

BÀI GIẢNG

**TRUYỀN ĐỘNG
THỦY LỰC &
KHÍ NÉN**

---2008---

MỤC LỤC

Trang

PHẦN 1 : HỆ THỐNG THỦY LỰC	6
CHƯƠNG 1 : CƠ SỞ LÝ THUYẾT	6
1.1. Lịch sử phát triển và khả năng ứng dụng của HTTD thủy lực	6
1.2. Những ưu điểm và nhược điểm của hệ thống điều khiển bằng thủy lực	6
1.1.1. Ưu điểm.....	6
1.1.2. Nhược điểm.....	6
1.3. Định luật của chất lỏng	6
1.2.1. Áp suất thủy tĩnh.....	7
1.2.2. Phương trình dòng chảy.....	7
1.2.3. Phương trình Bernulli.....	7
1.4. Đơn vị đo các đại lượng cơ bản	8
1.3.1. Áp suất (p).....	8
1.3.2. Vận tốc (v).....	8
1.3.3. Thể tích và lưu lượng.....	8
1.3.4. Lực (F).....	9
1.3.5. Công suất (N).....	9
1.5. Các dạng năng lượng	9
1.5.1. Sơ đồ thủy lực tạo chuyển động tịnh tiến.....	9
1.5.2. Sơ đồ thủy lực tạo chuyển động quay.....	10
1.6. Tổn thất trong hệ thống truyền động bằng thủy lực	11
1.7. Độ nhớt và yêu cầu đối với dầu thủy lực	15
CHƯƠNG 2 : CƠ CẤU BIẾN ĐỔI NĂNG LƯỢNG VÀ HỆ THỐNG	
XỬ LÝ DẦU	17
2.1. Bơm dầu và động cơ dầu	17
2.1.1. Nguyên lý chuyển đổi năng lượng.....	17
2.1.2. Các đại lượng đặc trưng.....	17
2.1.3. Công thức tính toán bơm và động cơ dầu.....	19
2.1.4. Các loại bơm.....	20
2.1.5. Bơm bánh răng.....	20
2.1.6. Bơm trục vít.....	22
2.1.7. Bơm cánh gạt.....	23
2.1.8. Bơm pittông.....	24
2.1.9. Tiêu chuẩn chọn bơm.....	27

2.2. Xilanh truyền động (cơ cấu chấp hành)	27
2.2.1. Nhiệm vụ	27
2.2.2. Phân loại	27
2.2.3. Cấu tạo xilanh.....	29
2.2.4. Một số xilanh thông dụng	30
2.2.5. Tính toán xilanh truyền lực	30
2.3. Bể dầu	32
2.3.1. Nhiệm vụ	32
2.3.2. Chọn kích thước bể dầu.....	32
2.3.3. Kết cấu của bể dầu	32
2.4. Bộ lọc dầu	33
2.4.1. Nhiệm vụ	33
2.4.2. Phân loại theo kích thước lọc	33
2.4.3. Phân loại theo kết cấu.....	34
2.4.4. Cách lắp bộ lọc trong hệ thống.....	35
2.5. Đo áp suất và lưu lượng	36
2.5.1. Đo áp suất.....	36
2.5.2. Đo lưu lượng.....	36
2.6. Bình trích chứa	37
2.6.1. Nhiệm vụ	37
2.6.2. Phân loại.....	37
CHƯƠNG 3 : CÁC PHẦN TỬ CỦA HỆ THỐNG ĐIỀU KHIỂN	
BẢNG THỦY LỰC	41
3.1. Khái niệm	41
3.1.1. Hệ thống điều khiển	41
3.1.2. Sơ đồ cấu trúc hệ thống điều khiển bằng thủy lực	41
3.2. Van áp suất	42
3.2.1. Nhiệm vụ	42
3.2.2. Phân loại.....	42
3.2.2.1. Van tràn và van an toàn	42
3.2.2.2. Van giảm áp.....	44
3.2.2.3. Van cản.....	46
3.2.2.4. Role áp suất	46
3.3. Van đảo chiều	46
3.3.1. Nhiệm vụ	46
3.3.2. Các khái niệm.....	46
3.3.3. Nguyên lý làm việc.....	47
3.3.4. Các loại tín hiệu tác động	48

3.3.5. Các loại mép điều khiển của van đảo chiều	49
3.4. Các loại van điện thủy lực ứng dụng trong mạch điều khiển tự động ..	49
3.4.1. Phân loại	49
3.4.2. Công dụng	50
3.4.3. Van solenoid.....	50
3.4.4. Van tỷ lệ	51
3.4.3. Van servo.....	52
3.5. Cơ cấu chỉnh lưu lượng.....	58
3.5.1. Van tiết lưu	58
3.5.2. Bộ ổn tốc.....	60
3.6. Van chặn	62
3.6.1. Van một chiều	62
3.6.2. Van một chiều điều khiển được hướng chặn	64
3.6.3. Van tác động khóa lẫn.....	64
3.7. Ống dẫn, ống nối	65
3.7.1. Ống dẫn	65
3.7.2. Các loại ống nối.....	66
3.7.3. Vòng chắn	66
CHƯƠNG 4 : ĐIỀU CHỈNH VÀ ỔN ĐỊNH VẬN TỐC.....	68
4.1. Điều chỉnh bằng tiết lưu	68
4.1.1. Điều chỉnh bằng tiết lưu ở đường vào	68
4.1.2. Điều chỉnh bằng tiết lưu ở đường ra	69
4.2. Điều chỉnh bằng thể tích.....	70
4.3. Ổn định vận tốc	71
4.3.1. Bộ ổn tốc lắp trên đường vào của cơ cấu chấp hành.....	72
4.3.2. Bộ ổn tốc lắp trên đường ra của cơ cấu chấp hành	73
4.3.3. Ổn định tốc độ khi điều chỉnh bằng thể tích kết hợp với tiết lưu	73
CHƯƠNG 5 : ỨNG DỤNG VÀ THIẾT KẾ HỆ THỐNG	
TRUYỀN ĐỘNG THỦY LỰC	76
5.1. Ứng dụng truyền động thủy lực	76
5.2. Thiết kế hệ thống truyền động thủy lực	81
PHẦN 2 : HỆ THỐNG KHÍ NÉN.....	92
CHƯƠNG 6 : CƠ SỞ LÝ THUYẾT.....	92

6.1. Lịch sử phát triển và khả năng ứng dụng của HTTĐ khí nén	92
6.1.1. Lịch sử phát triển.....	92
6.1.2. Khả năng ứng dụng của khí nén.....	92
6.2. Những ưu điểm và nhược điểm của HTTĐ bằng khí nén.....	93
6.2.1. Ưu điểm.....	93
6.2.2. Nhược điểm	93
6.3. Nguyên lý truyền động.....	93
6.4. Sơ đồ nguyên lý truyền động.....	94
6.5. Đơn vị đo các đại lượng cơ bản	94
CHƯƠNG 7 : CÁC PHẦN TỬ KHÍ NÉN VÀ ĐIỆN KHÍ NÉN.....	96
7.1. Cơ cấu chấp hành.....	96
7.2. Van đảo chiều	97
7.2.1. Nguyên lý hoạt động của van đảo chiều.....	97
7.2.2. Ký hiệu van đảo chiều	97
7.2.3. Các tín hiệu tác động.....	98
7.2.4. Van đảo chiều có vị trí “0”	100
7.2.5. Van đảo chiều không có vị trí “0”	102
7.3. Van chặn	103
7.3.1. Van một chiều	104
7.3.2. Van logic	104
7.3.3. Van OR.....	104
7.3.4. Van AND.....	104
7.3.5. Van xả khí nhanh	104
7.4. Van tiết lưu	104
7.4.1. Van tiết lưu có tiết diện không thay đổi	104
7.4.2. Van tiết lưu có tiết diện thay đổi	105
7.4.3. Van tiết lưu một chiều.....	105
7.5. Van điều chỉnh thời gian.....	105
7.5.1. Role thời gian đóng chậm	105
7.5.2. Role thời gian ngắt chậm.....	105
7.6. Van chân không.....	105
7.7. Cảm biến bằng tia	106
7.7.1. Cảm biến bằng tia rẽ nhánh.....	106
7.7.2. Cảm biến bằng tia phản hồi.....	106
7.7.3. Cảm biến bằng tia qua khe hở	107
CHƯƠNG 8 : HỆ THỐNG ĐIỀU KHIỂN KHÍ NÉN VÀ ĐIỆN KHÍ NÉN..	108

8.1. Hệ thống điều khiển khí nén	108
8.1.1. Biểu đồ trạng thái	108
8.1.2. Các phương pháp điều khiển	108
a. Điều khiển bằng tay	108
b. Điều khiển theo thời gian	110
c. Điều khiển theo hành trình	112
d. Điều khiển theo tầng.....	113
e. Điều khiển theo nhịp.....	115
8.2. Hệ thống điều khiển điện khí nén	117
8.2.1. Các phần tử điện	117
8.2.2. Mạch điều khiển khí nén	118
a. Mạch điều khiển có tiếp điểm tự duy trì.....	118
b. Mạch điều khiển có rơle thời gian tác động chậm.....	119
c. Mạch điều khiển theo nhịp có hai xilanh khí nén.....	120
TÀI LIỆU THAM KHẢO	121

PHẦN 1: HỆ THỐNG THỦY LỰC

CHƯƠNG 1: CƠ SỞ LÝ THUYẾT

1.1. LỊCH SỬ PHÁT TRIỂN VÀ KHẢ NĂNG ỨNG DỤNG CỦA HỆ THỐNG TRUYỀN ĐỘNG THỦY LỰC

- +/ 1920 đã ứng dụng trong lĩnh vực máy công cụ.
- +/ 1925 ứng dụng trong nhiều lĩnh vực công nghiệp khác như: nông nghiệp, máy khai thác mỏ, máy hóa chất, giao thông vận tải, hàng không, ...
- +/ 1960 đến nay ứng dụng trong tự động hóa thiết bị và dây chuyền thiết bị với trình độ cao, có khả năng điều khiển bằng máy tính hệ thống truyền động thủy lực với công suất lớn.

1.2. NHỮNG ƯU ĐIỂM VÀ NHƯỢC ĐIỂM CỦA HỆ THỐNG TRUYỀN ĐỘNG BẰNG THỦY LỰC

1.1.1. Ưu điểm

- +/ Truyền động được công suất cao và lực lớn, (nhờ các cơ cấu tương đối đơn giản, hoạt động với độ tin cậy cao nhưng đòi hỏi ít về chăm sóc, bảo dưỡng).
- +/ Điều chỉnh được vận tốc làm việc tinh và vô cấp, (dễ thực hiện tự động hoá theo điều kiện làm việc hay theo chương trình có sẵn).
- +/ Kết cấu gọn nhẹ, vị trí của các phần tử dẫn và bị dẫn không lệ thuộc nhau.
- +/ Có khả năng giảm khối lượng và kích thước nhờ chọn áp suất thủy lực cao.
- +/ Nhờ quán tính nhỏ của bơm và động cơ thủy lực, nhờ tính chịu nén của dầu nên có thể sử dụng ở vận tốc cao mà không sợ bị va đập mạnh (như trong cơ khí và điện).
- +/ Dễ biến đổi chuyển động quay của động cơ thành chuyển động tịnh tiến của cơ cấu chấp hành.
- +/ Dễ đề phòng quá tải nhờ van an toàn.
- +/ Dễ theo dõi và quan sát bằng áp kế, kể cả các hệ phức tạp, nhiều mạch.
- +/ Tự động hoá đơn giản, kể cả các thiết bị phức tạp, bằng cách dùng các phần tử tiêu chuẩn hoá.

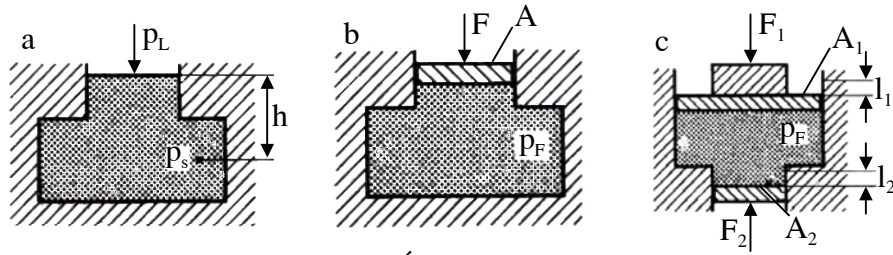
1.1.2. Nhược điểm

- +/ Mất mát trong đường ống dẫn và rò rỉ bên trong các phần tử, làm giảm hiệu suất và hạn chế phạm vi sử dụng.
- +/ Khó giữ được vận tốc không đổi khi phụ tải thay đổi do tính nén được của chất lỏng và tính đàn hồi của đường ống dẫn.
- +/ Khi mới khởi động, nhiệt độ của hệ thống chưa ổn định, vận tốc làm việc thay đổi do độ nhớt của chất lỏng thay đổi.

1.3. ĐỊNH LUẬT CỦA CHẤT LỎNG

1.2.1. Áp suất thủy tĩnh

Trong chất lỏng, áp suất (do trọng lượng và ngoại lực) tác dụng lên mỗi phần tử chất lỏng không phụ thuộc vào hình dạng thùng chứa.



Hình 1.1. Áp suất thủy tĩnh

Ta có:

$$\text{Hình a: } p_S = h \cdot g \cdot \rho + p_L \quad (1.1)$$

$$\text{Hình b: } p_F = \frac{F}{A} \quad (1.2)$$

$$\text{Hình c: } \frac{F_1}{A_1} = p_F = \frac{F_2}{A_2} \text{ và } \frac{l_2}{A_1} = \frac{A_2}{A_1} = \frac{F_1}{F_2} \quad (1.3)$$

Trong đó:

- ρ - khối lượng riêng của chất lỏng;
- h - chiều cao của cột nước;
- g - gia tốc trọng trường;
- p_S - áp suất do lực trọng trường;
- p_L - áp suất khí quyển;
- p_F - áp suất của tải trọng ngoài;
- A, A_1, A_2 - diện tích bề mặt tiếp xúc;
- F - tải trọng ngoài.

1.2.2. Phương trình dòng chảy liên tục

Lưu lượng (Q) chảy trong đường ống từ vị trí (1) đến vị trí (2) là không đổi (const). Lưu lượng Q của chất lỏng qua mặt cắt A của ống bằng nhau trong toàn ống (điều kiện liên tục).

Ta có phương trình dòng chảy như sau:

$$Q = A \cdot v = \text{hằng số (const)} \quad (1.4)$$

Với v là vận tốc chảy trung bình qua mặt cắt A .

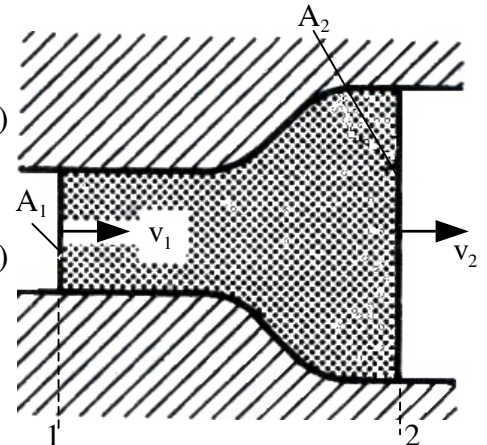
Nếu tiết diện chảy là hình tròn, ta có:

$$Q_1 = Q_2 \text{ hay } v_1 \cdot A_1 = v_2 \cdot A_2 \quad (1.5)$$

$$\Leftrightarrow v_1 \cdot \frac{d_1^2 \cdot \pi}{4} = v_2 \cdot \frac{d_2^2}{4}$$

Vận tốc chảy tại vị trí 2:

$$v_2 = v_1 \cdot \frac{d_1^2}{d_2^2} \quad (1.6)$$



Hình 1.2. Dòng chảy liên tục

Trong đó:

Q_1 [m³/s], v_1 [m/s], A_1 [m²], d_1 [m] lần lượt là lưu lượng dòng chảy, vận tốc dòng chảy, tiết diện dòng chảy và đường kính ống tại vị trí 1;

Q_2 [m³/s], v_2 [m/s], A_2 [m²], d_2 [m] lần lượt là lưu lượng dòng chảy, vận tốc dòng chảy, tiết diện dòng chảy và đường kính ống tại vị trí 2.

1.2.3. Phương trình Bernulli

Theo hình 1.3 ta có áp suất tại một điểm chất lỏng đang chảy:

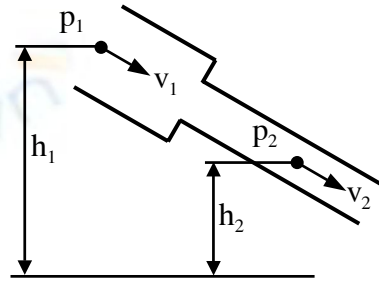
$$p_1 + \rho \cdot g \cdot h_1 + \frac{\rho \cdot v_1^2}{2} = p_2 + \rho \cdot g \cdot h_2 + \frac{\rho \cdot v_2^2}{2} = \text{const} \quad (1.7)$$

Trong đó:

$p_1 + \rho \cdot g \cdot h_1$ } áp suất thủy tĩnh;
 $p_2 + \rho \cdot g \cdot h_2$ }

$\frac{\rho \cdot v_1^2}{2}$, $\frac{\rho \cdot v_2^2}{2}$: áp suất thủy động;

$\gamma = \rho \cdot g$: trọng lượng riêng.



Hình 1.3. Phương trình Bernulli

1.4. ĐƠN VỊ ĐO CÁC ĐẠI LƯỢNG CƠ BẢN (Hệ mét)

1.3.1. Áp suất (p)

Theo đơn vị đo lường SI là Pascal (p_a)

$$1p_a = 1N/m^2 = 1m^{-1}kg \cdot s^{-2} = 1kg/ms^2$$

Đơn vị này khá nhỏ, nên người ta thường dùng đơn vị: N/mm², N/cm² và so với đơn vị áp suất cũ là kg/cm² thì nó có mối liên hệ như sau:

$$1kg/cm^2 \approx 0.1N/mm^2 = 10N/cm^2 = 10^5N/m^2$$

(Trị số chính xác: 1kg/cm² = 9,8N/cm²; nhưng để dằn tính toán, ta lấy 1kg/cm² = 10N/cm²).

Ngoài ra ta còn dùng:

$$1bar = 10^5N/m^2 = 1kg/cm^2$$

$$1at = 9,81 \cdot 10^4N/m^2 \approx 10^5N/m^2 = 1bar.$$

(Theo DIN- tiêu chuẩn Cộng hòa Liên bang Đức thì 1kp/cm² = 0,980665bar ≈ 0,981bar; 1bar ≈ 1,02kp/cm². Đơn vị kG/cm² tương đương kp/cm²).

1.3.2. Vận tốc (v)

Đơn vị vận tốc là m/s (cm/s).

1.3.2. Thể tích và lưu lượng

a. Thể tích (V): m³ hoặc lít(l)

b. Lưu lượng (Q): m³/phút hoặc l/phút.

Trong cơ cấu biến đổi năng lượng dầu ép (bơm dầu, động cơ dầu) cũng có thể dùng đơn vị là m³/vòng hoặc l/vòng.

1.3.4. Lực (F)

Đơn vị lực là Newton (N)

$$1\text{N} = 1\text{kg.m/s}^2.$$

1.3.5. Công suất (N)

Đơn vị công suất là Watt (W)

$$1\text{W} = 1\text{Nm/s} = 1\text{m}^2.\text{kg/s}^3.$$

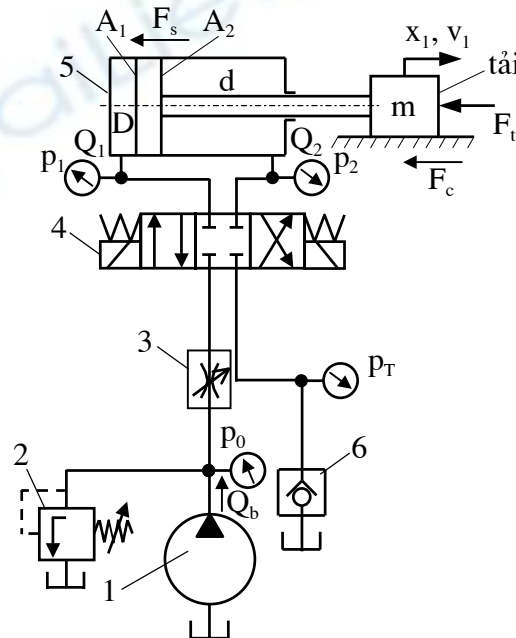
1.5. CÁC DẠNG NĂNG LƯỢNG

+/ Mang năng lượng: dầu.

+/ Truyền năng lượng: ống dẫn, đầu nối.

+/ Tạo ra năng lượng hoặc chuyển đổi thành năng lượng khác: bơm, động cơ dầu(mô tơ thủy lực), xilanh truyền lực.

1.5.1. Sơ đồ thủy lực tạo chuyển động tịnh tiến

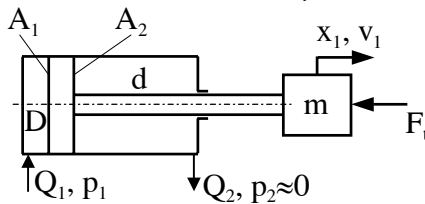


Hình 1.4. Sơ đồ mạch thủy lực chuyển động tịnh tiến

Tính toán sơ bộ:

+/ Thông số của cơ cấu chấp hành: F_t và $v(v_1, v_2)$

Chuyển động tịnh tiến (hành trình làm việc)



+/ Các phương trình:

$$\text{Lưu lượng: } Q_1 = A_1.v_1 \quad (1.8)$$

$$Q_2 = A_2.v_1$$

$$\text{Lực: } F_t = p_1.A_1 \quad (1.9)$$

Công suất của cơ cấu chấp hành:
$$N = \frac{F_t \cdot v_1}{60 \cdot 10^3} \text{ [kW]} \quad (1.10)$$

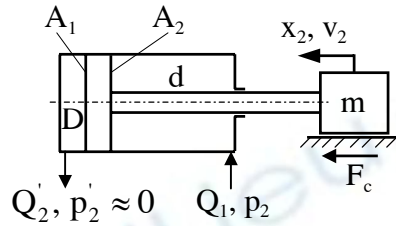
Công suất thủy lực:
$$N = \frac{p_1 \cdot Q_1}{60 \cdot 10^3} \text{ [kW]} \quad (1.11)$$

Nếu bỏ qua tổn thất từ bơm đến cơ cấu chấp hành thì $N \approx N_{\text{bơm}}$

Nếu tính đến tổn thất thì

$$N = N_{\text{đcơ điện}} = \frac{N}{\eta} \quad (\eta = 0,6 \div 0,8) \quad (1.12)$$

Chuyển động lùi về (hành trình chạy không)



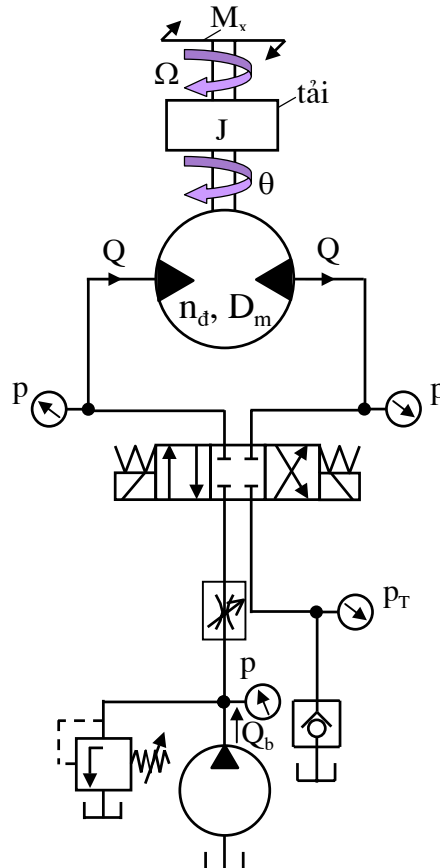
Nếu tải $F_t = 0 \Rightarrow p_2$ chỉ thắng ma sát $p_2 \cdot A_2 \geq F_c$

Lưu lượng: $Q_1 = A_2 \cdot v_2$ (1.13)

$$Q_2 = A_1 \cdot v_2 \neq Q_1$$

Do $A_1 > A_2 \Rightarrow v_2 > v_1$

1.5.2. Sơ đồ thủy lực tạo chuyển động quay



Hình 1.5. Sơ đồ mạch thủy lực chuyển động quay

$$\text{Công suất của cơ cấu chấp hành: } N = \frac{M_x \cdot \Omega}{102} \quad (M_x = p \cdot D_m) \quad (1.14)$$

$$\text{hoặc} \quad N = \frac{M_x \cdot 2\pi \cdot n}{102 \cdot 60} = \frac{M_x \cdot n}{975} \text{ [kW]}$$

$$\text{Công suất thủy lực: } N = \frac{p_1 \cdot Q}{60 \cdot 10^3} \text{ [kW]} \quad (Q = D_m \cdot \Omega) \quad (1.15)$$

1.6. TỔN THẤT TRONG HỆ THỐNG TRUYỀN ĐỘNG BẰNG THỦY LỰC

Trong hệ thống thủy lực có các loại tổn thất sau:

1.6.1. Tổn thất thể tích

Loại tổn thất này do dầu thủy lực chảy qua các khe hở trong các phần tử của hệ thống gây nên.

Nếu áp suất càng lớn, vận tốc càng nhỏ và độ nhớt càng nhỏ thì tổn thất thể tích càng lớn.

Tổn thất thể tích đáng kể nhất là ở các cơ cấu biến đổi năng lượng (bơm dầu, động cơ dầu, xilanh truyền lực)

Đối với bơm dầu: tổn thất thể tích được thể hiện bằng hiệu suất sau:

$$\eta_{tb} = Q/Q_0 \quad (1.16)$$

Q- Lưu lượng thực tế của bơm dầu;

Q₀- Lưu lượng danh nghĩa của bơm.

Nếu lưu lượng chảy qua động cơ dầu là Q_{0d} và lưu lượng thực tế Q_d = q_d·η_d thì hiệu suất của động cơ dầu là:

$$\eta_{td} = Q_{0d}/Q_d \quad (1.17)$$

Nếu như không kể đến lượng dầu dò ở các mối nối, ở các van thì tổn thất trong hệ thống dầu ép có bơm dầu và động cơ dầu là:

$$\eta_t = \eta_{tb} \cdot \eta_{td} \quad (1.18)$$

1.6.2. Tổn thất cơ khí

Tổn thất cơ khí là do ma sát giữa các chi tiết có chuyển động tương đối ở trong bơm dầu và động cơ dầu gây nên.

Tổn thất cơ khí của bơm được biểu thị bằng hiệu suất cơ khí:

$$\eta_{cb} = N_0/N \quad (1.19)$$

N₀- Công suất cần thiết để quay bơm (công suất danh nghĩa), tức là công suất cần thiết để đảm bảo lưu lượng Q và áp suất p của dầu, do đó:

$$N_0 = \frac{p \cdot Q}{6 \cdot 10^4} \text{ (kW)} \quad (1.20)$$

N- Công suất thực tế đo được trên trục của bơm (do mômen xoắn trên trục).

$$\text{Đối với dầu: } N_{0d} = (p \cdot Q_d)/6 \cdot 10^4 \quad (1.21)$$

$$\text{Do đó: } \eta_{cd} = N_d/N_{0d} \quad (1.22)$$

Từ đó, tổn thất cơ khí của hệ thống thủy lực là:

$$\eta_c = \eta_{cb} \cdot \eta_{cd} \quad (1.23)$$

1.6.3. Tổn thất áp suất

Tổn thất áp suất là sự giảm áp suất do lực cản trên đường chuyển động của dầu từ bơm đến cơ cấu chấp hành (động cơ dầu, xilanh truyền lực).

Tổn thất này phụ thuộc vào các yếu tố sau:

- +/ Chiều dài ống dẫn
- +/ Độ nhẵn thành ống
- +/ Độ lớn tiết diện ống dẫn
- +/ Tốc độ chảy
- +/ Sự thay đổi tiết diện
- +/ Sự thay đổi hướng chuyển động
- +/ Trọng lượng riêng, độ nhớt.

Nếu p_0 là áp suất của hệ thống, p_1 là áp suất ra, thì tổn thất được biểu thị bằng hiệu suất:

$$\eta_a = \frac{p_0 - p_1}{p_0} = \frac{\Delta p}{p_0} \quad (1.24)$$

Hiệu áp Δp là trị số tổn thất áp suất.

Tổn thất áp suất do lực cản cục bộ gây nên được tính theo công thức sau:

$$\Delta p = 10 \cdot \xi \cdot \frac{\rho}{2g} \cdot v^2 \cdot \frac{l}{d} \left[\frac{N}{m^2} \right] = 10^{-4} \cdot \xi \cdot \frac{\rho}{2g} \cdot v^2 \cdot \frac{l}{d} [\text{bar}] \quad (1.25)$$

Trong đó:

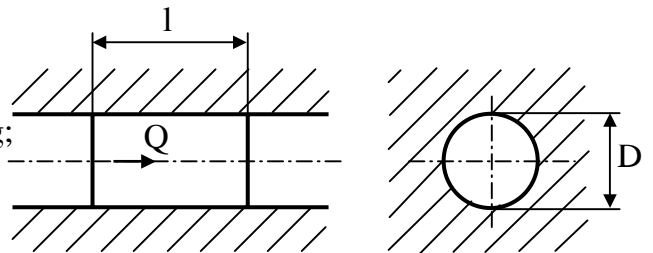
- ρ - khối lượng riêng của dầu (914kg/m^3);
- g - gia tốc trọng trường ($9,81 \text{m/s}^2$);
- v - vận tốc trung bình của dầu (m/s);
- ξ - hệ số tổn thất cục bộ;
- l - chiều dài ống dẫn;
- d - đường kính ống.

1.6.4. Ảnh hưởng các thông số hình học đến tổn thất áp suất

a. Tiết diện dạng tròn

Nếu ta gọi:

- Δp - Tổn thất áp suất;
- l - Chiều dài ống dẫn;
- ρ - Khối lượng riêng của chất lỏng;
- Q - Lưu lượng;
- D - Đường kính;
- v - Độ nhớt động học;
- λ - Hệ số ma sát của ống;



Hình 1.6. Dạng tiết diện tròn

λ_{LAM} - Hệ số ma sát đối với chảy tầng;

λ_{TURB} - Hệ số ma sát đối với chảy rối.

$$\Rightarrow \text{Tổn thất: } \Delta p = \frac{8}{\pi^2} \cdot \lambda \cdot \frac{l \cdot \rho \cdot Q^2}{D^5}$$

$$\lambda = \lambda_{LAM} = \frac{256}{\pi} \cdot \frac{D \cdot \nu}{Q}$$

$$\lambda = \lambda_{TURB} = \frac{0,316}{\sqrt[4]{\frac{4}{\pi} \cdot \frac{Q}{D \cdot \nu}}}$$

Số Reynold: $\frac{4}{\pi} \cdot \frac{Q}{D \cdot \nu} > 3000$.

b. Tiết diện thay đổi lớn đột ngột

$$\text{Tổn thất: } \Delta p = \left(1 - \frac{D_1^2}{D_2^2}\right)^2 \cdot \frac{8}{\pi^2} \cdot \frac{\rho \cdot Q^2}{D_1^4}$$

Trong đó:

D_1 - đường kính ống dẫn vào;

D_2 - đường kính ống dẫn ra.

c. Tiết diện nhỏ đột ngột

$$\text{Tổn thất: } \Delta p = 0,5 \cdot \left(1 - \frac{D_2^2}{D_1^2}\right) \cdot \frac{8}{\pi^2} \cdot \frac{\rho \cdot Q^2}{D_1^4}$$

D_1 - Đường kính ống dẫn ra;

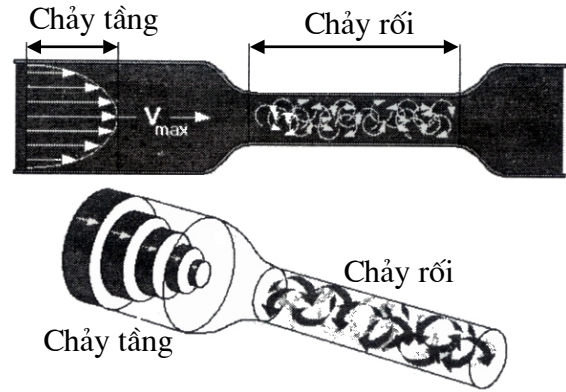
D_2 - Đường kính ống dẫn vào.

d. Tiết diện thay đổi lớn từ từ

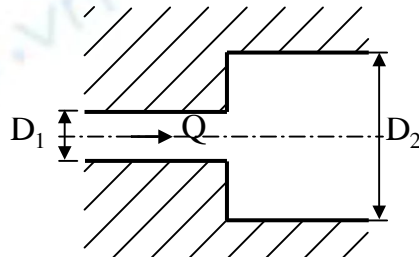
$$\text{Tổn thất: } \Delta p = [0,12 \div 0,2] \left(1 - \frac{D_1^4}{D_2^4}\right) \cdot \frac{8}{\pi^2} \cdot \frac{\rho \cdot Q^2}{D_1^4}$$

d. Tiết diện nhỏ từ từ

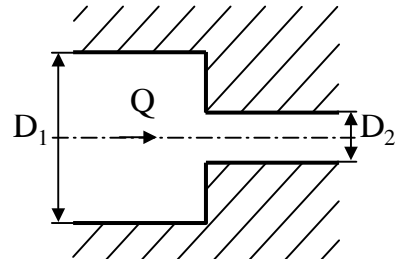
$$\text{Tổn thất: } \Delta p = 0$$



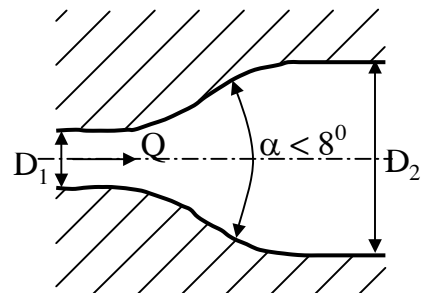
Hình 1.7. Chảy tầng và chảy rối trong ống dẫn



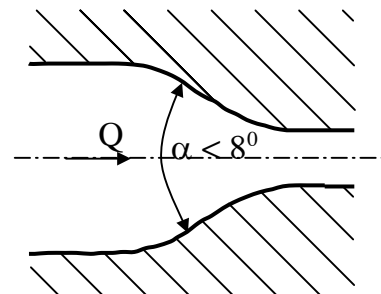
Hình 1.8. Tiết diện thay đổi lớn đột ngột



Hình 1.9. Tiết diện nhỏ đột ngột



Hình 1.10. Tiết diện thay đổi lớn từ từ



Hình 1.11. Tiết diện nhỏ từ từ

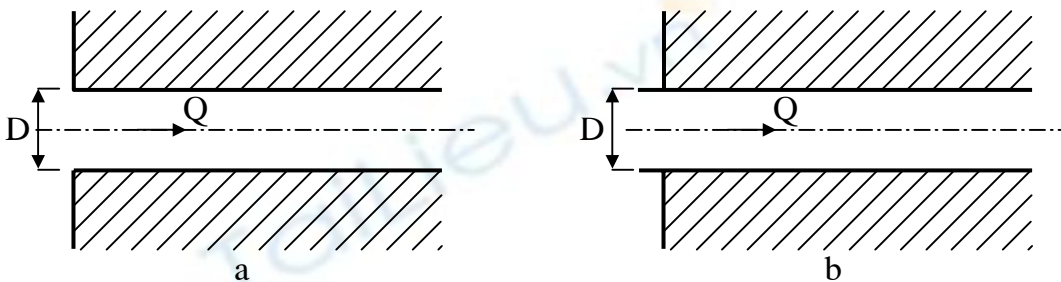
f. Vào ống dẫn

Tổn thất áp suất được tính theo công thức sau:

$$\Delta p = \xi_E \cdot \frac{8}{\pi^2} \cdot \frac{\rho \cdot Q^2}{D^4}$$

Trong đó hệ số thất thoát ξ_E được chia thành hai trường hợp như ở bảng sau:

	Cạnh	Hệ số thất thoát ξ_E
a	Sắc	0,5
	Gãy khúc	0,25
	Tròn	0,06
b	Có trước	< 3



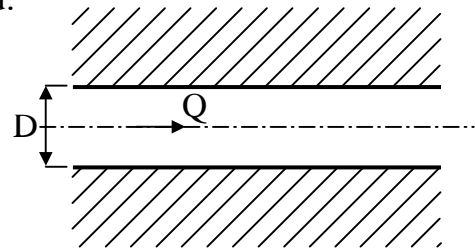
Hình 1.12. Dầu vào ống dẫn

g. Ra ống dẫn

Tổn thất áp suất được tính theo công thức sau:

$$\Delta p = \xi_U \cdot \frac{8}{\pi^2} \cdot \frac{\rho \cdot Q^2}{D^4}$$

	Hệ số thất thoát ξ_U
$\frac{4}{\pi} \cdot \frac{Q}{D \cdot v} < 3000$	2
$\frac{4}{\pi} \cdot \frac{Q}{D \cdot v} > 3000$	1



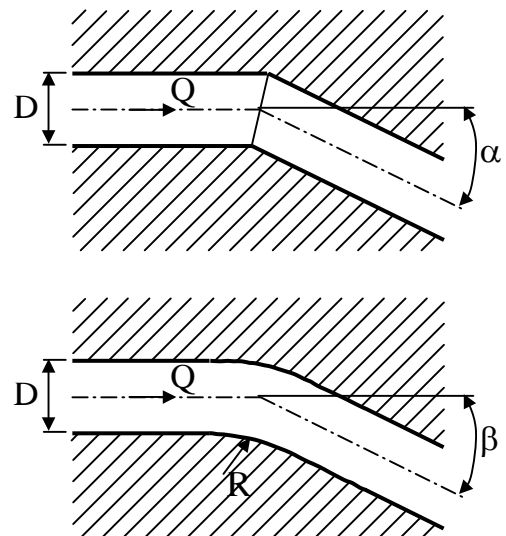
Hình 1.13. Dầu ra ống dẫn

h. Ống dẫn gãy khúc

$$\frac{R}{D} \approx 4$$

$$\Delta p = \xi_U \cdot \frac{8}{\pi^2} \cdot \frac{\rho \cdot Q^2}{D^4}$$

Góc α, β	Hệ số thất thoát ξ_U
$\alpha = 20$	0,06
$\alpha = 40$	0,2
$\alpha = 60$	0,47
$\beta = 20$	0,04



Hình 1.14. Ống dẫn gãy khúc

$\beta = 40$	0,07
$\beta = 60$	0,1
$\beta = 80$	0,11
$\beta = 90$	0,11

i. Tổn thất áp suất ở van

k. Tổn thất trong hệ thống thủy lực

1.7. ĐỘ NHỚT VÀ YÊU CẦU ĐỐI VỚI DẦU THỦY LỰC

1.7.1. Độ nhớt

Độ nhớt là một trong những tính chất quan trọng nhất của chất lỏng. Độ nhớt xác định ma sát trong bản thân chất lỏng và thể hiện khả năng chống biến dạng trượt hoặc biến dạng cắt của chất lỏng. Có hai loại độ nhớt:

a. Độ nhớt động lực

Độ nhớt động lực η là lực ma sát tính bằng 1N tác động trên một đơn vị diện tích bề mặt $1m^2$ của hai lớp phẳng song song với dòng chảy của chất lỏng, cách nhau 1m và có vận tốc 1m/s.

Độ nhớt động lực η được tính bằng [Pa.s]. Ngoài ra, người ta còn dùng đơn vị poazơ (Poiseuille), viết tắt là P.

$$1P = 0,1N.s/m^2 = 0,010193kG.s/m^2$$

$$1P = 100cP \text{ (centipoiseilles)}$$

Trong tính toán kỹ thuật thường số quy tròn:

$$1P = 0,0102kG.s/m^2$$

b. Độ nhớt động

Độ nhớt động là tỷ số giữa hệ số nhớt động lực η với khối lượng riêng ρ của chất lỏng:

$$\nu = \frac{\eta}{\rho} \quad (1.26)$$

Đơn vị độ nhớt động là $[m^2/s]$. Ngoài ra, người ta còn dùng đơn vị stóc (Stoke), viết tắt là St hoặc centistokes, viết tắt là cSt.

$$1St = 1cm^2/s = 10^{-4}m^2/s$$

$$1cSt = 10^{-2}St = 1mm^2/s.$$

c. Độ nhớt Engler (E^0)

Độ nhớt Engler (E^0) là một tỷ số quy ước dùng để so sánh thời gian chảy $200cm^3$ dầu qua ống dẫn có đường kính 2,8mm với thời gian chảy của $200cm^3$ nước cất ở nhiệt độ 20^0C qua ống dẫn có cùng đường kính, ký hiệu: $E^0 = t/t_n$

Độ nhớt Engler thường được đo khi dầu ở nhiệt độ 20, 50, 100^0C và ký hiệu tương ứng với nó: E^0_{20} , E^0_{50} , E^0_{100} .

1.7.2. Yêu cầu đối với dầu thủy lực

Những chỉ tiêu cơ bản để đánh giá chất lượng chất lỏng làm việc là độ nhớt, khả năng chịu nhiệt, độ ổn định tính chất hoá học và tính chất vật lý, tính chống rỉ, tính ăn mòn các chi tiết cao su, khả năng bôi trơn, tính sủi bọt, nhiệt độ bắt lửa, nhiệt độ đông đặc.

Chất lỏng làm việc phải đảm bảo các yêu cầu sau:

- +/ Có khả năng bôi trơn tốt trong khoảng thay đổi lớn nhiệt độ và áp suất;
 - +/ Độ nhớt ít phụ thuộc vào nhiệt độ;
 - +/ Có tính trung hoà (tính trơ) với các bề mặt kim loại, hạn chế được khả năng xâm nhập của khí, nhưng dễ dàng tách khí ra;
 - +/ Phải có độ nhớt thích ứng với điều kiện chấn khí và khe hở của các chi tiết di trượt, nhằm đảm bảo độ rò dầu bé nhất, cũng như tổn thất ma sát ít nhất;
 - +/ Dầu phải ít sủi bọt, ít bốc hơi khi làm việc, ít hoà tan trong nước và không khí, dẫn nhiệt tốt, có môđun đàn hồi, hệ số nở nhiệt và khối lượng riêng nhỏ.
- Trong những yêu cầu trên, dầu khoáng chất thoả mãn được đầy đủ nhất.

CHƯƠNG 2: CƠ CẤU BIẾN ĐỔI NĂNG LƯỢNG VÀ HỆ THỐNG XỬ LÝ DẦU

2.1. BƠM VÀ ĐỘNG CƠ DẦU (MÔ TƠ THỦY LỰC)

2.1.1. Nguyên lý chuyển đổi năng lượng

Bơm và động cơ dầu là hai thiết bị có chức năng khác nhau. Bơm là thiết bị tạo ra năng lượng, còn động cơ dầu là thiết bị tiêu thụ năng lượng này. Tuy thế kết cấu và phương pháp tính toán của bơm và động cơ dầu cùng loại giống nhau.

a. Bơm dầu: là một cơ cấu biến đổi năng lượng, dùng để biến cơ năng thành năng lượng của dầu (dòng chất lỏng). Trong hệ thống dầu ép thường chỉ dùng bơm thể tích, tức là loại bơm thực hiện việc biến đổi năng lượng bằng cách thay đổi thể tích các buồng làm việc, khi thể tích của buồng làm việc tăng, bơm hút dầu, thực hiện chu kỳ hút và khi thể tích của buồng giảm, bơm đẩy dầu ra thực hiện chu kỳ nén.

Tùy thuộc vào lượng dầu do bơm đẩy ra trong một chu kỳ làm việc, ta có thể phân ra hai loại bơm thể tích:

+/ Bơm có lưu lượng cố định, gọi tắt là bơm cố định.

+/ Bơm có lưu lượng có thể điều chỉnh, gọi tắt là bơm điều chỉnh.

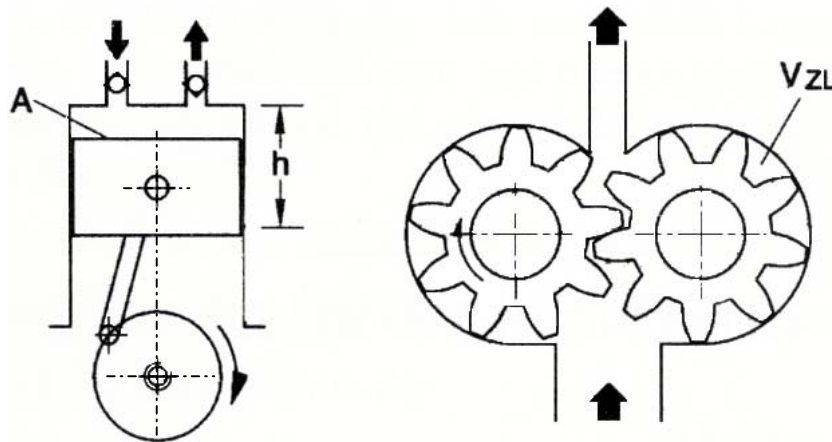
Những thông số cơ bản của bơm là lưu lượng và áp suất.

b. Động cơ dầu: là thiết bị dùng để biến năng lượng của dòng chất lỏng thành động năng quay trên trục động cơ. Quá trình biến đổi năng lượng là dầu có áp suất được đưa vào buồng công tác của động cơ. Dưới tác dụng của áp suất, các phần tử của động cơ quay.

Những thông số cơ bản của động cơ dầu là lưu lượng của 1 vòng quay và hiệu áp suất ở đường vào và đường ra.

2.1.2. Các đại lượng đặc trưng

a. Thể tích dầu tải đi trong 1 vòng (hành trình)



Hình 2.1. Bơm thể tích

Nếu ta gọi:

V- Thể tích dầu tải đi trong 1 vòng (hành trình);

- A- Diện tích mặt cắt ngang;
- h- Hành trình pittông;
- V_{ZL} - Thể tích khoảng hở giữa hai răng;
- Z- Số răng của bánh răng.

Ở hình 2.1, ta có thể tích dầu tải đi trong 1 vòng (hành trình):

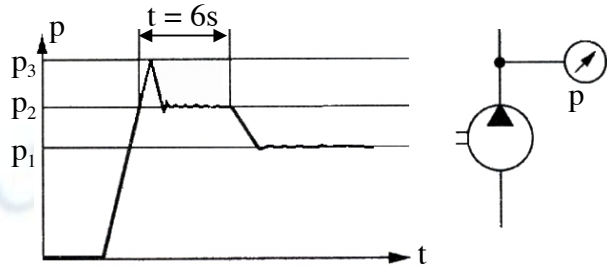
$$V = A.h \quad 1 \text{ hành trình} \quad (2.1)$$

$$V \approx V_{ZL}.Z.2 \quad 1 \text{ vòng} \quad (2.2)$$

b. Áp suất làm việc

Áp suất làm việc được biểu diễn trên hình 2.2. Trong đó:

- +/ Áp suất ổn định p_1 ;
- +/ Áp suất cao p_2 ;
- +/ Áp suất đỉnh p_3 (áp suất qua van tràn).



Hình 2.2. Sự thay đổi áp suất làm việc theo thời gian

c. Hiệu suất

Hiệu suất của bơm hay động cơ dầu phụ thuộc vào các yếu tố sau:

- +/ Hiệu suất thể tích η_v
- +/ Hiệu suất cơ và thủy lực η_{hm}

Như vậy hiệu suất toàn phần: $\eta_t = \eta_v \cdot \eta_{hm}$ (2.3)

Ở hình 2.3, ta có:

+/ Công suất động cơ điện: $N_E = M_E \cdot \Omega_E$ (2.4)

+/ Công suất của bơm: $N = p \cdot Q_v$ (2.5)

Như vậy ta có công thức sau:

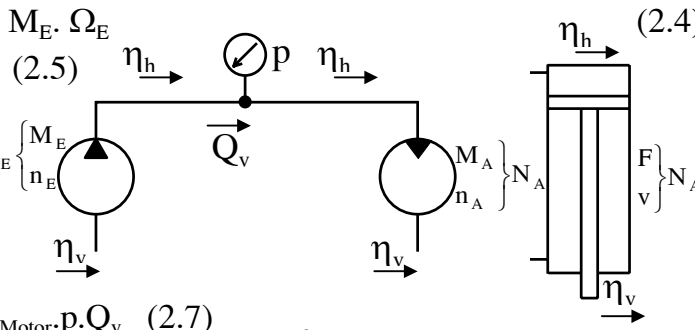
$$N_E = \frac{N}{\eta_{tb}} = \frac{p \cdot Q_v}{\eta_{tb}} \quad (2.6)$$

+/ Công suất của động cơ dầu:

$$N_A = M_A \cdot \Omega_A \text{ hay } N_A = \eta_{tMotor} \cdot p \cdot Q_v \quad (2.7)$$

+/ Công suất của xilanh:

$$N_A = F \cdot v \text{ hay } N_A = \eta_{txilanh} \cdot p \cdot Q_v \quad (2.8)$$



Hình 2.3. Ảnh hưởng của hệ số tổn thất đến hiệu suất

Trong đó:

- N_E, M_E, Ω_E - công suất, mômen và vận tốc góc trên trục động cơ nối với bơm;
- N_A, M_A, Ω_A - công suất, mômen và vận tốc góc trên động cơ tải;
- N_A, F, v - công suất, lực và vận tốc pittông;
- N, p, Q_v - công suất, áp suất và lưu lượng dòng chảy;
- $\eta_{txilanh}$ - hiệu suất của xilanh;
- η_{tMotor} - hiệu suất của động cơ dầu;

η_{tb} - hiệu suất của bơm dầu.

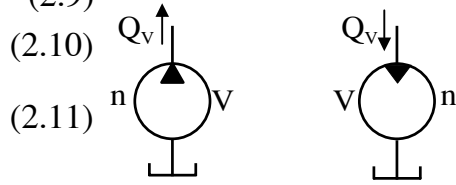
2.1.3. Công thức tính toán bơm và động cơ dầu

a. Lưu lượng Q_v , số vòng quay n và thể tích dầu trong một vòng quay V

Ta có: $Q_v = n.V$ (2.9)

+/ Lưu lượng bơm: $Q_v = n.V. \eta_v.10^{-3}$ (2.10)

+/ Động cơ dầu: $Q_v = \frac{n.V}{\eta_v}.10^{-3}$ (2.11)



Hình 2.4. Lưu lượng, số vòng quay, thể tích

Trong đó:

Q_v - lưu lượng [lít/phút];

n - số vòng quay [vòng/phút];

V - thể tích dầu/vòng [cm^3 /vòng];

η_v - hiệu suất [%].

b. Áp suất, mômen xoắn, thể tích dầu trong một vòng quay V

Theo định luật Pascal, ta có:

$$p = \frac{M_x}{V} \quad (2.12)$$

$$\text{Áp suất của bơm: } p = \frac{M_x \cdot \eta_{hm}}{V} \cdot 10 \quad (2.13)$$

$$\text{Áp suất động cơ dầu: } p = \frac{M_x}{V \cdot \eta_{hm}} \cdot 10 \quad (2.14)$$

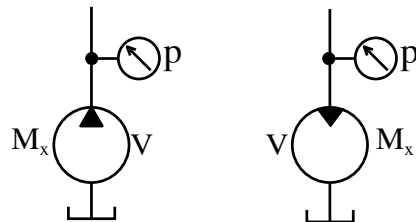
Trong đó:

p [bar];

M_x [N.m];

V [cm^3 /vòng];

η_{hm} [%].



Hình 2.5. áp suất, thể tích, mômen xoắn

c. Công suất, áp suất, lưu lượng

$$\text{Công suất của bơm tính theo công thức tổng quát là: } N = p.Q_v \quad (2.15)$$

+/ Công suất để truyền động bơm:

$$N = \frac{p.Q_v}{6 \cdot \eta_t} \cdot 10^{-2} \quad (2.16)$$

+/ Công suất truyền động động cơ dầu:

$$N = \frac{p.Q_v \cdot \eta_t}{6} \cdot 10^{-2} \quad (2.17)$$

Trong đó:

N [W], [kW];

p [bar], [N/m^2];

Q_v [lít/phút], [m^3/s];

η_t [%].