

УДК 69.057

к.т.н., доц. Г.М.Тонкачєєв, Л.А.Лєпська,
Київський національний університет будівництва та архітектури

ДОСЛІДЖЕННЯ ФІКСАТОРІВ ДЛЯ МОНТАЖУ ЗБІРНИХ БУДІВЕЛЬНИХ КОНСТРУКЦІЙ

Розглядають різні ситуації з переміщенням конструкцій і елементів з точки зору допустимих відхилень, які фіксуються кутом повороту конструкцій в просторі при певних співвідношеннях параметрів конструкцій і технологічної обмежуючої оснастки. Пропонуються вирішення поставленої проблеми за рахунок правильного формування і вибору модулів обмежувачів і фіксаторів для посадки і фіксації збірних конструкцій.

Ключові слова: орієнтування, фіксація, технологічна обмежуюча оснастка, модуль обмежувач, фіксатор, допуск, зазор

Актуальність теми. Стадія остаточного завершення переміщення при з'єднанні конструкцій пов'язана з допусками лінійних розмірів, форми і взаємного розташування поверхонь елементів і модулів [1].

Ситуації завершальної стадії переміщення конструкції при обмежуючій дії пристроїв оснастки та опор характеризується ступенем обмеження переміщення конструкцій в просторі, може бути – внутрішнє обмеження поодиноким модулем.

Опорні поверхні і модулі оснастки, які створюють замкнутий простір, обмежують вихід елемента при його установці за поле допуску δd_x в одному з напрямків. При посадці конструкцій і зніманні між бічними протилежними поверхнями опор може виникнути і виникає заклинювання конструкції, якщо, раптом вона повернеться у вертикальній площині на кут Ψ . Така ж ситуація виникає і при повороті конструкції в горизонтальній площині.

Мета та задачі дослідження. Підвищення точності монтажу конструкцій за рахунок правильного формування і вибору модулів обмежувачів і фіксаторів для посадки і фіксації конструкцій для збірного будівництва.

Матеріал дослідження. Для визначення оптимального значення зазору d_x експериментальним шляхом моделювалися різні ситуації, при яких $d_x = 0$ (рис.1). При проведенні експерименту передбачалося, що розмір зазору d_x залежить від співвідношення d_k и d_f , і від співвідношення висота фіксуючого або фіксованого елемента h_k і конструктивного значення зазору d_x^0 . Також враховувалося, що і абсолютні значення величин h_k , d_f і d_k впливають на параметр d_x .

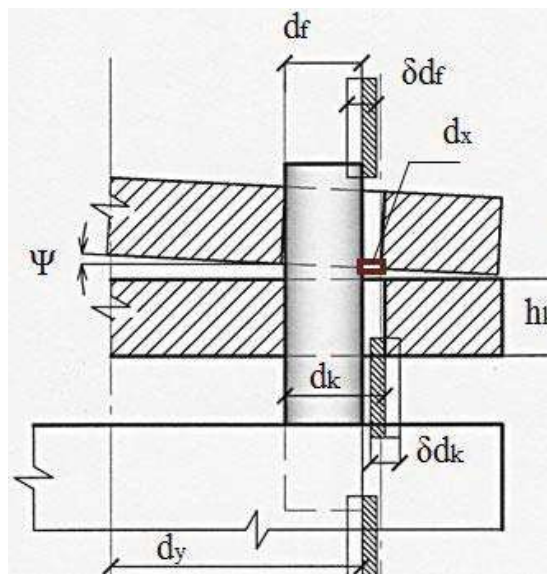


Рис. 1. Модель модуля фіксатора для проведення експерименту.

Параметр d_x^0 є визначальним і приймався за правилами конструювання з'єднань типу отвір стержень, для болтових сполучень і стержневих модулів фіксаторів [2] - $d_x^0 = 1, 2, 3, 4, 5$ мм. Параметр $h_{k(f)}$ для стержневих модулів внутрішнього обмеження за правилами конструювання приймалися такі значення: $h_{k(f)} = 12, 16, 20$ мм.

Для обробки даних використовувалися методи математичної статистики [3], а саме: а саме формула Лапласа та критерій Пірсона.

Підрахунок залежності h_k від кута повороту конструкції у вертикальній площині Ψ для точкових одиночних модулів при зазорі $d_x = 1$ наведено в таблиці 1.

Таблиця 1

Емпіричний розподіл

hk=12												
(X _{i1} , X _{i2})	0;1	1;2	2;3	3;4	4;5	5;6	6;7	7;8	8;9	9;10	10;11	11;12
xi	0,5	1,5	2,5	3,5	4,5	5,5	6,5	7,5	8,500	9,5	10,5	11,5
ni	39	35	31	27	22	18	15	12	9,000	7	4	2
Wi	0,176	0,158	0,140	0,122	0,100	0,081	0,068	0,054	0,041	0,032	0,018	0,009

На основі даних таблиці було обчислено :

$$\tilde{O}_A = \frac{\sum_{s=1}^N x_i^* \cdot n_i}{n} = \sum_{s=1}^N x_i^* \cdot W_i = 3,79 \text{ мм}; \quad (1)$$

X_B – середнє вибірки;

n_i – частота;

x_i – середина інтервалу;

n – об'єм вибірки;

w_i – вибіркова частота

$$D_B = \frac{\sum_{i=1}^N x_i^{*2} \cdot n_i}{n} - (x_B)^2 = \sum_{i=1}^N x_i^{*2} \cdot W_i - (x_B^*)^2 = 22,17 \text{ мм}, \quad (2)$$

D_B – дисперсія

$$\sigma_B = \sqrt{D_B} = 4,71 \text{ мм} \quad (3)$$

σ_B – середньоквадратичне відхилення.

Після переходу до випадкової величини були підраховані кінці інтервалів Z_i і Z_{i+1} . При цьому $Z_{\min} = -\infty$, а $Z_{\max} = +\infty$ (табл. 2 – 3).

Таблиця 2

Знаходження теоретичної частоти на основі формули Лапласа

i	X_i	X_{i+1}	$X_i - X_B$	$X_{i+1} - X_B$	Z_i	Z_{i+1}	$\Phi(Z_i)$	$\Phi(Z_{i+1})$	P_i	n_i^*
1	0	1	-3,79	-2,79	$-\infty$	-0,592	-0,5	-0,2224	0,278	61,34960
2	1	2	-2,79	-1,79	-0,592	-0,380	-0,2224	-0,1406	0,082	18,07780
3	2	3	-1,79	-0,79	-0,380	-0,168	-0,1406	-0,0636	0,077	17,01700
4	3	4	-0,79	0,21	-0,168	0,045	-0,0636	0,016	0,080	17,59160
5	4	5	0,21	1,21	0,045	0,257	0,016	0,0987	0,083	18,27670
6	5	6	1,21	2,21	0,257	0,469	0,0987	0,1172	0,019	4,08850
7	6	7	2,21	3,21	0,469	0,682	0,1172	0,2517	0,135	29,72450
8	7	8	3,21	4,21	0,682	0,894	0,2517	0,3133	0,062	13,61360
9	8	9	4,21	5,21	0,894	1,107	0,3133	0,3643	0,051	11,27100
10	9	10	5,21	6,21	1,107	1,319	0,3643	0,4049	0,041	8,97260
11	10	11	6,21	7,21	1,319	1,531	0,4049	0,437	0,032	7,09410
12	11	12	7,21	8,21	1,531	$+\infty$	0,437	0,5	0,063	13,92300
Σ									1,000	221,00000

де $P_i = \Phi(Z_{i+1}) - \Phi(Z_i)$ – ймовірність попадання X в інтервали (x_i, x_{i+1}) ; $\Phi(Z)$ – функція Лапласа.

За допомогою таблиці критичних точок розподілу χ^2 була знайдена критична точка правосторонньої області $\chi_{кр}^2(\alpha, k)$.

Якщо $\chi_{набл}^2 < \chi_{кр}^2$, то немає причин не прийняти гіпотезу нормального розподілу генеральної сукупності. Якщо $\chi_{набл}^2 > \chi_{кр}^2$, гіпотеза відкидається.

Оскільки $\chi_{набл}^2 = 14,746 < \chi_{кр}^2$ і $\chi_{набл}^2 = 11,183 < \chi_{кр}^2$ і так як $\chi_{кр}^2(0,01;5) = 15,1$, $\chi_{кр}^2(0,01;9) = 21,7$ то була прийнята гіпотеза нормального розподілу.

Параметрами нормального розподілу a і σ можна вважати:

$$a = x_B^* = 3,79 \text{ мм}; \sigma = 4,71 \text{ мм}.$$

По аналогії були розглянуті характеристики $dx^0=1$ при $hk=16$

Звідки $\sigma = 4,21 \text{ мм}$. $x_B^* = 3,07 \text{ мм}$ і $D_B = 17,73$,

Оскільки $\chi_{набл}^2 = 6,88 < \chi_{кр}^2$, и $\chi_{кр}^2(0,01;9) = 21,7$, була прийнята гіпотеза

нормального розподілу. В цьому випадку параметри нормального розподілу: $\sigma = 3,07$ мм; $\sigma = 4,21$ мм.

Для $dx^0=1$ при $hk=20$ маємо $\sigma=3,40$ мм. $x_e^*=2,11$ мм і $D_e=11,56$

Оскільки $\chi^2_{набл}=5.096 < \chi^2_{кр}$, и $\chi^2_{кр}(0,01;9)=21,7$, була прийнята гіпотеза нормального розподілу. В цьому випадку параметри нормального розподілу: $\sigma = 2,11$ мм; $\sigma = 3,40$ мм.

Таблиця 3

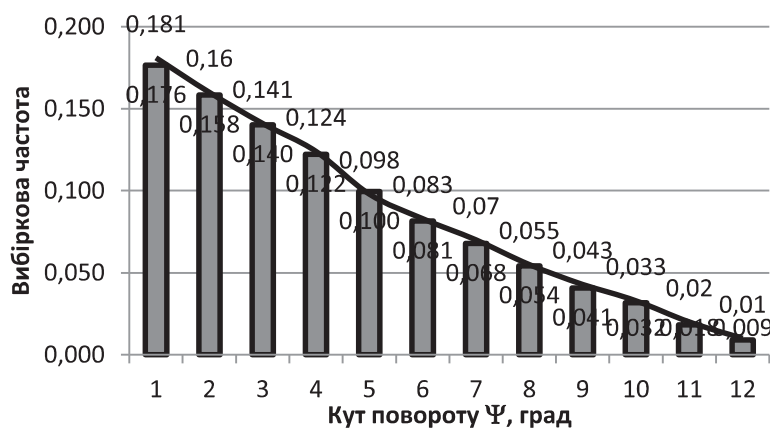
Походження критерія згоди Пірсона

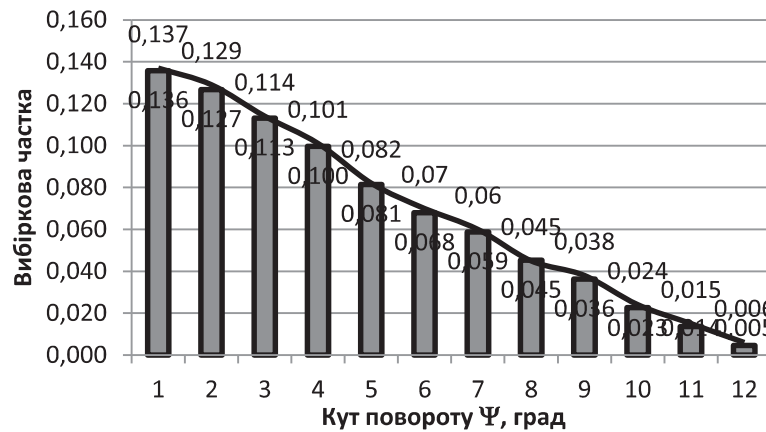
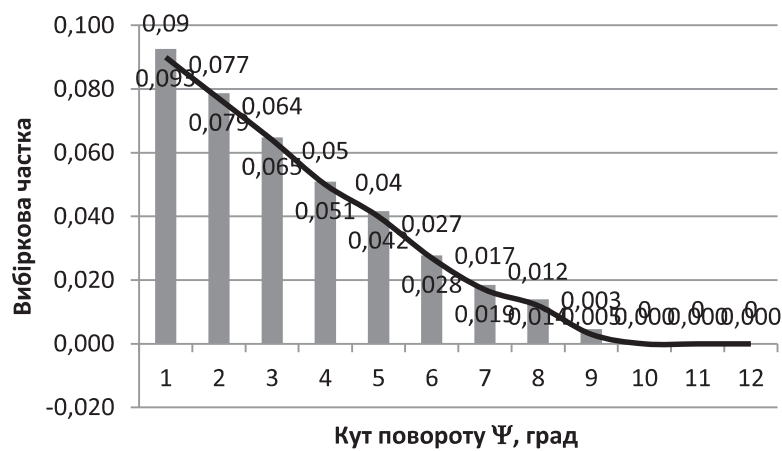
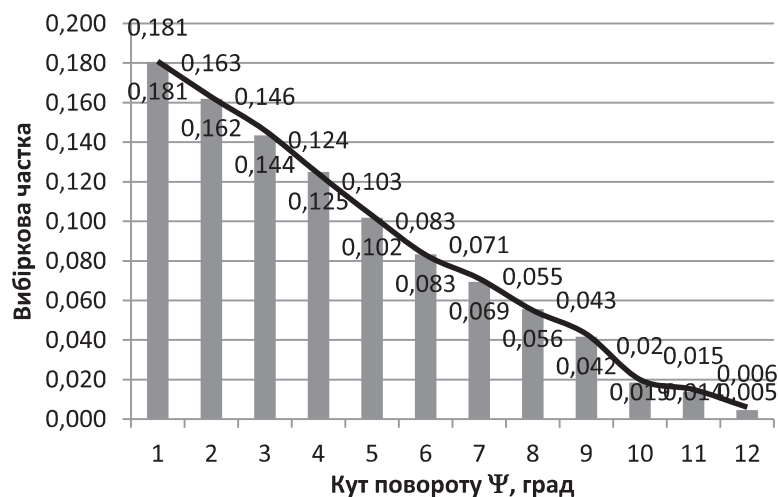
i	ni	ni*	ni-ni*	(ni-ni*) ²	(ni-ni*) ² /ni*
1	39,000	61,34960	-22,350	499,505	0,573
2	35	18,07780	16,922	286,361	0,483
3	31	17,01700	13,983	195,524	0,451
4	27	17,59160	9,408	88,518	0,348
5	22	18,27670	3,723	13,863	0,169
6	18	4,08850	13,912	193,530	0,773
7	15	29,72450	-14,725	216,811	0,982
8	12	13,61360	-1,614	2,604	0,134
9	9	11,27100	-2,271	5,157	0,252
10	7	8,97260	-1,973	3,891	0,282
11	4	7,09410	-3,094	9,573	0,774
12	2	13,92300	-11,923	142,158	5,962
Σ	221	221			11,183

Графіки диференціальної функції розподілу і гістограми вибірових частот відхилення для зазору $dx^0=1$ при $hk=12$ та $dx^0=1$ при $hk=16$ для кута повороту конструкції у вертикальній площині $\Psi=1 \dots 12$ представлені на рис.2-3.

По аналогії були проведені розрахунки для $dx^0=2$ при $hk=12, 16, 20$, $dx^0=3$ при $hk=12, 16, 20$, $dx^0=4$ при $hk=12, 16$. І прийнята гіпотеза нормального розподілу також підтвердилась.

Для значень $dx^0=4$ при $hk=20$ та $dx^0=5$ при $hk=12, 16, 20$ гіпотеза не підтвердилася, що видно з рис.4-5.

Рис. 2 Розподіл вибіркової частки для $dx^0 = 1$ і $h_k = 12$

Рис. 3 Розподіл вибіркової частки для $d_x^0 = 1$ і $h_k = 16$ Рис. 4 Розподіл вибіркової частки для $d_x^0 = 4$ і $h_k = 20$ Рис. 5 Розподіл вибіркової частки для $d_x^0 = 5$ і $h_k = 12$

За допомогою критеріїв Пірсона ми дослідили гіпотезу про те, що генеральна сукупність x_{ϵ}^* розподілена нормально для значення $dx^0=1$ при $hk=12,16,20$, $dx^0=2$ при $hk=12,16,20$, $dx^0=3$ при $hk=12,16,20$, $dx^0=4$ при $hk=12,16$, а при значення $dx^0=4$ при $hk=20$ та $dx^0=5$ при $hk=12, 16, 20$ гіпотеза виявилась невірною. З розрахунків за допомогою математичної статистики видно, що зі збільшенням висоти обмежуючого елемента конструкції що монтується і кута

повороту величина зазору різко зменшується це значить, що для модулів фіксаторів типу штир-отвір (болтове або просто штирове з'єднання) рекомендується зменшувати висоту h_k до мінімально можливого значення, при обмеженні кута повороту до 3° . Для цього необхідно використовувати модулі маніпулятори з точністю позиціонування монтованих конструкцій $\Psi = 2 \pm 1^\circ$. Не рекомендується встановлювати зазори в модулях менше 2 мм.

Висновок. Результати досліджень є базовими для проведення експериментів з технологічним оснащенням для орієнтування і фіксації монтованих конструкцій в просторі.

Перелік використаної літератури

1. Тонкачєєв Г.М. Підвищення точності монтажу конструкцій шляхом зменшення похибок при виконанні операцій орієнтування і встановлення: / Г.М. Тонкачєєв, Л.А. Лєпська // Містобудування та територіальне планування: наук. техн. Збірник. – К.:КНУБА, 2011. - Вип. 41. - С. 439-444.
2. Персион А.А. Справочник монтажника специальных сооружений / А.А.Персион, Ю.И.Седых, Ю.Н.Маркман.–Киев. Будівельник, 1976. – 252с.
3. Венцель Е.С. Теория вероятностей. - М., 1964. – 576 с.

Аннотация

В статье рассматриваются разные ситуации с перемещением конструкций и элементов с точки зрения предельных отклонений, которые фиксируются углом поворота конструкций в пространстве при определенных соотношениях параметров конструкций и технологической ограничивающей оснастки. Предлагается решение поставленной проблемы за счет правильного формирования и выбора модулей ограничителей и фиксаторов для посадки и фиксации конструкций для сборного строительства.

Ключевые слова: ориентирование, фиксация, технологическая ограничивающая оснастка, модуль ограничитель, фиксатор, допуск, зазор.

Annotation

The article considers different situations with movement of constructions and elements from the point of view of permissible variations that are fixed by the turning angle of construction in space at certain correlations of construction parameters and technological restrictive equipment. As the solution to this problem is offered correct forming and selection of modules of limiters and latches for installation and fixation of prefabricated constructions.

Key words: Orientation, fixation, technological restrictive equipment, module, limiter, latch, permissible variation, gap.