



شبیه‌سازی و بررسی عوامل مؤثر بر نیروی اصطکاک داخلی سیلندره‌های پنوماتیک

عباس تقی‌پور^{۱*}

۱- دانشکده مهندسی ساخت و فناوری‌های صنعتی، واحد دزفول، دانشگاه آزاد اسلامی، دزفول، ایران، ab.taghipoor@iau.ac.ir

دریافت: ۱۴۰۴/۵/۲۸، بازنگری: ۱۴۰۴/۶/۳۰، پذیرش: ۱۴۰۴/۷/۱۲

چکیده

سیستم‌های پنوماتیکی نقش بسیار مهمی در بخش‌های مختلف صنعت و کشاورزی از جمله سیستم‌های اتوماسیون صنعتی دارد. با سیر تکامل تدریجی سیستم‌های اتوماسیون، سرعت و دقت، قابلیت اطمینان، اصطکاک کم و عمر کاری طولانی برای عملگرهای پنوماتیکی ضروری می‌باشد. داشتن اطلاعات دقیق از ویژگی‌های اصطکاکی آببندهای به کار رفته در عملگرهای پنوماتیکی سبب بهبود حرکت سیلندر، بهینه کردن نیروی مؤثر جک و جلوگیری از لغزش سیلندر می‌شود. بنابراین امکان دست‌یابی به حرکت نرم و یکنواخت سیلندر فراهم می‌شود که نتیجه آن دست‌یابی به دقت بیش‌تر مکانی سیستم‌های سرو پنوماتیکی می‌باشد. نیروی اصطکاک داخلی تأثیر معنی‌داری بر روی ویژگی‌های حرکت عضو متحرک در سیلندره‌های پنوماتیک دارد. تعیین نیروی اصطکاک در سیلندره‌های پنوماتیک به‌خصوص در مواردی که عضو متحرک آن با سرعت زیاد و شتاب بالا حرکت می‌کند، دشوار است. در این پژوهش در نظر است روش مناسبی جهت تعیین نیروی اصطکاک داخلی در سیلندره‌های پنوماتیک ارائه گردد. از این‌رو نتایج حاصل از اندازه‌گیری تجربی نیروی اصطکاک در این پژوهش، نشان‌گر این واقعیت است که اصطکاک در سیلندره‌های پنوماتیک صرفاً به نوع ماده آب‌بند و نوع روان‌کار بستگی نداشته بلکه سرعت حرکت پیستون، فشار هوا در طرفین پیستون، زمان توقف پیستون از جمله پارامترهای مؤثر و تأثیرگذار بر روی نیروی اصطکاک در سیلندره‌های پنوماتیک محسوب می‌شوند.

*عهده‌دار مکاتبات: ab.taghipour@iau.ir

واژگای کلیدی: پنوماتیک، سیلندر دوطرفه، نیروی اصطکاک، سرعت.

نحوه استناد به این مقاله عباس تقی‌پور. شبیه‌سازی و بررسی عوامل مؤثر بر نیروی اصطکاک داخلی سیلندره‌های پنوماتیک. مهندسی مکانیک تبدیل انرژی. ۱۴۰۴؛ ۱۲ (۳): ۱۹-۲۶.

۱- مقدمه

امروزه در بخش کشاورزی و صنایع وابسته، از جمله صنایع تبدیلی و فرآوری محصولات کشاورزی، به‌صورت بسیار گسترده از سیستم‌های انتقال توان سیالی شامل هیدرولیک و پنوماتیک استفاده می‌شود. در سیستم‌های پنوماتیکی از عملگرها برای تبدیل انرژی هوای متراکم به کار مکانیکی استفاده می‌شود. به‌طور کلی عملگرهای پنوماتیکی به سه دسته عمده سیلندرهای خطی، سیلندرهای دورانی پیوسته (موتورهای پنوماتیکی) و سیلندرهای دورانی با زاویه دوران محدود تقسیم می‌شوند. سیلندرهای پنوماتیکی انرژی هوای متراکم را به حرکت خطی (رفت و برگشتی) تبدیل می‌کنند [۱]. تعمیرات ساده و آسان، هزینه راه اندازی نسبتاً کم، عملکرد مطمئن، ایمنی بالا، انتقال حرارت سریع و آسان، آلودگی بسیار جزئی، نسبت قطر به ابعاد مناسب، عملکرد سریع، شتاب بالا و انعطاف پذیری قابل توجه از جمله مزایای عملگرهای پنوماتیک بوده که موجب به‌کارگیری وسیع آنها در صنایع و کشاورزی شده است [۲]. لازم به ذکر است که عملگرهای پنوماتیک، در مقایسه با عملگرهای هیدرولیکی و الکترومکانیک، کم هزینه‌تر و ساده‌تر بوده و به فضای کم‌تری نیز نیاز دارند [۳]. از طرفی به دلیل تراکم‌پذیری هوا و حرکت غیریک‌نواخت عضو متحرک عملگرهای پنوماتیک امکان به‌کارگیری آنها در کاربردهای دقیق تا حدودی وجود ندارد [۴].

امروزه راه‌کارهای متفاوتی برای استفاده از عملگرهای پنوماتیک در کاربردهایی که نیاز به دقت بالایی دارند استفاده می‌شود. کاهش اصطکاک بین آب‌بند عضو متحرک و دیواره داخلی سیلندر پنوماتیک و همچنین به‌کارگیری سامانه‌های سرو از جمله این راه‌کارها می‌باشد [۵]. تحلیل خصوصیات و ویژگی‌های سیستم انتقال توان پنوماتیک و خصوصیات حرکت سیلندر پنوماتیک به‌خصوص در مواردی که به‌طور مداوم حرکت رفت و برگشتی انجام می‌دهند یا در مواردی که چندین سیلندر پنوماتیک می‌بایست نسبت به هم عملی را انجام دهند (حرکت سیلندرها به هم وابسته باشد) اهمیت ویژه‌ای دارد. سیلندرها جزو عملگرهای خطی در مدارهای پنوماتیک بوده که امروزه در بسیاری از کاربردها به‌کار گرفته می‌شوند [۴]. هنگام حرکت پیستون در داخل سیلندر عوامل متعددی از جمله مقدار بار خروجی، اصطکاک، شتاب، مقاومت‌های جریان و فشار بر روی سرعت و کار سیلندر پنوماتیک تأثیر قابل توجهی دارند [۶]. در حالی که تعیین مقدار بار خروجی معمولاً ساده است، محاسبه عوامل دیگر ممکن است با مشکلاتی همراه باشد. به‌همین دلیل و با توجه به مشکلات پیش رو در تعیین پارامترهای عملکردی سیلندر پنوماتیک، بسیاری از طراحان، برای در نظر گرفتن مقاومت‌های اضافی که بعضی از آنها در طی حرکت سیلندر، دائم در حال تغییر می‌باشند، حدود ۵۰ درصد به بار حقیقی استاتیکی اضافه می‌کنند [۷].

از بین پارامترهای معرفی شده در حرکت سیلندر پنوماتیک، نیروی اصطکاک لغزشی بین پیستون و دیواره سیلندر، تأثیر معنی‌داری بر روی حرکت و انتقال توان در سیلندرهای پنوماتیک دارد [۳]. از طرفی تعیین نیروی اصطکاک در سیلندرهای پنوماتیک به‌خصوص در سرعت و شتاب‌های بالای پیستون نسبتاً مشکل و دشوار است. از این رو تعیین نیروی اصطکاک عملگرهای پنوماتیک از اهمیت ویژه‌ای برخوردار است [۵]. لذا در این پژوهش، با توجه به اهمیت موضوع روشی برای تعیین نیروی لازم جهت غلبه بر اصطکاک بین پیستون و دیواره سیلندر پنوماتیک ارائه می‌شود.

۲- مواد و روش‌ها

در شکل (۱) نمای خارجی سیلندر پنوماتیک دوطرفه که در نظر است نیروی اصطکاک بین آب‌بندهای پیستون با جداره داخلی آن تعیین و اندازه‌گیری گردد نشان داده شده است. قطر پیستون این سیلندر پنوماتیک، ۳۲mm و کورس حرکت عضو متحرک آن ۱۵۰mm می‌باشد.



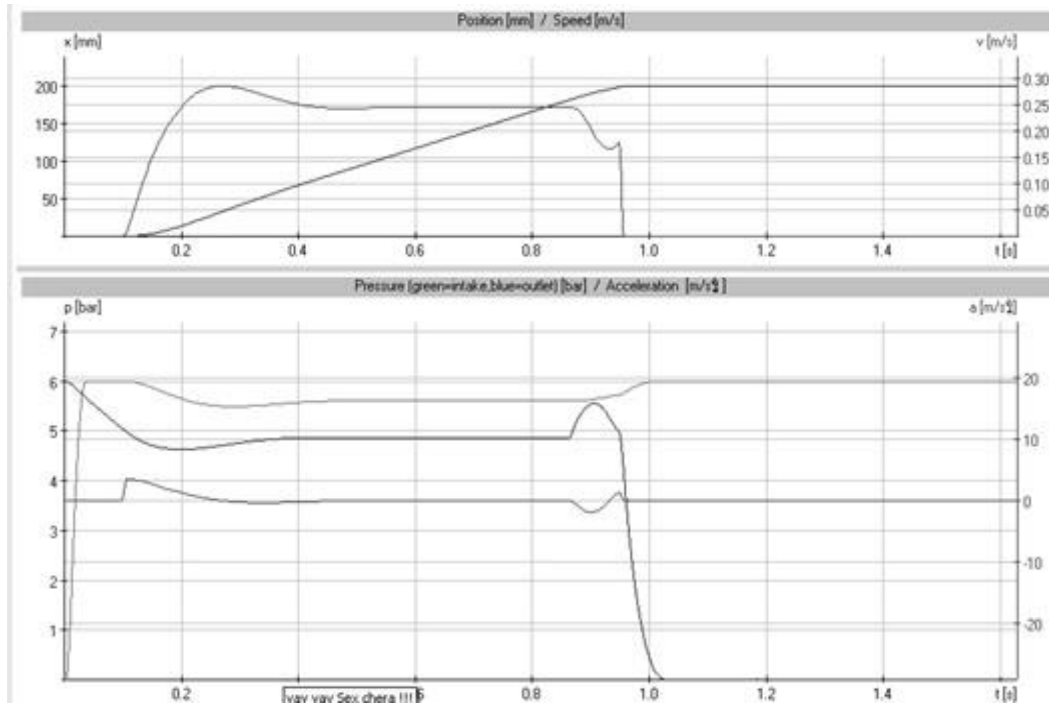
شکل (۱): جک پنوماتیک دو طرفه

در شکل (۲) به منظور بررسی عملکرد جک پنوماتیک و تحلیل پارامترهای تأثیرگذار در حرکت آن، رابطه بین فشار ورودی، بار، سرعت و شتاب برای سیلندر پنوماتیک توسط نرم افزار Fluid Sim ترسیم شده است. تحریک سوپاپ کنترل جهت سبب حرکت سیلندر در مرحله رفت می‌گردد. در این نقطه می‌توان مشاهده کرد که مقدار هوا با فشار زیاد در سمت حلقوی سیلندر به دلیل راه یافتن به اتم سفر کاهش می‌یابد. به طریق مشابه نیز فشار در سمت پیستون سیلندر به سمت فشار کمینه رو به افزایش است. در طی این مرحله نیروی مقاوم در مقابل حرکت، بزرگ‌تر از نیروی مولد حرکت بوده و بنابراین جابه‌جایی مشاهده نمی‌شود.

زمانی که این شرایط برعکس می‌شود (یعنی نیروی مولد حرکت، بیش‌تر از نیروی مقاوم در مقابل حرکت باشد) پیستون شروع به حرکت نموده و شتاب آن آغاز می‌شود. با شتاب گرفتن پیستون، هوا از سمت حلقوی خارج شده و پس فشار روی پیستون رو به افزایش می‌گذارد که به تدریج نرخ شتاب را کاهش می‌دهد. وقتی که نیروی مولد و مقاوم باهم مساوی شوند سرعت پیستون ثابت می‌شود. هنگامی که پیستون وارد مرحله ضربه‌گیری می‌شود، هوای خروجی محدود شده و سپس فشار افزون یافته‌ای را القا خواهد نمود. این افزایش پس فشار موازنه نیروها را بر هم زده و موجب کاهش شتاب پیستون می‌شود. همراه با افزایش سریع فشار در سمت حلقوی پیستون، افزایش در دمای هوا نیز وجود خواهد داشت که از کاهش انرژی جنبشی قطعات متحرک و افزایش اصطکاک هوا ناشی می‌شود.

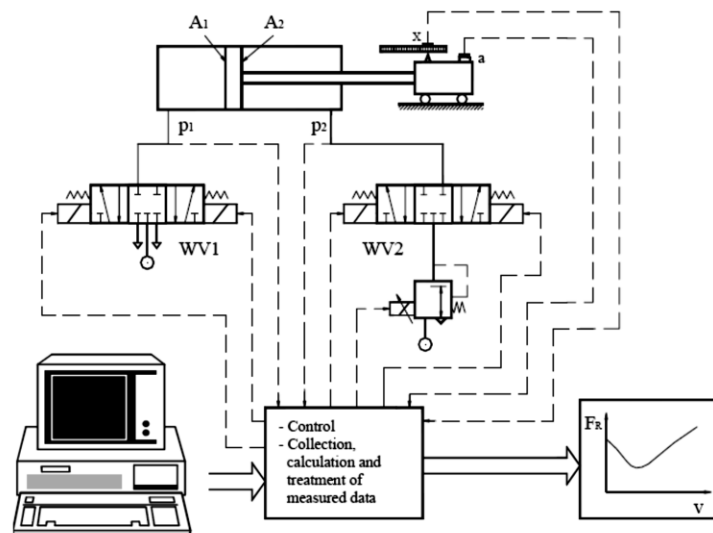
حال با در نظر گرفتن هوای خروجی از سمت حلقوی سیلندر، بیش‌ترین سرعت هوا در مجرای خروجی زمانی اتفاق می‌افتد که جریان هوا، صوتی باشد. جریان هوای صوتی جریانی است که سرعت آن برابر سرعت صوت باشد. از نظر تئوری زمانی که افت فشار برابر یا بیش‌تر از $P_1/0.53$ باشد جریان به صورت صوتی خواهد بود.

در این پژوهش، طراحی مدار پنوماتیک به گونه‌ای انجام می‌گیرد که کنترل سرعت عملگر پنوماتیک، به روش کنترل جریان خروجی (Meter-out) انجام گیرد. روش کنترل سرعت عملگر پنوماتیک به روش کنترل جریان خروجی موجب ایجاد پس فشار در طرف مقابل عضو متحرک شده که تا حدی نوسانات بار سیلندر را جبران می‌کند. سرعت جریان خروجی را می‌توان با استفاده از یک سوپاپ کنترل جریان و یک سوپاپ یک طرفه در خط بین جک و سوپاپ کنترل جهت و یا با استفاده از یک محدودکننده که به دهانه خروجی سوپاپ کنترل جهت نصب می‌شود، کنترل نمود. یک سوپاپ کنترل جریان که در خط جریان نصب می‌شود در مقایسه با محدودکننده مجرای خروجی، کنترل دقیق‌تری روی جریان هوا انجام می‌دهد و می‌بایست در موقعیتی که کنترل دقیق نیاز است، مورد استفاده قرار گیرد. مدار پنوماتیکی مونتاژ شده در این طرح به گونه‌ای انجام گرفته است که در حرکت رو به جلو و در حرکت رو به عقب عضو متحرک، کنترل سرعت آن به صورت کنترل جریان خروجی صورت پذیرد.



شکل ۲: تغییرات فشار بر حسب زمان برای حرکت رو به جلوی عضو متحرک در جک پنوماتیک نشان داده شده در شکل ۱.

در شکل (۳) نحوه اندازه‌گیری نیروی اصطکاک سیلندر پنوماتیک نشان داده شده است. در این روش امکان اندازه‌گیری نیروی اصطکاک در سیلندرهاى پنوماتیک معمول (به‌عنوان نمونه دوطرفه) و سیلندرهاى پنوماتیک بدون میله وجود دارد. مطابق شکل (۳) از دو سوپاپ کنترل جهت ۵ دهانه ۳ وضعیت سولنوئیدی برای کنترل ورود و خروج هوای فشرده به محفظه‌های A_1 و A_2 استفاده شده است.



شکل ۳: اندازه‌گیری نیروی اصطکاک سیلندر پنوماتیک

ارسال جریان برق به هریک از سولونوئیدها توسط واحد کنترل انجام می‌گیرد. از طرفی بار مطابق شکل (۳) به‌طور مطمئنی به میله سیلندر پنوماتیک متصل می‌شود. از حس‌گر شتاب a برای تعیین شتاب حرکت بار یا میله جک پنوماتیک و از یک حس‌گر تعیین موقعیت X برای تعیین محل قرارگیری عضو متحرک و بار متصل به آن استفاده می‌شود. همچنین فشار در مجاری P_1 و P_2 توسط حس‌گرهای فشار اندازه‌گیری و به واحد کنترل ارسال می‌شود. در اثر تحریک سوپاپ WV_1 و ارسال هوای فشرده به سطح A_1 سیلندر پنوماتیک، هوای فشرده موجود در محفظه A_2 از طریق مجرای P_2 و سوپاپ کنترل جهت WV_2 به محیط ارسال می‌گردد. بدین ترتیب نیروی حاصل از اعمال فشار هوا به سطح A_1 تمایل به حرکت رو به جلوی پیستون عملگر پنوماتیکی را دارد. از طرفی نیروی حاصل از اعمال فشار هوا در سمت حلقوی سیلندر پنوماتیک بر سطح A_2 ، نیروی اصطکاک بین پیستون و سیلندر، نیروی اصطکاک مقاوم و نیروی اینرسی، در برابر حرکت رو به جلوی پیستون مقاومت ایجاد می‌کنند. بدین ترتیب رابطه زیر در خصوص تحلیل نیروی پیستون سیلندر پنوماتیک صادق است:

$$\sum F = 0 \Rightarrow P_1 A_1 - P_2 A_2 - ma - F_L - F_R = 0 \quad (1)$$

در این رابطه:

P_1 و P_2 : به ترتیب فشار هوا در سمت کامل و حلقوی سیلندر پنوماتیک، A_1 و A_2 : به ترتیب مساحت پیستون در سمت کامل و حلقوی، m : جرم بار، a : شتاب، F_R : نیروی اصطکاک، F_L : نیروی مقاوم بار است.

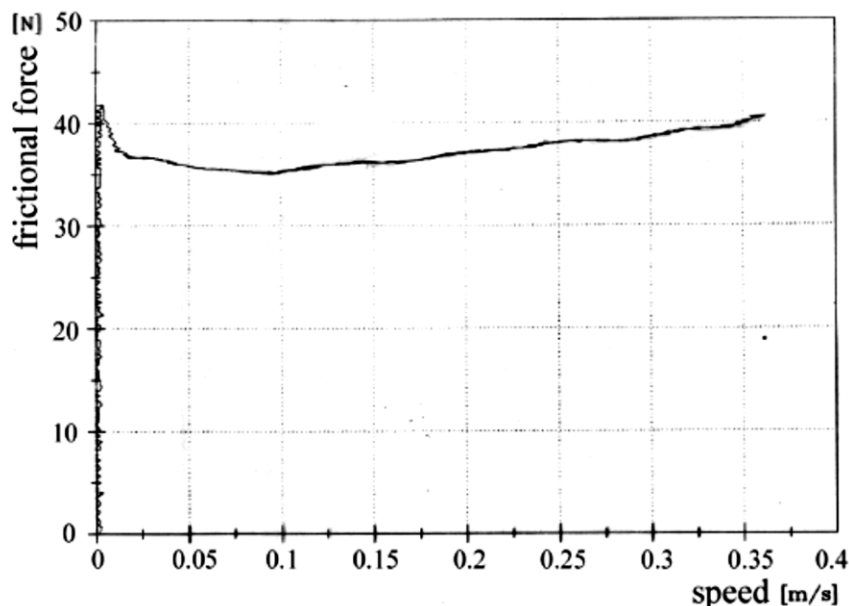
به‌منظور اندازه‌گیری مناسب و دقیق نیروی اصطکاک بین پیستون و سیلندر، از اعمال بار به میله سیلندر پنوماتیک اجتناب می‌گردد. بدین ترتیب نیروی اصطکاک بین پیستون و دیواره سیلندر پنوماتیک از رابطه زیر تعیین می‌گردد:

$$F_R = P_1 A_1 - P_2 A_2 - ma \quad (2)$$

در صورت معلوم‌بودن P_1 و P_2 توسط حس‌گر فشار و همچنین شتاب توسط حس‌گر شتاب، نیروی اصطکاک از رابطه فوق تعیین می‌گردد.

۳- نتایج و بحث

در نهایت براساس خروجی هر یک از حس‌گرها، نمودار نیروی اصطکاک بر حسب سرعت خطی عضو متحرک سیلندر پنوماتیک ترسیم می‌گردد. در شکل (۴) نمودار نیروی اصطکاک برای سیلندر پنوماتیک با قطر ۳۲mm و کورس ۱۵۰mm ترسیم شده است.



شکل ۴: نیروی اصطکاک سیلندر پنوماتیک مفروض

مطابق شکل (۴) پس از تغییر وضعیت سوپاپ کنترل جهت، توسط واحد کنترل یا پردازش‌گر مرکزی و ارسال هوای فشرده به مجاری سیلندر پنوماتیک، عضو متحرک شروع به حرکت نمی‌کند. به مدت زمان لازم برای شروع به حرکت عضو متحرک پس از تغییر وضعیت

سوپاپ، زمان عکس العمل مدار اطلاق می‌گردد. همان‌گونه که در شکل (۴) نیز مشاهده می‌گردد پس از تغییر وضعیت سوپاپ کنترل، قبل از حرکت عضو متحرک سیلندر پنوماتیک، نیروی اصطکاک به شدت افزایش می‌یابد. پس از حرکت عضو متحرک سیلندر پنوماتیک، نیروی اصطکاک بین آب‌بندهای عضو متحرک و جداره داخلی سیلندر کاهش می‌یابد. به عبارت دیگر با توجه به این که ضریب اصطکاک بین آب‌بندهای پیستون در حال حرکت و جداره داخلی سیلندر پنوماتیک کم‌تر از حالتی است که عضو متحرک متوقف است، نیروی اصطکاک با کاهش روبه‌رو می‌گردد. سپس با افزایش بیش‌تر سرعت حرکت عضو متحرک سیلندر پنوماتیک، نیروی اصطکاک مجدداً با شیب کم‌تری افزایش می‌یابد. افزایش نیروی اصطکاک در مرحله دوم حرکت عضو متحرک سیلندر پنوماتیک به خاطر افزایش حجم هوای تحت فشار و توقف جزئی پیستون و افزایش ضریب اصطکاک می‌باشد. هم‌چنین تغییر فشار در طرفین عضو متحرک از جمله دلایل افزایش مجدد نیروی اصطکاک در سیلندر پنوماتیک می‌باشد. از این‌رو نتایج حاصل از اندازه‌گیری تجربی نیروی اصطکاک در این پژوهش، نشان‌گر این واقعیت است که اصطکاک در سیلندره‌های پنوماتیک صرفاً به نوع ماده آب‌بند و نوع روان‌کار بستگی ندارد. با توجه به مطالب بیان شده سرعت حرکت پیستون، فشار هوا در طرفین پیستون و زمان توقف پیستون، از جمله پارامترهای مؤثر و تأثیرگذار بر روی نیروی اصطکاک در سیلندره‌های پنوماتیک محسوب می‌شوند.

۴- نتیجه‌گیری

در این پژوهش روش مناسبی جهت تعیین نیروی اصطکاک داخلی در سیلندره‌های پنوماتیک ارائه گردید. نتایج حاصل از اندازه‌گیری تجربی نیروی اصطکاک در این پژوهش، نشان‌گر این واقعیت است که اصطکاک در سیلندره‌های پنوماتیک علاوه بر خصوصیات ماده آب‌بند و نوع روان‌کار، به پارامترهای دینامیکی سیلندر پنوماتیکی از جمله سرعت حرکت پیستون، فشار هوا در طرفین پیستون، زمان توقف پیستون نیز وابسته است. با توجه به بررسی‌ها و اندازه‌گیری‌های انجام شده، در زیر به برخی از مزایای روش ارائه شده برای تعیین نیروی اصطکاک بین پیستون و دیواره سیلندر پنوماتیک می‌توان به کاهش زمان لازم برای اندازه‌گیری نیروی اصطکاک، هزینه کم، سادگی سامانه، دقت بالا، امکان اندازه‌گیری نیروی اصطکاک سیلندر پنوماتیک در حین انجام وظایف محوله، امکان اندازه‌گیری نیروی اصطکاک سیلندره‌های یک‌طرفه، دو طرفه و هم‌چنین سیلندره‌های پنوماتیک بدون میله، امکان ترسیم نمودار نیروی اصطکاک در سرعت‌های مختلف، امکان اندازه‌گیری نیروی اصطکاک در هر نقطه‌ای از کورس حرکتی آن اشاره کرد.

مراجع

- [1] Pinches, M. J., and Callear, B. J., "Power Pneumatics", Prentice Hall, 1996.
- [2] Andrighetto, P.L., Valdiero, A.C., and Vincensy, C.N., "Experimental Comparisons of the Control Solutions for Pneumatic Actuators", Proc. of the 17th Brazilian Congress of Mechanical Engineering, Sao Paulo, Brazil, 2003.
- [3] Ott, E., "Strange Attractors and Chaotic Motions of Dynamical Systems", "Reviews of Modern Physics", 53(4) (1981), 655-671.
- [4] Valdiero, A.C., Andrighetto, P.L., and Carlotto, L., "Dynamic Modeling and Friction Parameters Estimation to Pneumatic Actuators", Proc. of MUSME, the International Symposium on Multibody Systems and Mechatronics, Uberlandia, Brazil, 2005.
- [5] Nouri, B., Bender, F., Swevers, J., Vanherck, P., and Brussel, H., "Modeling a Pneumatic Servo Positioning System with Friction", Proceedings of the ACC, (2000), 1067-1071.
- [6] Vieira, A.D., "Theoretical and Experimental Analysis of Pneumatic Linear Position Servo Systems", Proc. of the 17th Brazilian Congress of Mechanical Engineering, Sao Paulo, Brazil, (2003).
- [7] Azzi, A., Abdelghani Maoui, A., Fatu, A., Fily, S., and Souchet, D., Experimental study of friction in pneumatic seals. Tribology International, 135 (2019), 432-443.

Simulation and Investigation of Factors Affecting the Internal Friction Force of Pneumatic Cylinders

Abbas Taghipour^{1,*}

^{1*} Institute of Manufacturing Engineering and Industrial Technologies, Dez.C. , Islamic Azad University, Dezful, Iran,
ab.taghipoor@iau.ac.ir

Received: summer 2025

Accepted: autumn 2025

Abstract

Pneumatic systems play a very important role in various sectors of industry and agriculture, including industrial automation systems. With the gradual evolution of automation systems, speed and accuracy, reliability, low friction, and long service life have become essential for pneumatic actuators. Having accurate information about the frictional characteristics of the seals used in pneumatic actuators leads to improved cylinder movement, optimization of the effective force of the jack (cylinder), and prevention of cylinder slippage. Consequently, achieving smooth and uniform cylinder motion is made possible, which results in higher mechanical accuracy of pneumatic servo systems. The internal friction force has a significant impact on the motion characteristics of the moving member in pneumatic cylinders. Determining the friction force in pneumatic cylinders is particularly difficult in cases where the moving member operates at high speeds and accelerations. This research aims to present a suitable method for determining the internal friction force in pneumatic cylinders. Therefore, the results of the experimental measurement of friction in this study indicate that friction in pneumatic cylinders does not depend solely on the type of seal material and the type of lubricant. Rather, piston movement speed, air pressure on both sides of the piston, and piston dwell time are among the effective and influential parameters on the friction force in pneumatic cylinders.

Keywords: Pneumatics, Double-Acting Cylinder, Friction Force, Velocity.

*corresponding author: ab.taghipoor@iau.ac.ir

Cite this article as: Abbas Taghipour, Simulation and Investigation of Factors Affecting the Internal Friction Force of Pneumatic Cylinders, *Journal of Energy Conversion*, 2025, 12(3), 19-26.