

Министерство сельского хозяйства РФ
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Самарская государственная сельскохозяйственная академия»
Институт управленческих технологий и аграрного рынка
Кафедра «Организация перевозок и технического сервиса»

КОНСТРУКЦИЯ, РАСЧЕТ И ПОТРЕБИТЕЛЬСКИЕ СВОЙСТВА АВТОМОБИЛЕЙ

МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ К ВЫПОЛНЕНИЮ КУРСОВОЙ РАБОТЫ

Для студентов направления 23.03.03 Эксплуатация транспортно-технологических машин и комплексов, профиль-Автомобильный сервис

Кинель, 2015

Составитель: профессор, доктор технических наук Киров Ю.А.

Методические указания содержат общие требования к содержанию и задания к курсовой работе по дисциплине «Конструкция, расчет и потребительские свойства автомобилей», необходимые пояснения для её выполнения и предназначены для студентов заочного отделения по направлению 23.03.03 Эксплуатация транспортно-технологических машин и комплексов, профиль-Автомобильный сервис.

ВВЕДЕНИЕ

Целью курсового проекта является закрепление знаний студентов по теории потребительских свойств автомобиля, а также конструкции и расчету автомобилей в соответствии с учебными программами дисциплины ГОС высшего профессионального образования по специальности 190603.

Курсовой проект включает в себя расчеты параметров тяговой и тормозной характеристик автомобиля, построение его экономической характеристики, а также расчеты отдельных узлов и деталей трансмиссии и шасси автомобиля по методам, изучаемым в дисциплине «Конструкция, расчет и потребительские свойства автомобилей», и на основе базовых знаний по дисциплинам «Теоретическая механика» и «Детали машин и основы конструирования».

Исходными данными для расчета автомобиля служат следующие характеристики:

- прототип (модель) автомобиля;
- максимальная скорость движения автомобиля, V_{\max} ($\text{км}\cdot\text{ч}^{-1}$);
- коэффициент качения, f ;
- максимальное сопротивление дороги, ψ_{\max} ;
- полная масса автомобиля, кг;
- масса, приходящаяся на ведущую ось, кг;

- лобовая площадь сопротивления, $F(m^2)$;
- продольная база автомобиля, $L(m)$;
- коэффициент сцепления, φ ;
- число оборотов коленчатого вала двигателя при максимальной мощности, $\eta_N(\text{мин}^{-1})$.

При выполнении проекта студент должен показать умение самостоятельно работать с учебной и справочной литературой, ГОСТами, СТП ДГТУ, таблицами, типовыми проектами и т.п.

Выполненный проект должен состоять из пояснительной записки и графических документов.

Пояснительная записка составляет 30...35 листов формата А4. Она должна содержать расчеты параметров внешней скоростной характеристики двигателя с последующими обоснованиями тяговых и тормозных качеств автомобиля, расчеты к построению экономической характеристики, а также расчеты отдельных параметров из условий управляемости, устойчивости, плавности хода автомобиля с обоснованием конструкций отдельных сборочных единиц.

Графическая часть выполняется на листах формата А1 и А2 в карандаш, с обязательным выполнением требований ЕСКД и СТП 01-2001

ДГТУ «Стандарт предприятия. Курсовые и дипломные проекты (работы).
Правила оформления».

На первом листе вычерчиваются графики к тяговому расчету автомобиля (внешняя скоростная характеристика двигателя), график к расчету коробки передач. На втором листе размещаются графики тягово-скоростных, тормозных и топливно-экономических свойств автомобиля. Третий лист должен содержать графики и схемы к анализу автомобиля на управляемость, проходимость, устойчивость и т.д. в соответствии с индивидуальным заданием студента. На четвертом листе выполняется чертеж сборочной единицы и детализировка согласно заданию к проектированию отдельных сборочных единиц трансмиссии и шасси автомобиля.

Методические указания состоят из рекомендаций по разработке и оформлению пояснительной записки и задания на курсовой проект.

Задание на курсовой проект приведено в приложении. Каждый студент выбирает задание по шифру зачетной книжки. По последней цифре выбираются исходные данные на общее проектирование, по предпоследней цифре – задание к расчету и вычерчиванию сборочной единицы автомобиля.

1. ТЯГОВЫЙ РАСЧЕТ АТОМОБИЛЯ

Тяговый расчет проводят при проектировании нового автомобиля или модернизации существующей конструкции. Он сводится к определению параметров внешней скоростной характеристики двигателя и кинематических параметров трансмиссии – передаточных чисел главной передачи и коробки передач. Выполняют проверочные расчеты: для двигателя – по числу оборотов коленчатого вала и для первой передачи коробки передач – по сцеплению ведущих колес с дорогой.

1.1. Расчет параметров внешней скоростной характеристики двигателя

Внешняя скоростная характеристика карбюраторного двигателя представляет собой зависимость мощности N и крутящего момента M от частоты и вращения коленчатого вала двигателя при полной подаче топлива (рис 1.1).

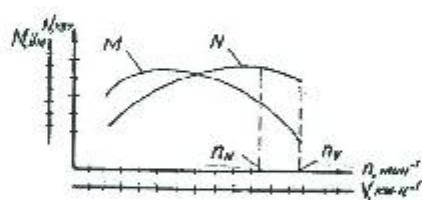


Рис. 1.1 Внешняя скоростная характеристика двигателя

Мощность N_v при максимальной скорости V_{max} автомобиля определяется по формуле:

$$N_v = \left(\frac{f_{max} G V_{max}}{3,6} + \frac{\kappa F V_{max}^3}{3,6^2} \right) \frac{1}{\eta} * 10^{-3} \text{ кВт},$$

где f_{max} – коэффициент качения при максимальной скорости;

G – сила веса автомобиля, Н;

κ – коэффициент сопротивления воздуха;

η – к.п.д. трансмиссии, $\eta=0,85\dots0,95$.

Для легковых автомобилей $\kappa=0,15\dots0,3$ Нс²/М⁴.

Коэффициент качения $f_{max}=f(1+AV_{max}^2)$,

где $A=5*10^{-5}$.

Максимальная мощность двигателя

$$N_{max} = \frac{N_v}{a \frac{n_r}{n_N} + b \left(\frac{n_r}{n_N} \right)^2 - c \left(\frac{n_r}{n_N} \right)^3}.$$

Для карбюраторных двигателей $a=b=c=1$.

Для дизелей $a=0,5$; $b=1,5$; $c=1$.

$$\frac{n_r}{n_N} = \frac{V_{max}}{V_N} = 1,15\dots1,25.$$

Мощность двигателя для любой точки скоростной характеристики

$$N = K_1 * N_{\max},$$

Значения коэффициента K_1 в зависимости от отношения n/n_0 приведены в таблице 1.1.

Кругящий момент двигателя

M-9740N/n (H.M.).

Результаты расчета сводятся в таблицу 1.1.

По данным таблицы 1.1 строится внешняя скоростная характеристика двигателя.

Таблица 1.1

Двигатель проверяется на оборотность по числу оборотов коленчатого вала на 1 км пути:

$$\eta_0 = 60n_N/V_y \text{ об/км},$$

где η_0 - коэффициент оборотности.

Для легковых автомобилей $\eta_0 = 1800 \dots 2600$ об/км.

1.2 Определение передаточного числа главной передачи

Правильный выбор передаточного числа главной передачи i_m определяет необходимую величину динамического фактора автомобиля и пределы принятого коэффициента оборотности двигателя.

Передаточное число

$$i_{eq} = \frac{2\pi * r_k * n_y * 60}{1000 * V_y * i_k},$$

где r_k – кинематический радиус колеса;

i_k – передаточное число коробки передач ($i_k = 1$).

Радиус колеса выбирают из таблицы 1.2, предварительно определив

$$\text{реальную нагрузку на шину: } G_a = \frac{G}{4} H.$$

Таблица 1.2

Обозначение	Нагрузка на шины в Н при различных внутренних давлениях в МПа						Радиус r_k в мм
	0,18	0,19	0,20	0,21	0,22	0,23	
7,00-15	4950	5100	5250	5400	5550	5700	352
5,00-16	2850	2950	3050	3200	-	-	315
6,00-16	3850	4000	4200	4400	4600	-	343
6,50-16	4450	4600	4750	4900	5050	5200	362
7,50-16	5900	6200	6450	6700	7000	7300	375

1.3 Определение передаточных чисел коробки передач

При выборе передаточных чисел коробки передач i_k следует учитывать, что промежуточные передачи используют при преодолении повышенных сопротивлений движению, разгоне автомобиля, в условиях скользкой дороги и на крутых спусках.

Первая передача должна обеспечить преодоление максимальных дорожных сопротивлений, т.е. $P_{t\max} \geq \mu_{\max} G$,

где $P_{t\max}$ - максимальная тяговая сила.

Тогда передаточное число первой передачи

$$i_1 \geq \frac{\psi_{\max} * r_s * G}{M_{\max} * i_m * \eta},$$

Полученное значение i_1 проверяется по сцеплению ведущих колес с дорогой (буксированию), т.е. $P_{t \max} < \varphi G_{\text{сп}}$

$$\text{или } \frac{M_{\max} * i_1 * i_m * \eta}{r_s} \leq \varphi G_{\text{сп}},$$

где $G_{\text{сп}}$ – сцепной вес автомобиля.

В случае невыполнения условия по буксированию передаточное число i_1 уменьшают.

Для четырехступенчатой коробки передач с четвертой прямой передачей ($i_{IV}=1$) передаточное число второй передачи:

$$i_2 = \sqrt[3]{i_1^2},$$

передаточное число третьей передачи: $i_3 = \sqrt[3]{i_1}$.

Для анализа использования мощности двигателя при разгоне автомобиля учитывают, что

$$\frac{i_1}{i_2} = \frac{i_2}{i_3} = \frac{i_3}{i_4} = \dots = \frac{i_k}{i_{k+1}} = \frac{n_N}{n_0},$$

где n_0 – частота вращения коленчатого вала при включении передач,

$$n_0 = \frac{n_N * i_B}{i_I}.$$

Максимальные скорости автомобиля при включении передач определяются по формуле:

$$V_{I \max} = \frac{2\pi * r_s * 60 * n_N}{1000 * i_m * i_x} \text{ км/ч},$$

с подстановкой последовательно $i_k = i_1, i_2, i_3, i_4$.

Полученные данные используют для построения графика мощности двигателя к расчету коробки передач (рис. 1.2).

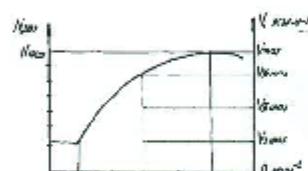


Рис. 1.2 График к расчету коробки передач

2. РАСЧЕТ И ПОСТРОЕНИЕ ГРАФИКОВ ОСНОВНЫХ ХАРАКТЕРИСТИК АВТОМОБИЛЯ, ОПРЕДЕЛЯЮЩИХ ЕГО ДИНАМИЧЕСКИЕ И ТОПЛИВНО-ЭКОНОМИЧЕСКИЕ СВОЙСТВА

Расчеты данного раздела проекта позволяют построить так называемый динамический паспорт автомобиля, параметры которого дают возможность выбирать оптимальные режимы эксплуатации автомобиля.

2.1 Расчет и построение графика тягового баланса автомобиля

График тягового баланса используют для определения максимальной скорости автомобиля. Он служит основой для построения его динамической характеристики.

Уравнение тягового баланса:

$$P_t = P_g \pm P_n + P_s + P_{in}$$

где P_t – тяговая сила автомобиля;

P_x – сила сопротивления качению;

P_n – сила сопротивления воздуха;

P_{in} – сила инерции.

Тяговая сила для передач автомобиля определяется по формуле:

$$P_{\bar{T}} = \frac{M^* i_e^* i_m^* \eta}{r_k}.$$

Величины моментов M на коленчатом валу выбираются из таблицы 1.1.

Скорость автомобиля на каждой из передач определяется по формуле:

$$V = \frac{2\pi * r_s * 60 * n}{1000 * i_{21} * i_s} = 0,377 \frac{r_s * n}{i_s * i_{21}},$$

где n – ряд чисел из таблицы 1.1.

Расчет сил P_k и P_b выполняется по формулам из раздела 1.1.

По данным расчета составляют таблицу 2.1.

Таблица 2.1

$KM \cdot \chi^{-1}$					
P_{III}, H					
$V_{IV},$ $KM \cdot \chi^{-1}$					
P_{IV}, H					
P_{all}, H					
P_{all}, H					
P_{alV}, H					
P_{elV}, H					

По данным таблицы 2.1 строится график тягового баланса автомобиля в системе координат P_1 - V (рис. 2.1).

2.2 Построение динамической характеристики автомобиля

Для построения динамической характеристики рассчитывают

динамический фактор по формуле: $D = \frac{P_r - P_e}{G}$.

Значения сил P_T и P_b берут из таблицы 2.1. Результаты расчета динамического фактора сводятся в таблицу 2.2.

Таблица 2.2

V _I							
KM ⁻¹							

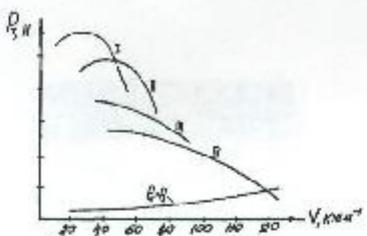


Рис.2.1 График тягового баланса автомобиля

По данным таблицы 2.2 строится график динамической характеристики в системе координат D-V (рис. 2.2).

2.3 Расчет ускорений автомобиля при разгоне

Ускорение автомобиля определяется по формуле:

$$j = (D - \psi)g/\delta,$$

где g — ускорение свободного падения; ψ — среднее сопротивление движению автомобиля; $\psi = 0,04 \dots 0,05$; δ — коэффициент учета вращающихся масс.

Коэффициент δ определяется по формуле:

$$\delta = 1,03 + \alpha' * i_s^2; \alpha' = 0,05 \dots 0,07.$$

Результаты расчета ускорений и величин, обратных им, сводятся в таблицу 2.3.

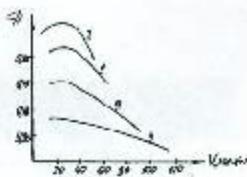


Рис. 2.2 Динамическая характеристика автомобиля

Таблица 2.3

V_I км·ч ⁻¹							
j_I м·с ⁻²							
V_{II} км·ч ⁻¹							
j_{II} м·с ⁻²							
V_{III} км·ч ⁻¹							
j_{III} м·с ⁻²							
V_{IV} км·ч ⁻¹							

j_{IV} $\text{м} \cdot \text{с}^{-2}$							
$1/j_I$							
c^2/M							
$1/j_{II}$							
c^2/M							
$1/j_{III}$							
c^2/M							
$1/j_{IV}$							
c^2/M							

По данным таблицы 2.3 строятся графики ускорений в системе координат j - V (рис. 2.3) и графики величин, обратных ускорениям в системе координат $1/j$ - V (рис. 2.4).

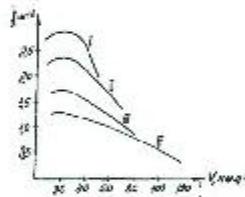


Рис. 2.3 Графики ускорений автомобиля

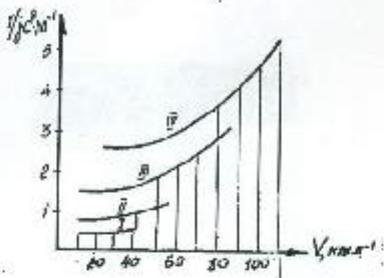


Рис. 2.4 Графики величины, обратных ускорениям

2.3.1 Время и путь разгона

Время разгона рассчитывается по формуле:

$$t = \int_{V_1}^{V_2} \frac{dV}{j},$$

где V_1 и V_2 – начальная и конечная скорости разгона.

Для построения зависимости времени разгона от скорости движения автомобиля подсчитывается площадь под кривой $1/j$ (рис. 2.4), которая в масштабе определяет время разгона. Коэффициент, необходимый для пересчета площади на время, определяют по масштабам осей.

Масштаб оси абсцисс: 1 мм соответствует $1 \text{ км} \cdot \text{ч}^{-1} = 1/3,6 \text{ м} \cdot \text{с}^{-1}$.

Масштаб оси ординат: 1 мм соответствует $0,025 \text{ с}^2 \cdot \text{м}^{-1}$,

1 мм^2 соответствует $1/3,6 \cdot 0,025 = 0,007 \text{ с}$.

Результаты подсчетов времени разгона заносят в таблицу 2.4.

Таблица 2.4

Интервалы скоростей, км·ч ⁻¹	5...10	10...20	20...30	30...40	40...50	50...60	60...70	70...80	80...90	90...100	100...110
	10	0	30	0	0	0	0	0	0	00	10
Площадь под кривой в каждом интервале, см ²											
Время разгона, t, с											

Путь разгона рассчитывают по формуле:

$$S = \int_{t_1}^{t_2} V * dt.$$

Правая часть соответствует площади между кривой зависимости времени от скорости разгона и осью ординат в пределах времени t_1-t_2 .

Коэффициент для пересчета площади на путь определяют по масштабам осей.

Результаты подсчетов пути разгона заносят в таблицу 2.5.

Таблица 2.5

Интервалы скоростей, $\text{км}\cdot\text{ч}^{-1}$	5...10	10...20	20...30	30...40	40...50	50...60	60...70	70...80	80...90	90...100	100...110	
	10	0	30	0	0	0	0	0	0	00	10	0
Площадь под кривой и осью ординат по интервала $\text{м}, \text{см}^2$												
Путь разгона, $S, \text{м}$												

По данным таблицы 2.4 и 2.5 строят графики времек и пути разгона (рис. 2.5).

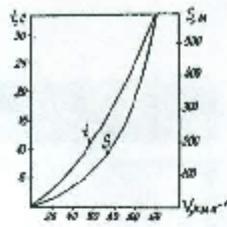


Рис. 2.5 Графики времени и пути разгона автомобиля

2.4 Расчет замедления автомобиля при торможении

В расчетах параметров замедления используют уравнение баланса сил при торможении:

$$P_a = P_k \pm P_n + P_n - P_{\text{тбр}},$$

где сила инерции $P_a = \frac{G}{g} j$, j – замедление при торможении, $P_{\text{тбр}}$ – сила торможения.

Для определения силы $P_{\text{тр}}$ используют технические данные автомобиля-прототипа, где указаны минимальный путь торможения S при заданной начальной скорости V_1 .

Из уравнения кинетической энергии при торможении:

$$\frac{mV_1^2}{2} - \frac{mV_2^2}{2} = (P_e + P_a + P_c + P_{\text{тр}})S,$$

где принимают $V_2=0$, $P_a=0$ и определяют расчетную силу торможения

$$P_{\text{тр}} = \frac{GV_1^2}{2gS} - P_e - P_c.$$

2.4.1 Путь и время торможения

Путь S при служебном торможении определяют по формуле:

$$S = \frac{GV_1^2}{2g(fG + \frac{\kappa FV_1^2}{13} + P_{\text{тр}})*13},$$

По данным расчета составляется таблица 2.6.

Таблица 2.6

V_1 , Км·ч	40	50	60	70	80	90
-----------------	----	----	----	----	----	----

-1						
S, м						

Путь S при экстренном торможении определяют по формуле:

$$S = \frac{V_1^2}{2g\varphi * 13}.$$

Время торможения определяют по формуле:

$$t = \int_{V_1}^{V_2} \frac{dV}{J} = \frac{V_1 - V_2}{J}.$$

Принимают $V_2=0$ и по данным расчета составляется таблица 2.7.

Таблица 2.7

V ₁ , Км·ч ⁻¹	40	50	60	70	80	90
T, с						

При экстренном торможении замедление $j=\varphi g$, время торможения $t=V_1/j$.

2.5 Построение экономической характеристики автомобиля

Построение экономической характеристики ведут в следующей последовательности:

- строят график мощностного баланса автомобиля (для карбюраторных двигателей – при полном и частичном открытии дросселя);
- строят графики часовых расходов топлива;
- выполняют расчеты путевых расходов топлива в диапазоне выбранных скоростей движения автомобиля с последующим графическим построением экономической характеристики.

2.5.1 Мощностной баланс автомобиля

Для построения мощностного баланса используют график внешней скоростной характеристики (рис. 1.1) и затем строят графики при 20, 30, 40, 60 и 80 процентах открытия дросселя (рис. 2.6).

Мощность на преодоление сопротивлений автомобилем определяют по формуле:

$$\frac{N_e + N_s}{\eta} = \frac{(P_e + P_s)V}{3600 \cdot \eta}$$

Значение сил P_s и P_e на четвертой передаче берут из таблицы 2.1.

По данным расчета составляют таблицу 2.8.

Таблица 2.8

V, км·ч ⁻¹						
(P _к +P _в), Н						
N _к +N _в /η, кВт						

По данным таблицы 2.8 строят графики мощностного баланса (рис. 2.6).

2.5.2 Расчет параметров и порядок построения экономической характеристики

Определяют часовой расход топлива по формуле:

$$Q = \frac{g_e * N}{1000} \text{ кг} \cdot \text{ч}^{-1},$$

где g_e – удельный расход топлива.

Значения g_e в зависимости от мощности карбюраторного двигателя представлены в таблице 2.9.

Таблица 2.9

Мощнос ть двигател я N(%)	20	30	40	60	80	100
Удельны й расход	720	470	350	260	230	480

ТОПЛИВА					
г=					
Г/КВТ*ч					

Используя данные таблицы 1.1, разбивают величину мощности N для каждого числа оборотов на части по 20, 30, 40, 60, 80 процентов и рассчитывают часовые расходы топлива. По данным расчета составляют таблицу 2.10.

Таблица 2.10

%N							
60							
%N							
80							
%N							
100							
%N							

По данным таблицы 2.10 строят графики часовых расходов топлива Q (рис. 2.6) и затем сносят точки пересечения кривых N и $(N_k + N_b)1/\eta$ на кривые часовых расходов топлива Q .

Определяют соответствующие этим точкам значения Q .

Рассчитывают путевые расходы топлива по формуле:

$$Q_p = \frac{Q}{V} 100 \text{ кг/100км.}$$

Результаты расчета заносят в таблицу 2.11.

Таблица 2.11

$V_{IV},$ $\text{км}\cdot\text{ч}^{-1}$						
$Q, \text{кг}\cdot\text{ч}^{-1}$						

Q_{ab} кг/100к м					

По данным таблицы 2.11 достраивают график экономической характеристики (рис. 2.6).

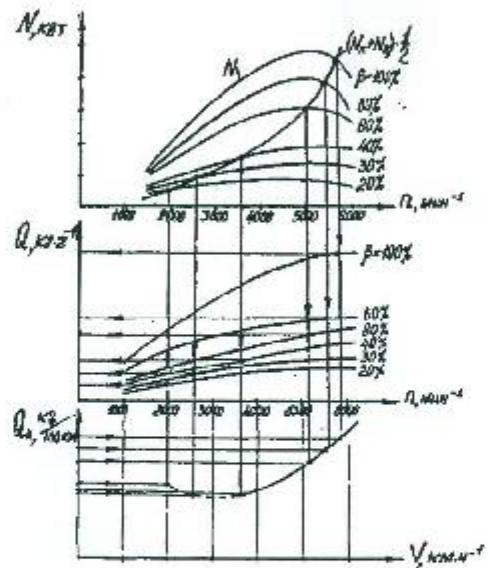


Рис. 2.6 Графики построения экономической характеристики

3. Содержание индивидуального задания

Содержание и название п. 3 пояснительной записки устанавливается индивидуально каждому студенту по указанию преподавателя. Возможные варианты п.3:

- выбор параметров проходимости автомобиля. Расчет высоты прямоугольного препятствия, преодолеваемого автомобилем;
- выбор параметров движения автомобиля из условий управляемости. Расчет критической скорости и построение графика управляемости;
- анализ поперечной устойчивости автомобиля по скольжению одной из осей. Расчет критической скорости по потере устойчивости;
- обоснование конструкции и расчет на прочность деталей одной из сборочных единиц автомобиля.

РЕКОМЕНДУЕМАЯ ЛИТЕРАТУРА

1. Литвинов А.С., Фаробин Я.Е. Автомобиль. Теория эксплуатационных свойств. М.: Машиностроение, 1987

2. И.А. Яковлев, Н.В. Диваков. Теория автомобиля. – М.: Машиностроение, 1962
3. Мозговой Ю.И. Эксплуатационные свойства автомобилей. Теория и расчет: Учеб. пособие. – Ростов н/Д:Изд. центр ДГТУ, 2003
4. Сокол Н.А., Мозговой Ю.И., Попов С.И. Расчет механизмов, систем и эксплуатационных показателей автомобиля: Учеб. пособие. – Ростов н/Д:Изд. центр ДГТУ, 20

ЗАДАНИЕ К ВЫПОЛНЕНИЮ КУРСОВОГО ПРОЕКТА

	Цифра зачетной книжки последняя (вариант данных к проектировочному расчету автомобиля)									
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Легковой автомобиль - аналог (класс автомобиля)	Автомобиль малого класса							Автомобиль среднего класса		

Полная масса автомобиля, кг	1300	1340	1360	1380	1400	1440	1480	1800	1840	1860
Максимальная скорость движения, $V(\text{км}\cdot\text{ч}^{-1})$	130	140	150	155	120	130	140	120	130	140
Максимальное сопротивление дороги, Ψ_{\max}	0,30	0,32	0,34	0,30	0,32	0,30	0,34	0,29	0,32	0,34

Коэффициент качения, f	0,03	0,035	0,02	0,025	0,03	0,02	0,025	0,03	0,02	0,025
Масса, приходящаяся на ведущую ось, кг	690	710	720	730	740	760	780	950	980	980
Лобовая площадь сопротивления, $F(m^2)$	1,45	1,5	1,6	1,75	1,5	1,6	1,7	2,1	2,2	2,15
Продольная база, м	2,4	2,45	2,42	2,44	2,5	2,55	2,6	2,7	2,75	2,8

$L(m)$							
Номинальная частота вращения коленчатого вала двигателя, n_r (мин ⁻¹)	5400	5500	5600	5800	5300	5400	5500

Цифра зачтной книжки предпоследняя (варианты к расчету
и вычерчиванию сборочной единицы автомобиля)

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Приг	Карда	Сдел	Горм	Сцеп	Главни	Карда	Главни	Торм	Сцеп	

