



(12)

CERERE DE BREVET DE INVENTIE

(21) Nr. cerere: **a 2011 00400**

(22) Data de depozit: **28.04.2011**

(41) Data publicării cererii:
30.11.2011 BOPI nr. **11/2011**

(71) Solicitant:

• DARDAC LAURENTIU TĂNASE,
STR. AV. VASILE TRAIAN NR. 70,
SECTOR 1, BUCUREȘTI, B, RO;
• VASILIU NICOLAE, ȘOS. OLȚENIȚEI
NR. 40-44, BL. 6A, SC. 1, ET. 7, AP. 29,
SECTOR 4, BUCUREȘTI, B, RO;
• CĂLINOIU CONSTANTIN,
STR. ROȘIA MONTANĂ NR. 15, BL. 29,
SC. 2, AP. 25, SECTOR 6, BUCUREȘTI, B,
RO

(72) Inventatori:

• DARDAC LAURENTIU TĂNASE,
STR. AV. VASILE TRAIAN NR. 70,
SECTOR 1, BUCUREȘTI, B, RO;
• VASILIU NICOLAE, ȘOS. OLȚENIȚEI
NR. 40-44, BL. 6A, SC. 1, ET. 7, AP. 29,
SECTOR 4, BUCUREȘTI, B, RO;
• CĂLINOIU CONSTANTIN,
STR. ROȘIA MONTANĂ NR. 15, BL. 29,
SC. 2, ET. 1, AP. 25, SECTOR 6,
BUCUREȘTI, B, RO

(54) SISTEM ELECTROHIDRAULIC ȘI METODĂ PENTRU ACȚIONAREA SUPAPELOR MOTOARELOR CU ARDERE INTERNA ȘI MARE PUTERE

(57) Rezumat:

Invenția se referă la un sistem electrohidraulic și la o metodă pentru acționarea supapelelor motoarelor cu ardere internă de mare putere, care pot fi aplicate la motoarele termice cu aprindere prin compresie ale locomotivelor, navelor, grupurilor electrogene etc. Sistemul conform inventiei cuprinde un bloc (1) hidraulic, ce include un drosel (2) de stabilizare și doi cilindri (3) hidraulici cu dublu efect și tijă bilaterală, două acumulatoare (4 și 6) hidropneumatice, pentru atenuarea undelor de presiune generate de o servovalvă (5), două traductoare (7) de poziție, conectate la un servoconroler (8) analogic, comandat de un calculator (9) industrial, aferent motorului termic, și o interfață (10) de comunicație serială, care permite vizualizarea stării sistemului și setarea parametrilor de acord ai compensatorului de eroare. Metoda conform inventiei permite acordarea legilor de mișcare a supapelelor cu regimul de viteză și putere impuls motorului, eliminând în totalitate sistemul de acționare a supapelelor prin intermediul arborelui cu came, permite reglarea legii de mișcare a supapelelor astfel încât să optimizeze funcționarea motoarelor cu ardere internă lente din punctul de vedere al consumului specific de combustibil și al emisiilor poluanțe, comanda independentă a supapelelor, corroborată cu injecția adaptivă de combustibil, per-

mitând și funcționarea optimă a motoarelor cu ardere internă cu un număr de cilindri variabil, corespunzător regimului de viteză și putere impuls motorului.

Revendicări: 3

Figuri: 9

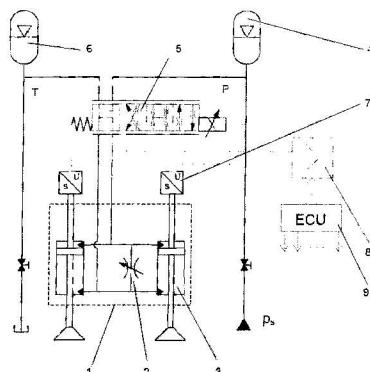


Fig. 1

Cu începere de la data publicării cererii de brevet, cererea asigură, în mod provizoriu, solicitantului, protecția conferită potrivit dispozitivelor art.32 din Legea nr.64/1991, cu excepția cazurilor în care cererea de brevet de inventie a fost respinsă, retrasă sau considerată ca fiind retrasă. Întinderea protecției conferite de cererea de brevet de inventie este determinată de revendicările conținute în cererea publicată în conformitate cu art.23 alin.(1) - (3).



RO 126878 A2

SISTEM ELECTROHIDRAULIC SI METODA PENTRU ACTIONAREA SUPAPELOR MOTOARELOR CU ARDERE INTERNA DE MARE PUTERE

Inventia se refera la un sistem electrohidraulic si metoda pentru actionarea supapelor motoarelor cu ardere interna de mare putere, care pot fi aplicate la motoarele termice cu aprindere prin compresie ale locomotivelor, navelor, grupurilor electrogene etc.

Sunt cunoscute sisteme de distribuție variabilă pentru actionarea supapelor motoarelor cu ardere interna (CVVT) care trebuie să asigure reglarea duratei de deschidere și a înălțimii de ridicare a supapelor, precum și a momentelor de deschidere și de închidere ale acestora.

Cele mai simple soluții constructive sunt electromecanice sau hidromecanice, care au dezavantajul ca permit doar modificarea momentelor de deschidere sau închidere ale supapelor, fără modificarea duratei fazelor.

Sistemele mai evoluate permit reglarea mai multor parametri sau a unor combinații neliniare ale acestora. Cele mai evoluate variante asigură o flexibilitate totală a reglajului și sunt compatibile cu echipamentele de calcul digitale.

În funcție de modul de acționare a supapelor se cunosc sisteme cu acționare directă, electromagnetice sau electrohidraulice, și indirectă.

Sistemele electromagnetice secventiale sau proporționale satisfac în principiu criteriile de performanță, dar au dezavantajul ca necesită materiale speciale, presupun majorarea gabaritelor chiulaselor, sunt sensibile la temperaturi ridicate, includ echipamente de calcul de mare viteză bazate pe procesoare de semnal (DSP) și sunt scumpe.

La randul lor, sistemele electrohidraulice cunoscute pot comanda supapele independent, în buclă închisă sau deschisă, sau pot acționa arbori cu came a căror geometrie spațială realizează reglarea simultană a tuturor supapelor, dar au dezavanatajul ca nu permit individualizarea legilor de reglare ale supapelor.

Soluțiile electromecanice sau electrohidraulice de distribuție variabilă cunoscute sunt aplicate practic exclusiv la motoarele cu ardere internă de putere mica și medie, specifice producției de serie mare, caracterizate prin

exigente deosebite în ceea ce privește consumul specific de combustibil la regimuri partiale.

Performantele statice și dinamice ale acestor sisteme depind în mare măsură de forțele sau de momentele actuatoarelor electromecanice sau electrohidraulice care asigură modificarea legii de mișcare a supapei, simultan sau individual.

Comanda individuală a supapei asigură în principiu flexibilitatea și dinamica reglajului, dar costul actuatoarelor este semnificativ mai mare decât cel al sistemelor de comandă centralizată, aplicată prin intermediul arborilor cu came.

Problema pe care o rezolvă inventia este acordarea legii de mișcare a supapei cu regimul de viteză și putere impus motorului cu ardere internă de mare putere, eliminând în totalitate sistemul de acționare a supapei prin intermediul arborelui cu came.

Solutia propusă înlătură dezavantajele mentionate în cazul motoarelor cu ardere internă de mare putere, deoarece comanda supapei este individuală, în buclă închisă, iar costul sistemului de distribuție devine nesemnificativ în raport cu cel al soluției clasice bazată pe arbori cu came de mari dimensiuni.

Conform inventiei, supapele de admisie și cele de evacuare sunt actionate de servomecanisme electrohidraulice formate din următoarele componente:

- sursă de alimentare cu ulei la presiune constantă;
- servovalvă electrohidraulică cu acțiune directă ("direct drive valve" - DDV), formată dintr-un electromagnet proporțional de forță, un traductor de poziție de mare rezoluție și un servocontroler analogic incorporat în carcasa electromagnetului;
- unul sau mai mulți cilindri hidraulici cu dublu efect, cu tije bilaterale, etansate cu elemente elastomerică de mare viteză, cu surgeri controlate;
- traductoare de poziție inductive fără contact, imersate în lichidul de lucru, având armăturile mobile solidare cu tijele cilindrilor hidraulici;
- servocontroler analogic sau digital, care permite modificarea parametrilor de acord ai compensatorului de eroare;
- calculator industrial (de proces) realizat cu procesor de semnal, care asigură elaborarea semnalelor de referință pentru toate servomecanismele

atasate supapelor motorului, în conformitate cu regimul de functionare impus acestuia;

- interfață de comunicatie serială, cu posibilitatea vizualizării stării sistemului și parametrilor de acord ai compensatorului de eroare.

Metoda și sistemul electrohidraulic pentru actionarea individuală a supapelor conform inventiei prezinta urmatoarele avantaje:

- oferă posibilitatea alegerii legii de miscare a acestora astfel încât să permită optimizarea functionării motoarelor cu ardere internă lente din punctul de vedere al consumului specific de combustibil și al emisiilor poluanțe;
- comanda independentă a supapelor, coroborată cu injectia adaptivă de combustibil, permite functionarea optimă a motoarelor cu ardere internă cu un număr variabil de cilindri, corespunzător regimului de viteză, putere și consum de combustibil impus motorului;
- se poate asigura functionarea optimă a motoarelor cu ardere internă de mare putere prin faptul că un dispozitiv electrohidraulic de actionare permite reglarea continuă a legii de miscare a fiecărei supape, în conformitate cu regimul de moment și viteză impuse motorului;
- în cazul testării unui prototip, acordarea sistemului necesită numai schimbarea unor parametri numerici în software, deoarece sistemul de actionare a supapelor se bazează pe echipamente hardware ce nu necesită modificări structurale sau dimensionale;
- sistemul se poate adapta oricărei dimensiuni și tip de motor cu ardere internă prin schimbarea modulelor de comandă ale supapelor și tractoarelor;
- software-ul se acordează numai prin schimbarea valorilor unor parametri, nefiind necesară intervenția unei persoane specializate;
- inventia poate fi utilizată la echiparea tuturor tipurilor de motoare cu ardere internă de mare putere, care funcționează la viteze relativ mici;
- asigură și o flexibilitate avansată, care acoperă toată gama de regimuri funcționale tipice, în condițiile reducerii împrăștierii legilor de miscare și a numărului parametrilor de care depind acestea;
- optimizarea legilor de miscare ale supapelor se poate face on-line, în timpul functionării motoarelor, deoarece parametrii compensatoarelor de eroare ale servomecanismelor atașate supapelor pot fi modificați în timp real prin

interfata de comunicatie cu procesul condus;

- monitorizarea în timp real a tuturor parametrilor cinematici si dinamici ai sistemului de distributie permite identificarea uzurii premature a componentelor electrohidraulice si înlocuirea imediată a elementelor amovibile.

Se prezintă în continuare un exemplu de aplicatie al inventiei.

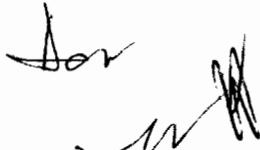
În figura 1 este prezentată structura fizică a sistemului hidraulic. Blocul hidraulic 1 include un drosel de stabilizare 2 si doi cilindri hidraulici cu dublu efect si tija bilaterală 3. Acumulatoarele hidropneumatice 4 si 6 atenuează undele de presiune generate de servoalva 5. Traductoarele de pozitie 7 sunt conectate la servocontrolerul analogic 8 comandat de calculatorul industrial 9 aferent motorului termic. Interfata de comunicatie seriala 10 permite vizualizarea starii sistemului si a parametrilor de acord ai compensatorului de eroare.

Servoalva are 4 pozitii de lucru distincte. Dacă servocontrolerul alimentează traductorul de pozitie inductiv atasat sertarului servoalvei, aceasta închide toate racordurile externe, blocând supapele. În absenta tensiunii de alimentare a traductorului de pozitie al servoalvei, resortul acesteia asigură conectarea camerelor de volum variabil ale cilindrilor hidraulici, permitând deplasarea liberă a pistoanelor. Simultan, racordul de refulare al sursei de alimentare la presiune constantă este închis. În absenta semnalului de comandă (tensiune sau curent unificat) servoalva blochează ambele supape în pozitiile corespunzătoare semnalelor de reactie furnizate de traductoarele de pozitie ale tijelor pistoanelor.

Precizia de urmărire a semnalului de comandă depinde în mare măsură de presiunea sursei de ulei, de ariale pistoanelor, de volumul de lichid din blocul hidraulic, supus variatiilor de presiune si de viteza nominală a motorului.

Datorită fiabilității verificate a servoalvelor cu electromagneti proporționali de cursă, actionarea supapelor motoarelor lente de mare putere devine flexibilă, permitând optimizarea funcționării acestor tipuri de motoare.

Sincronizarea supapelor cu aceeași funcție poate fi asigurată pe cale mecanică, printr-o traversă actionată de un singur servocilindru electrohidraulic. Dimensiunile și numărul supapelor motoarelor de mare putere permit actionarea individuală a supapelor în buclă închisă sau



deschisă, mărimea cursei fiind reglată prin durata și forma semnalului de comandă aplicat servovalvelor

Schema constructivă a sistemului electrohidraulic este prezentată în figura 2. În figura 3 se prezintă o secțiune prin servocilindrii electrohidraulici ai dispozitivului. În figura 4 se prezintă o vedere laterală a dispozitivului, în figura 5 - o vedere de sus a dispozitivului iar în figura 6 - modelul spatial al dispozitivului.

Dispozitivul experimental realizat în vederea validării noului concept este prezentat în figura 7.

În figurile 8 și 9 se prezintă două înregistrări tipice ale legii de variație a pozitiei unei supape aparținând unei culase de motor Diesel de mare putere. Cele două diagrame certifică flexibilitatea și promptitudinea sistemului de actionare.

**SISTEM ELECTROHIDRAULIC SI METODĂ PENTRU ACTIONAREA
SUPAPELOR MOTOARELOR CU ARDERE INTERNA DE MARE PUTERE**

Revendicări

1. Sistem electrohidraulic pentru actionarea supapelelor motoarelor cu ardere internă de mare putere, care se compune din blocul hidraulic 1 care include droselul de stabilizare 2, unul sau mai mulți cilindri hidraulici cu dublu efect având fiecare cate o tija bilaterală 3, două acumulatoare hidropneumatice 4 și 6 pentru atenuarea undelor de presiune generate de servovalva 5 precum și două traductoare de poziție 7, caracterizat prin aceea că în vederea unui control optim al supapelelor este conectat la servocontrolerul analogic sau digital 8 care permite modificarea parametrilor de acord ai compensatorului de eroare, comandat de calculatorul industrial de proces 9 aferent motorului termic, realizat cu procesor de semnal care asigură elaborarea semnalelor de referință pentru toate servomechanismele atașate supapelelor motorului, și respectiv interfata de comunicare serială 10 pentru vizualizarea stării sistemului și parametrilor de acord ai compensatorului de eroare.

2. Metodă pentru actionarea individuală a supapelelor motoarelor cu ardere internă de mare putere implementată printr-un sistem electrohidraulic conform revendicării 1, caracterizată prin aceea că se face o comandă optimă a supapelelor în buclă închisă astfel încât marimea cursei este reglată prin durată și formă semnalului de comandă aplicat unor servovalve, după cum urmează:
 - a. se fixează o valoare initială a parametrilor compensatoarelor de eroare ale servomechanismelor atașate supapelelor;
 - b. se elaborează de către un calculator de proces a unor semnale de referință pentru toate servomechanismele atașate supapelelor motorului,


 Two handwritten signatures are present at the bottom right of the page. The top signature appears to be "Dan" and the bottom one appears to be "W". They are written in black ink on a white background.

în conformitate cu regimul de functionare impus acestuia și optimizarea on-line legilor de miscare ale supapelor, în timpul funcționării motoarelor;

- c. se realizează modificarea în timp real prin interfața de comunicare cu procesul condus, a parametrii compensatoarelor de eroare ale servomecanismelor atașate supapelor;
- d. se realizează monitorizarea în timp real a tuturor parametrilor cinematici și dinamici ai sistemului de distribuție, ceea ce permite identificarea uzurii premature a componentelor electrohidraulice și înlocuirea imediată a elementelor amovibile;

3. Metoda pentru acțiunea individuală a supapelor motoarelor cu ardere internă de mare putere conform revendicării 2 caracterizată prin aceea că sincronizarea supapelor cu aceeași funcție se face pe cale mecanică printr-o traversă acționată de un singur servocilindru electrohidraulic, dimensiunile și numărul supapelor motoarelor de mare putere permitând acțiunea individuală a supapelor în buclă închisă sau deschisă,

Two handwritten signatures are present at the bottom right of the page. The top signature is a stylized 'I' or 'J' shape with a small horizontal line above it. The bottom signature is a more complex, flowing cursive script.

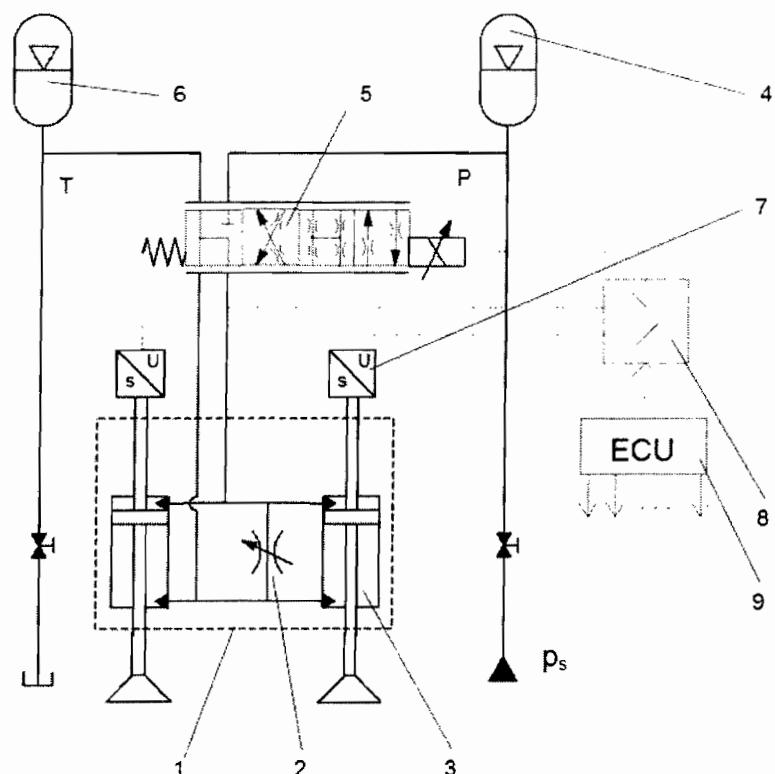


Fig.1. Schema hidraulică a dispozitivului: 1-bloc hidraulic; 2-drozel de amortizare; 3-cilindru hidraulic; 4-acumulator hidropneumatic de înaltă presiune; 5-servovalvă electrohidraulică; 6-acumulator hidropneumatic de joasă presiune; 7-traductor de poziție; 8-servocontroler analogic; 9-calculator industrial

Dorin

28-04-2011

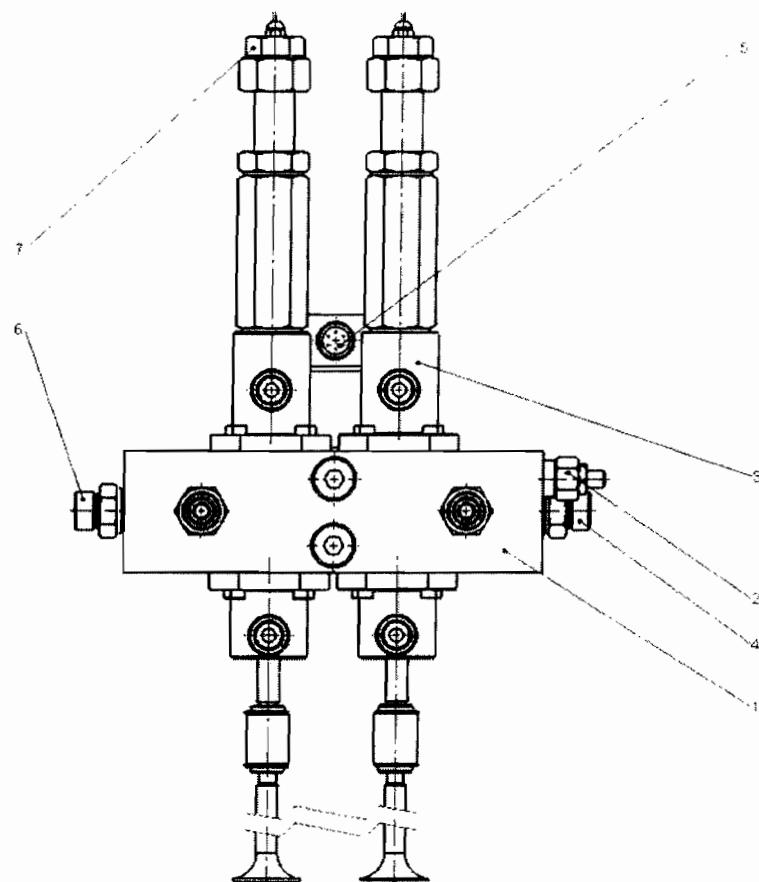


Fig. 2. Vedere frontală a dispozitivului: 1-bloc hidraulic; 2-drosel de amortizare;
3-cilindru hidraulic; 4-racord de alimentare cu ulei sub presiune constantă;
5-servovalvă electrohidraulică; 6-racord de evacuare; 7-traductor de poziție inductiv

*Dan M**W*

a-2011-00400--
28-04-2011

9

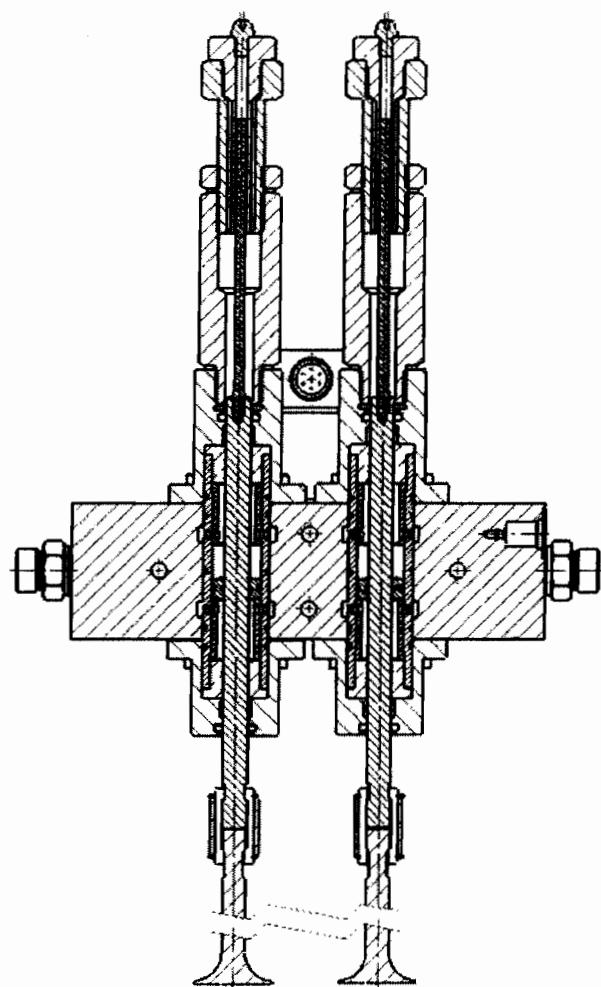


Fig. 3. Secțiune prin servocilindrii electrohidraulici ai dispozitivului

Dan M V

0-2011-00400--
28-04-2011

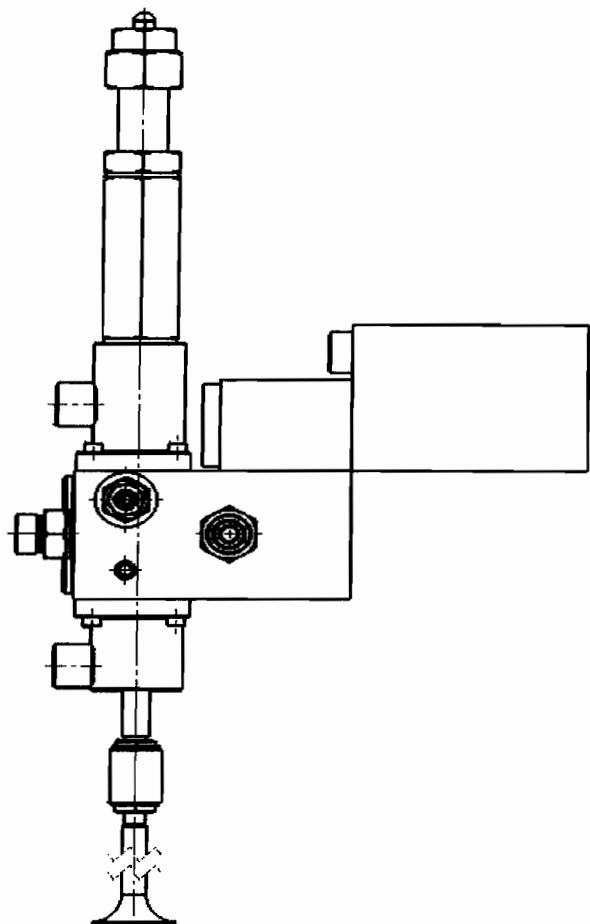


Fig. 4. Vedere laterală a dispozitivului

Dan M *[Signature]*

a-2011-00400--

28-04-2011

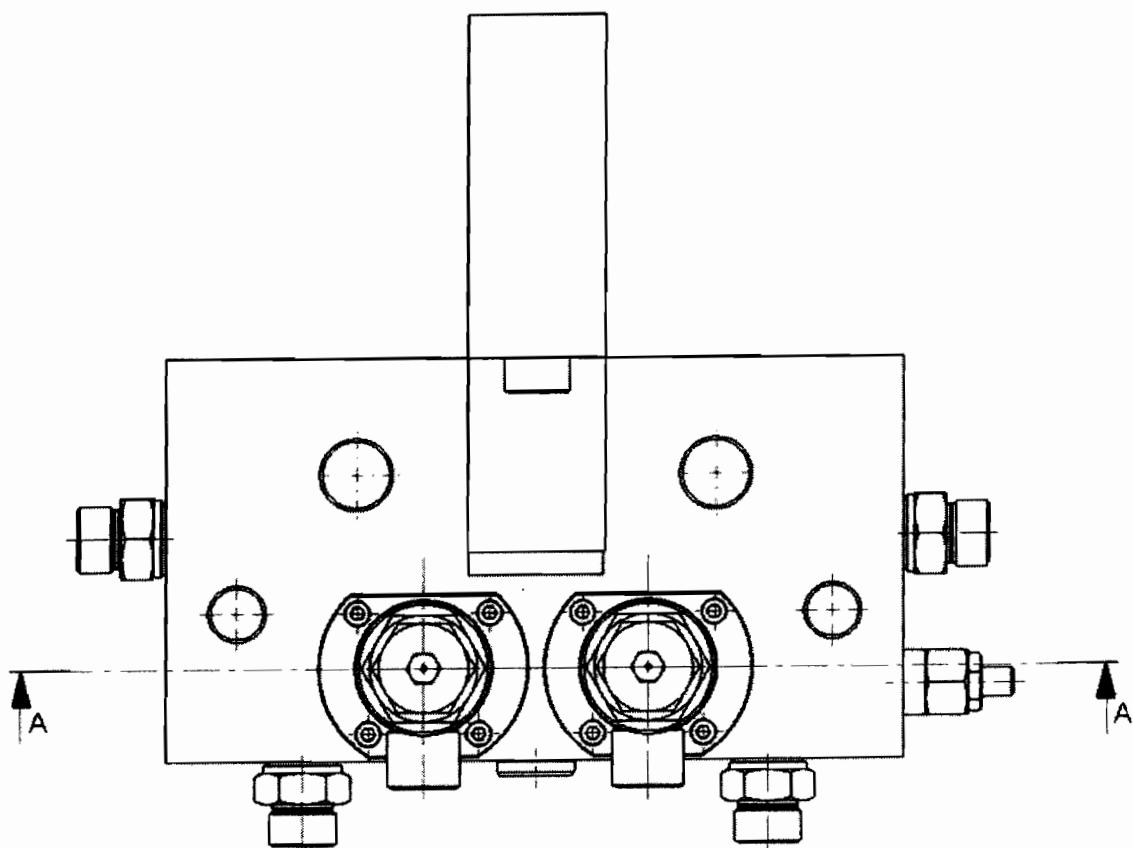


Fig.5. Vedere în plan a dispozitivului

Dan M H

A-2011-00400--
28-04-2011

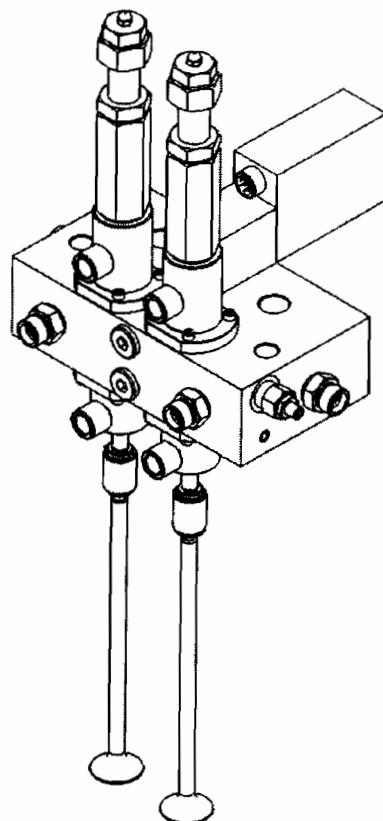


Fig. 6. Modelul spațial al dispozitivului

Dan M. V.

a-2011-00400--
28-04-2011

5

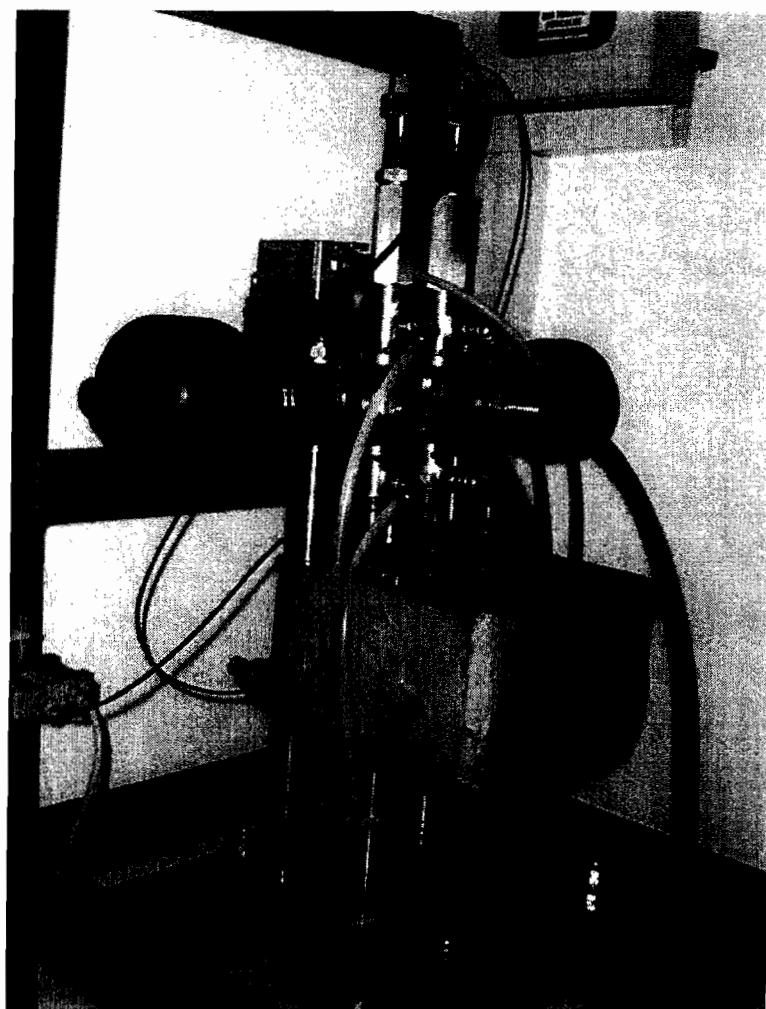


Fig.7 Vedere a dispozitivului experimental

Dor M

0-2011-00400
28-04-2011

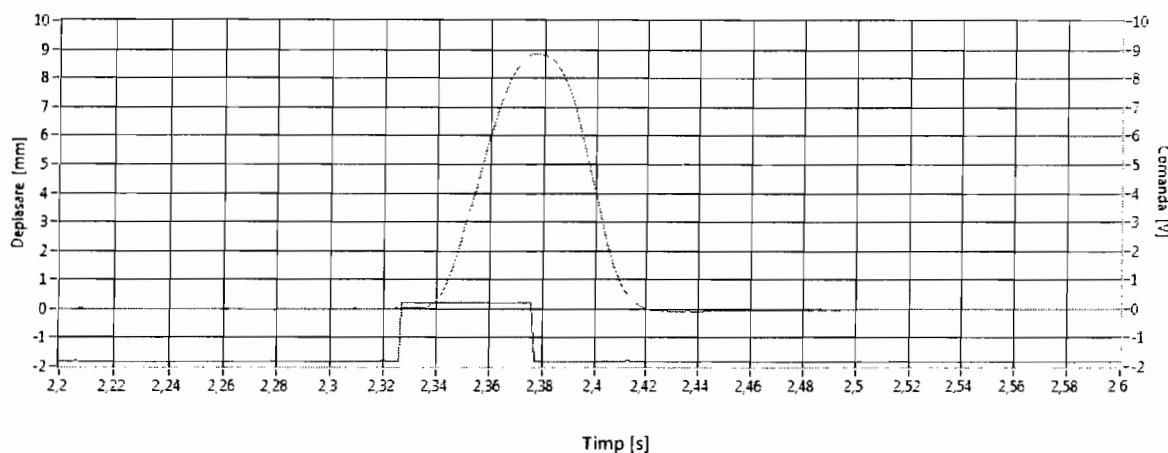


Fig. 8. Răspunsul sistemului la semnal dreptunghiular:
gradul de umplere: 10%, U=1V, f=2 Hz, P=100 bar

Dan / H

0-2011-00400--

28-04-2011

3

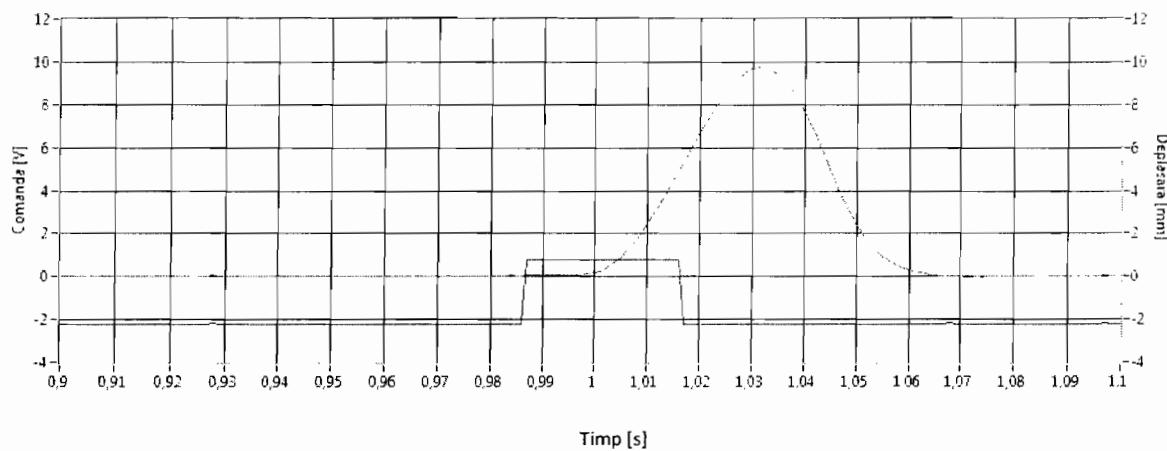


Fig. 9. Răspunsul sistemului la semnal dreptunghiular:
gradul de umplere: 10%, U=1V, f=5 Hz, P=100 bar

Dan M W