

*Хейфец М.Л.* Президиум НАН Беларуси, Минск,  
*Алексеева Т.А., Ляхович А.К., Точило В.В.* Полоцкий  
государственный университет, Новополоцк, Беларусь

## **ПРОЕКТИРОВАНИЕ И УПРАВЛЕНИЕ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОЙ ОПЕРАЦИЕЙ НА ОСНОВЕ СТАТИСТИЧЕСКОГО АНАЛИЗА И СТРУКТУРНОГО СИНТЕЗА**

Автоматизированное проектирование технологических процессов (ТП), основывается на алгоритмах функционирования систем управления, с целью реализации конкретных ТП с заданными качественными, точностными и экономическими характеристиками при использовании имеющихся технических средств без натурального моделирования. Важнейшей функцией автоматизированного проектирования является формирование требований к отдельным элементам системы «заготовка-инструмент-приспособление-станок» (ЗИПС) при проек-

тировании новых ТП на существующих технических средствах, либо ко всему комплексу «система управления — ЗИПС» для вновь разрабатываемых технических средств на ранних этапах их проектирования.

Основу технологии автоматизированного проектирования составляет метод аналитического синтеза замкнутых систем управления, а полученные с его помощью алгоритмы управления, позволяют обеспечить на этапе синтеза заданные характеристики процессов управления, а на этапе моделирования заданные, либо достижимые показатели точности.

Технология автоматизированного проектирования по составу, структуре, форматам входных данных и представленных результатов в определенной степени может рассматриваться как разновидность SADT-технологии (SADT – Structured Analysis and Design Technique). При этом технология выделяется значительным расширением класса решаемых с ее помощью задач и сокращением сроков проектирования, как систем управления, так и динамических объектов. Одной из важнейших особенностей применения SADT-технологии является возможность, с одной стороны, разработки с ее помощью технологий автоматизированного проектирования технологических процессов, а с другой, использования полученных результатов для разработки технологических операций процесса изготовления детали. В наиболее обобщенной формулировке назначением полученной с использованием SADT-подхода технологии является проектирование многофакторных технологических операций, оптимизируемых по множеству параметров качества.

SADT-диаграмма 0-уровня для разработки технологии автоматизированного проектирования и моделирования технологических процессов рассматривает входные (I), управляющие данные (C), средства или механизмы (M), необходимые для решения поставленной задачи, и выходные данные (O): I<sub>1</sub> – конструкторская документация на изделие; I<sub>2</sub> – тип станка, системы ЧПУ, характеристика инструмента и расчётная схема системы ЗИПС; I<sub>3</sub> – параметры обрабатываемого материала; C<sub>1</sub> – сроки проектирования; C<sub>2</sub> – производительность; C<sub>3</sub> – себестоимость; M<sub>1</sub> – комплекс математических модели системы ЗИПС; M<sub>2</sub> – моделирующий программный комплекс; M<sub>3</sub> – база данных (БД) материалов; M<sub>4</sub> – БД инструмента; M<sub>5</sub> – персонал от-

дела САПР;  $O_1$  – требуемый ТП;  $O_2$  – требования на корректировку управлений или входов.

SADT-диаграмма уровня  $A_0$  сформированная на основании традиционного подхода к проектированию процессов, предполагает наличие четырех основных функций (блоков): управление проектированием ( $A_1$ ), разработка варианта ТП ( $A_2$ ), оценка его себестоимости ( $A_3$ ) и оценка его качества ( $A_4$ ).

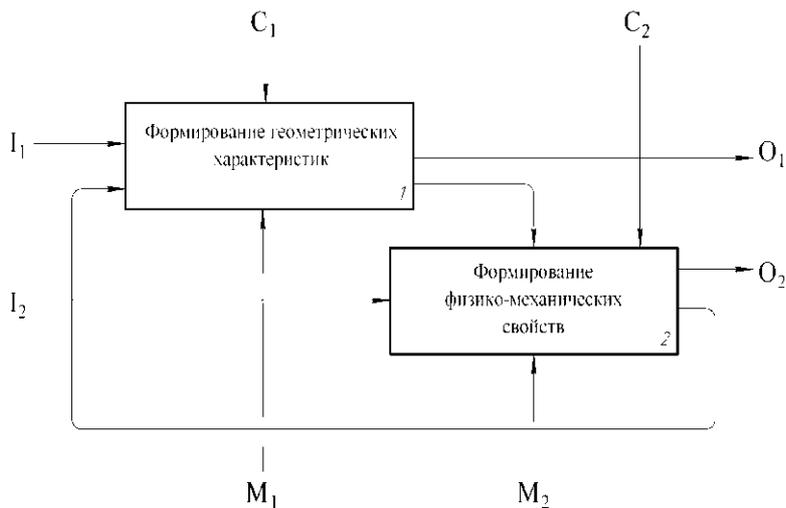
Наиболее сложной является детализация функции  $A_2$  – «Разработать вариант технологического процесса». Результатом декомпозиции этого блока является SADT-диаграмма 1-уровня, где для блока  $A_2$  представлены входные ( $I_1$ — $I_3$ ), управляющие – по срокам проектирования ( $C_1$  – выход блока  $A_1$ ), и по производительности ( $C_2$ ) данные, необходимые средства или механизмы ( $M_1$  –  $M_5$ ), а также выходная информация: либо заданный ТП (без учета его себестоимости), либо требования по корректировке входных или управляющих данных.

При разработке технологии проектирования подробному анализу и структуризации подвергаются функции «Формирование математических моделей» ( $A_{21}$ ) и «Моделирование ТП» ( $A_{23}$ ), результатом чего являются SADT-диаграммы 2-уровня  $A_{21}$  и  $A_{23}$ .

Моделирование управления на технологической операции в замкнутой системе ЗИПС рассмотрим на примере операции комбинированной обработки поверхностного слоя детали. Операция совмещает термообработку с удалением дефектного поверхностного слоя резанием и упрочняющим деформированием обрабатываемой поверхности. Для временного снижения прочности дефектного слоя используется нагрев, а для удаления припуска и деформирования поверхности применяется режущий инструмент.

В качестве статистической модели комбинированной обработки целесообразно применять квадратичные функции, а для их построения и оценивания использовать дисперсионный, корреляционный и регрессионный анализ.

При использовании структурного анализа комбинированной термомеханической обработки для детализации на SADT-диаграмме технологической операции – резания с предварительным плазменным нагревом удаляемого слоя целесообразно разделять группы физико-механических и геометрических параметров качества (рис. 1).

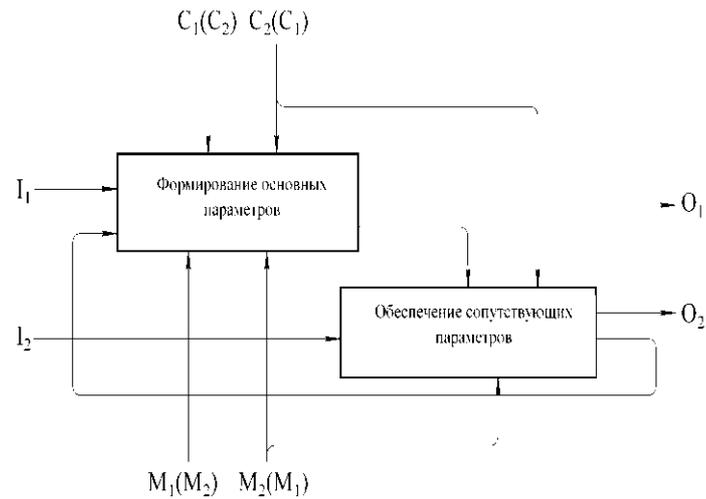


**Рисунок 1 – SADT-диаграмма 3-уровня для операции комбинированной обработки**

нагрева до режущей кромки инструмента;  $S$  – скорость подачи инструмента);  $C_2$ - термомеханические факторы ( $I$  – сила тока плазменной дуги;  $V$  – скорость главного движения). Исходные параметры:  $I_1$ – геометрические ( $Sm$ , – волнистость;  $Ra$  – шероховатость);  $I_2$  – физико-механические (HRC – твердость ;  $U_n$ – степень упрочнения). Малоизменяющиеся характеристики:  $M_1$  – размещение концентрированного источника энергии ( $h_c$  – удаление сопла плазматрона от обрабатываемой поверхности;  $t$  – глубина резания при удалении дефектного слоя);  $M_2$  электромагнитные факторы ( $G_b$  – расход плазмообразующего газа;  $U_n$  – напряжение плазменной дуги). Требуемые выходные параметры:  $O_1$  – геометрические ( $Sm$ ,  $Ra$ );  $O_2$  физико-механические (HRC,  $U_n$ ).

В результате проведённого статистического анализа, установлено, что для управления геометрическими параметрами следует использовать факторы размещения и движения инструмента, а для управления физико-механическими параметрами – термомеханические факторы (рис. 2).

Управлять операцией целесообразно с помощью наиболее влиятельных и наименее коррелированных с другими факторов, поэтому для обеспечения требуемых параметров наилучшим образом подходят следующие технологические факторы:  $C_1$ - движение инструментов ( $L$  – расстояние от пятна



**Рисунок 2 – SADT-диаграмма 4-уровня для операции комбинированной обработки**

Таким образом, сочетание статистического и структурного анализа обеспечивает управление многофакторными технологическими операциями по комплексу параметров, оптимизирует факторы, через которые следует осуществлять процесс управления и параметры, которые следует контролировать в режиме реального времени.