



## (12) BREVET DE INVENTIE

**Hotărârea de acordare a brevetului de invenție poate fi revocată  
în termen de 6 luni de la data publicării**

(21) Nr. cerere: **97-00334**

(61) Perfectionare la brevet:  
Nr.

(22) Data de depozit: **19.02.1997**

(62) Divizată din cererea:  
Nr.

(30) Prioritate:

(63) Cerere internațională PCT:  
Nr.

(41) Data publicării cererii:  
BOPi nr.

(67) Publicare internațională:  
Nr.

(42) Data publicării hotărârii de acordare a brevetului:  
**30.04.1998** BOPi nr. **4/1998**

(56) Documente din stadiul tehnicii:  
**RO 97168; FR 2375848**

(45) Data eliberării și publicării brevetului:  
BOPi nr.

(71) Solicitant: **COMOTI, INSTITUTUL NAȚIONAL DE CERCETARE- DEZVOLTARE TURBOMOTOARE,  
BUCHARESTI, RO;**

(73) Titular: **COMOTI, INSTITUTUL NAȚIONAL DE CERCETARE- DEZVOLTARE TURBOMOTOARE,  
BUCHARESTI, RO;**

(72) Inventator: **BĂDOIU TRAIAN, BUCURESTI, RO;**

(74) Mandatar:

### (54) PROCEDEU DE REALIZARE A PALETELOR ROTOARELOR CENTRIFUGALE

(57) **Rezumat:** Invenția se referă la un procedeu de realizare a paletelor rotoarelor centrifugale, de turăție înaltă, care echipează compresoarele cu aer. Procedeul de realizare a paletelor rotoarelor centrifugale, conform inventiei, constă în degresarea unui semifabricat rotor (1), prin prelucrarea unei zone (f), zona (f) fiind delimitată de o curbă inferioară (h2), o curbă superioară (h1), apoi a unei alte zone, delimitată de aceleași curbe printun segment GF și un alt segment RS, semifabricatul rotor (1) fiind dispus înclinat la niște unghiuri sferice ( $\theta$  și  $\beta$ ), pe un dispozitiv (A).

Revendicări: 3  
Figuri: 8

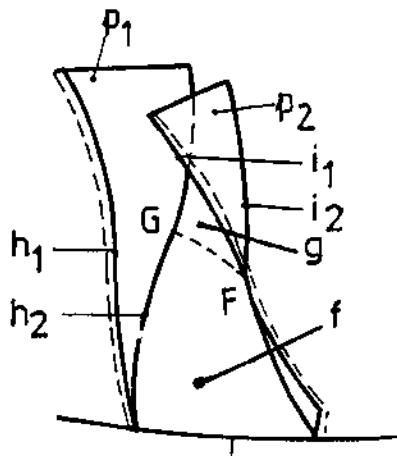


Fig. 2

RO 113124 B1



Invenția se referă la un procedeu de realizare, prin prelucrări mecanice a paletelor riglate ale rotoarelor centrifugale de turație înaltă, care echipează compresoarele cu aer.

În scopul realizării paletelor de rotor, este cunoscut un procedeu de turnare prin centrifugare, în cadrul căruia se realizează miezuri fuzibile prin copierea unui model.

Acste procedee prezintă dezavantajul unor tehnologii complicate.

Problema tehnică pe care o rezolvă inventia de fată este de a realiza un procedeu de obținere a paletelor rotoarelor centrifugale utilizând mașini de frezat cu comandă numerică cu trei axe.

Procedeul, conform inventiei, înlătură dezavantajele de mai sus, prin aceea că, în scopul simplificării tehnologiei și creșterii productivității muncii, constă în degroșarea unui semifabricat rotor prin prelucrarea unor zone, astfel încât, cu ajutorul unor dispozitive sau a unor platouri rotative, să se freezeze folosind scula vertical pentru prelucrarea unei zone, direcția de observare fiind axa OZ, zona fiind delimitată în planul xoy de o curbă inferioară, definită de intersecția unei palete cu o suprafață de fund, de o curbă superioară definită ca intersecție a unei palete cu un cerc exterior, al semifabricatului rotor și un cerc de rază mai mare decât raza sculei cu adaosul de prelucrare, care racordează proiecțiile curbelor pe xoy, pentru această zonă alegându-se o sculă cilindrică, cu rază de colț egală cu raza de racordare a suprafetei de fund care delimitizează conturul zonei, și freezează suprafața de fund ținând cont și de adaosul lăsat pentru finisare, scula fiind cât mai rigidă și potrivită materialului așchiat, pentru cealaltă zonă căutându-se o direcție de observare astfel încât restul suprafetei de fund dintre palete care nu se vede de sus, fiind acoperită de o paletă, să se vadă în întregime, iar dacă nu este posibil se determină o zonă maximă definită de niște puncte cuprinsă între o linie partea superioară a curbei, un sement și o altă curbă, direcția sub care se vede această zonă ținând cont și de dimensiunea frezei,

înțică în timpul lucrului să nu afecteze paletele, având niște unghiuri sferice, pentru așezarea pe dispozitiv a rotorului pe masa de prelucrat, în situația în care zonele amintite nu acoperă complet suprafața de fund, determinându-se o altă zonă în prelungirea zonei anterioare, procedura de căutare a direcției de observare fiind aceeași.

Procedeul, conform inventiei, prezintă următoarele avantaje:

- simplitate tehnologică;
- creșterea productivității muncii;
- flexibilitate mărită a procedeului.

Se dau în continuare, două exemple de realizare a inventiei, în legătură și cu fig. 1...8, care reprezintă:

- fig.1, vedere laterală a semifabricatului rotor;
- fig.2, vedere laterală a două palete vecine în zona f;
- fig.3, proiecția în planul xy a curbelor  $h_2$  și  $i_1$ ;
- fig.4, vedere laterală a două palete vecine în zona g;
- fig.5, vedere laterală în proiecție axonometrică a dispozitivului de așezare;
- fig.6, prezentarea unghiurilor sferice ale direcției de observare;
- fig.7, vedere laterală a paletelor, cu prezentarea suprafetelor extrados și intrados;
- fig.8, vedere de sus a suprafetelor extrados.

Procedeul de realizare a paletelor rotoarelor centrifugale, conform inventiei, într-un prim exemplu de realizare, constă într-o primă etapă din montarea pe mașina de frezat cu comandă numerică cu trei axe un semifabricat rotor **1** de dimensiuni impuse, prevăzut cu o suprafață exterioară **a**, o suprafață de fund **b**, o suprafață cilindrică **c** și un adaos tehnologic **d**. Montarea pe masa mașinii se face prin intermediul unor dispozitive **A** și a unui platou de indexare a unghiului de rotire a semifabricatului în jurul axei de revoluție, nereprezentat.

În semifabricatul rotor **1** este practicată o gaură centrală **e** de secțiune circulară, alezată la partea superioară astfel încât să poată servi la centrarea **1**

rotorului pe mașină.

Se degroșează apoi semifabricatul rotor **1** prin crearea de canale de degroșare, alcătuite din niște zone **f** și **g**, astfel încât, cu ajutorul unor dispozitive **A** sau a platourilor rotative cu două axe de rotație, să se poată freza folosind o sculă de prelucrat, nepozitionată, dispusă vertical.

Pentru a se crea zona **f**, direcția de observare este axa *oz* și această zonă este delimitată în planul *xoy* de o curbă inferioară definită ca intersecție a unei palete **p1** cu suprafața de fund **b**, o curbă superioară **h2** definită ca intersecție a unei palete **p2** cu cercul exterior **c** al semifabricatului rotor **1** și un cerc **j** de rază mai mare decât raza sculei cu adaosul, cerc ce racordează proiecțiile curbelor **h2** și **i1** pe *xoy*.

Pentru zona **f** se programează scula cilindrică cu rază de colț egală cu raza de răcordare a paletei la suprafața de fund **b** care controlează conturul zonei și freezează suprafața de fund **b** tînând cont și de adaosul lăsat pentru finisare. Pentru ca regimul să fie cât mai productiv, scula trebuie să fie cât mai rigidă și potrivită materialului așchiat.

În ce privește zona **g**, se caută o direcție de observare așa încât restul suprafetei de fund **b** dintre paletele **p1** și **p2** care nu se vede de sus, fiind acoperită de paleta **p2**, să se vadă în întregime. Dacă nu este posibil, atunci se determină o zonă maximă în continuarea zonei **f**. Astfel se definesc două puncte **R** și **S** care dau frontieră zonei **g** cuprinsă între linia **GF**, partea superioară a curbei **h2** de la **G** în sus până la punctul **R**, segmentul **RS** și segmentul **SF** pe curba **i1**.

Direcția sub care se vede această zonă trebuie să dețină dimensiunile frezei, așa încât în timpul lucrului să nu afecteze paleta **p1** sau **p2**, are unghiurile sferice  $\theta$  și  $\beta$ .

Unghiurile sferice  $\theta$  și  $\beta$  ale acestei direcții ne dă datele de proiectare și de așezare ale dispozitivului **A** pe masa mașinii de prelucrat.

Dispozitivul **A** asigură un plan înclinat cu unghiul de înclinare egal cu unghiul dintre direcția de observare și verticala locului, axa *oz*. Dispozitivul **A** se montează pe masa mașinii astfel încât fața laterală a lui să facă cu axa *ox* a mașinii unghiul  $\beta$  al direcției de observare.

Dacă atelierul deține un platou rotativ, cu două axe de rotație, atunci unghiurile de indexare ale platoului sunt:

-  $\theta$  pentru axa de rotație din planul *xoy*,

-  $\beta$  pentru rotația în jurul axei *oz*.

La o mașină de frezat cu posibilitatea indexării axului de rotație, unghiurile sferice ale direcției de observare dău unghiurile de indexare.

Programul în coordinate numerice pentru zona **g** se realizează astfel ca să controleze frontieră zonei **g** și să freezeze suprafața de fund cu adaosul de degroșare.

În situația în care zonele **f** și **g** nu acoperă complet suprafața de fund **b**, se determină o altă zonă **g1**, în prelungirea zonei **g**, procedura de căutare a direcției de observare fiind aceeași ca la zona **g**, unde locul zonei **f** este luat de zona **g**.

Finisarea suprafetei de fund se realizează pe zonele deja determinate la degroșare, dispozitivele și indexările de unghiuri rămânând aceleași.

Pentru finisarea zonei **f**, se folosește freza cilindrică cu raza de colț cu trasee pe direcția radială a rotorului, cu pași între trasee, așa încât să se realizeze toleranța cerută.

Pentru finisarea zonei **g** se folosește freza cilindrică cu cap sferic pe trasee circulare, deoarece raza de curbură a suprafetei de fund în zonă, după direcția radială, este mică, și aici distanța între trasee este suficient de mică, așa încât să se realizeze toleranța prescrisă.

Finisarea paletelor de prelucrat se face având în vedere că paletele sunt suprafete riglate pe un extrados **k** și pe un intrados **l**, cu torsione mare după direcția ortogonală liniarității, cele două suprafete sunt date de o colecție de drepte definite prin perechi de puncte, unul în

apropierea extremității paletei și celălalt în apropierea încastrării paletei, astfel:

extrados		intrados	
extremitate	încastrare	extremitate	încastrare
<b>P1</b>	<b>Q1</b>	<b>P1</b>	<b>Q1</b>
<b>P2</b>	<b>Q2</b>	<b>P2</b>	<b>Q2</b>
....	....	....	....

Intersecțiile acestor drepte, determinate de perechile de puncte **P<sub>i</sub>** și **Q<sub>i</sub>**, cu suprafața exterioară **a** și suprafața de fund **b**, ne dă noi puncte **M** pe suprafața exterioară **a** și **N** pe suprafața de fund **b** ce definesc curbele spline **h1** și **h2** pentru extrados și **i1** și **i2** pentru intrados.

Dacă aceste drepte sunt date sub altă formă de către proiectant, atunci procedura rămâne aceeași pentru determinarea curbelor **h1**, **h2** și **i1** și **i2**.

Ca și în cazul degroșării, pentru finisarea paletelor se caută direcțiile de observare și descompunere în zone astfel încât partea din zona de paletă se vede după acea direcție, să poată fi prelucrată cu freza impusă de geometria canalului. Se aleg atâtea direcții astfel ca zonele asociate să acopere întreaga suprafață extrados sau intrados.

Determinarea zonelor pentru extrados se face ca și în cazul degroșării; prima zonă se consideră aceea care se poate executa fără dispozitive, pe direcția de observare de sus în jos. O zonă **m** este mărginită de curbele **h1** și **h2** și liniile **MN** și **M'N'**. Linia **MN** este o linie a suprafeței riglate definită în baza liniilor de definiție **P<sub>i</sub>Q<sub>i</sub>** și curbelor spline dintre aceste lini. Alegerea liniei **MN** se face astfel încât freza utilizată să nu afecteze paleta vecină **p2**.

Programul de comandă numerică pentru această zonă folosește freza cilindrică cu cap sferic făcută să controleze suprafața de fund **b** și să freezeze zona **m** după trasee liniare și pași suficient de mici încât să fie asigurată toleranța de prelucrare.

Determinarea unei zone **n** se face ca și în cazul degroșării, alegându-se o direcție de observare a extradosului **k** astfel încât să se poată vedea restul

7 extradosului cu paleta **p2** suficient de depărtată, aşa încât freza folosită să n-o afecteze. Dacă acest lucru nu este posibil, atunci determinăm altă linie **M''N''** cu proprietatea liniei **MN** de la zona **m** astfel ca zona **n** să continue zona **m** și să fie cât mai mare. Astfel zona **n** este mărginită de curbele **h1** și **h2** și de liniile **MN** și **M''N''**.

12 Programul în coordonate numerice pentru finisarea acestei zone se execută în aceleasi condiții ca la zona **m**, după care i se aplică cele două rotații cu unghiurile sferice ale direcției.

17 - Intradosul I fiind tot suprafață riglată, descompunerea în zone și efectuarea programelor în coordonate numerice urmează aceeași procedură ca în cazul extradosului.

22 Procedeul de realizare a paletelor 27 rotoarelor centrifugale, în cel de-al doilea exemplu de realizare, conform inventiei, se referă la situația în care zonele **f** și **g** nu acoperă complet suprafața de fund **b**.

32 Procedeul tehnologic constă în următoarele etape:

- se montează semifabricatul rotor pe mașina de frezat;

- se prelucrează zonele **f** și **g** la fel ca în primul exemplu;

37 - se determină o zonă **o** în prelungirea zonei **g**, procedura de căutare a direcției de observare este aceeași ca în cazul zonei **g** unde locul zonei **h** este luat de zona **g**.

42 Dacă nici acum nu se poate găsi o direcție după care suprafața de fund rămasă să se vadă complet, atunci se determină alte două puncte pentru zona **o**, poziionate mai sus către centrul rotorului, care determină frontieră zonei **o**. În această situație se repetă procedeul

pentru acoperirea întregii suprafete de fund.

Finisarea suprafetei de fund **b**, a suprafetei extrados, **k**, și intrados **I** se face conform etapelor descrise la exemplul 1.

În cazul detinerii unei mașini cu comandă numerică cu posibilitatea poziționării axului sculei, pe cinci axe, pe orice direcție, unghiurile sferice  $\theta$  și  $\beta$  determină înclinarea axului principal al mașinii-unei.

### Revendicări

1. Procedeu de realizare a paletelor rotoarelor centrifugale, de înaltă turăție, într-un prim exemplu de realizare, folosind mașinile de frezat cu comandă numerică, utilizând un semifabricat rotor cu configurație și dimensiuni prestabilite, **caracterizat prin aceea că**, în scopul simplificării tehnologiei și creșterii productivității muncii, constă în degroșarea unui semifabricat rotor **(1)** prin prelucrarea unor zone **(f)** și **(g)**, astfel, încât cu ajutorul unor dispozitive **(A)** sau a platourilor rotative cu două axe de rotație, să se freezeze folosind scula vertical, pentru o zonă **(f)**, direcția de observare fiind axa  $oz$ , această zonă **(f)** fiind delimitată în planul  $xoy$  de o curbă inferioară **(h2)** definită ca intersecție a unei palete **(p1)** cu o suprafată de fund **(b)**, o curbă superioară **(i1)** definită ca intersecție a unei palete **(p2)** cu un cerc exterior **(c)** al semifabricatului rotor **(1)** și un cerc **(j)**, de rază mai mare decât raza sculei cu adaosul, cerc ce racordează proiecțiile curbelor **(h2)** și **(i1)** pe  $xoy$ , pentru această zonă alegându-se o sculă cilindrică cu rază de colț egală cu raza de racordare a paletei la suprafata de fund care delimită și conturul zonei și freezează suprafata de fund înănd cont și de adaosul lăsat pentru finisare, scula fiind cât mai rigidă și potrivită materialului aşchiat, pentru zona **(g)** căutându-se o direcție de observare aşa încât restul suprafetei de fund între paletele **(p1)** și **(p2)**, care nu se vede de sus, fiind acoperită de paleta **(p2)**, să se vadă în întregime, iar dacă nu este posibil, se determină o zonă maximă, în

continuarea zonei **(f)**, se definesc astfel două puncte **R** și **S** care dău frontieră zonei **(g)**, cuprinsă între linia **GF** partea superioară a curbei **(h2)** de la **G** în sus până la punctul **R** segmentul **RS**, și segmentul **SF** pe curba **(i1)**, direcția sub care se vede această zonă tine cont și de dimensiunea frezei, aşa încât în timpul lucrului să nu afecteze paletele **(p1)** sau **(p2)**, având niște unghiuri sferice  $(\theta)$  și  $(\beta)$ , aceste unghiuri sferice dând datele de proiectare și de așezare ale dispozitivului pe masa mașinii de prelucrat, în situația în care zonele **(f)** și **(g)** nu acoperă complet suprafata de fund **(b)**, determinându-se o altă zonă **(g1)**, în prelungirea zonei **(g)**, procedura de căutare a direcției de observare fiind aceeași ca în cazul zonei **(g)**, unde locul zonei **(h)** este luat de zona **(g)**.

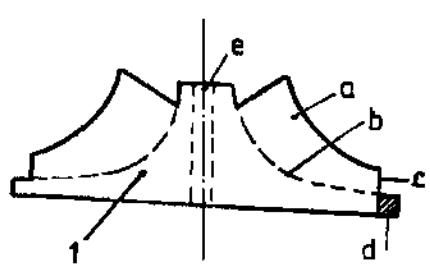
2. Procedeu de realizare a paletelor rotoarelor centrifugale, conform revendicării 1, **caracterizat prin aceea că** finisarea paletelor de prelucrat se face înănd seama că paletele sunt suprafete riglate pe un extrados **(k)** și pe un intrados **(I)**, date de o colecție de drepte definite prin niște perechi de puncte **Pi** în apropierea extremității paletei și **Oi** în apropierea încastrării paletei, intersecția dreptelor **PiQi** cu suprafata exterioară **(a)** și suprafata de fund **(b)** generând niște puncte **M** pe suprafata exterioară **(a)** și **N** pe suprafata interioară **(b)**, puncte ce definesc curbele spline **(h1 și h2)** pentru extrados și **(i1 și i2)** pentru intrados, determinarea curbelor spline făcându-se după aceeași procedură și atunci când dreptele **(PiQi)** sunt date sub o altă formă de geometria canalului.

3. Procedeu de realizare a paletelor rotoarelor centrifugale, într-un al doilea exemplu de realizare, **caracterizat prin aceea că** determinarea zonelor pentru extradosul **(k)** se face ca și în cazul degroșării, prima zonă fiind aceea ce se poate executa fără dispozitive pe direcția de observare de sus în jos, o zonă **(m)** fiind mărginită de niște curbe **(h1 și h2)** și liniile **MN** și **M'N'**, linia **MN** fiind o linie a suprafetei riglate determinate în baza

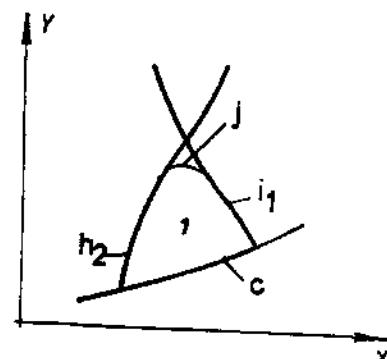
liniilor de definiție **PiQi** și curbelor spline dintre aceste linii, alegerea liniei **MN** făcându-se astfel încât freza utilizată să nu afecteze paleta vecină (**p2**), folosind freza cilindrică cu cap sferic făcută să controleze suprafața de fund (**b**) și să freezeze zona (**m**), după trasee liniare și pași suficient de mici încât să fie asigurată

toleranța de prelucrare, determinarea zonei (**n**) făcându-se ca și în cazul degroșării, alegându-se o direcție de observare a extradosului astfel încât să se poată vedea restul extradosului cu paleta (**p2**) suficient de departată, astfel ca freza folosită să n-o afecteze.

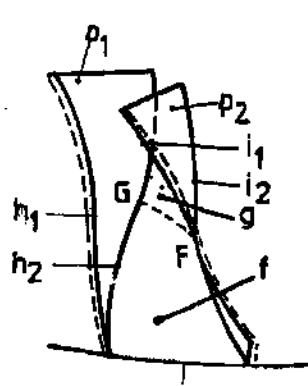
Președintele comisiei de inventiții: **ing. Petrescu Corneliu**  
Examinator: **ing. Anghel Radu**



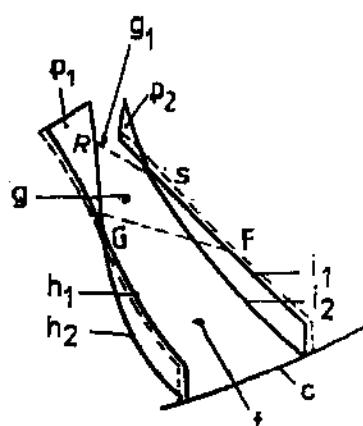
**Fig. 1**



**Fig. 3**



**Fig. 2**



**Fig. 4**

o

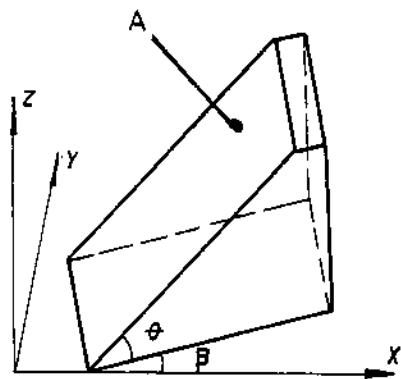


Fig. 5

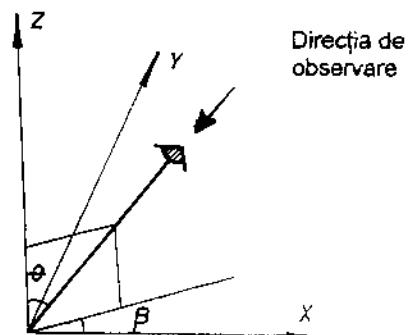


Fig. 6

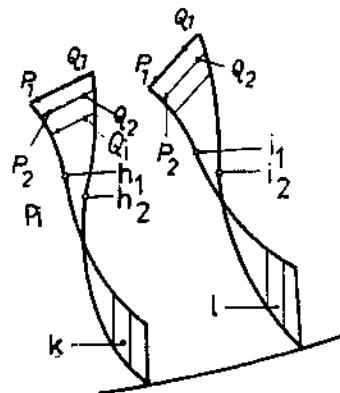


Fig. 7

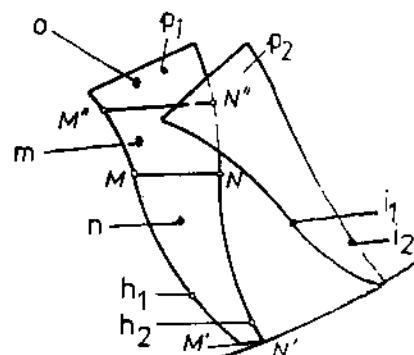


Fig. 8

