

©Ахмедов Х. И., Муродуллаева Ш.Ш

## РАЗРАБОТКА И ВНЕДРЕНИЕ БЕЗ КОНТАКТНЫХ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ ЧПУ СТАНКАМИ

**Ахмедов Х.И.** - Заведующий кафедрой «Технология машиностроения» Навоийского государственного горно-технологического университета, **Муродуллаева Ш.Ш.** – магистрант кафедры «Технология машиностроения» Навоийского государственного горно-технологического университета

Аннотация. Прогресс всех отраслей народного хозяйства Узбекистана неразрывно связан с уровнем развития машиностроения и базовой отраслью, которым является станкостроение. Современному отечественному мировому машиностроению присущи усложнение постоянное конструкции увеличения номенклатуры выпускаемых изделий и частой смены объектов производства, а также требований сокращения сроков освоения и проектирование новой продукции.

**Ключевые слова.** Дистанционное управление, машиностроение, HT 250, токарный станок.

Annotatsiya. Oʻzbekiston xalq xoʻjaligining barcha tarmoqlari taraqqiyoti mashinasozlik va uning asosiy tarmogʻi boʻlmish stanoksozlikning rivojlanish darajasi bilan uzviy bogʻliqdir. Zamonaviy mahalliy va jahon mashinasozlik ishlab chiqarilayotgan mahsulotlar assortimentining koʻpayishi va ishlab chiqarish obyektlarining tez-tez oʻzgarishi, shuningdek, ishlab chiqish vaqtini qisqartirish va yangi mahsulotlarni loyihalash talablari tufayli dizaynning doimiy murakkabliqi bilan tavsiflanadi.

**Kalit so'zlar**: Masofadan boshqarish pulti, mashinasozlik, NT 250, tokarlik stanogi.

Abstract. The progress of all sectors of the national economy of Uzbekistan is inextricably linked with the level of development of mechanical engineering and its basic industry, which is machine tool building. Modern domestic and world mechanical engineering is characterized by a constant complication of the design due to an increase in the range of manufactured products and frequent changes in production facilities, as well as requirements to reduce the development time and design new products.

**Keywords.** Remote control, mechanical engineering, NT 250, Lathe.

Особое впияние на современное развитие машиностроение оказало вычислительной техники, повлекшие создание гибких производственных систем. Внедрение цифровых вычислительных устройств управления производственными процессами, а также в машиностроении решали проблему увеличения номенклатуры выпускаемых изделий частой смены объектов производства. Сформированные на основе управляющих вычислительных машин и станков с числовым программным управлением, а также промышленных роботов, подобные комплексы прочно вошли в структуру оборудования современных машиностроительных заводов.

RemconLastP\_Mega | Arduino 1.8.13

```
Файл Правка Скетч Инструменты Г
 RemconLastP_Mega
  pinMode(SB_16, OUTPUT);
  pinMode(SB_17, OUTPUT);
  pinMode(SB_18, OUTPUT);
  pinMode (SB_19, OUTPUT);
  pinMode (SB_20, OUTPUT);
  pinMode (SB 21, OUTPUT);
  pinMode (SB_22, OUTPUT);
  pinMode(SB_23, OUTPUT);
  pinMode (SB_24, OUTPUT);
  digitalWrite(SB_1, LOW);
  digitalWrite(SB 2, LOW);
  digitalWrite(SB 3, LOW);
  digitalWrite(SB 4, LOW);
  digitalWrite(SB 5, LOW);
  digitalWrite(SB_6, LOW);
  digitalWrite(SB_7, LOW);
  digitalWrite(SB_8, LOW);
  digitalWrite(SB 9, LOW);
  digitalWrite(SB_10, LOW);
  digitalWrite(SB_11, LOW);
  digitalWrite(SB_12, LOW);
  digitalWrite(SB_13, LOW);
  digitalWrite(SB_14, LOW);
  digitalWrite(SB_15, LOW);
  digitalWrite(SB 16, LOW);
  digitalWrite(SB_17, LOW);
  digitalWrite(SB_18, LOW);
  digitalWrite(SB 19, LOW);
  digitalWrite(SB_20, LOW);
  digitalWrite(SB_21, LOW);
  digitalWrite(SB 22, LOW);
  digitalWrite(SB 23, LOW);
  digitalWrite(SB 24, LOW);
```

Перестройка машиностроительного производства привела к резкому снижению производства станков с числовым программным управлением И средств автоматизации машиностроения. Однако развитие сети малых предприятий, неспособных приобретать дорогостоящее автоматизированное технологическое оснащение, привело необходимости проводить модернизацию оборудования, в том числе, с ЧПУ, к которому относится станок НТ-250.



RemconLastP\_Mega | Arduino 1.8.13
 Файл Правка Скетч Инструменты Пов



RemconLastP\_Mega

```
pinMode (SB 1, OUTPUT);
pinMode (SB 2, OUTPUT);
pinMode (SB 3, OUTPUT);
pinMode(SB 4, OUTPUT);
pinMode (SB 5, OUTPUT);
pinMode (SB 6, OUTPUT);
pinMode (SB 7, OUTPUT);
pinMode (SB 8, OUTPUT);
pinMode(SB 9, OUTPUT);
pinMode (SB 10, OUTPUT);
pinMode (SB 11, OUTPUT);
pinMode (SB 12, OUTPUT);
pinMode (SB 13, OUTPUT);
pinMode(SB 14, OUTPUT);
pinMode (SB 15, OUTPUT);
pinMode(SB 16, OUTPUT);
pinMode (SB 17, OUTPUT);
pinMode (SB 18, OUTPUT);
pinMode(SB 19, OUTPUT);
pinMode (SB 20, OUTPUT);
pinMode (SB 21, OUTPUT);
pinMode (SB 22, OUTPUT);
pinMode (SB 23, OUTPUT);
pinMode(SB 24, OUTPUT);
digitalWrite(SB 1, LOW);
digitalWrite(SB 2, LOW);
digitalWrite(SB 3, LOW);
digitalWrite(SB 4, LOW);
digitalWrite(SB 5, LOW);
digitalWrite(SB 6, LOW);
digitalWrite(SB 7, LOW);
digitalWrite(SB 8, LOW);
digitalWrite(SB 9, LOW);
digitalWrite(SB 10, LOW);
```

RemconLastP\_Mega | Arduino 1.8.13
 Файл Правка Скетч Инструменты Помо



```
#include <EEPROM.h>
/* PIN - OUTPUT */
int SB 1 = 22;
int SB 2 = 23;
int SB 3 = 24;
int SB 4 = 25;
int SB 5 = 26;
int SB 6 = 27;
int SB_7 = 28;
int SB 8 = 29;
int SB 9 = 30;
int SB 10 = 31;
int SB 11 = 32;
int SB 12 = 33;
int SB 13 = 34;
int SB 14 = 35;
int SB 15 = 36;
int SB 16 = 37;
int SB 17 = 38;
int SB 18 = 39;
int SB 19 = 40;
int SB 20 = 41;
int SB 21 = 42;
int SB 22 = 43;
int SB 23 = 44;
int SB 24 = 45;
/* ----- */
int toggle 24 = 0;
void setup() {
  Serial.begin(9600);
 Serial2.begin (9600);
```

Рис.1. Программа для управления, объявления входов и выходов микроконтроллера



```
RemconLastP_Mega | Arduino 1.8.13

Oaān Πρaska (Keru Mrcrpywerns Ποκουμο

RemconLastP_Mega
else if (inString.indexOf("[SB18_1]")>0) { digitalNrite(SB_18, HIGH); } else if (inString.indexOf("[SB18_0]")>0) { digitalNrite(SB_18, LON); } else if (inString.indexOf("[SB18_0]")>0) { digitalNrite(SB_18, LON); } else if (inString.indexOf("[SB20_1]")>0) { digitalNrite(SB_18, LON); } else if (inString.indexOf("[SB20_0]")>0) { digitalNrite(SB_20, LON); } else if (inString.indexOf("[SB20_0]")>0) { digitalNrite(SB_20, LON); } else if (inString.indexOf("[SB20_0]")>0) { digitalNrite(SB_21, HIGH); } else if (inString.indexOf("[SB21_0]")>0) { digitalNrite(SB_21, HIGH); } else if (inString.indexOf("[SB21_0]")>0) { digitalNrite(SB_22, LON); } else if (inString.indexOf("[SB22_0]")>0) { digitalNrite(SB_22, LON); } else if (inString.indexOf("[SB22_0]")>0) { digitalNrite(SB_22, LON); } else if (inString.indexOf("[SB22_0]")>0) { digitalNrite(SB_23, HIGH); } else if (inString.indexOf("[SB22_0]")>0) { digitalNrite(SB_23, LON); } else if (inString.indexOf("[SB24_1]")>0) { digitalNrite(SB_23, LON); } else if (inString.indexOf("[SB24_1]")>0) { digitalNrite(SB_23, LON); } else if (inString.indexOf("[SB24_0]")>0) { digitalNrite(SB_23, LON); } else if (inString.indexOf("[SB24_0]")>0) { digitalNrite(SB_24, LON); } else if (inString.indexOf("[SB24_0]")>0) { digitalNrite(SB_24, LON); } else if (inString.indexOf("[SB24_0]")>0) { // new command } else if (inString.indexOf("[SB24_0]")>0 { // new command } else if (inString.indexOf("[SB24_0]")>0 { // new command } else if (inString.indexOf("[SB24_0]")
```

Рис.2. Программа для управления на Ардуино

Станок НТ-250 с системой дистанционного управления имеет возможности управления с расстояния с помощью андроидных устройств и симулировать работу станка, т.е. токарной обработки деталей типа тел вращения со ступенчатым, коническим и сферическим профилем, включая нарезание однозаходных и многозаходных резьбе и червяков, а также конических резьбе и резьбе с переменным шагом в ручном и полуавтоматическом режиме. Макет имеет следующие преимущества:

- Универсальность;
- Простота в управлении;
- регулирование скорости шаговых двигателей.

Расширенные функции универсального станка. Наличие режима поддержания постоянной скорости резания при торцевом точении. Автоматический цикл обработки до 99 программируемых кадров:

- настройка цикла производится в автоматическом режиме;
- возможность покадрового выполнения программ:
- геометрия цикла находится в относительной системе отсчета размеров перемещений, что позволяет перемещать весь цикл, но осям X и Z в любое место рабочей зоны.

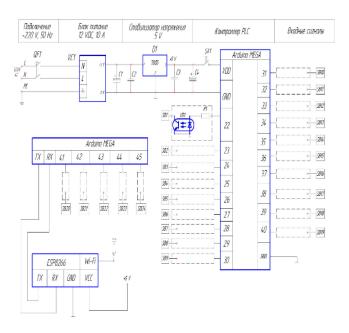


Рис.3. Принципиальная схема соединение контроллера с пультом управления

Электронное программирование. Ограничение зоны обработки. Оперативная корректировка режимов и размеров в процессе рабочих перемещений.

Предлагаемая исследование режимов и методов дистанционного управления станка НТ-250, что дает возможность управления несколько станками одновременно с помощью смартфона тем самым уменьшает человеческий фактор в управление технологическими электрооборудованиями.

первоначальной Без проверки системы дистанционного управления станком рекомендовалось использовать в станке НТ-250. Для исследования системы дистанционного управления в лаборатории НГГИ был создан станок HT-250. Станок находится относительной системе отсчета перемещений, который перемещается по осям Х Z в любое место рабочей зоны, что соответствует характеристикам перемещения станка НТ-250.

## Литературы:

- [1]. Kadirov, Y; Samadov, A; Rahimova, M; MONI-TORING OF DYNAMIC CHARACTERISTICS OF THE CONTROL SYSTEM IN GREENHOU-SES, Eurasian Union of Scientists. 7-9, 2021
- **[2].** Jumaev, OA; Sayfulin, RR; Samadov, AR; Arziyev, EI; Jumaboyev, EO; ,Digital control systems for asynchronous electrical drives with vector control principle,IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, 862, 3, 032054, 2020, IOP Publishing
- [3]. Yusupbekov, Nodirbek; Mukhitdinov, Djalolitdin; Kadirov, Yorkin; Sattarov, Olim; Samadov, Abdukhalil; Control of non-standard dynamic objects with the method of adaptation

## Journal of Advances in Engineering Technology Vol.2(6) 2022



according to the misalignment based on neural networks, International Journal, 8,9,,2020,

- [4]. Кадиров, Ёркин Баходирович; Самадов, Абдухалил ,РАЗРАБОТКА ДИСТАНЦИОН-НОГО УПРАВЛЕНИЕ ФРЕЗЕРНЫМ СТАН-КОМ С ЧПУ,Эффективность применения инновационных технологий и техники в сельском и водном хозяйстве,,,415-416,2020
- **[5].** Jumaev, OA; Sayfulin, RR; Samadov, AR; Arziyev, EI; Jumaboyev, EO; ,Methods for the Synthesis of Digital Controllers for an Asynchronous Brushless Motor,New Visions in Science and Technology Vol. 9,,,45-53,2021,