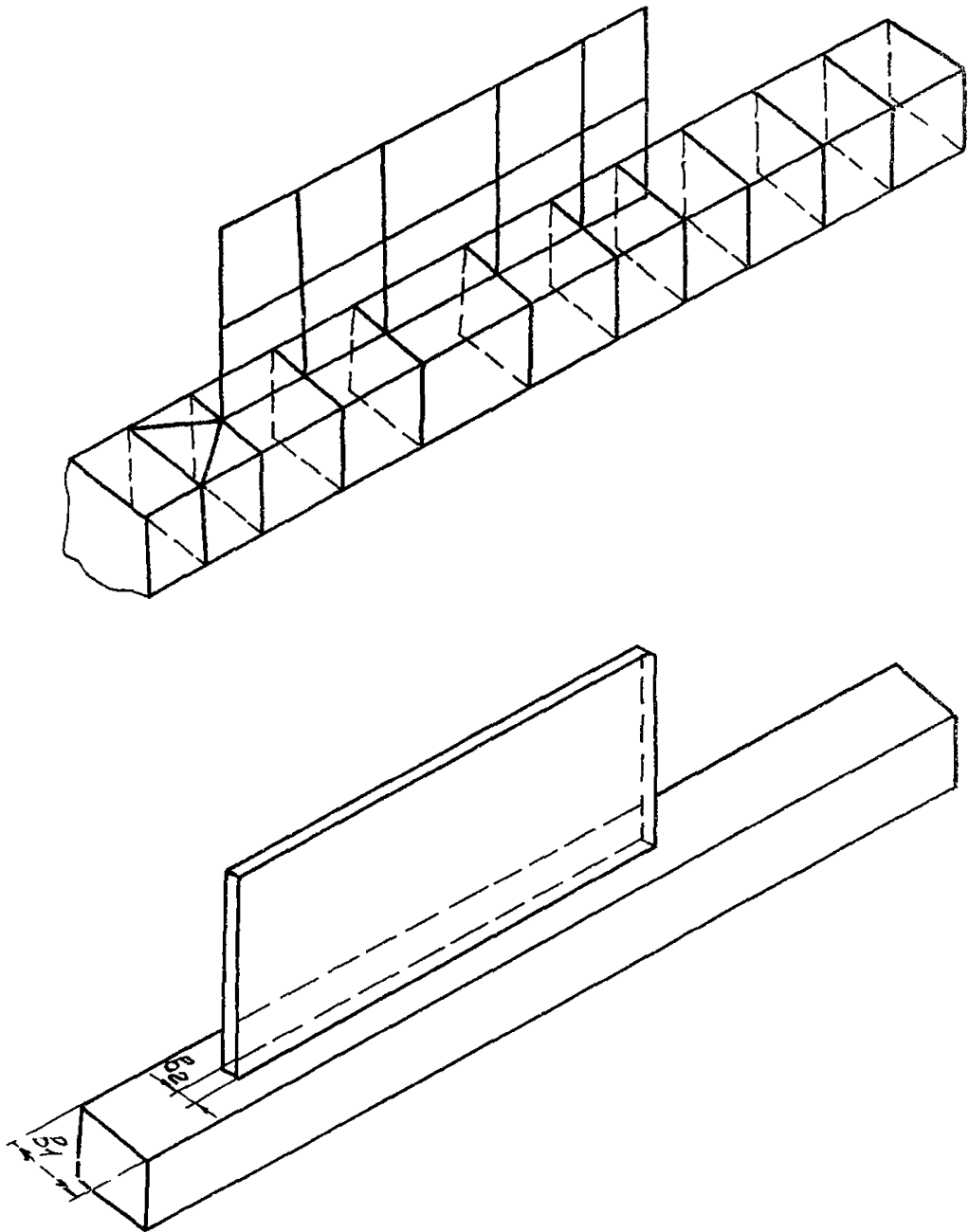


a)

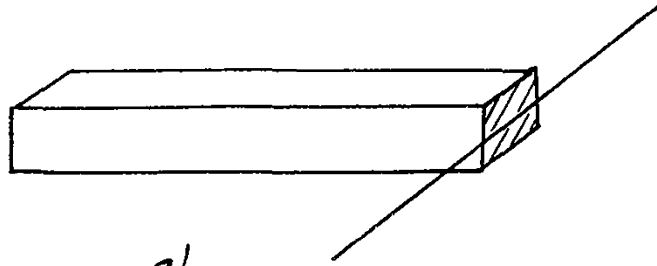
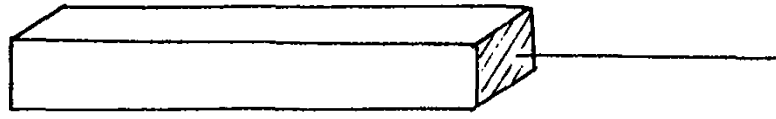


б)

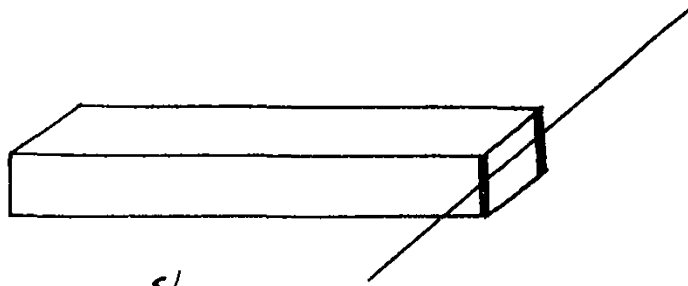
Черт. 3.1



Черт. 3.2

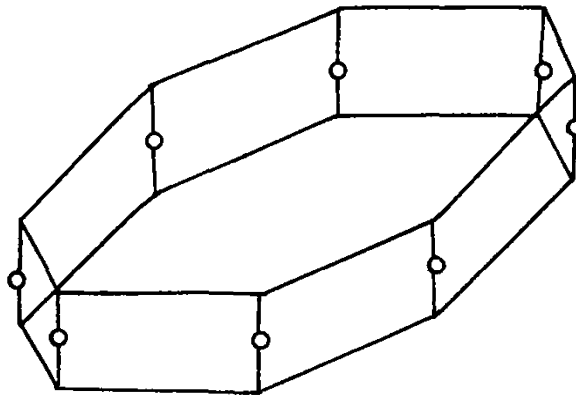


*a)*



*б)*

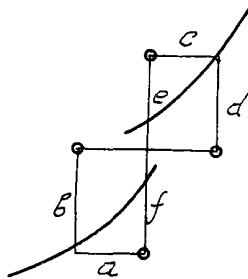
Черт. 3.3



Черт. 3.4

3.12. Взаимодействие верхнего и нижнего колец опорно-поворотного круга имитируется включением в расчетную схему абсолютно жестких стержней, соединяющих вершины многоугольников, аппроксимирующих верхнее и нижнее кольца опорно-поворотного круга (черт. 3.4). На этих стержнях должны быть соединения (на черт. 3.4 показаны кружками), которые в направлении, параллельном касательной к кольцу, допускают смещения, а в вертикальной плоскости, проходящей через радиус, представляют собой шарнир.

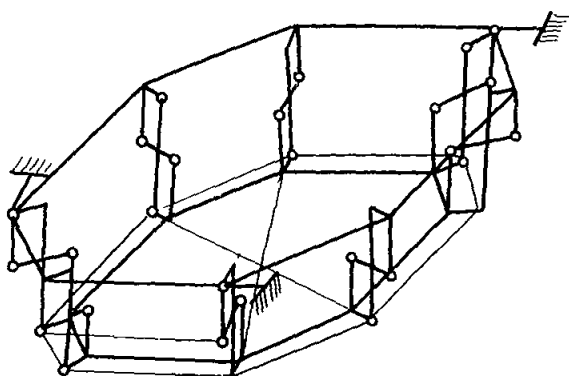
В случае, когда программа, реализующая МКЭ для ЭЕМ, не позволяет разрешить свободу перемещения в направлении, параллельном касательной к кольцу для всех соединений, вводится система связей между верхним и нижним кольцами изображенная на рис. 3.5.



Черт. 3.5

В этой системе фиктивные стержни  $a$ ,  $b$ ,  $c$ ,  $d$  абсолютно жесткие по отношению к изгибу, а стержни  $e$  и  $f$  по отношению к осевому усилию. Шарниры, соединяющие стержни сферические. Такая схема достаточно полно отражает особенности работы рассматриваемой системы. По кинематическим свойствам эти связи близки к связям, изображенным на черт. 3.4.

Для предотвращения нереальных деформаций в трех узлах верхнего кольца вводятся дополнительные связи (черт. 3.6).



Черт. 3.6. Расчетная схема верхнего и нижнего колец ОПК.

3.13. Балки, представляющие собой прямолинейные стержни переменного сечения, разбиваются на участки, в пределах которых можно принять момент инерции постоянным или принять общие размеры сечения (высоту; ширину) изменяющимися по линейному закону.

Приведенный момент инерции равен моменту инерции сечения на расстоянии  $l_0$  от конца участка с меньшими размерами сечения. Величины  $l_0/l$  в зависимости от закона изменения момента инерции указаны в табл.3.1.

Таблица 3.1

Закон изменения момента инерции	$l_0/l$
Линейный	0,5
Квадратичный	0,53
Кубический	0,56
Четвертой степени	0,58

Типы сечений, характерные для различных законов изменения по длине стержня момента инерции, представлены в таблице 3.2

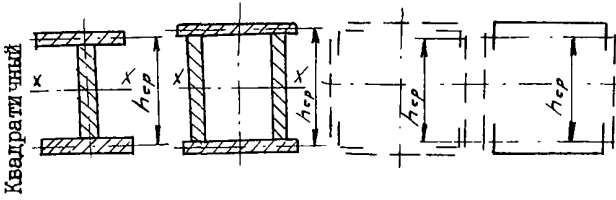
Таблица 3.2

Закон изменения	Характерные типы сечений	Соотношения размеров и законы их изменения
Линейный		$v$ - меняется по линейному закону; $h = const; \delta_n = const$ $\delta_{cr} = const;$ $\delta_{cr} < \delta_n$

Закон  
изме-  
нения

Характерные типы сечений

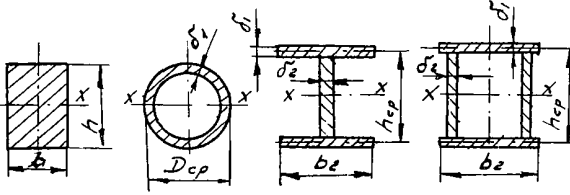
Соотношения  
размеров и  
законы их  
изменения



Квадратный

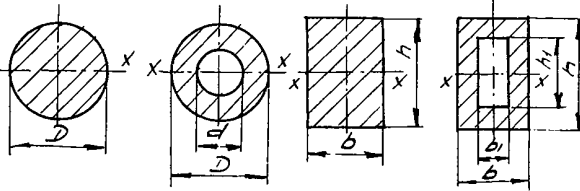
$h_{ср}$  - меняется по  
линейному  
закону  
Площадь поясов  
 $F = const$   
Площадь стенок  
при наибольшей  
высоте меньше  
площади поясов

Кубический



$h$  или  $D_{ср}$   
меняется по  
линейному зако-  
ну;  
 $h_{ср}$  и  $b_2$  меня-  
ются одновременно  
по линейному  
закону, причем  
 $h_{ср}/b_2 = const$   
 $b_1 = const, \delta_1 = const$   
 $\delta_2 = const$

Четвертый степени



$D$  - меняется по  
линейному  
закону  
 $d = const$  или  
 $\frac{d}{D} = const$   
  
 $h, b, h_1, b_1$   
одновременно  
возрастают по  
линейному  
закону



3.14. Расчеты прочности следует проводить при положении рабочего оборудования вдоль хода, поперек хода и на угол хода экскаватора, так как в зависимости от положения рабочего оборудования меняется нагруженность металлоконструкций. При конструкциях ходовых рам, симметричных относительно горизонтальных осей, достаточно рассмотреть три положения рабочего оборудования относительно ходовой рамы:

1. Вдоль хода в сторону задней поперечной балки (заднего моста) или в сторону передней поперечной балки (переднего моста);
2. Поперек хода в любую сторону;
3. На любой угол хода.

При симметрии конструкции только относительно продольной оси работу вдоль хода и на угол хода необходимо рассматривать как в сторону передней балки, так и в сторону задней балки.

3.15. Опорными узлами в расчетных схемах являются опоры ходового устройства. Закрепление опор принимается жестким, так как при жестком закреплении в конструктивных узлах возникают наибольшие напряжения.

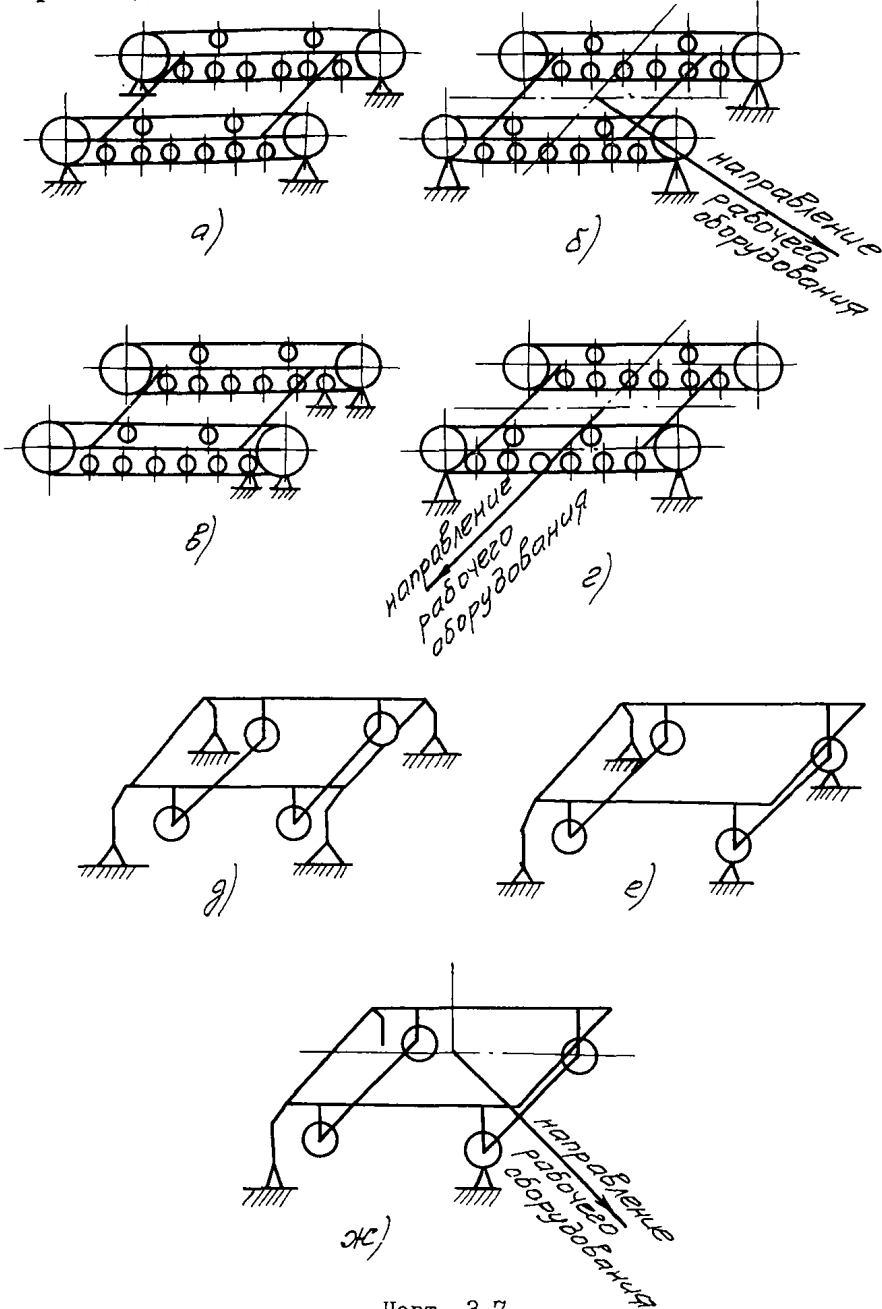
Для гусеничных машин точками опоры являются направляющие, ведущие колеса и опорные катки.

Для колесных две пары аутригеров, либо колеса и аутригеры (в зависимости от конструкции ходового устройства).

Для канатных машин при положении рабочего оборудования вдоль хода и поперек хода расчет ведется для случая опирания на две пары колес: передние и задние (черт. 3.7а), при работе на угол хода опора, противоположная направлению рабочего оборудования, вывешивается (черт. 3.7б).

Для гидравлических гусеничных машин при положении рабочего оборудования вдоль хода расчет ведется для случаев опирания на две пары колес: передние и задние (черт.3.7а) и на одну пару колес и одну пару катков (черт.3.7в), так как при экскавации грунта может происходить задираание передней или задней части гусениц.

При работе поперек хода опорными точками являются две пары колес (черт.3.7а) и колеса гусеницы, расположенной со стороны рабочего оборудования (черт.3.7г).



Черт. 3.7

При работе на угол хода опора, противоположная направлению рабочего оборудования, вывешивается (черт. 3.7б).

Для гидравлических колесных машин при положении рабочего оборудования вдоль хода и поперек хода расчет ведется для случая опирания на две пары аутригеров, при отсутствии в конструкции одной пары аутригеров – на одну пару колес и аутригеры (черт. 3.7д,е), и для случая вывешивания опор противоположных направлению рабочего оборудования.

При работе на угол хода опора противоположная направлению рабочего оборудования вывешивается (черт. 3.7ж).

#### 4. ПРОВЕРКА УСТОЙЧИВОСТИ

4.1. Устойчивость стенок конструкций не требуется проверять, если при выполнении условий (1.2), (1.5) условная гибкость стенок

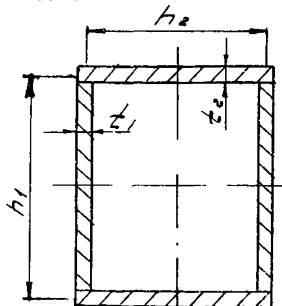
$$\lambda_c = \frac{h}{t} \sqrt{\frac{R_u}{E}}, \quad (4.1)$$

где  $h$  и  $t$  соответственно высота и толщина рассматриваемой стенки (черт. 4.1), не превышает значений:

3,2 – при отсутствии местных напряжений;

2,5 – при наличии местных напряжений и отсутствии подкрепления стенки.

Если значение условной гибкости стенки  $\lambda_c$  превышает указанные выше величины, следует провести расчет устойчивости стенок в соответствии с рекомендациями СН и П П-23-81 (пункты 7.4; 7,6)



Черт. 4.1

Устойчивость сжатых поясов коробчатого сечения проверяется в соответствии с пунктом 6.II РД 22-158-86 "Экскаваторы одноковшовые гидравлические. Рабочее оборудование. Расчет металлоконструкций на статическую прочность".

### 5. ПРИНЯТЫЕ ОБОЗНАЧЕНИЯ

- $\sigma_{пр}$  - приведенное расчетное сопротивление в элементе, МПа;
- $\sigma$  - нормальные напряжения, МПа;
- $\tau$  - касательные напряжения, МПа;
- $R_y$  - расчетное сопротивление стали растяжению, сжатию, изгибу по пределу текучести, МПа;
- $R_s$  - расчетное сопротивление стали сдвигу, МПа;
- $m$  - коэффициент условий работы;
- $k$  - коэффициент перегрузки;
- $N$  - продольная сила, Н;
- $M_x, M_y$  - изгибающие моменты относительно осей  $x$  и  $y$ , Н;
- $Q_x, Q_y$  - поперечные силы, действующие в плоскостях, параллельных осям  $x$  и  $y$ , Н;
- $t$  - толщина стенки сечения, пластинки, м (см, мм);
- $M_k$  - крутящий момент, Н;
- $h_n, h_c$  - размеры по осям стенок сечения, см, мм;
- $P_0$  - усилие сопротивления грунта копанью, Н;
- $P_\delta$  - боковая сила, приложенная к зубу ковша, Н;
- $F_L, F_P$  - усилия в левой и правой проушинах поворотной платформы гидравлических экскаваторов от  $P_0$ , Н;
- $R_1, R_2$  - усилия, возникающие в проушинах поворотной платформы от приложения  $P_0$  к крайнему зубу ковша, Н;
- $l_k$  - ширина ковша, м (см, мм);

- $l_n$  - расстояние между проушинами крепления пяты стрелы, м (см, мм);  
 $\vec{T}_n, \vec{T}_n$  - суммарные векторы усилий в левой и правой проушинах поворотной платформы гидравлических экскаваторов, Н;  
 $M_n$  - крутящий момент механизма поворота, приведенный к оси вращений экскаватора, м;  
 $l_\delta$  - расстояние от оси вращения экскаватора до зубьев ковша, м (см, мм);  
 $l_{nc}$  - расстояние от оси вращения до пяты стрелы, м (см, мм);  
 $a, b, c, z$  - линейные размеры, определяющие положение рабочего оборудования, м (см, мм);  
 $M_\sigma$  - момент от боковой силы  $P_\sigma$ , м;  
 $M_r, M_e$  - моменты, действующие в горизонтальной и вертикальной плоскостях соответственно, м;  
 $U, V$  - реакции в пяте стрелы канатных экскаваторов, Н;  
 $l_c$  - длина стрелы, м (см, мм);  
 $S_n$  - усилие на блоке ковша, Н;  
 $S_n$  - усилие напора или возврата, Н;  
 $G_c, G_{\delta n}, G_{nm}$  - веса стрелы, блоков головы стрелы и напорного механизма, Н;  
 $S_{nz}$  - усилие в цепи привода напора или в напорных канатах, Н;  
 $S_{nk}$  - усилие в подъемном канате, Н;  
 $i$  - кратность полиспаста механизма подъема ковша;  
 $\eta_n$  - к.п.д. полиспаста механизма подъема;  
 $r_{\delta n}$  - радиус головных блоков стрелы, м (см, мм);  
 $S_{nc}$  - усилие в подвеске стрелы, Н;  
 $l_{n\delta}$  - расстояние от пяты стрелы до напорного вала (напорной оси), м (см, мм);  
 $S_k$  - усилие в ветвях полиспаста, Н;  
 $n$  - количество ветвей полиспаста.

- $R_L^r, R_n^r$  - горизонтальные усилия от боковой силы  $P_0$ , действующие в проушинах крепления стрелы, Н;
- $R_L^e, R_n^e$  - вертикальные усилия от силы  $P_0$ , действующие в проушинах крепления пяти стрелы, Н;
- $E$  - модуль упругости, МПа;
- $\nu$  - коэффициент Пуассона.

Программы, реализующие МКЭ, и инструкции по их использованию. могут быть переданы ВНИИСтройормалем организациям отрасли в установленном порядке.

Расчетные сопротивления проката

Марка стали	ГОСТ или ТУ	Вид проката	Толщина <sup>ж</sup> проката, мм	Расчетное сопротивление по пределу текучести, МПа (кгс/мм <sup>2</sup> )
1	2	3	4	5
ВСтЗсп5-I	ТУ-14-I-3023-80	Лист	4-10	240 (2450)
ВСтЗГпс5-I	- " -	-"	-"	-"
ВСтЗсп5-I	ТУ-14-I-3023-80	-"	II-20	230 (2350)
ВСтЗГпс5-I	- " -	-"	-"	-"
ВСтЗсп5-I	ТУ-14-I-3023-80	Фасон	4-10	250 (2550)
ВСтЗГпс5-I	- " -	-"	-"	-"
ВСтЗсп5-I	ТУ-14-I-3023-80	-"	II-20	240 (2450)
ВСтЗГпс5-I	- " -	-"	-"	-"
ВСтЗсп5-I	ТУ-14-I-3023-80	-"	2I-30	230 (2350)
ВСтЗГпс5-I	- " -	-"	-"	-"
ВСтЗсп5	ГОСТ 380-71 <sup>ж</sup>	Лист	4-20	225 (2300)
ВСтЗГпс5	- " -	-"	-"	-"
ВстЗсп	ГОСТ 380-71 <sup>ж</sup>	Лист	2I-40	215 (2200)
ВСтЗГпс	- " -	-"	-"	-"
ВстЗсп5	ГОСТ 380-71 <sup>ж</sup>	Фасон	4-20	235 (2400)

## Продолжение ПРИЛОЖЕНИЯ I

I	2	3	4	5
ВСтЗГпс5	ГОСТ 380-71*	Фасон	4-20	235 (2400)
ВСтЗсп	"-	"-	2I-40	2I5 (2200)
ВСтЗГпс	"-	"-	"-	"-
09Г2Сгр. I	ТУ14-I-3023-80	Лист	4-10	335 (3400)
09Г2Сгр. I	ТУ14-I-3023-80	Фасон	4-10	335 (3400)
09Г2Сгр. I	ТУ14-I-3023-80	Лист	II-20	3I5 (3200)
09Г2Сгр. I	ТУ14-I-3023-80	Фасон	II-20	3I5 (3200)
09Г2Сгр. I	ТУ14-I-3023-80	"-	2I-30	300 (3050)
09Г2С	ГОСТ 19282-73	Лист	2I-32	290 (2950)
09Г2С	ГОСТ 19282-73	Лист	4-9	330 (3350)
09Г2С	ГОСТ 19282-73	"-	10-20	3I0 (3I50)
09Г2С	ГОСТ 1928I-73	Фасон	4-9	330 (3350)
09Г2С	ГОСТ 1928I-73	"-	10-20	3I0 (3I50)
09Г2С	ГОСТ 1928I-73	"-	2I-32	290 (2950)
09Г2С	ТУ14-3-5000-76	Труба	8-I5	250 (2550)
10Г2С1	ГОСТ 19282-73	Лист	4	340 (3450)
10Г2С1	ГОСТ 1928I-73	Фасон	4	340 (3450)
10Г2С1	ГОСТ 19282-73	Лист	5-9	330 (3350)
10Г2С1	ГОСТ 1928I-73	Фасон	5-9	330 (3350)
10Г2С1	ГОСТ 19282-73	Лист	10-20	320 (3250)



## Продолжение ПРИЛОЖЕНИЯ I

I	2	3	4	5
IOГ2CI	ГОСТ 1928I-73	Фасон	IO-20	320 (3250)
IOГ2CI	ГОСТ 19282-73	Лист	2I-32	3IO (3I50)
IOГ2CI	ГОСТ 1928I-73	Фасон	2I-32	3IO (3I50)
IOГ2CI термоупр.	ГОСТ 19282-73	-"-	IO-40	355 (3600)
IOXCHД	ГОСТ 1928I-73	Фасон	4-I5	355 (3600)
IOXCHД	ГОСТ 19282-73	Лист	4-32	355 (3600)
IOXCHД	ГОСТ 19282-73	-"-	33-40	355 (3600)
I5XCHД	ГОСТ 19282-73	Лист	4-32	330 (3350)
I5XCHД	ГОСТ 1928I-73	Фасон	4-9	330 (3350)
I5XCHД	ГОСТ 1928I-73	-"-	IO-32	3IO (3I50)
I4Г2АФ	ГОСТ 19282-73	Лист	4-50	370 (3750)
I5Г2АФДлс	ГОСТ 19282-73	-"-	4-32	355 (3600)
I5Г2СФ термоупр.	ГОСТ 19282-73	Лист	IO-32	400 (4IOO)
I6Г2АФ	ТУ I4-3-567-76	-"-	6-9	400 (4IOO)
I6Г2АФ	ТУ I4-3-829-79	-"-	I6-40	320 (3250)
I6Г2АФ	ГОСТ 19282-73	-"-	4-32	400 (4IOO)
I6Г2АФ	ГОСТ 19282-73	-"-	33-50	375 (3800)
I8Г2АФлс	ГОСТ 19282-73	-"-	4-32	400 (4IOO)
I4X2ГМРС	ТУ I4-I-II56-74	Лист	IO-50	5IO (5200)

## Продолжение ПРИЛОЖЕНИЯ I

I	2	3	4	5
I2XН2МРАЮ	ТУ I4-I-I772-76	Лист	I6-40	510 (5200)
I4X2IM	ТУ I4-I-2659-79	Лист	I0-30	510 (5200)
I4 XГМЕД	ТУ I4-I-2659-79	Лист	3-30	600 (6100)

ПРИМЕЧАНИЕ: \* - Значения расчетных сопротивлений получены делением нормативных сопротивлений, МПа, на коэффициенты надежности по материалу, определяемые в соответствии с таблицей 2 СНиП. II-23-81 и округлением до 5 МПа, значения расчетных сопротивлений, кгс/см<sup>2</sup>, получены путем деления расчетных сопротивлений, МПа, на коэффициент 0,0980665.

ПРИЛОЖЕНИЕ 2  
Справочное

## ПРИМЕР РАСЧЕТА

Расчет на прочность рамы поворотной платформы  
и ходовой рамы экскаватора ЭО-4125

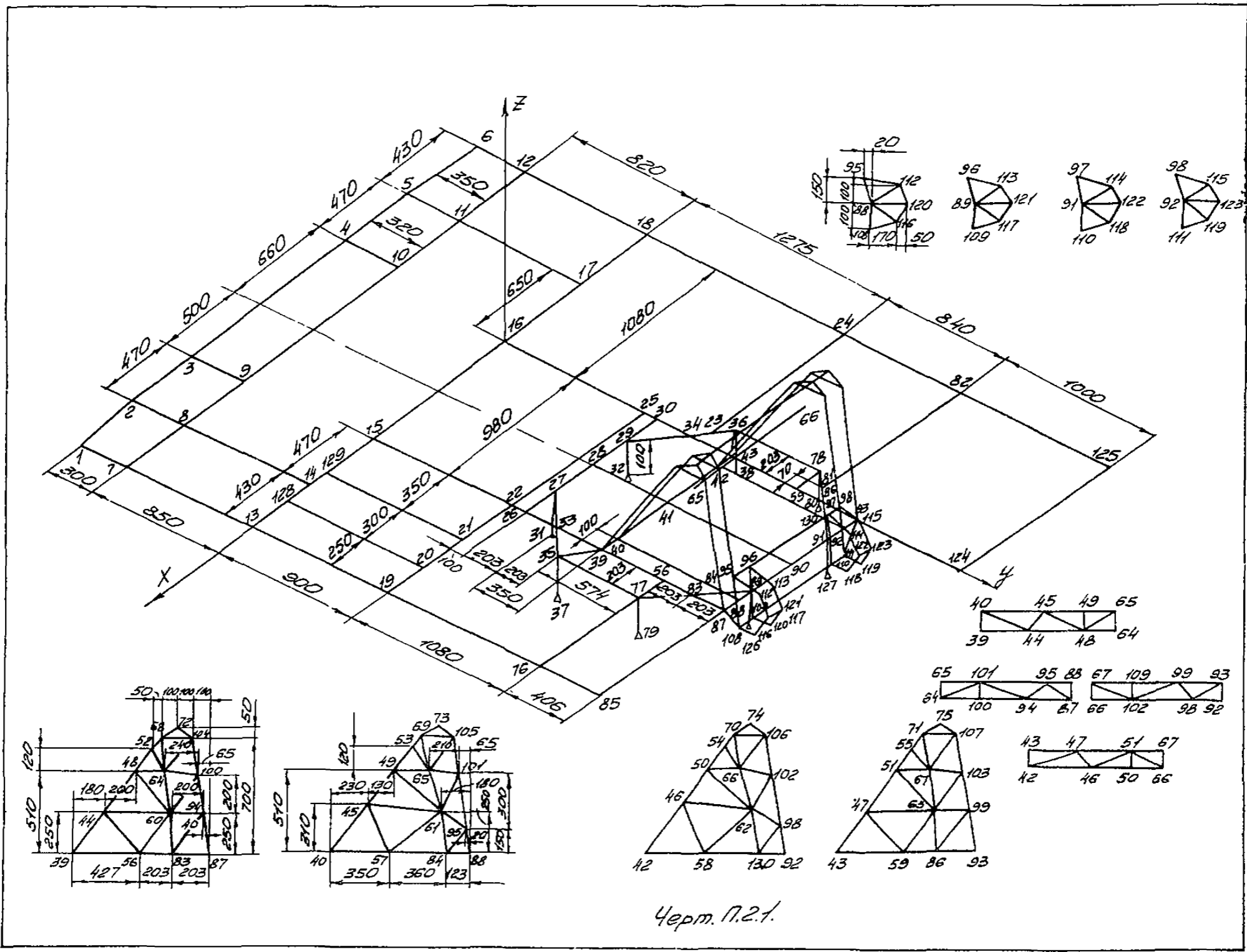
Расчет на прочность рамы поворотной платформы и ходовой рамы экскаватора ЭО-4125 выполнен по чертежам экскаватора на ЭЦВМ методом конечных элементов по программе DIANA. Целью расчета являлось исследование характера нагружения рамы поворотной платформы и ходовой рамы при различных случаях работы экскаватора и выявление наиболее нагруженных участков конструкции.

Обе рамы рассматривались как единая конструкция, внешние нагрузки были приложены к проушинам крепления пяты стрелы и проушинам крепления цилиндров стрелы, а опорами конструкции являлись опорные узлы ходовой рамы.

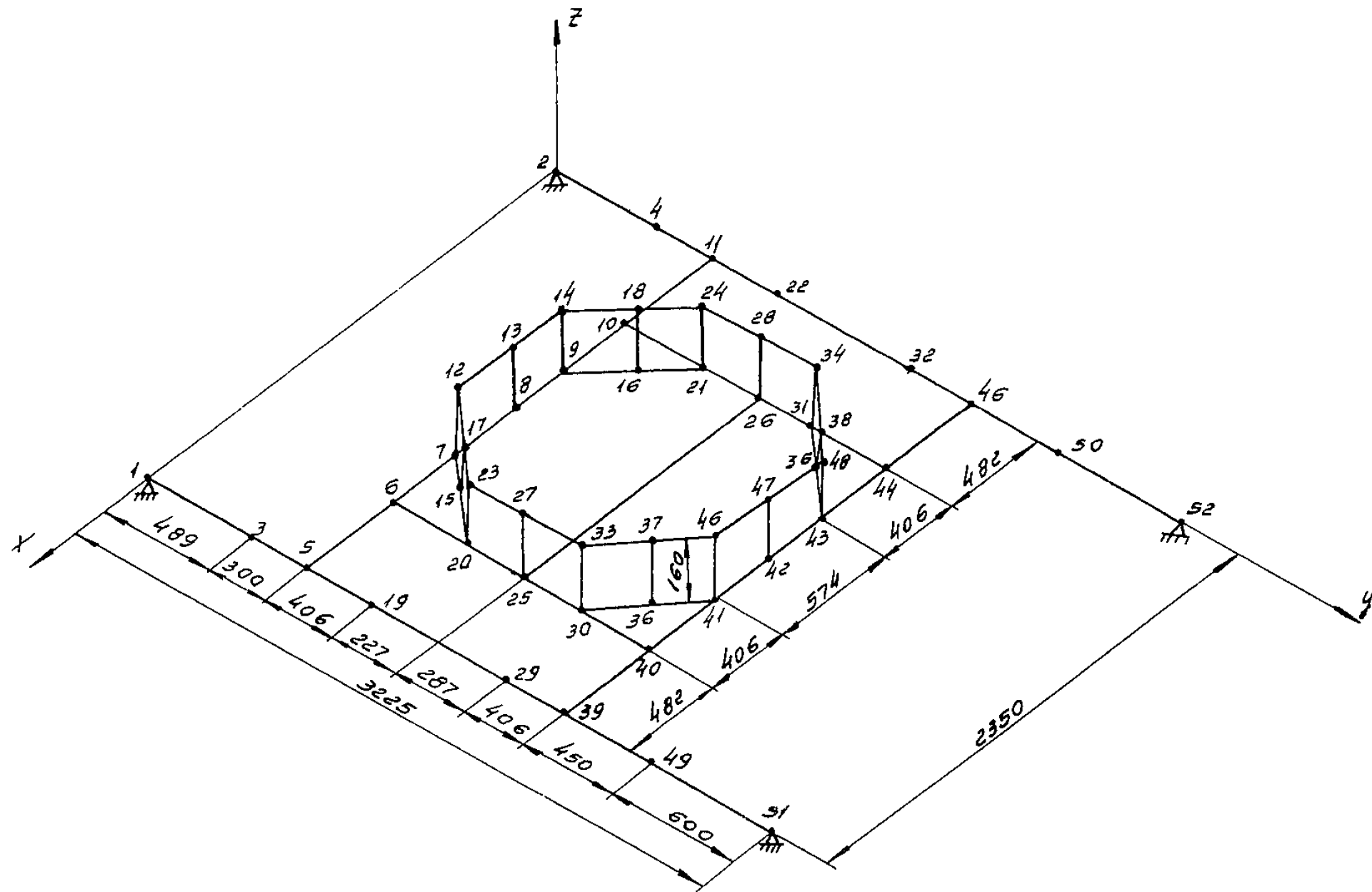
Рассматривались три случая расположения рамы поворотной платформы относительно ходовой рамы: в первом случае рама поворотной платформы располагалась вдоль хода экскаватора, во втором случае - поперек хода экскаватора, в третьем случае - под углом  $45^{\circ}$  к продольной оси экскаватора.

Обе рамы рассматривались как конструкции, состоящие из конечных элементов: стержней определенного сечения и пластин определенной толщины. Схема рамы поворотной платформы представлена на черт.П.2.1. Схема ходовой рамы представлена на черт.П.2.2.

Металлоконструкция рамы поворотной платформы состоит из двух продольных балок коробчатого сечения (на схеме рамы они представлены стержнями 15-22-26-33-39 и 16-25-30-34-43), продолжением которых являются балки (стержни 39-56-83-87 и 43-59-86-93) с приваренными к ним по бокам четырьмя мощными ребрами толщиной 20 мм для крепления пяты стрелы. Вышеуказанные продольные балки с одной стороны соединены поперечной балкой в виде швеллера (стержень 22-25), с другой стороны соединены поперечной балкой коробчатого сечения (стержни 87-88-89-90-91-92-93), к которой приварены сбоку четыре ребра толщиной 20 мм для крепления цилиндров стрелы.



Черт. П.2.1.



Черм. П.2.2.

В схеме рамы ребра для крепления пяти стрелы и гидроцилиндров стрелы моделируются набором треугольных пластин.

На стороне рамы, противоположной местам крепления пяти стрелы, приварена рама дизеля, состоящая из трех балок коробчатого сечения (стержни 8-14, 14-129-15-16-17, 11-17) и балки в виде швеллера (стержни 8-9-10-11). Для установки оборудования поворотной платформы с обоих боков рамы приварены балки из гнутого профиля швеллерного вида (стержни 6-12-18-24-82-125 и 1-7-13-19-76-85, 17-18, 23-24, 81-82, 124-125, 93-124, 7-8, 11-12, 13-128-14, 19-20-21-22, 76-77, 85-87).

Снизу к раме приварен лист толщиной 20 мм и посадочное место для опорно-поворотного круга.

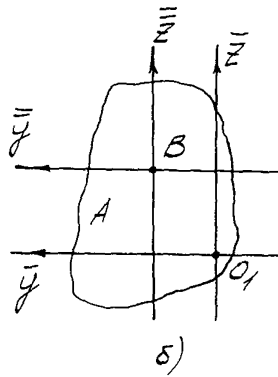
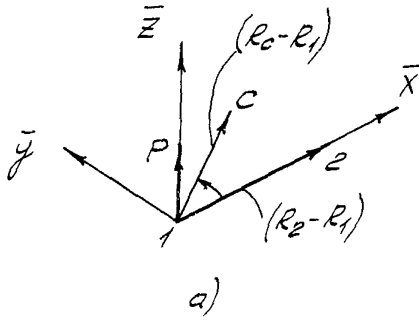
Схема рамы поворотной платформы имеет 130 узлов и 211 конечных элементов, из них 115 стержней и 96 пластин. Начало координат выбрано в узле 16. Координаты узлов взяты по чертежу. Все конечные элементы схемы рамы поворотной платформы в зависимости от геометрических характеристик разделены на 25 элементных групп. Геометрические характеристики стержней и пластин представлены в таблице I.

Металлоконструкция рамы ходового устройства состоит из двух балок (стержни 1-3-5-19-29-39-49-51 и 2-4-11-22-32-45-50-52), каждая из которых состоит в свою очередь из двух швеллеров. Обе балки соединены друг с другом посредством рамы, к которой крепится опора для опорно-поворотного круга. Эта рама представляет собой две продольные балки коробчатого сечения (стержни 5-6-7-8-9-10-11 и 39-40-41-42-43-44-45), соединенные между собой двумя поперечными балками также коробчатого сечения (стержни 6-20-25-30-40 и 10-21-26-31-44).

Схема ходовой рамы имеет 52 узла и 51 конечный элемент, из них 35 стержней и 16 пластин. Начало координат выбрано в узле 2. Координаты узлов взяты по чертежу.

Все конечные элементы схемы в зависимости от геометрических характеристик разделены на 8 элементных групп. Геометрические характеристики стержней и пластин представлены в таблице 2.

В ходовой раме опора для опорно-поворотного круга условно представлена пластинами толщиной 20 мм. Напряжения в пластинах



Черт. П.2.3.

не подсчитывались.

Каждый стержень рассматриваемых схем имеет элементную систему координат, начало которой совпадает с начальным узлом стержня, а ось  $x$  — осью стержня (см. черт. П.2.3а).

В таблицах 1 и 2 представлены следующие параметры:

$F$  — площадь сечения стержня;

$J_y, J_z$  — моменты инерции сечения относительно центральных координатных осей (см. черт. П.2.3б);

$J_{yz}$  — центробежный момент инерции сечения;

$J_{кр.}$  — момент инерции кручения относительно центра изгиба;

$x_c, y_c, z_c$  — глобальные координаты вспомогательной точки "с", которая используется для образования элементной системы координат;

$\bar{y}_A, \bar{z}_A$  — координаты точки  $A$ , которая является центром изгиба сечения в элементной системе координат;

$\bar{y}_B, \bar{z}_B$  — координаты центра тяжести сечения  $B$  в элементной системе координат.

(В расчете начало координат элементной системы каждого рассматриваемого сечения совпадает с центром тяжести сечения, поэтому координаты центра тяжести сечения  $\bar{y}_B$  и  $\bar{z}_B$  равны нулю).

$E$  — модуль упругости;

$\nu$  — коэффициент Пуассона;

$t$  — толщина пластины.

Сечения стержней представлены: для рамы поворотной платформы на черт. П.2.4, для ходовой рамы на черт. П.2.5.

Соединение рамы поворотной платформы с ходовой рамой осуществляется посредством опорно-поворотного устройства.

На черт. П.2.6 дана схема соединения рамы поворотной платформы с ходовой рамой. В схеме ходовой рамы опора для опорно-поворотного круга представлена четырехугольными пластинами, расположенными по периметру правильного восьмиугольника. В схеме поворотной платформы посадочное место представляет собой восьмиугольник с вертикальными стержнями в углах. Соединение верхней и нижней рам осуществляется согласно п.3.12. Для этого во всех стыковочных узлах вводится локальная система координат  $X_I, Y_I, Z_I$ , ось  $X_I$  которой направлена из центра многоугольника к соответствующей вершине. Разрешается перемещение по оси  $Y_I$  (по касательной к окружности) и



относительно той же оси  $У_1$  (радиальное смещение).

### РАСЧЕТ РАБОЧИХ НАГРУЗОК

Рабочие нагрузки, необходимые для расчета конструкции, были взяты из расчета рабочего оборудования экскаватора ЭО-4125 на прочность по программе МЕСН.

Данные для расчета:

- 1) усилие в пяте стрелы  $F$  ;
- 2) угол между направлением усилия в пяте стрелы и горизонтальной осью  $У$  ;
- 3) усилие в цилиндрах стрелы;
- 4) угол между направлением усилия в цилиндрах стрелы и горизонтальной осью  $У$  ;
- 5) весовые нагрузки;
- 6) боковая сила  $P_0$ ;
- 7) усилие на режущей кромке  $P_0$ ;
- 8) момент, возникающий при включении механизма поворота  $M_{П}$ .

Нагрузки при копании экскаватора передаются на поворотную платформу через пяту стрелы и цилиндры стрелы.

Считается, что при копании экскаватором усилие на режущей кромке  $P_0$  приложено к крайнему зубу ковша. Т.о., от усилия  $P_0$  возникает крутящий момент относительно продольной оси рабочего оборудования, который передается на поворотную платформу экскаватора. Этот момент можно представить в виде пары сил, приложенной к проушинам пяты стрелы. Каждая из этих сил равна (черт. 2.1)

$$R_1^F = -R_2^F = \frac{1}{2} P_0 \frac{l_k}{l_n} ,$$

где  $l_k$  - ширина ковша,

$l_n$  - расстояние между проушинами пяты стрелы.

Т.о., в пяте стрелы от усилия  $P_0$  возникает усилие  $F$ , величину которого мы берем из прочностного расчета рабочего оборудования, и выше-указанная пара сил.

Считается также, что при копании экскаватором происходит упор в непреодолимое препятствие и одновременно включается

механизм поворота. Момент, возникающий от включения механизма поворота, передается на поворотную платформу от рабочего органа через пятю стрелы. На рабочем органе возникает горизонтальная сила  $P_0$ , действующая по оси  $X$  (см. черт. 2.2) и равная  $\frac{M_n}{l_c}$ , где  $M_n$  - момент, возникающий от включения механизма поворота ( $M_n = 66000$  Нм);  $l_c$  - расстояние от оси вращения экскаватора до крайнего зуба ковша;  $l_c = l_{nc} + a$ , где  $l_{nc}$  - расстояние от оси вращения до пятю стрелы ( $l_{nc} = 500$  мм),  $a$  - расстояние от пятю стрелы до крайнего зуба ковша по оси  $Y$ ; оно меняется (как и величина  $l$  - расстояние от пятю стрелы до крайнего зуба ковша по оси  $Z$ ) в зависимости от положения рабочего оборудования экскаватора.

Горизонтальная сила  $P_0$  создает в пятю стрелы силу и момент  $M_0 = P_0 a$ , который можно представить в виде пары сил (см. черт. П.2.7). Эту пару сил можно разложить на горизонтальную и вертикальную составляющие:

$$M_r = P_0 a \quad \text{и} \quad M_b = P_0 b$$

$$R_r = \frac{P_0 a}{l_n} \quad ; \quad R_b = \frac{P_0 b}{l_n}$$

Был выбран расчетный случай копания экскаватором при следующих условиях: длина цилиндра стрелы 1860 мм, длина цилиндра рукояти 2360 мм, длина цилиндра ковша 2460 мм; координаты конца зуба:

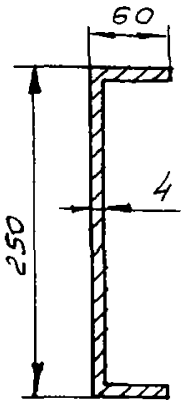
$$X = 3419 \text{ мм}, \quad Y = -5695 \text{ мм}.$$

Суммарные значения усилий в проушинах пятю стрелы

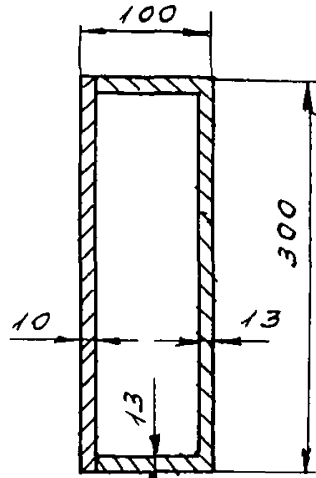
$$R_{r1} = 514,9 \text{ кН}, \quad R_{b1} = 170,8 \text{ кН}, \quad R_{r2} = 627,9 \text{ кН},$$

$$R_{b2} = -170,8 \text{ кН}, \quad R^z = -13,9 \text{ кН}.$$

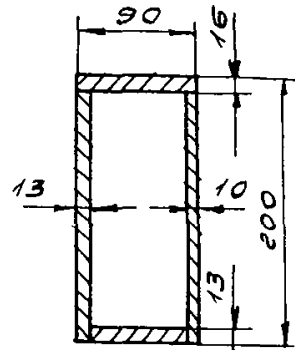
Усилия, возникающие в цилиндрах стрелы, раскладываются на вертикальную и горизонтальную составляющие в соответствии с углом между направлением усилия и горизонтальной осью и прикладываются



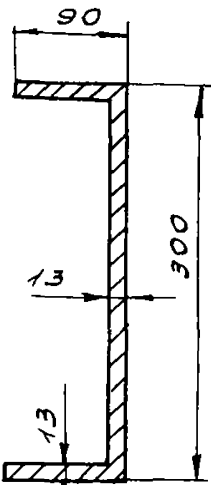
a)



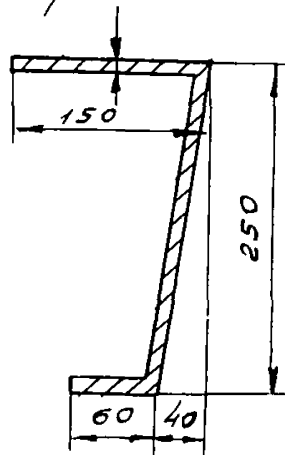
б)



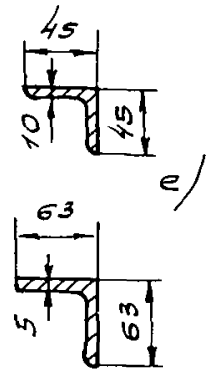
в)



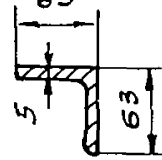
г)



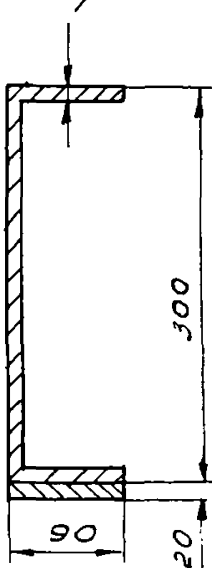
д)



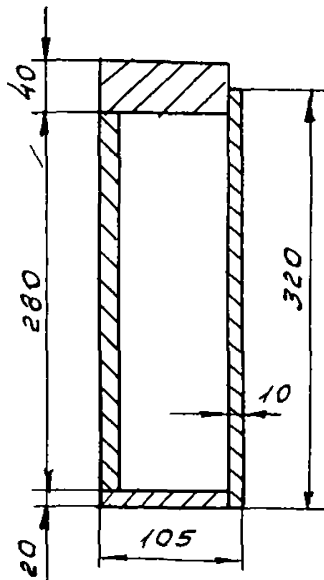
е)



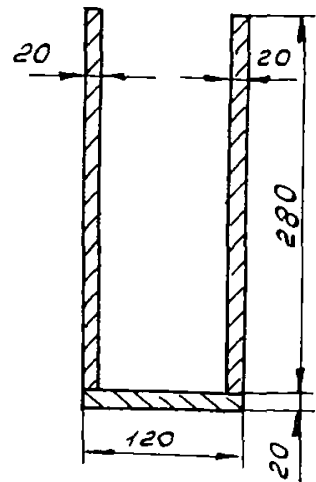
ж)



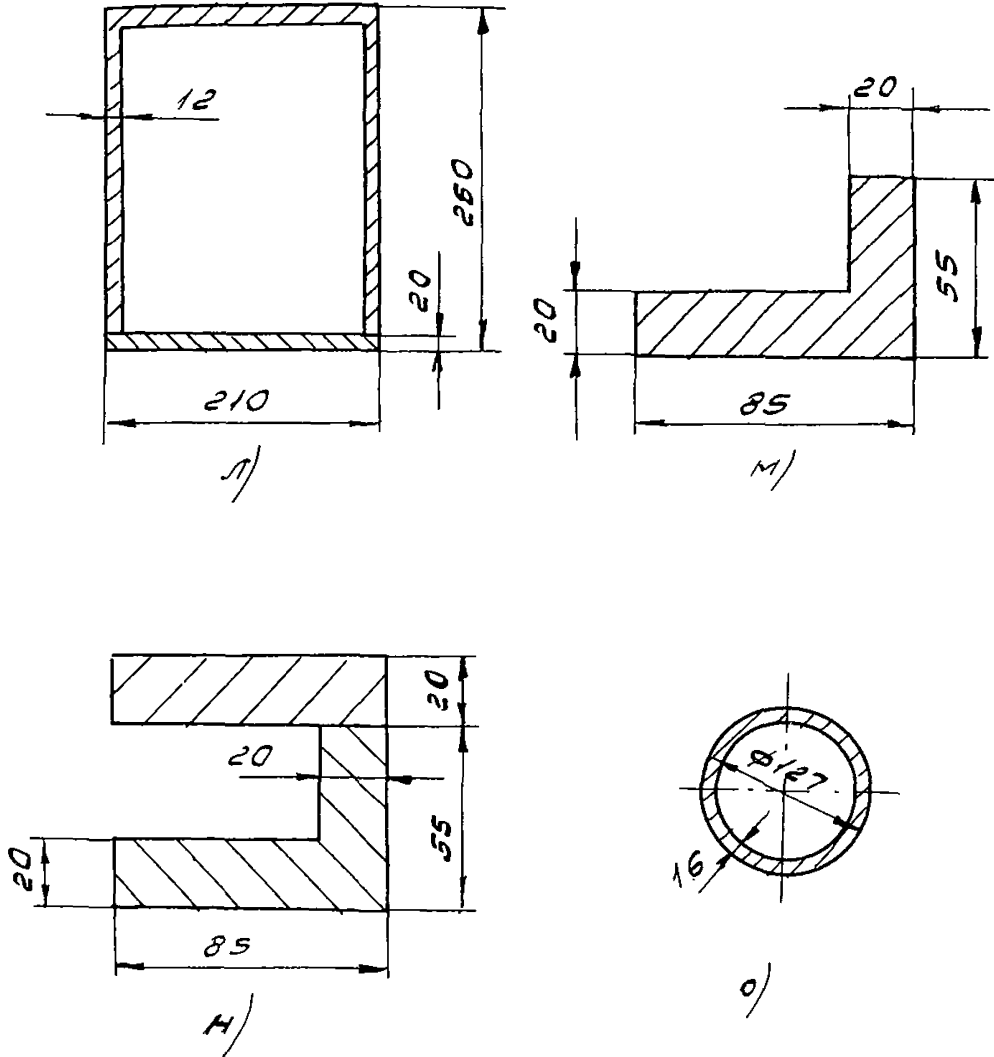
з)



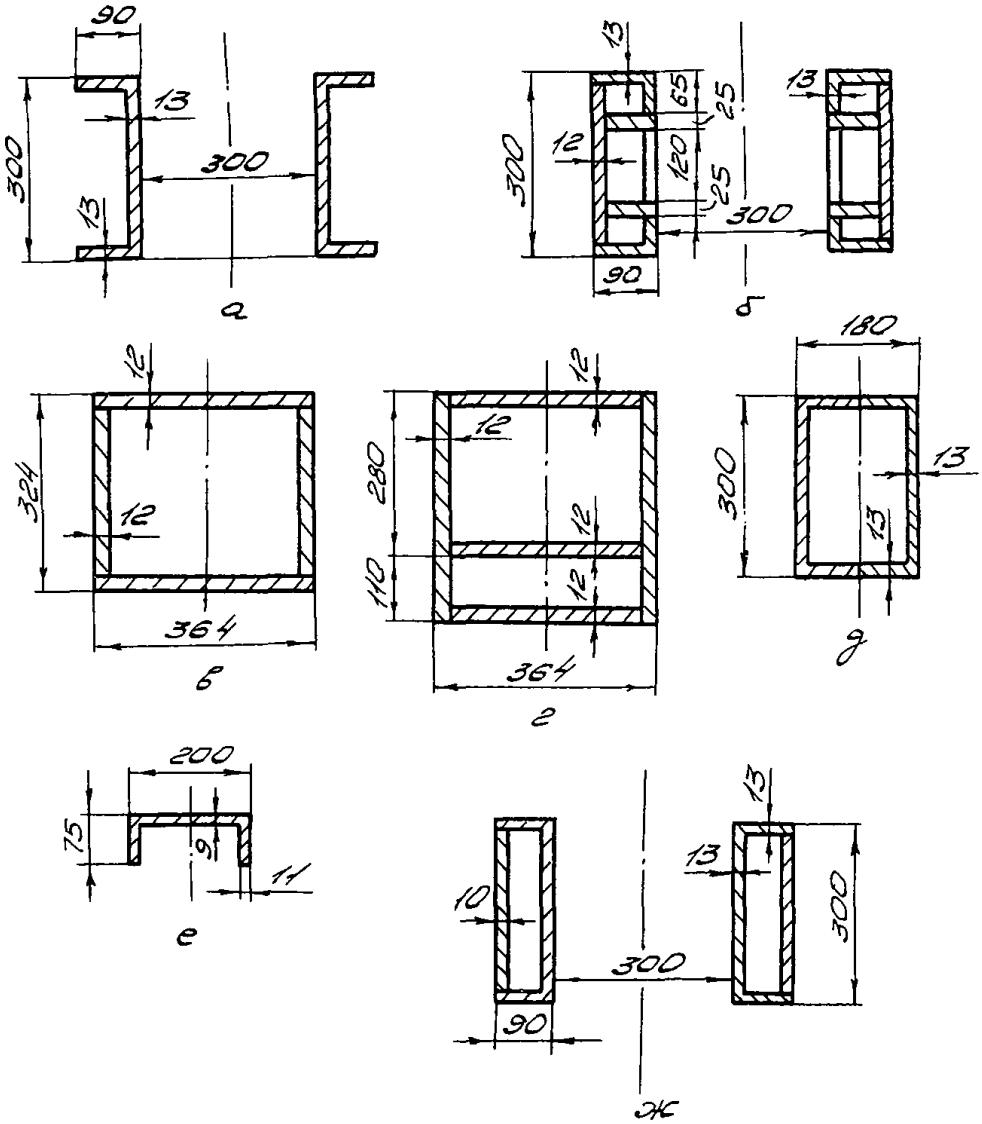
и) Черт. П.2.4



к)



Черт. П.2.4



Черт. П.2.5

в местах крепления цилиндров стрелы.

Значения горизонтальных и вертикальных составляющих усилий в цилиндрах стрелы

$$R_{ц}^{\delta} = - 90,5 \text{ кН}; \quad R_{ц}^{\gamma} = - 572,4 \text{ кН}$$

В расчете учитывались наиболее крупные весовые нагрузки, а именно: вес дизеля, насосной установки, механизма поворота, кабины, электрооборудования, контргруза. Собственный вес рамы поворотной платформы и ходовой рамы не учитывался. Распределение весовых нагрузок по узлам рамы поворотной платформы приведено в таблице 3.

Значения внешних нагрузок, действующих в узлах рамы поворотной платформы, представлены в таблице 4.

Были рассмотрены все варианты опор конструкции в соответствии с пунктом 3.15.

Напряжения в пластинах определялись в центре тяжести. Для стержней напряжения определялись в узлах.

Исходные данные для расчета конструкций.

1. Расчетные схемы рам, состоящие из конечных элементов (стержней и пластин), соединенных жестко в узлах.
2. Координаты узлов расчетных схем.
3. Геометрические характеристики поперечных сечений стержней и пластин.
4. Опорные точки схемы ходовой рамы и возможные ограничения в их перемещениях.
5. Внешние нагрузки, действующие на конструкцию.

С целью проверки правильности составления расчетных схем с помощью графопостроителя по заданным координатам узлов и заданным конечным элементам были построены контрольные схемы конструкции, представленные на черт. П2.9, П2.10, П2.11, на которых рама поворотной платформы располагается относительно ходовой рамы следующим образом: вдоль хода экскаватора, поперек хода экскаватора и под углом  $45^{\circ}$  к продольной оси экскаватора.

Таблица I

## Геометрические характеристики сечений

Номер элемен- тной группы	$F,$ см <sup>2</sup>	$J_y,$ см <sup>4</sup>	$J_z,$ см <sup>4</sup>	$J_{yz},$ см <sup>4</sup>	$J_{кр},$ см <sup>4</sup>	$X_c,$ см	$Y_c,$ см	$Z_c,$ см	$Y_A,$ см	$Z_A,$ см	$Y_B,$ см	$Z_B,$ см	№ чер- тежа	
I	14,48	1198	986	0	93	-120	320	0	2,52	0	0	0	6-12, 12-18, 18-24, 24-82, 82-125, 1-7, 7-13, 13-19, 19-76, 76-85, 93-124	4, а
2	14,48	1198	986	0	93	-120	-130	0	2,52	0	0	0	23-24, 81-82, 76-77, 7-8, 11-12, 17-18, 13-128, 128-14, 19-20, 20-21, 21-22	4, а
3	89	9296	1431	0	1736	-120	120	0	0	0	0	0	8-14, 11-17	4, б
4	89	9296	1431	0	1736	-120	-130	0	0	0	0	0	14-129, 129-15, 15-16, 16-17	4, б
5	65,3	3197	490	0	869	-100	0	0	0	0	0	0	5-11, 2-8	4, в
6	65,3	3197	490	0	869	-120	-130	0	0	0	0	0	72-73, 73-74, 74-75, 120-121, 122-123, 1-2, 2-3, 3-4, 4-5, 5-6	4, в
7	59	7046	367	0	880	-120	-130	0	3,8	0	0	0	8-9, 9-10, 10-11	4, г
8	13,9	1269	225	0	0,07	-120	-130	0	0	0	0	0	85-87, 124-125	4, д
9	8	14,3	14,3	0	10	-120	130	0	1	1	0	0	3-9, 4-10	4, е
10	6	23	23	0	14,7	-120	300	0	1,55	1,55	0	0	128-20, 129-21	4, ж
11	77	10840	562	0	1100	-120	0	0	3,6	0	0	0	22-25, 26-27, 29-30, 77-56, 59-78, 39-40, 40-41, 41-42, 42-43	4, з
12	77	10840	562	0	1100	-120	320	0	3,6	0	0	0	28-41, 41-90	4, з
13	77	10840	562	0	1100	-120	-130	-10	3,6	0	0	0	27-31, 29-32, 35-37, 36-38, 77-79, 78-80, 89-126, 91-127	4, з
14	77	10840	562	0	1100	-120	-130	0	3,6	0	0	0	35-39, 43-36	4, з
15	121	20452	1744	0	2514	-120	320	0	0	0	0	0	15-22, 22-26, 26-33, 33-39, 16-25, 25-30, 30-34, 34-43	4, и

Р2 22-107-86 стр. 53

Таблица I  
Продолжение

Номер элементной группы	F, см <sup>2</sup>	Jy, см <sup>4</sup>	Jz, см <sup>4</sup>	Jyz, см <sup>4</sup>	Jкр см <sup>4</sup>	Xс, см	Yс, см	Zс, см	YA, см	ZA, см	YB, см	ZB, см	Номера стержней и пластин	№ чер- тежа
16	I36	11763	3088	0	I27	-120	320	0	0	25	0	0	39-56, 56-83, 83-87, 43-59, 59-86, 86-93	4,к
	I22	I2065	7830	0	60I2	-120	0	0	0	0	0	0	87-88, 88-89, 89-90, 90-91, 91-92, 92-93	4,л
17	I22	I2065	7830	0	60I2	-120	0	I5	0	0	0	0	95-96, 96-97, 97-98	4,л
	I22	I2065	7830	0	60I2	-120	0	-I0	0	0	0	0	I08-I09, I09-I10, I10-I11	
18	I22	I2065	7830	0	60I2	83	2I7	-I5	0	0	0	0	87-I08	4,л
	I22	I2065	7830	0	60I2	-5	2I7	5	0	0	0	0	III-93	
19	24	46	I50	0	36	I10	I80	0	2,3I	0,8	0	0	33-35	4,м
	24	46	I50	0	36	I10	250	0	2,3I	0,8	0	0	35-77	
	24	46	I50	0	36	60	200	0	2,3I	0,8	0	0	77-83	
	24	46	I50	0	36	-60	220	0	2,3I	0,8	0	0	36-78	
	24	46	I50	0	36	-40	240	0	2,3I	0,8	0	0	78-81	
	24	46	I50	0	36	-20	250	0	2,3I	0,8	0	0	81-86	
	24	46	I50	0	36	-30	I20	0	2,3I	0,8	0	0	34-23	
	24	46	I50	0	36	-30	I35	0	2,3I	0,8	0	0	23-36	
20	4I	2I3	263	0	I348	I50	50	0	5,65	0	0	0	33-27	4,н
	4I	2I3	263	0	I348	20	-20	0	5,65	0	0	0	27-28	
	4I	2I3	263	0	I348	0	-20	0	5,65	0	0	0	28-29	
	4I	2I3	263	0	I348	-20	80	0	5,65	0	0	0	29-34	
	4I	2I3	263	0	I348	-40	200	0	5,65	0	0	0	83-84	
	4I	2I3	263	0	I348	20	230	0	5,65	0	0	0	84-89	
	4I	2I3	263	0	I348	0	250	0	5,65	0	0	0	86-I30	
	4I	2I3	263	0	I348	I0	260	0	5,65	0	0	0	I30-9I	
2I	53	893	893	0	I786	-I20	-I30	5I	0	0	0	0	65-66	4,о

стр. 54 РД 22-157-86



Таблица I  
Продолжение

Номер элемен- тной группы	Характеристики пластин	Номера стержней и пластин	№ чер- тежа
22	$E = 210000000 \text{ кН/м}^2$ ; $\nu = 0,3$ ; $t = 0,02$	39-56-44, 44-56-60, 56-83-60, 60-83-94, 83-87-94, 44-60-48, 48-60-64, 64-60-100, 60-94-100, 48-64-52, 64-68-52, 64-104-68, 64-100-104, 68-104-72, 40-57-45, 45-57-61, 57-84-61, 61-84-95, 84-88-95, 45-61-49, 49-61-65, 65-61-101, 95-101-61, 49-65-53, 65-69-53, 65-105-69, 65-101-105, 69-105-73, 42-58-46, 46-58-62, 58-130-62, 62-130-98, 130-92-98, 46-62-50, 50-62-66, 66-62-102, 98-102-62, 50-66-54, 66-70-54, 66-106-70, 66-102-106, 70-106-74, 43-59-47, 47-63-59, 59-86-63, 63-99-86, 86-93-99, 47-63-51, 51-63-67, 67-63-103, 63-99-103, 51-67-55, 67-71-55, 67-107-71, 107-103-67, 71-107-75, 108-116-88, 88-116-120, 88-120-112, 88-112-95, 109-117-89, 89-121-117, 89-121-113, 89-118-96, 110-118-91, 91-118-122, 91-122-114, 91-114-97, 111-119-92, 92-123-119, 92-123-115, 92-115-98	
23	$E = 210000000 \text{ кН/м}^2$ ; $\nu = 0,3$ ; $t = 0,04$	40-44-39, 40-45-44, 44-48-45, 45-49-48, 48-65-49, 48-65-64, 42-47-43, 42-46-47, 47-51-46, 46-51-50, 51-66-50, 51-66-67	

Р2 22-157-86 стр. 53

Таблица I  
Продолжение

Номер элемен- тной группы	Характеристики пластин	Номера стержней и пластин	№ чер- тежа
24	$E = 210000000 \text{ кН/м}^2; \nu = 0,3, t = 0,01$	67-102-66, 67-102-103, 102-99-103, 102-65-99, 99-93-98, 98-93-92, 64-101-65, 64-101-100, 101-94-100, 101-95-94, 94-87-95, 95-87-88	

стр. 56 РД-82-157-86

Таблица 2

## Геометрические характеристики сечений

Номер элемен- тной группы	$F$ ,	$J_y$ ,	$J_z$ ,	$J_{yz}$	$J_{кр}$ ,	$X_c$ ,	$Y_c$ ,	$Z_c$ ,	$Y_A$ ,	$Z_A$ ,	$Y_B$ ,	$Z_B$ ,	Номера стержней и пластин	№ ч е р - Т е ж а
	$см^2$	$см^4$	$см^4$	$см^4$	$см^4$	$см$	$см$	$см$	$см$	$см$	$см$	$см$		
1	118	1490	35560	0	40	-100	320	0	0	0	0	0	3-5, 5-19, 19-29, 29-39, 39-49, 4-11, 11-22, 22-32, 32-45, 45-50	5.а
2	218	21242	89000	0	162	-100	350	0	0	0	0	0	49-51, 50-52	5.б
3	160	26660	31940	0	21800	0	0	0	0	0	0	0	6-7, 7-8, 8-9, 9-10, 40-41, 41-42, 42-43, 43-44	5.в
4	216	67310	40780	0	29130	-50	0	0	0	0	0	0	5-6, 10-11, 39-40, 44-45	5.г
5	118	14130	6230	0	6045	-50	320	0	0	0	0	0	6-20, 20-25, 25-30, 30-40, 10-21, 21-26, 26-31, 31-44	5.д
6	29	128	1780	0	6,5	-100	0	0	0	0	0	0	25-26	5.е
7	184	18200	71560	0	53	-100	150	0	0	0	0	0	1-3, 2-4	5.ж
8	$E = 210000000 \text{ кН/м}^2$ ; $\nu = 0,3$ ; $t = 0,02$												7-8-12-13, 8-9-13-14, 9-16-14-18, 16-21-18-24, 21-26-24-28, 26-31-28-34, 31-36-34-38, 36-43-38-48, 42-43-47-48, 41-42-46-47, 35-41-37-46, 30-35-33-37, 25-30-27-33, 20-25-23-27, 15-20-17-23, 7-15-12-17	

рз 22-197-86 стр. 57

Таблица 3

## Значения весовых нагрузок (кН)

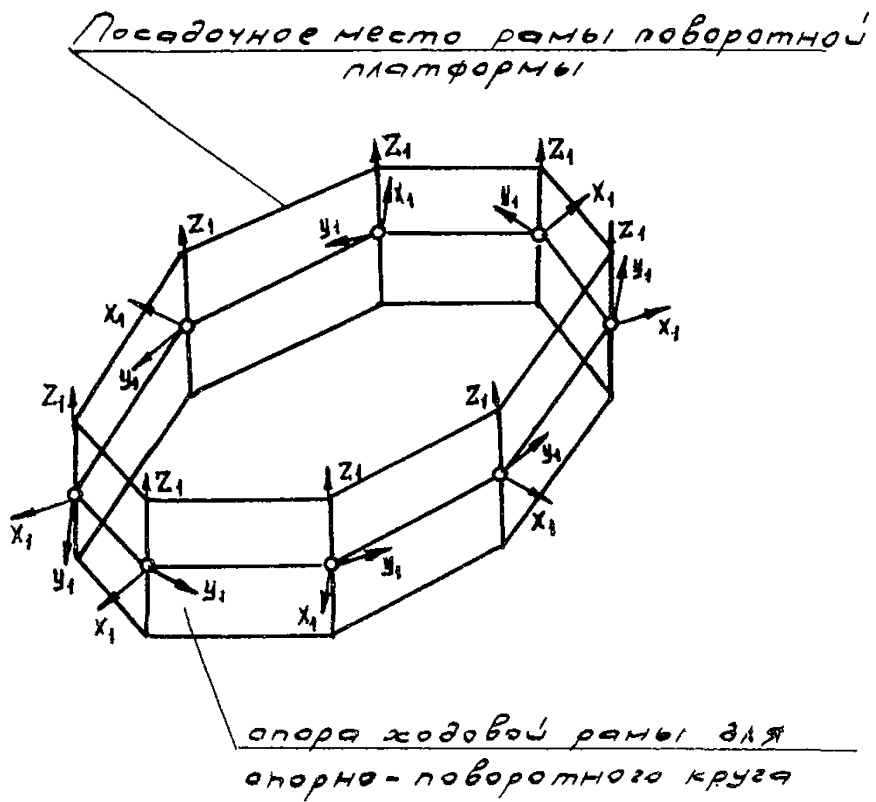
№ узла	Нагрузка, кН	№ узла	Нагрузка, кН
I	2,55	I6	2,55
2	2,55	I7	2,55
3	2,55	I8	2,55
4	2,55	I9	2,55
5	2,55	22	2,55
6	2,55	25	2,55
7	4,65	33	1,2
8	4,65	34	1,2
9	4,65	39	1,2
10	4,65	43	1,2
11	4,65	81	0,45
12	4,65	82	0,45
13	2,55	23	0,45
14	2,55	24	0,45
15	2,55	93	0,45

Таблица 4

## Значения внешних нагрузок (кН)

-----																				
-----																				
Но м е р у з л а с х е м ы																				
72			73			74			75			I20		I2I		I22		I23		
$P_x$	$P_y$	$P_z$	$P_x$	$P_y$	$P_z$	$P_x$	$P_y$	$P_z$	$P_x$	$P_y$	$P_z$	$P_y$	$P_z$	$P_y$	$P_z$	$P_y$	$P_z$	$P_y$	$P_z$	
3,42	3I4	-85,4	-3,47	3I4	-85,4	-3,47	257,4	85,4	-3,47	257,4	85,4	-286	-45	-286	-45	-286	-45	-286	-45	
-----																				

РД 82-157-86 стр. 59



Черт. П. 2.6

Результатами расчета являются перемещения всех узлов, усилия и напряжения во всех конечных элементах.

Для пластин вычисляются интенсивности моментов и перерезывающих сил, то есть моменты и силы, отнесенные к единице длины и имеющие размерность Нм/м (кГс.м/м) и Н/м (кГс/м), а также нормальные напряжения  $\sigma_x$ ,  $\sigma_y$ , действующие вдоль местных осей координат  $X$ ,  $Y$ , и напряжение сдвига  $\tau_{xy}$ .

Для определения напряжений в пластинке существенно значения интенсивностей моментов.

Положительные изгибающие моменты  $M_x$  и  $M_y$  растягивают нижние волокна, положительный крутящий момент  $M_{xy}$  соответствует деформации, при которой линия I-4 направлена выпуклостью вверх, а линия 2-3 - выпуклостью вниз (черт. I.I).

Ниже приводятся максимальные эквивалентные напряжения на верхней и нижней поверхностях пластин для положения рабочего оборудования вдоль хода.

Элемент 68-104-72	$\sigma_{э.в.в.} = 283$ МПа; $\sigma_{э.в.н.} = 260,5$ МПа;
Элемент 69-105-73	$\sigma_{э.в.в.} = 294$ МПа; $\sigma_{э.в.н.} = 273,8$ МПа;
Элемент 70-106-74	$\sigma_{э.в.в.} = 222,6$ МПа; $\sigma_{э.в.н.} = 222$ МПа;
Элемент 71-107-75	$\sigma_{э.в.в.} = 233,3$ МПа; $\sigma_{э.в.н.} = 232,2$ МПа;

Для конечных элементов стержневого типа на печать выдаются:  
N - осевое усилие;

$Q_y, Q_z$  - перерезывающие силы в сечении балки по направлениям  $\overline{OY}$  и  $\overline{OZ}$  ;

$M_y, M_{ya}, M_z, M_{za}$  - изгибающие моменты на концах балки относительно центральных осей сечения;

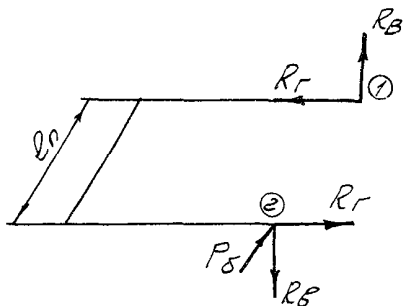
$M_k, M_{ka}$  - крутящий момент относительно оси  $\overline{OX}$  и относительно оси центров изгиба (см. черт. П.2.8).

Суммарные и приведенные напряжения подсчитываются по формулам (I.5).

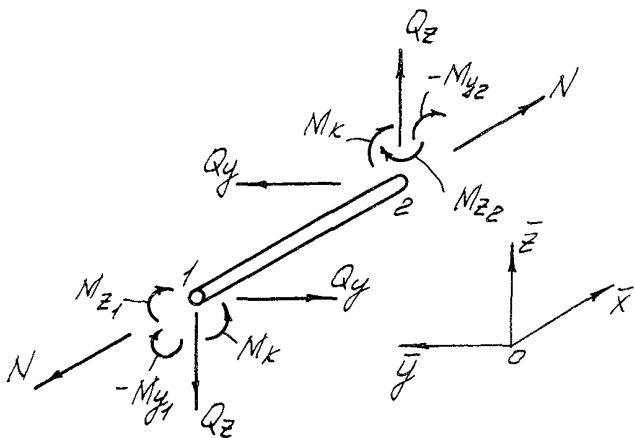
Примеры подсчета напряжений в конечных элементах стержневого типа для случая положения рабочего оборудования вдоль хода

Пример № I

Платформа поворотная, стержень I6-25.

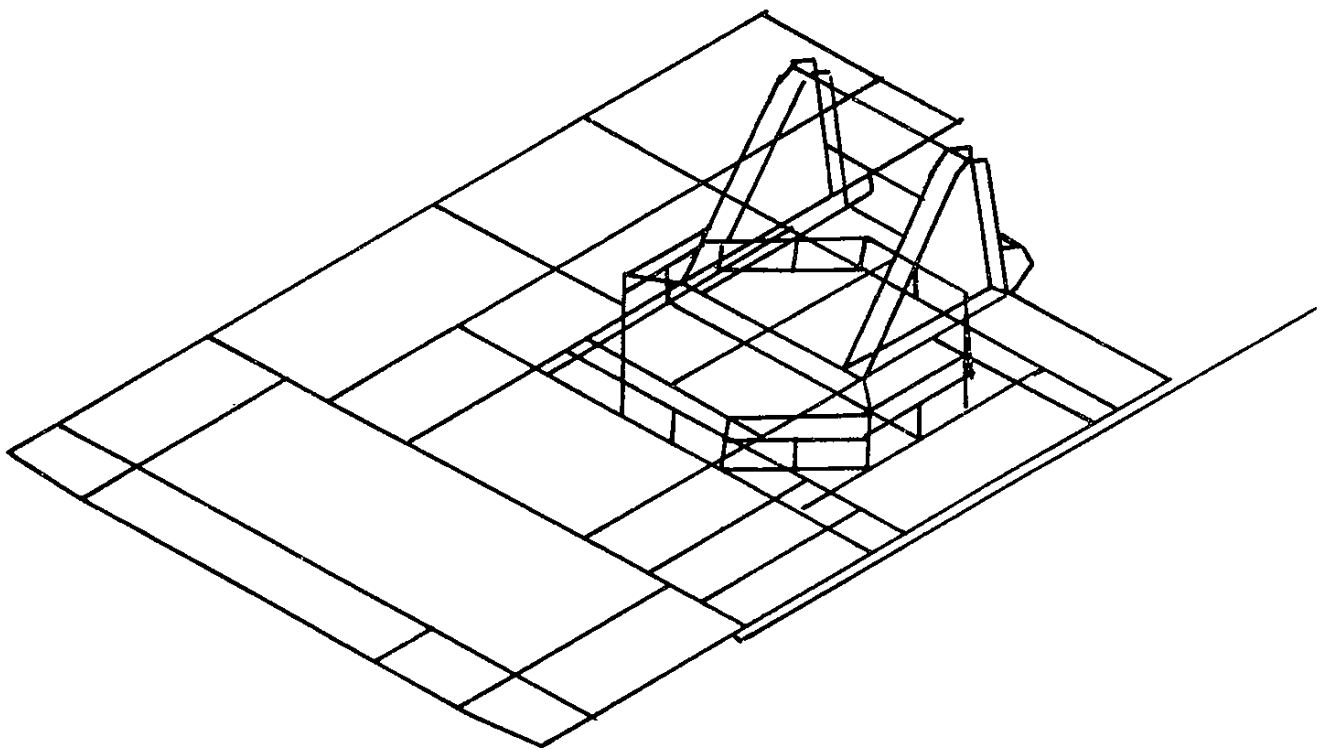


Черт. П.2.7

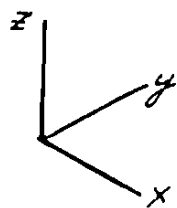
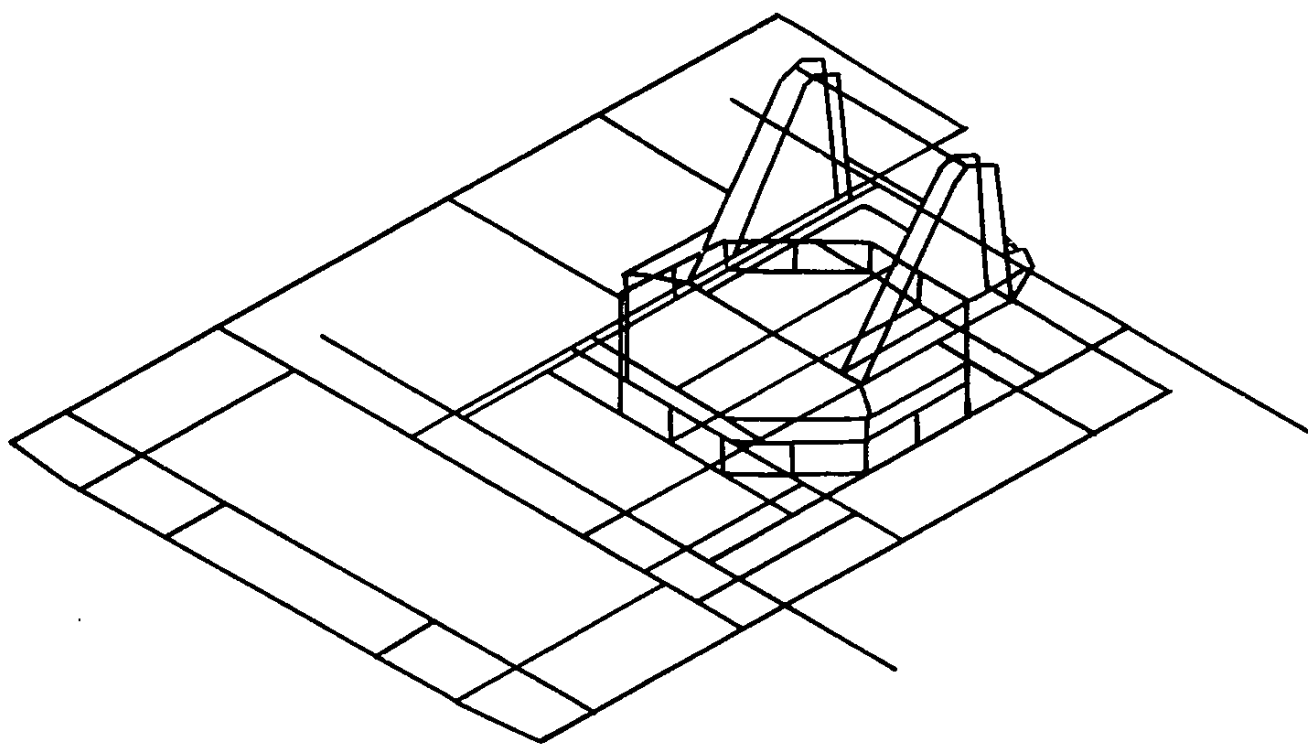


Черт. П.2.8

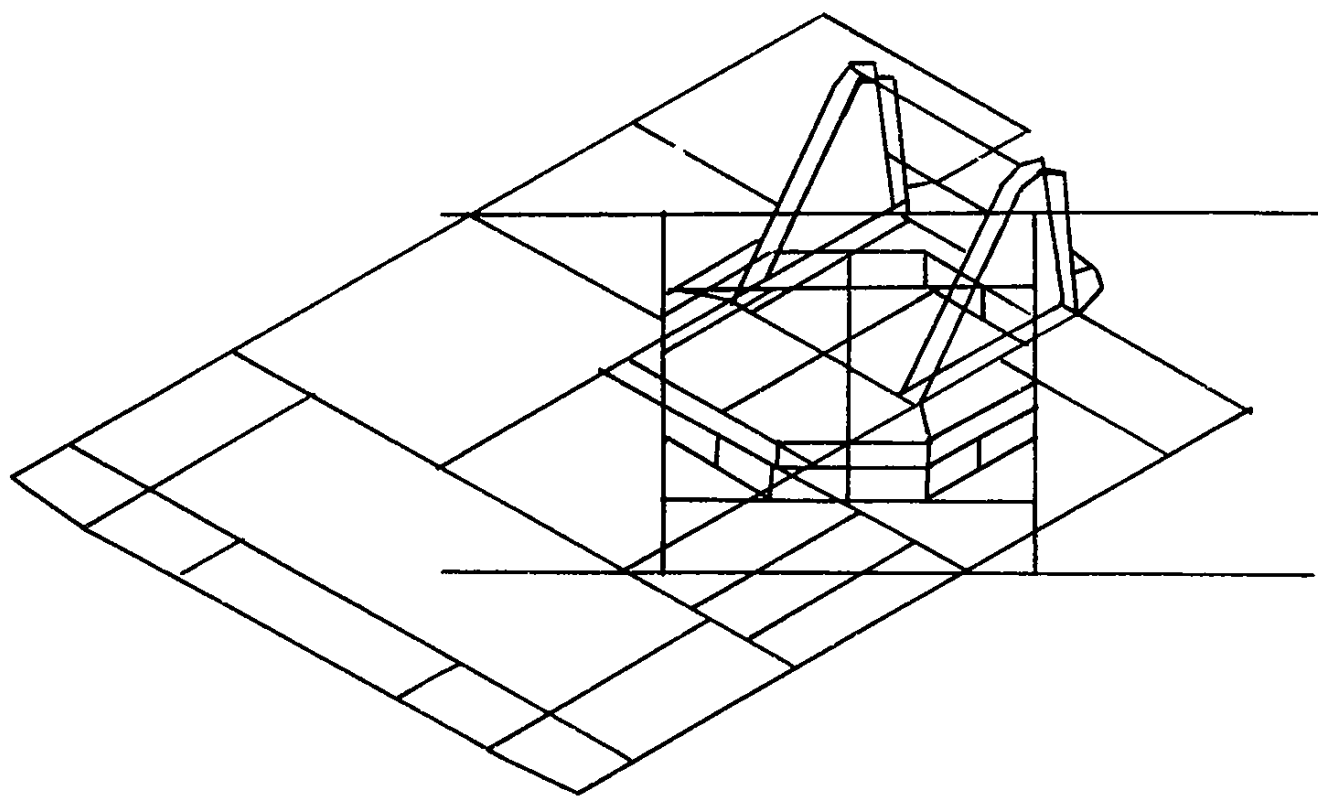




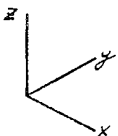
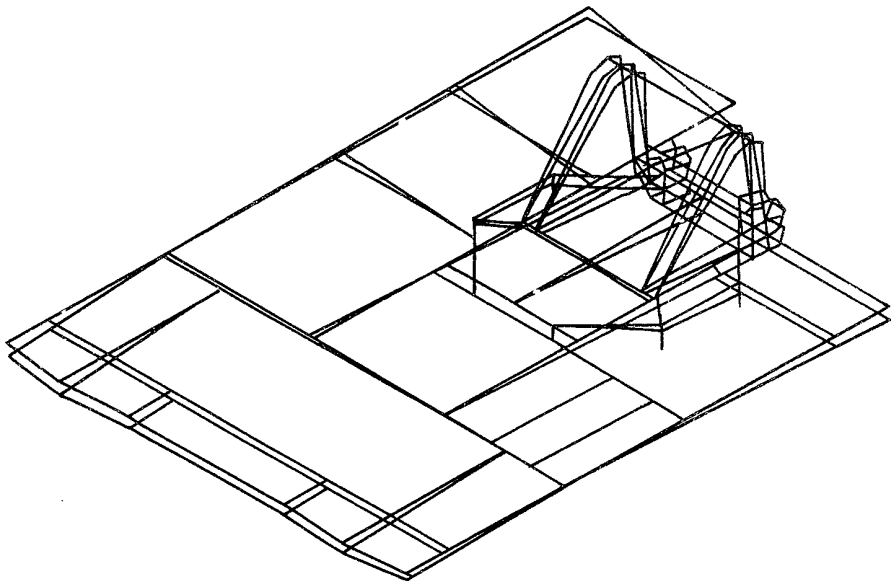
Черт. П.2.9.



Черт. П.210.

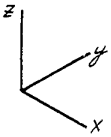
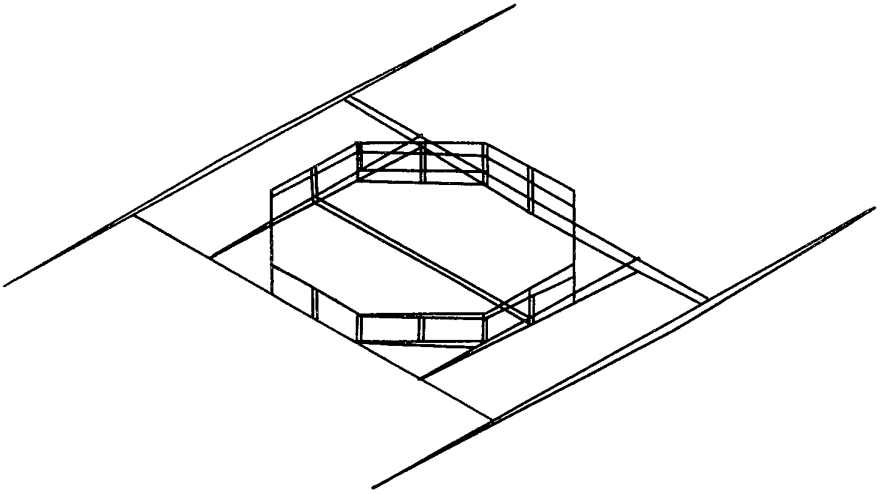


Черт. П.2.11.



Поворотная платформа  
деформированная схема

Черт. 11.212.



Холодовая рама  
деформированная схема  
Черт. П213

Стр. 68 РД 22-158-86

$$N = 12,83 \text{ кН}; \quad Q_y = 8,26 \text{ кН}; \quad Q_z = 5,78 \text{ кН};$$

$$M_{y1} = 49,32 \text{ кН м}; \quad M_{yz} = 55,08 \text{ кН м}$$

$$M_{z1} = 0,753 \text{ кН м}; \quad M_{z2} = -0,072 \text{ кН м}$$

$$M_k = -5,71 \text{ кН м}; \quad M_{ка} = -5,71 \text{ кН м}$$

$$\sigma_{p-c} = \frac{N}{F} = \frac{12,83}{0,0121} = 1,06 \text{ МПа},$$

где  $F$  - площадь сечения,  $\text{м}^2$

$$\tau_{ay} = \frac{Q_y}{t_n h_n} = \frac{8,26}{0,02 \cdot 0,105} = 3,9 \text{ МПа}$$

$$\tau_{az} = \frac{Q_z}{t_c h_c} = \frac{5,78}{0,01 \cdot 0,3} = 1,9 \text{ МПа},$$

где  $h_n, t_n, h_c, t_c$  - высота и толщина полки и боковой стенки соответственно,  $\text{м}$

$$\sigma_y = \frac{M_{y1}}{W_y} = \frac{49,32}{0,00103} = 4,78 \text{ МПа}$$

$$\sigma_z = \frac{M_{z1}}{W_z} = \frac{0,753}{0,00034} = 2,2 \text{ МПа}$$

$$\tau_{кр} = \frac{M_k}{W_k} = \frac{5,714}{0,00061} = -9,3 \text{ МПа},$$

где  $W_y, W_z, W_k$  - моменты сопротивления изгибу и кручению соответственно,  $\text{м}^3$

$$\sigma = 1,06 + 47,8 + 2,2 = 51 \text{ МПа}$$

$$\tau = 3,9 + 1,9 + 9,3 = 14,1 \text{ МПа}$$

$$\sigma_{np} = \sqrt{51^2 + 3 \cdot 14,1^2} = 56,5 \text{ МПа}$$

#### Пример № 2

Платформа поворотная, стержень 56-83

$$N = -98 \text{ кН}; \quad Q_y = -32,6 \text{ кН}; \quad Q_z = -98,96 \text{ кН};$$

$$M_{y1} = 24,1 \text{ кН м}; \quad M_{y2} = 4,009 \text{ кН м};$$

$$M_{z1} = -11,02 \text{ кН м}; \quad M_{z2} = -4,4 \text{ кН м};$$

$$M_K = 8,33 \text{ кН м}; \quad M_{KA} = 0,18 \text{ кН м}$$

$$\sigma_{p-c} = - \frac{98}{0,0136} = - 7,2 \text{ МПа}$$

$$\tau_{ay} = - \frac{32,6}{0,02 \cdot 0,12} = -13,5 \text{ МПа}$$

$$\tau_{az} = - \frac{98,96}{0,02 \cdot 0,28} = - 17,6 \text{ МПа}$$

$$\sigma_y = \frac{24,1}{0,0008} = 30,1 \text{ МПа}$$

$$\sigma_z = - \frac{11,02}{0,000515} = - 21,4 \text{ МПа}$$

$$\tau_{кр.} = \frac{8,33}{0,00063} = 132,3 \text{ МПа}$$

$$\sigma_{np.} = \sqrt{58,7^2 + 3 \cdot 163,4^2} = 289 \text{ МПа}$$

## Пример № 3

рама ходовая, стержень 3I-44

$$N = 13,55 \text{ кН}; \quad Q_y = -0,63 \text{ кН}; \quad Q_z = 44,5 \text{ кН};$$

$$M_{y1} = -62,35 \text{ кН м}; \quad M_{y2} = -44,29 \text{ кН м}; \quad M_{z1} = -12,79 \text{ кН м}$$

$$M_{z2} = 12,53 \text{ кН м}; \quad M_K = 9,9 \text{ кН м}; \quad M_{KA} = 9,9 \text{ кН м}$$

$$\sigma_{p-c} = \frac{13,55}{0,0118} = 1,14 \text{ МПа}$$

$$\tau_{ay} = - \frac{0,63}{0,013 \cdot 0,18} = - 0,27 \text{ МПа}$$

$$\tau_{az} = \frac{44,5}{0,013 \cdot 0,3} = 11,4 \text{ МПа}$$

$$\sigma_y = - \frac{62,35}{0,00095} = - 65,6 \text{ МПа}$$

$$\sigma_z = - \frac{12,79}{0,00069} = - 18,5 \text{ МПа}$$

$$\tau_{кр.} = \frac{9,9}{0,00115} = 8,6 \text{ МПа}$$

$$\sigma_{np.} = \sqrt{85^2 + 3 \cdot 20,27^2} = 92 \text{ МПа}$$

Вычисленные напряжения соответствуют условиям (1.1).

На черт. П.2.12, П.2.13 представлены деформированные схемы поворотной платформы и ходовой рамы при копании вдоль хода экскаватора.

Приложение 3  
Справочное

Пример расчетной схемы поворотной  
платформы канатного экскаватора.

На черт. П.3.1 дана типовая расчетная схема поворотной платформы канатного экскаватора 5-й размерной группы. Расчетная схема представляет собой пространственную систему, состоящую из пластин соответствующей толщины и из стержней с соответствующими жесткостными характеристиками.

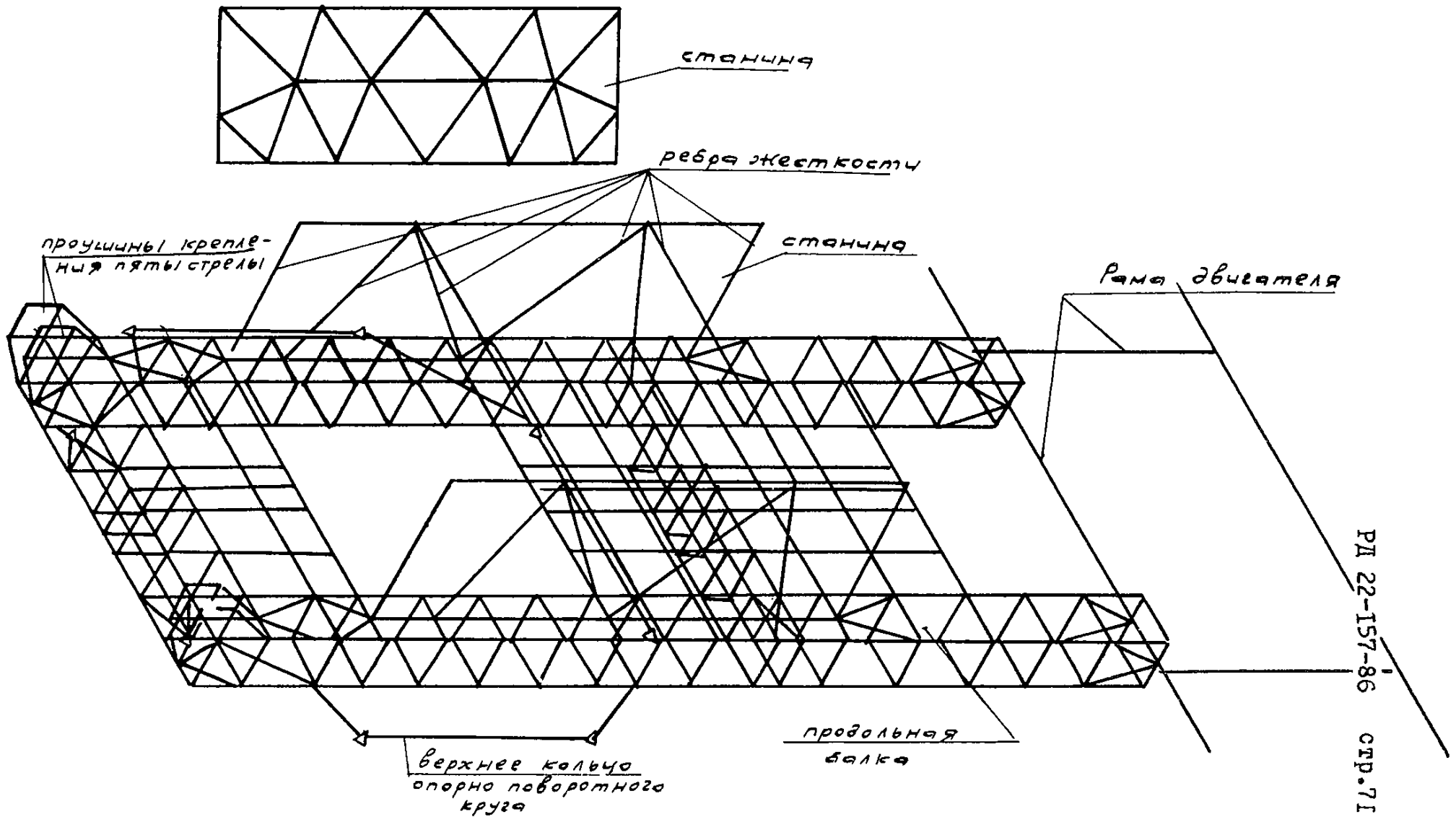
Стержнями на схеме моделируются: рама силовой установки, опорно-поворотный круг, валы лебедок и уголки, проложенные между листами станин лебедок. Остальные металлоконструкции моделируются треугольными и прямоугольными пластинами.

В схеме учтены верхний и нижний листы поворотной платформы.

Продольные балки представлены пластинчатыми схемами, так как при стержневом моделировании не учитываются концентрации напряжений, возникающие в верхних полках продольных балок (см. пункт 3.7)

Для предотвращения возникновения нереальных деформаций в узлах стыковки продольных балок с рамой двигателя введены дополнительные стержни с жесткостными характеристиками такими же, как у поперечной балки рамы силовой установки (см. пункт 3.8)





Черт. П. 3.1.

ЛИТЕРАТУРА

1. Волков Д.П. Динамика и прочность одноковшовых экскаваторов. М., Машиностроение, 1965
2. Зенкевич О., Чанг И. Метод конечных элементов в теории сооружений и в механике сплошных сред. М., Недра, 1976
3. Панкратов С.А., Ряхин В.А. Основы расчета и проектирования металлических конструкций строительных и дорожных машин. М., Машиностроение, 1967.
4. Ряхин В.А. Металлические конструкции строительных и дорожных машин. М., Машиностроение. 1972.
5. Ряхин В.А., Тоголин П.Е. Экспериментальное исследование поворотной платформы и нижней рамы карьерного экскаватора. "Строительное и дорожное машиностроение", 1958, № 8
6. Разработка методики расчета и оптимального проектирования ходовых рам и поворотных платформ башенных кранов. Отчет о НИР. ВНИИСтройдормаш. Лифшиц В.Л. № г.р. 74015660, инв. № 38051, М., 1974
7. СНиП II-23-81. Стальные конструкции. Нормы проектирования. М., Стройиздат, Машиностроение, 1982
8. Тимошенко С.П., Войновский-Кригер С. Пластинки и оболочки. М., Физматгиздат, 1963
9. ОСТ 92-8767-76. Системы стержневые металлоконструкций агрегатов специального назначения. 1977

---

Подписано в печать 21.07.87

Печать офсетная

Тираж 400

Усл. печ. л. 4,5

Изд. № 273-87

Формат 60×90<sup>1</sup>/<sub>16</sub>

Уч.-изд. л. 3,02

Зак. 962

---

ЦНИИТЭстроймаш, 119146, Москва, Г-146, 2-я Фрунзенская, 8  
Отдел опытного полиграфического производства  
111141, Москва, 2-й проезд Перова поля, 5