

# VÝZKUM A VÝVOJ HYDROSTATICKÉHO ULOŽENÍ NA BÁZI ADAPTIVNÍCH REGULAČNÍCH SMYČEK

**Jan Foltýn, Ing.**

Školitel: doc. Ing. Petr Svoboda, Ph.D.

Školitel specialista: Ing. Petr Šperka, Ph.D.

ÚSTAV KONSTRUOVÁNÍ  
Fakulta strojního inženýrství  
VUT v Brně

Brno, 31.01.2024





# OBSAH PREZENTACE

**Motivace**

**Úvod**

**Současný stav poznání**

**Analýza a zhodnocení poznatků**

**Cíle disertační práce**

**Vědecké otázky a pracovní hypotézy**

**Materiál a metody**

**Současný stav řešení**

**Závěr**

# MOTIVACE

- Velkorozměrné aplikace
- Přesnost uložení
- Vysoké náklady na návrh a údržbu



Ø 34 m



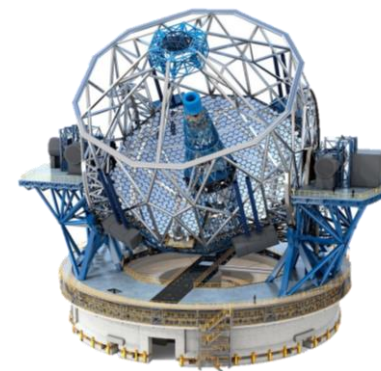
Antenna Goldstone, California  
([www.researchgate.net](http://www.researchgate.net))

1,5 roku příprav

7 měsíců realizace

10 tun jedna HS kapsa

1,25 mil USD



50 m

Ø D



20 m



8 m

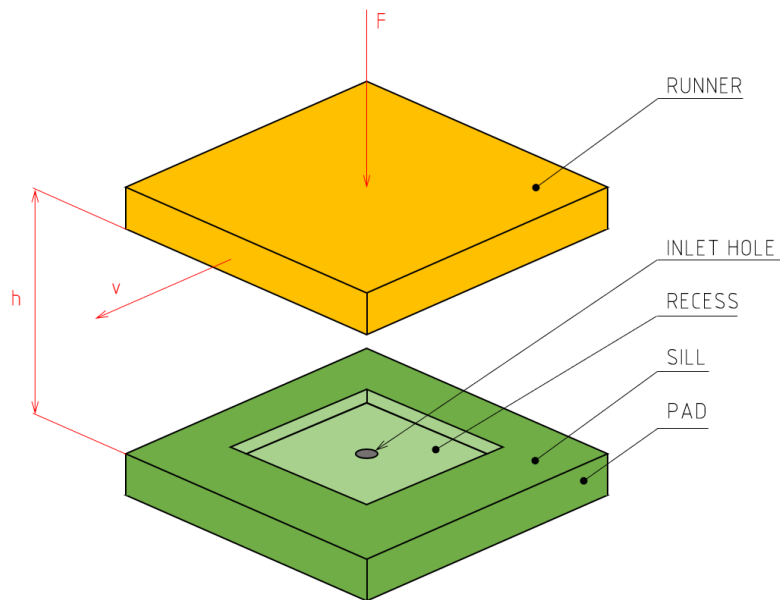


0,1 m

# ÚVOD

## HYDROSTATICKÁ LOŽISKA

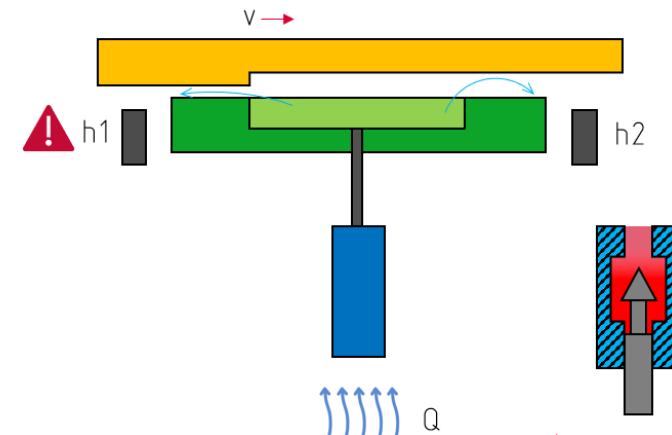
- Napájena mazivem z externího zdroje
- Klzné povrchy odděleny i při nulové rychlosti
- Vysoké zatížení
- Nízké tření



## ZPĚTNOVAZEBNÍ ŘÍZENÍ

- Schopnost pohltit montážní nepřesnosti na úrovni hydrauliky
- Reakce na asymetrické zatížení ložiska
- Akční člen = proporcionální ventil
- Řídící veličina = tloušťka mazacího filmu, tlak, průtok

$$h = \sqrt[3]{\frac{Q \cdot A \cdot \mu}{F \cdot q_f}}$$

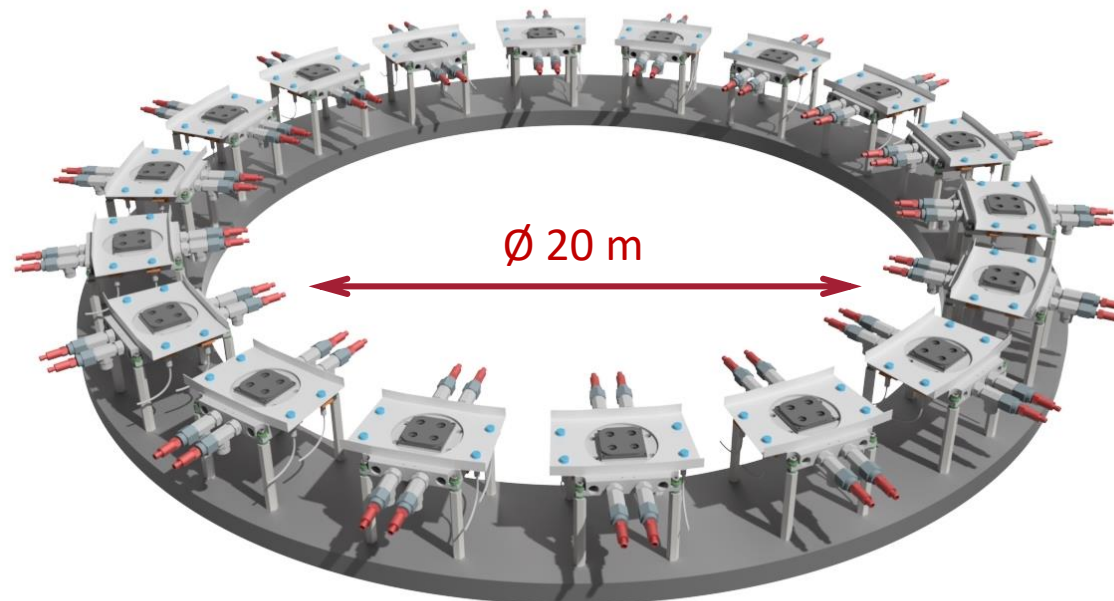


# SOUČASNÝ STAV POZNÁNÍ

## VELKOROZMĚRNÁ HS LOŽISKA

NÁVRH

Pasivní pohlcování  
nepřesností



ŘÍZENÍ

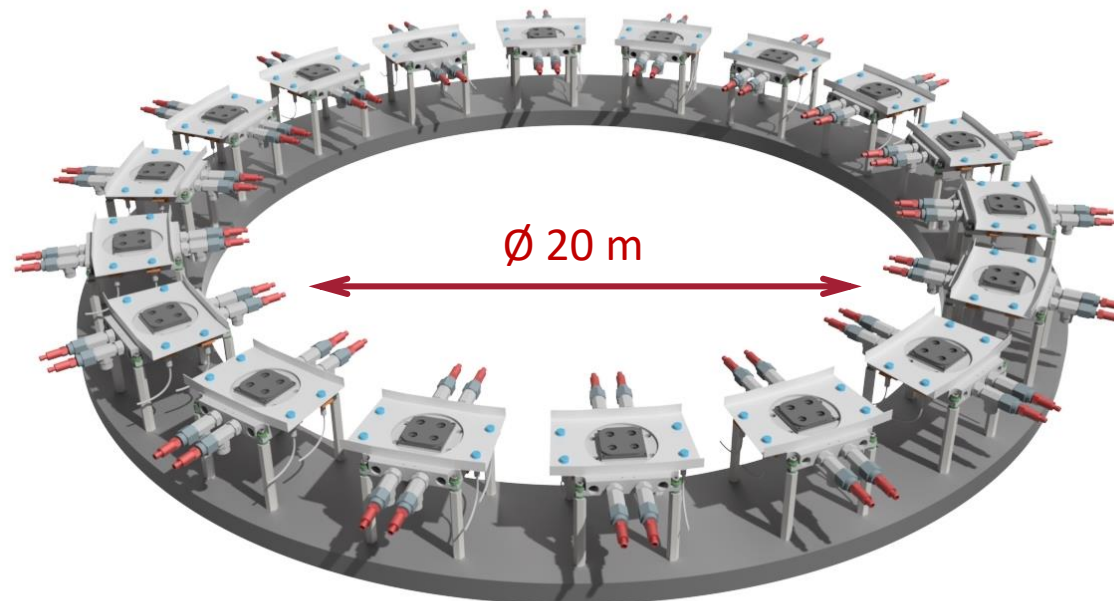
Aktivní pohlcování  
nepřesností

# SOUČASNÝ STAV POZNÁNÍ

## VELKOROZMĚRNÁ HS LOŽISKA

NÁVRH

Pasivní pohlcování  
nepřesností



ŘÍZENÍ

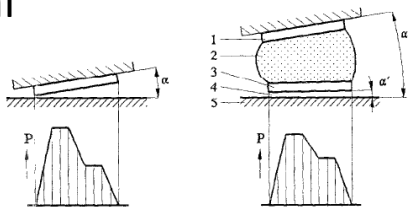
Aktivní pohlcování  
nepřesností

# SOUČASNÝ STAV POZNÁNÍ

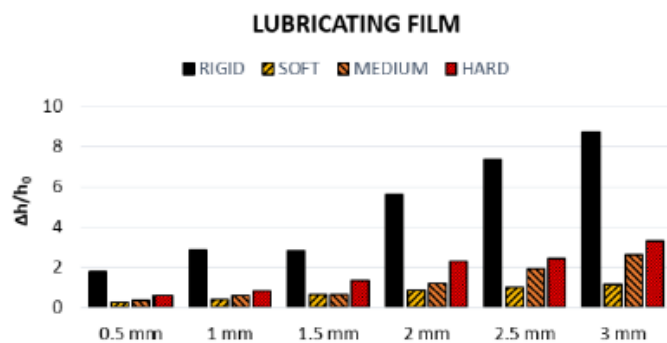
## NÁVRH

### PODDAJNÁ PODSTAVA

- Rovnoměrná tloušťka mazací vrstvy
- Nízká tuhost = nízká přesnost uložení



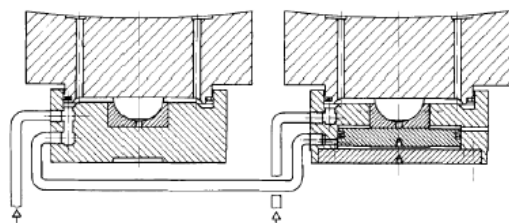
VAN BEEK, A. et. al. *Tribology International* (1997)



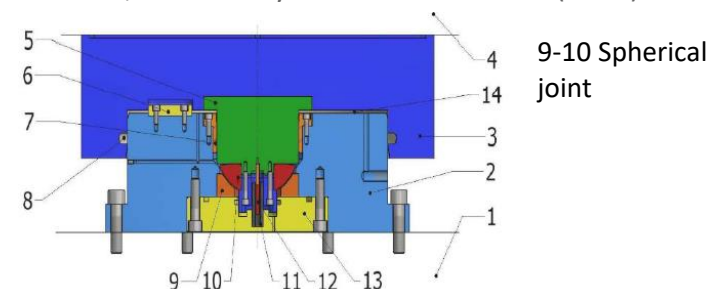
MICHALEC, M. et. al. *Precision Engineering* (2022)

### NAKLOPITELNÁ PODSTAVA

- Konstrukční řešení výškového a úhlového přizpůsobení kapsy
- Složité na výrobu



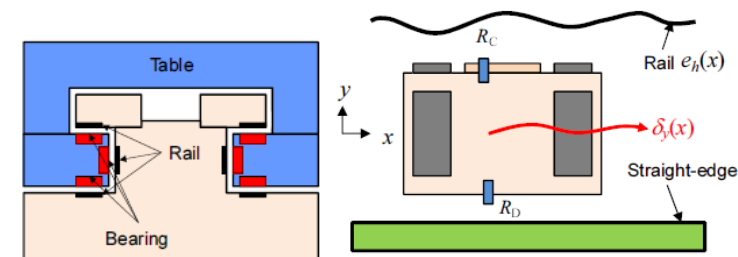
BASSANI, R. et. al. *Hydrostatic lubrication* (1992)



MARCHIORI, G. et. al. *SPIE* (2018)

### METODY PŘESNÉHO USTAVENÍ

- Metoda pro lineární HS vedení obráběcího stolu
- Sonda s negativním tvarem HS uložení opatřena snímači vzdálenosti
- Přesnost  $\pm 0,001$  mm



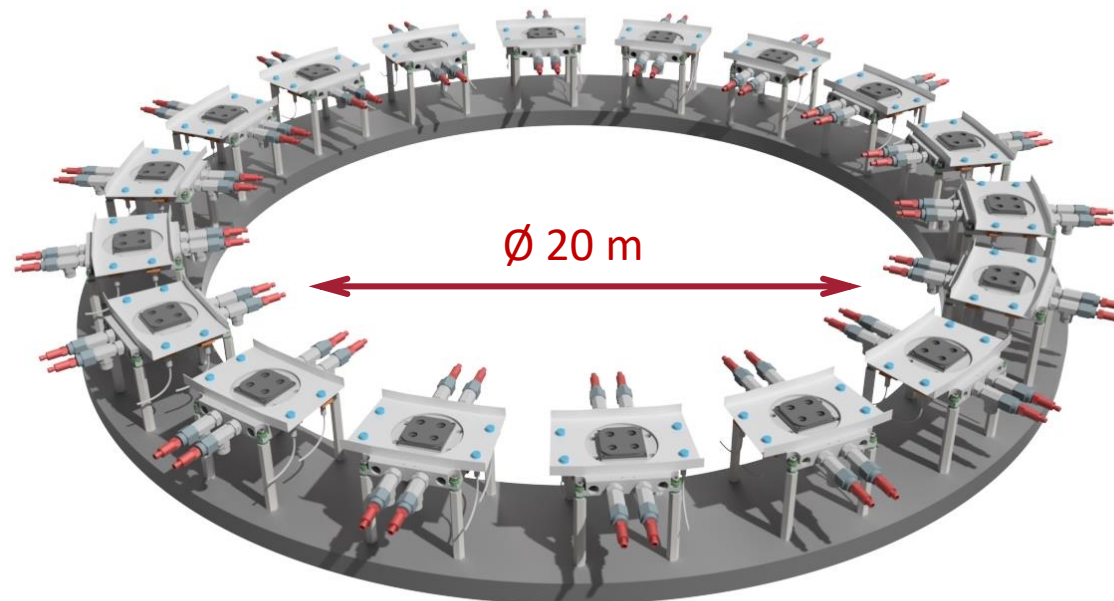
JEONG, S. et. al. *International Journal Of Precision Engineering And Manufacturing* (2012)

# SOUČASNÝ STAV POZNÁNÍ

## VELKOROZMĚRNÁ HS LOŽISKA

NÁVRH

Pasivní pohlcování  
nepřesností



ŘÍZENÍ

Aktivní pohlcování  
nepřesností

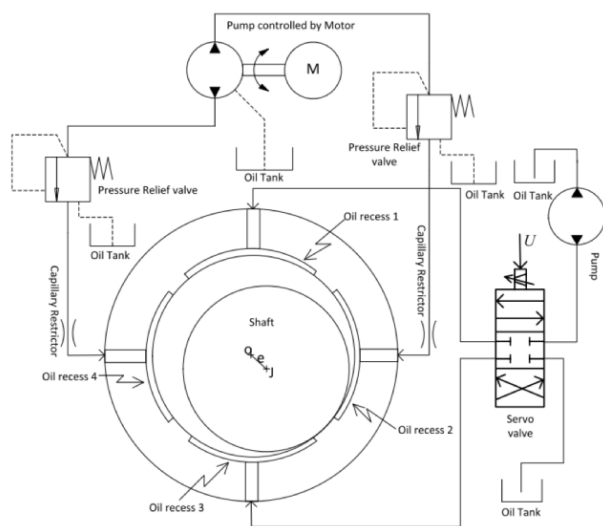


# SOUČASNÝ STAV POZNÁNÍ

## ŘÍZENÍ

### ŘÍZENÍ PRŮTOKU

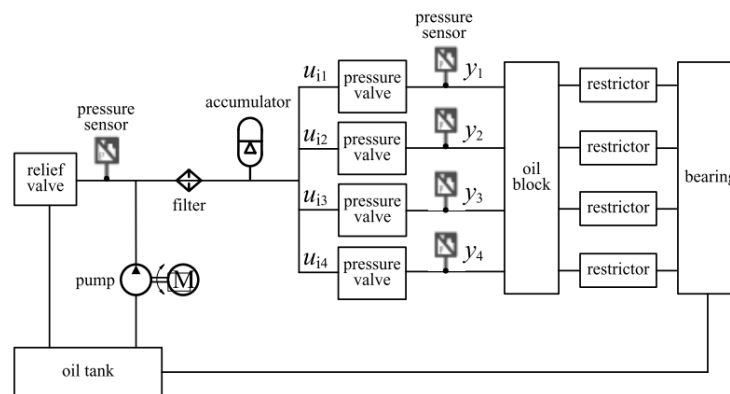
- Radiální HS ložisko
- Regulace průtoku servoventilem
- 1200 N max. zatížení



REHMAN, W. et. al. *Industrial Lubrication and Tribology* (2021)

### ŘÍZENÍ TLAKU

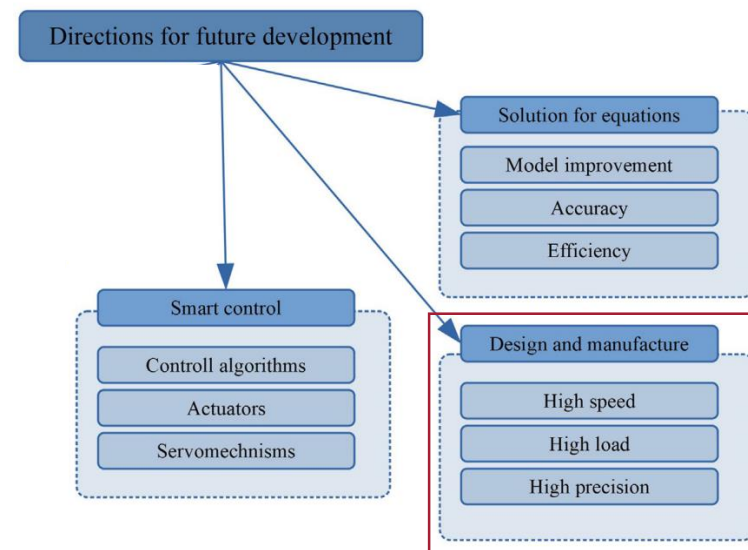
- Řízení více buněk radiálního ložiska nezávisle na sobě
- Proporcionální tlakový ventil
- 20 N max. zatížení



CHUANG, K. et. al. *Journal of the Chinese Society of Mechanical Engineers* (2021)

### BUDOUCÍ SMĚŘOVÁNÍ

- Aktivní řízení HS ložiska při velkém zatížení a pro co největší přesnost uložení



BREŇKACZ, L. et. al. *Mechanical Systems and Signal Processing* (2021)

# ANALÝZA A ZHODNOCENÍ POZNATKŮ

## VELKOROZMĚRNÁ HS LOŽISKA

### NÁVRH

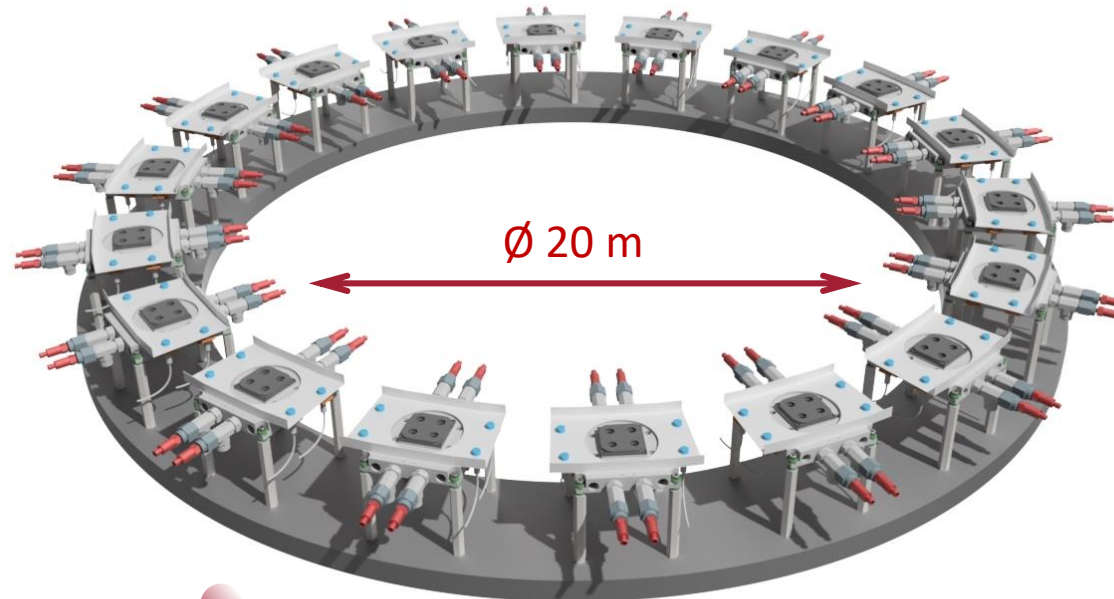
- Poddajná podstava ✓
- Naklopitelná podstava ✓
- Zpětnovazební řízení ✗

### PROVOZ

- Asymetrie zatěžování ✗
- Chod velkorozměrného HS ložiska ✗
- Vhodnost zpětnovazebního řízení ✗
- Metody ustavování HS ložisek ✗

### ŘÍZENÍ

- Malá radiální HS ložiska ✓
- Strategie řízení HS ložiska ✗



# CÍLE DISERTAČNÍ PRÁCE

## CÍL

- Hlavním cílem je rozšířit metodiku návrhu hydrostatických ložisek o možnosti řízení tloušťky mazacího filmu na úrovni hydraulického systému.

## DÍLČÍ CÍLE

- Navrhnout experimentální zařízení
- Navrhnout možné přístupy řídicích strategií

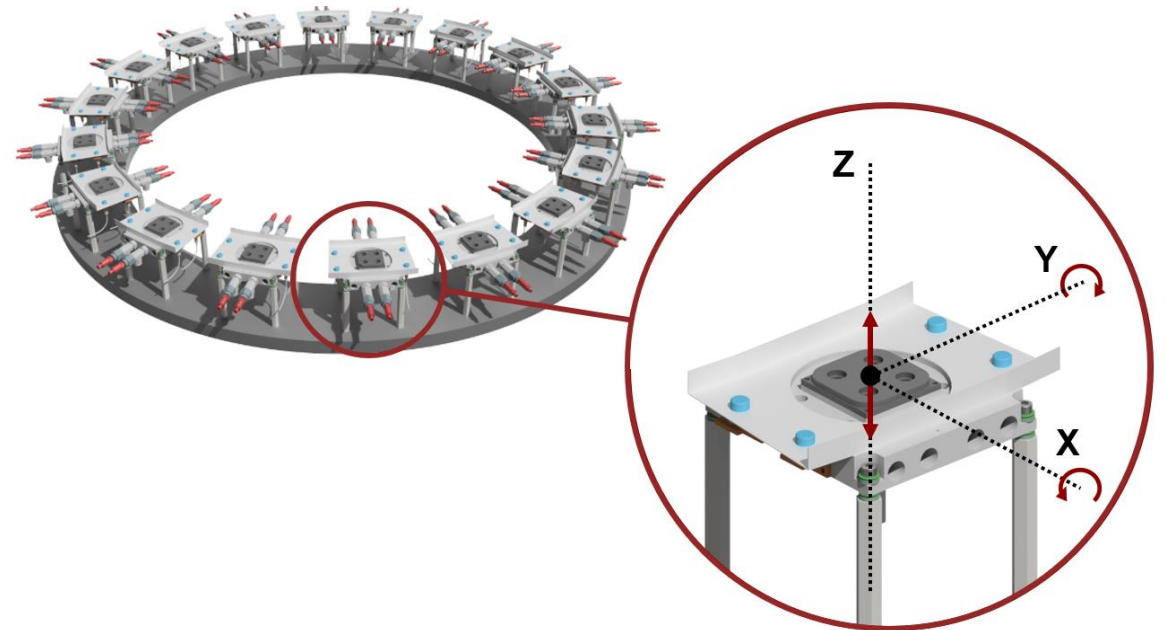
## PŘÍNOS

- Díky získaným poznatkům budou rozšířeny možné přístupy k návrhu HS ložisek.
- Pokud bude možné pohlcovat montážní nepřesnosti na úrovni restriktoru, dojde k zjednodušení konstrukce ložiska a tím ke snížení nákladů na výrobu.

# VĚDECKÉ OTÁZKY A PRACOVNÍ HYPOTÉZY

**O1:** Jaká metoda ustavování nabízí nejvhodnější parametry s ohledem na velkorozměrná HS ložiska?

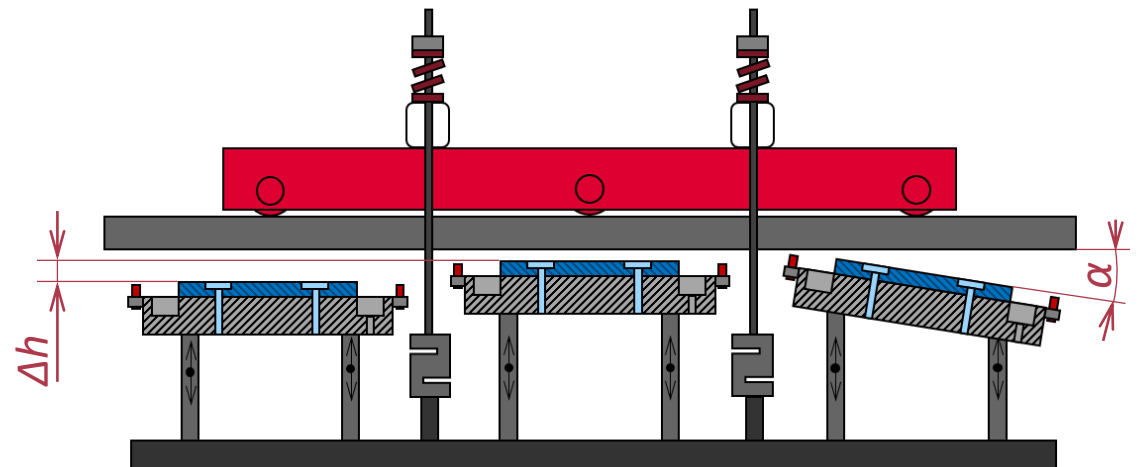
**H1:** Z pohledu hydrostatického ložiska je důležitá rovnoměrně rozložená tloušťka mazacího filmu po ploše kapsy. Pokud je toto rozložení stejné na všech kapsách, dá se usuzovat, že ložisko je vyrovnáno a je umožněno utvoření souvislého mazacího filmu.



# VĚDECKÉ OTÁZKY A PRACOVNÍ HYPOTÉZY

**O2:** Jak velké montážní nepřesnosti mohou být pohlceny zpětnovazebním řízením?

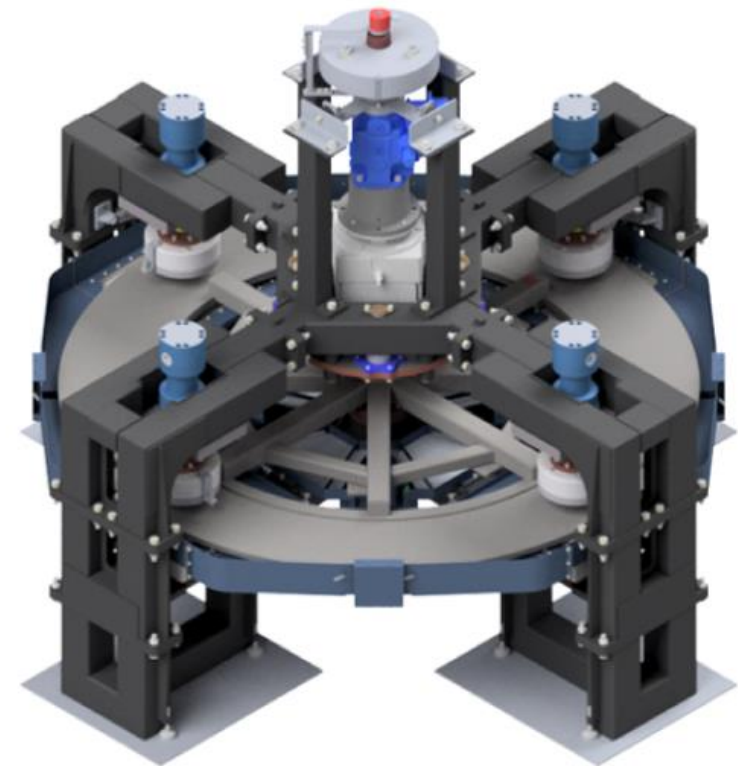
**H2:** Zpětnovazební řízení bude použito pro porovnání schopnosti ložiska pohlcovat nerovnosti. Předpoklad je, že řízení dokáže zajistit minimální tloušťku mazacího filmu pro bezpečný provoz ložiska.



# VĚDECKÉ OTÁZKY A PRACOVNÍ HYPOTÉZY

**VO3:** Je zpětnovazební řízení vhodné pro dlouhodobý provoz ložiska?

**H3:** Při dlouhém chodu ložiska je očekáván nárůst teploty maziva a tím i pokles viskozity stejně jako nerovnoměrné zatížení kapes. Zpětnovazební řízení by mělo být schopné tyto rozdíly pohltit a zajistit bezpečnou tloušťku mazacího filmu.



# MATERIÁL A METODY

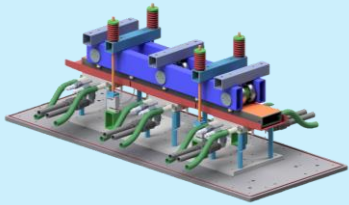
## NA ČEM

## METODA

## VSTUPY

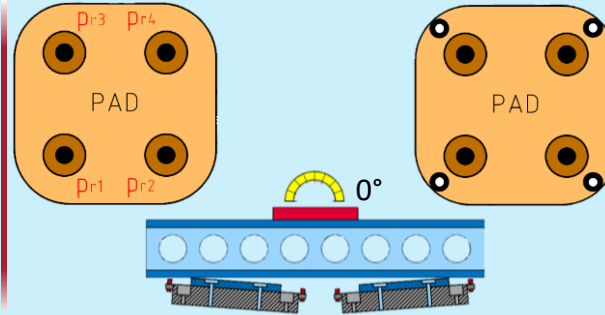
## CO ZÍSKÁM

### 3PAD



#### Metody ustavení

- Tlaková metoda
- Optická metoda
- Konvenční měřidla



#### Experiment

- $F = 30 \text{ kN}$
- $Q = 9 \text{ l/min}$

#### Predikce h

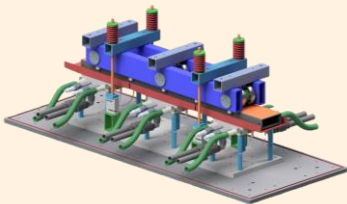
$$h = \sqrt[3]{\frac{Q \cdot A \cdot \mu}{F \cdot q_f}}$$

#### Přesnost

- $h_{exp} \text{ vs. } h_{pred}$
- Rozložení h po kapse

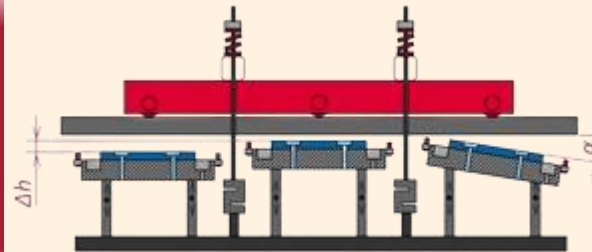
O1

### 3PAD



#### Návrh strategií řízení

- Strategie Q
- Strategie Q-h
- Strategie Q-F
- Strategie Q-p



#### Experiment

- $F = 30 \text{ kN}$
- $Q = 9 \text{ l/min}$

#### Proměnné

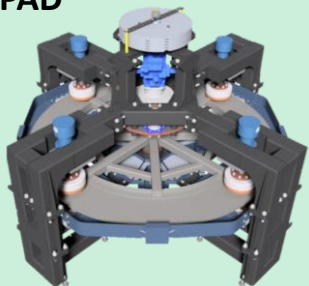
- $\Delta h = 0 \dots 0,5 \dots \max \Delta h \text{ mm}$
- $\alpha = 0 \dots 0,5 \dots \max \alpha ^\circ$

#### Bezpečnost

- Max. výškový rozdíl
- Max. úhel

O2

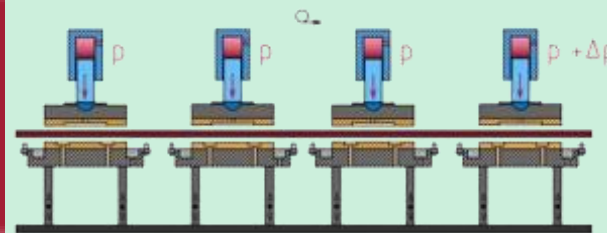
### 4PAD



#### Asymetrické zatížení

Vs.

#### Strategie řízení



#### Experiment

- $h = 0,1 \text{ mm}$
- $Q = 8 \text{ l/min}$

#### Proměnné

- $F = 120 \dots 10 \dots \max F \text{ kN}$
- $t = 0,5 \dots 0,5 \dots 3 \text{ hod}$

#### Ověření vhodnosti

- Rychlost odezvy
- Kompenzace

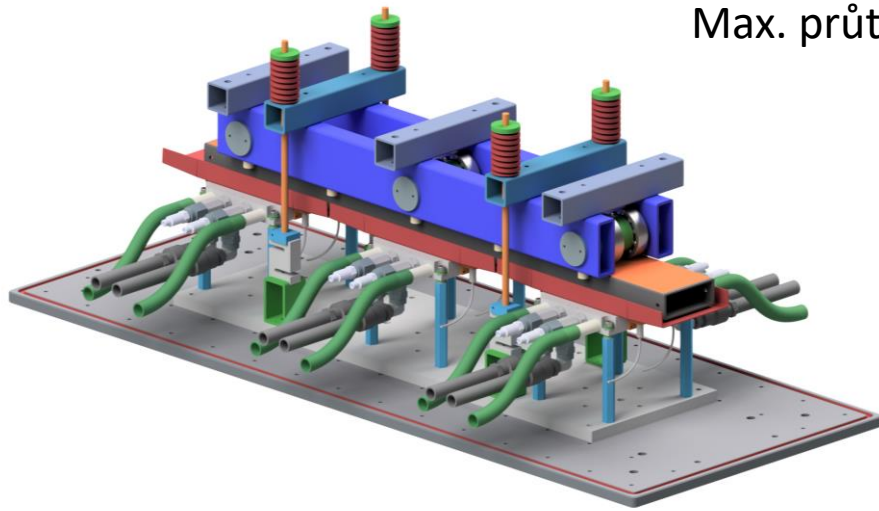
O3

# MATERIÁL A METODY

## 3PAD

- Lineární hydrostatické ložisko
- Testování montážních chyb na třech kapsách
- Hydraulický okruh s možností zpětnovazebního řízení

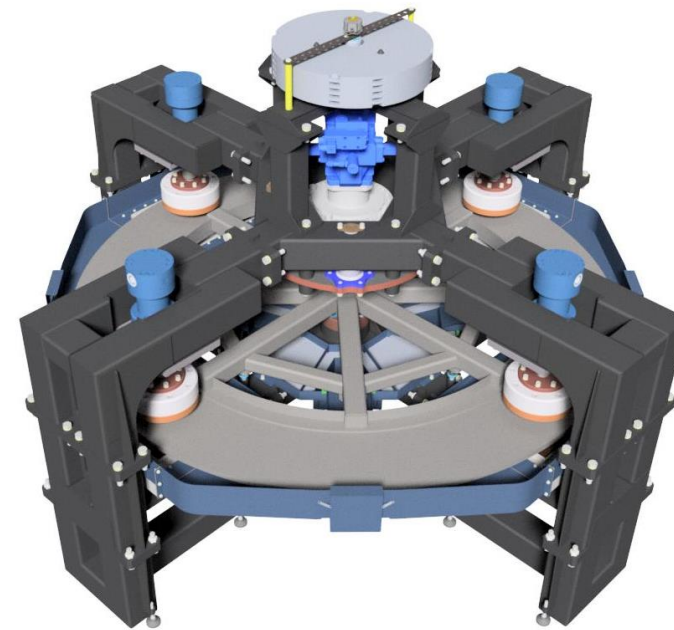
Max. zatížení: **9 t**  
Max. tlak: **100 bar**  
Max. průtok: **20 l/min**



## 4PAD

- Axiální hydrostatické ložisko o průměru 2 m
- Testování montážních chyb, asymetrie zatěžování
- Hydraulický okruh s možností zpětnovazebního řízení

Max. zatížení: **24 t**  
Max. tlak: **100 bar**  
Max. průtok: **20 l/min**

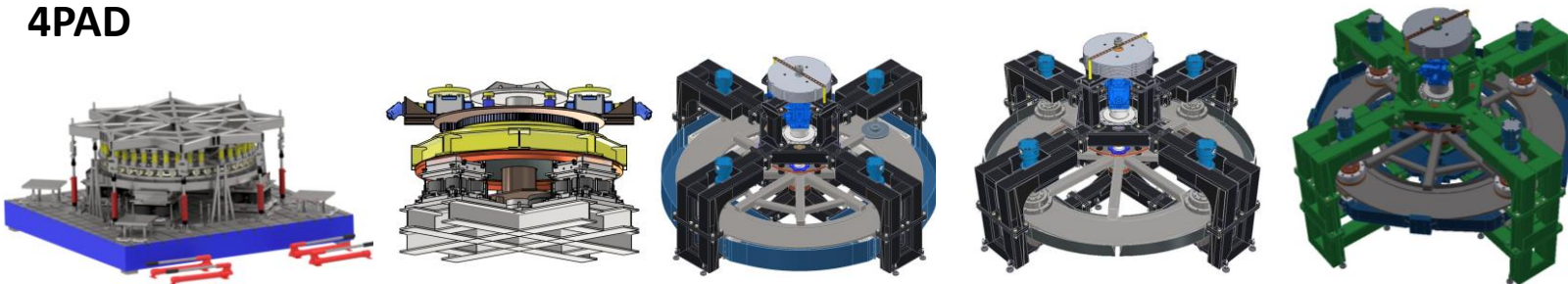




# SOUČASNÝ STAV ŘEŠENÍ

VÝVOJ

4PAD



2021

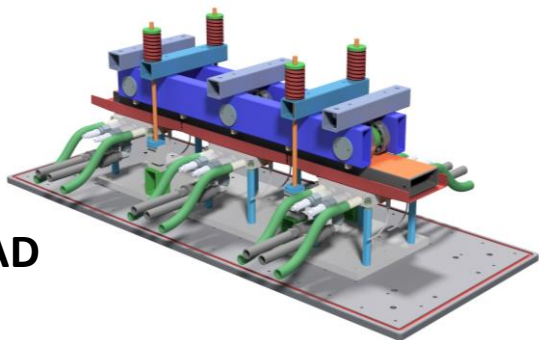
2022

2023

2024

31.1.2024

3PAD



SDZ - HSL

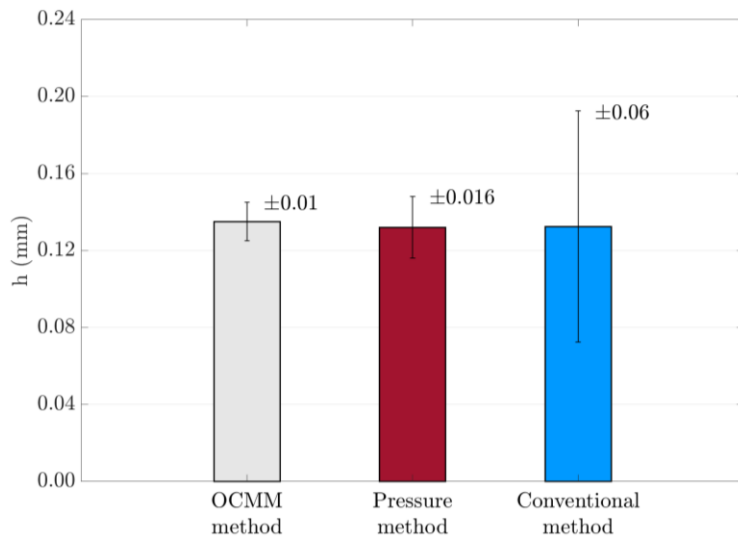
17/22

# SOUČASNÝ STAV ŘEŠENÍ

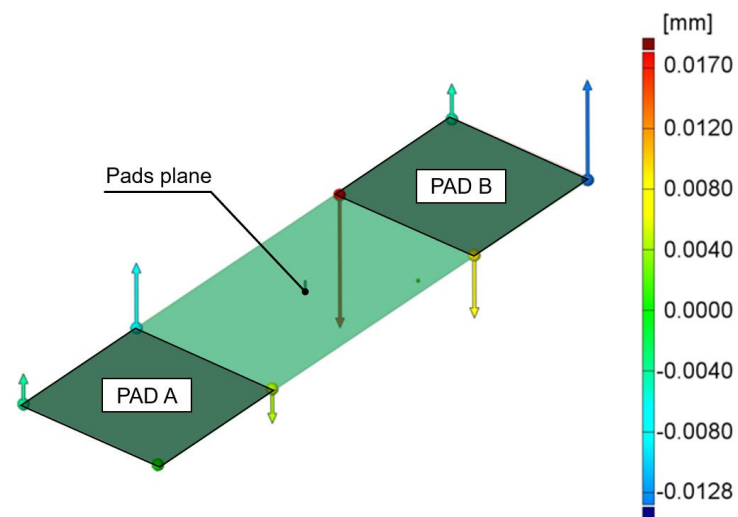
## VÝZKUM

### METODY USTAVOVÁNÍ HS LOŽISEK (VO1)

- Sledováno rozložení tloušťky mazacího filmu po ploše ložiska
- Optická metoda vs. tlaková metoda vs. konvenční měřidla



Rozložení tloušťky mazacího filmu po ploše HS kapsy



Vyhodnocení posunu krajních bodů kapsy



Přenositelnost na velká ložiska (4PAD)

FOLTÝN, J.; HURNÍK, J.; MICHALEC, M.; SVOBODA, P.; KŘUPKA, I.; HARTL, M. Pad alignment methods and their impact on large hydrostatic bearing precision. Measurement Science and Technology (Under review)

# SOUČASNÝ STAV ŘEŠENÍ

VÝZKUM

ZPĚTNOVAZEBNÍ ŘÍZENÍ (VO2)

Neveřejná data

# SOUČASNÝ STAV ŘEŠENÍ

## APLIKOVANÉ VÝSTUPY A PUBLIKACE

### APLIKOVANÉ VÝSTUPY

- **FOLTÝN, J.**; POLNICKÝ, V.; MICHALEC, M.; SVOBODA, P.; MARTINEK, J.; ROBENEK, V.: Experimentální zařízení 3PAD; Hydrostatické ložisko se zpětnovazebním řízením tloušťky mazacího filmu. **(Funkční vzorek)**
- **FOLTÝN, J.**; POLNICKÝ, V.; MICHALEC, M.; SVOBODA, P.; MARTINEK, J.; ROBENEK, V.: Experimentální zařízení 4PAD; Hydrostatická točna s mechatronickými systémy na bázi adaptivních regulačních smyček. **(Funkční vzorek)**
- **FOLTÝN, J.**; POLNICKÝ, V.; MICHALEC, M.; SVOBODA, P.; MARTINEK, J.; ROBENEK, V.: Zařízení k testování provozních stavů hydrostatického uložení. **(Užitný vzor)**

### PUBLIKACE

- **FOLTÝN, J.**; HURNÍK, J.; MICHALEC, M.; SVOBODA, P.; KŘUPKA, I.; HARTL, M. Pad alignment methods and their impact on large hydrostatic bearing precision. Measurement Science and Technology **(Under review)**
- MICHALEC, M.; POLNICKÝ, V.; **FOLTÝN, J.**; SVOBODA, P.; ŠPERKA, P.; HURNÍK, J. The prediction of large-scale hydrostatic bearing pad misalignment error and its compensation using compliant support. PRECISION ENGINEERING-JOURNAL OF THE INTERNATIONAL SOCIETIES FOR PRECISION ENGINEERING AND NANOTECHNOLOGY, 2022, roč. 75, č. May 2022, s. 67-79. ISSN: 0141-6359.
- MICHALEC, M.; HURNÍK, J.; **FOLTÝN, J.**; SVOBODA, P. Contactless measurement of hydrostatic bearing lubricating film using optical point tracking method. PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART J-JOURNAL OF EN, 2023, roč. 237, č. 1, s. 76-84. ISSN: 2041-305X.
- MICHALEC, M.; **FOLTÝN, J.**; DRYML, T.; SNOPEK, L.; JAVORSKÝ, D.; ČUPR, M.; SVOBODA, P. Assembly Error Tolerance Estimation for Large-Scale Hydrostatic Bearing Segmented Sliders under Static and Low-Speed Conditions. Machines 2023, 11, 1025. <https://doi.org/10.3390/machines11111025>

# ZÁVĚR

## NÁVRH

- 3PAD
- 4PAD
- Ustavování HS ložisek



## ŘÍZENÍ

- Příprava strategií řízení
- Úvodní testy řízení
- Pohlcování montážních chyb



## PROVOZ

- Asymetrie zatěžování
- Dlouhodobý provoz



**TU Gdansk**

- Prof. Wodtke

unibz

**University of Bolzano**

- Prof. Concli



**ESO Chile**

- Prof. Mario Tapia

## NÁVRH ZMĚNY NÁZVU

Řízení tloušťky mazacího filmu velkorozměrných  
hydrostatických ložisek

## ZMĚNA ROZLOŽENÍ

70% vývoj  
30% výzkum

# DĚKUJI VÁM ZA POZORNOST

Jan Foltýn, Ing.

[Jan.Foltyn@vut.cz](mailto:Jan.Foltyn@vut.cz)



ÚSTAV  
KONSTRUOVÁNÍ

[www.ustavkonstruovani.cz](http://www.ustavkonstruovani.cz)