# 倉儲系統的搬運機移動時之變形與應力分析

#### 柯建良

#### 指導教授: 王柏村

國立屏東科技大學機械工程系

#### 摘要

本文利用 ANSYS 有限元素分析軟體,對單元負 載式倉儲系統(Unit load systems),分析搬運機啟動及 停止時所產生的慣性加速度,對立柱造成的變形與應 力影響。文中使用了 3D 結構梁元素模擬立柱、導桿, 薄殼元素模擬搬運機的基座,質量元素模擬馬達、取 料架及物料負載,並利用交流馬達工作的情況求出整 個搬運機啟動時所產生的慣性加速度,以模擬啟動時 的真實狀況。經分析後得到立柱的應力及變形資料, 可以知道立柱可能發生破壞的位置,還能得到基座變 形的情形,及產生最大應力的位置,以提供設計者作 為作為日後設計的參考。為了模擬搬運機移動中的情 形,未來將加入震動暫態分析。

### 一、前言

自動化倉儲系統現今較廣為被人討論的,大都侷 限於倉儲系統的存取效率、物料管理及自動控制工程 等領域,較少對倉儲結構的安全性與結構設計作探 討,所以本文將利用ANSYS軟體對一自動倉儲系統 的搬運機作結構分析,主要分析目標是搬運機的立柱 與導桿的應力與挫屈分析[1]。本文將馬達的啟動轉 矩,與利用CAD/CAE軟體計算搬運機的質量,根據 質心運動定理[2]求出搬運機加速度值,作為邊界條 件,並且比較,當取料機在不同高度時,對搬運機結 構的影響。

#### 二、問題描述與分析目標

1、問題描述:

自動倉儲系統的搬運機外型如圖1所示,搬運機 移動時是由交流感應馬達所驅動,其規格見表1,啟 動時馬達對搬運機產生一X軸向的慣性加速度,煞車 時馬達亦對搬運機產生一慣性加速度,結果導致結構 變形。

2、分析目標:

1.分析啟動時慣性加速度對搬運機的立柱與導桿是 否造成靜力或挫屈破壞。

2.分析煞車時慣性加速度對搬運機的立柱與導桿是 否造成靜力或挫屈破壞。

3.比較取料架乘載物料在距離地面不同高度時對立 柱與導桿造成的最大應力與變形。

根據以上的分析目標,本文將分析狀況分成下 列8種狀況:

- CaseA1:模擬搬運機啟動時的狀況,此時取料架距離地面0.55公尺。
- CaseA2:模擬搬運機啟動時的狀況,此時取料架距離地面1.1公尺。
- CaseA3:模擬搬運機啟動時的狀況,此時取料架距離地面1.65公尺。
- CaseA1:模擬搬運機啟動時的狀況,此時取料架距離地面2.2公尺。
- CaseB1:模擬搬運機煞車時的狀況,此時取料架距離地面0.55公尺。
- CaseB2:模擬搬運機煞車時的狀況,此時取料架距離地面1.1公尺。
- CaseB3:模擬搬運機煞車時的狀況,此時取料架距離地面1.65公尺。
- CaseB4:模擬搬運機煞車時的狀況,此時取料架距離地面2.2公尺。



### 圖1. 搬運機結構圖

主1 电法坦均[2]

农1. 两连炕伯[5]			
廠牌	SHANG YANG		
馬達型號	5RK90A-AMFFP		
出力	90W		
啟動轉矩	4500 g∙ cm		
電壓	100~110V		
轉速	1350~1550 rpm		

## 三、數學模式

#### 1、結構的相關尺寸

本文所分析的搬運機結構,主要是由標準的鋼樑 利用螺栓接合而成,圖2為搬運機基座的結構圖,兩 導桿的中心距500mm,立柱的形心距620mm,各零 件的相關尺寸列於表2。

### 2、質量:

搬運機結構如圖1所示,主結構質量為104.4kg、 取料架質量為17kg、取料托盤質量為10kg馬達質量, X軸驅動馬達、Y軸驅動馬達和Z軸驅動馬達總值量為 15kg、最大物料負載為50kg。總值量=196.4kg 3、傳動扭矩:

傳動扭矩T=M × C=17.658 N·m

1、M:起動轉矩=4500 g·cm [3]

4500 g· cm=0.44145 N· m

- 2、C: 減速比=40:1=40
- 4、啟動時加速度:

基本假設:

1、搬運機的重量均勻分佈於前後輪。

2、搬運機的導輪作純滾動,f µN。

已知條件:

- 1、m<sub>eq</sub>: 1/2 搬運機質量 = 98.2 kg
- 2、T:傳動扭矩 = 17.658 N·m
- 3、R: 導輪半徑 = 0.03 m
- 4、m<sub>wheel</sub>:導輪+輪軸質量 = 3.74 kg
- 5、L:搬運機質心到導輪質心的距離 = 0.865 m
- 6、 $I_G$ :輪子對質心的質量慣性矩 =  $1/2m_{wheel}R^2$
- 7、µ:搬運機導輪與軌道間的靜摩擦係數 = 0.3

以搬運機的後輪為研究對象,畫出自由體圖和有 效力圖,如圖3所示,列出方程式:

$$f = m_{eq}a_G = m_{eq}R\boldsymbol{a} \tag{1}$$

$$T = I_G \mathbf{a} + m_{wheel} R^2 \mathbf{a} + m_{eq} (R+L) R \mathbf{a}$$
(2)

由(1)和(2)式, 解得 $a = 6.9 rad / s^2, a_G = 0.21 m / s^2$ 

f = 20.622N 最後檢驗摩擦力是否滿足純滾動的 假設 f  $\mu$  N,  $\mu$  N = 0.3 × 98.2 × 9.81=289N。

f  $\mu N$ , 所以之前的假設是合理的, 搬運機的導輪 是作純滾動, 而 $a_c$ 就是搬運機啟動時的加速度。

5、煞車時的加速度:

假設煞車時的加速度與啟動時的加速度相等,煞 車時搬運機的加速度為 0.21m/s<sup>2</sup>。



# 圖 2. 基座的結構圖

### 表 2. 基座零件規格表[4][5]

编號	名稱	規格(mm)
1	鋼板	420 × 90 × 7.5
2	100×50 槽型鋼	860
3	90×80角鋼	420
4	導桿	30 × 2750
5	75×40 槽型鋼(立柱)	2750
6	25×25口型樑	420
7	輪軸	35 × 420



圖 3. 搬運機後輪之自由體圖與有效力圖

節點數()

Ι

I, J, K, L

元素名稱

BEAM4

MASS21

SHELL63

### 1、元素型式:

本文所使用的元素有 3D 結構樑元素、薄殼元素 與質量元素,在 ANSYS 軟體中的編號分別為 BEAM4、SHELL63與MASS21,圖4為有限元素模 型示意圖,表3為此次分析所使用到的元素特性列 表。

### 2、材料性質 (Material Properties):

由於搬運機是使用鋼樑栓接而成的,材料為碳 鋼,所以楊氏係數(Young's modulus)EX=207×10<sup>9</sup>, 蒲松氏比(Poisson's ratio)NUXY=0.30,密度 (Density)DENS=7800 kg/m<sup>3</sup>。

### 3、物理特性 (Real constant)

本文主要的分析目標為立柱與導桿,而立柱是標 準的 75 × 40 槽型鋼(如圖 5),導桿則為直徑 30 mm 的實心桿件(如圖 6),導桿的物理特性計算如式(3) (4)(5),兩者的物理特性經整理之後列於表 4。 導桿

極慣性矩: 
$$IZZ = \frac{\mathbf{p}D^4}{64}$$
 (3)

$$IYY = \frac{\mathbf{p}D^4}{64} \tag{4}$$

面積: 
$$A = \frac{\mathbf{p}D^2}{4}$$
 (5)

本文使用 MASS 元素來模擬取料架、取料托盤、 馬達等不影響搬運機強度的機構,由於無關結構強度 所以物理性質中的 IXX, IYY, IZZ 都設為零, MASS 元素的物理特性列於表4。

MASSX, MASSY, MASSZ

TK(I), TK(J), TK(K), TK(L)

(Nodes)	自由度 ( Degrees of freedom )	物理特性(Real Constant)
I, J	UX, UY, UZ, ROTX, ROTY, ROTZ	AREA, IZZ IYY, TKY, TKZ

UX, UY UZ, ROTX, ROTY, ROTZ

UX, UY UZ, ROTX, ROTY, ROTZ

,	-
	4

搬運機的基座部分是利用 SHELL63 來模擬的, 雖然機座是鋼骨結構,但鋼樑的長度與厚度比大於 10,符合 SHELLM 元素的選用原則,而且省去了利 用 BEAM4 架構時,還要計算組合樑等效強度的麻 煩。



圖 4. 有限元素模型示意圖







圖 6. 導桿

MASS21							
Real Constant	MASSX(kg)	MASSY	MASSZ	備註			
1	6	6	6	X軸馬達質量			
2	77	0	77	取料架 , 托盤於 X, Z 方向的質量特性			
10	0	77	0	取料架,托盤於Y方向的質量特性			
			BEAM4	Ļ			
Real Constant	$AREA(m^2)$	$IZZ(m^4)$	IYY(m <sup>4</sup> )	TKY(m)	TKZ(m)	備註	
3	$8.82 \times 10^{-4}$	$1.2 \times 10^{-7}$	7.6 × 10 <sup>-7</sup>	0.075	0.04	立柱	
4	$7.07 \times 10^{-4}$	$3.97 \times 10^{-8}$	$3.97 \times 10^{-8}$	0.03	0.03	導桿	
5	$4.14 \times 10^{-4}$	$4.0 \times 10^{-8}$	$1.26 \times 10^{-7}$	0.025	0.05	支撐 X 軸馬達	
6	$4.14 \times 10^{-4}$	$4.0 \times 10^{-8}$	$1.26 \times 10^{-7}$	0.025	0.05	支撐取料架 , 托盤	
SHELL63							
Real Constant	TKI(m)	TKJ(m)	TKK(m)	TKL(m)	備註		
7	0.0075	0.0075	0.0075	0.0075			
8	0.007	0.007	0.007	0.007			
9	0.006	0.006	0.006	0.006	上蓋板		

### 表 4. 元素物理特性一覽表

### 4、分割方法

立柱與導桿的實際長度為 2.75 公尺,在模型中 將其分為 10 段,方便架設當取料架,托盤及物料, 距離地面不同高度時的模型。SHELL 元素則分割成 20 mm正方,由於基座不是分析的重點,元素分割的 大小對於結果沒有影響。

### 5、位移條件

Case A 的類型是模擬搬運機啟動時的情況,在 輪軸的部分由軌道支撐,所以位移限制設在與輪軸接 合的基座上,位移條件為UY、UZ=0,在上蓋板的 部分,由於自重模型皆會有 Y 方向的變形所以蓋板 的一端除了UY其餘的自由度皆為零。

Case B 的類型是模擬搬運機煞車時的情況,由 於煞車是靠驅動馬達本身的電磁煞車,所以在驅動輪 與基座結合處將其所有的自由度設為零,前輪的位移 限制則為 UY、UZ=0。

### 6、負荷條件

搬運機的負荷主要來自於本身的重量、物料的重量以及啟動與煞車時的加速度對結構產生的慣性力,在模型中將物料、取料機(取料架+取料托盤)的質量分成兩個部分是因為,取料機是靠驅動的鏈條懸吊在蓋板下,在導桿上運動,所以導桿對於取料機並無支撐作用可言,所以在圖7的A點將質量元素MASSY設為零,在圖7的B點位置再將搬運機MASSY的質量77kg補上。

### 7、求解

這次的分析主要是要得到立柱與導桿的應力與 變形,BEAM4元素求解後會得到該元素兩節點應力 值,本文將每支立柱與導桿分割成十個元素共有十一 個節點,應力值採用最大應力 SMAX(direct stress + bending stress)與最小應力 SMIN(direct stress bending stress)[6]。

### 五、破壞分析

由本文分析所得的應力將可用來作為靜力破壞 與挫屈破壞分析:

### 1、靜力破壞

靜力破壞的產生是因為結構的工作應力超出了 材料的容許應力,造成材料產生塑性變形,最後破 壞。為了避免發生靜力破壞,所以當元素承受拉伸應 力時,其安全因數必須大於1,若元素承受的是壓縮 應力時,其安全因素必須小於-1,其中容許應力採用 應用最廣的A36 結構碳鋼的降服應力253MPa (36ksi) 作為材料的容許應力。

#### 2、 挫屈破壞

細長桿件往往在未發生壓縮破壞之前,可能因產 生過大的側向彎曲而產生破壞,上述稱為挫屈破壞。 根據式(6)尤拉挫屈公式(Euler's buckling formula) 可求得立柱與導桿的臨界應力(Critical stresses),由 於挫屈破壞只發生在桿件受到壓縮應力時才發生,所 以採用各節點的 SMIN 值與臨界應力作比較。

2 \_\_\_

$$m{s}_{cr} = rac{m{p}^2 EI}{L^2 A}$$
 (6)  
 $E : 楊氏係數$   
 $I : 斷面極慣性矩$   
 $L : 桿件長度$   
 $m{s}_{cr} : 挫曲臨界應力$   
 $A : 面積$ 



圖 7.負荷條件說明圖

#### 六、結果與討論

本文將立柱與導桿分割成 10 個元素,雖然每個 元素有 2 個節點,但是相鄰的兩個元素有 1 個共同的 節點,所以每根桿件共有11個節點,為了易於辨識, 將桿件分為導桿A、B,立柱A、B,而節點以高度 作為分別的依據,距離地面最近點標為0,最高點為 2.75,圖8為對照表。

### 1、搬運機啟動時的最大應力與位移分析

圖 9為 CaseA1 做完分析的結構變形圖,表 5為 立柱與導桿的最大應力與位移資料。最大位移 1.623 mm,發生於節點編號 1768,為導桿 B 的桿件上,由 分析數據看來,最大拉伸應力與最大壓縮應力皆發生 在 BEAM4元素與 SHELL63 元素的接合處,我想這 是元素特性所導致的結果,單一節點的接合導致斷面 積急劇的變化,造成應力集中的現象。靜力及挫屈分 析並無達到破壞點,但導桿的挫屈安全因素小於 4, 有挫屈破壞的可能。最大位移並無預期中的大,對於 搬運機於導軌上的行進無影響。

#### 2、搬運機煞車時的最大應力與位移分析

圖 10為 CaseB1 做完分析的結構變形圖,表6 為立柱與導桿的最大應力與位移資料。應力最大於還 是發生於 BEAM4 元素與 SHELL63 元素的接合處。 煞車時搬運機的變形程度依然很小,最大變形發生於 上蓋板,位移為1.7 mm,應力分析結果導桿有發生挫 屈破壞的可能。

### 3、乘載物於不同高度時的應力分析

分析結果將由折線圖圖 11 圖 18 來說明,圖中 皆有臨界應力的上限,超過 1/4 臨界應力就有發生挫 屈破壞的顧慮,不管在任何 Case 中導桿的壓縮應力 皆有超過臨界應力 1/4 者,建議導軌更換為等面積的 I 型樑。至於靜力破壞的安全係數皆在安全範圍之內。



圖 8. 節點位置,桿件命名示意圖



圖 9. CaseA1 啟動時搬運機變形圖



圖 10. CaseB1 煞車時搬運機變形圖

	立柱 A	立柱 B	導桿 A	導桿 B
SMAX ( MPa )	3.5698	1.4566	9.0066	4.9370
SMAX 發生位置	2.75	2.75	2.75	0
(元素編號)	(1547)	(1548)	(1558)	(1568)
靜力破壞安全係數	70.2	173	28	51
SMIN ( MPa )	-4.5895	-1.1116	-10.126	-7.1153
SMIN 發生位置	2.75	0	2.75	0
(元素編號)	(1547)	(1557)	(1558)	(1568)
靜力破壞安全係數	-55	-227	25	35
挫屈破壞安全係數	8	33	1.5	2
Max. USUM(meter)	0.0013897	0.0013287	0.0015418	0.0016225

表 5. Case A1 搬運機啟動時立柱與導桿的最大應力與最大位移

表 6. Case B1 搬運機煞車時立柱與導桿的最大應力與最大位移

	立柱 A	立柱 B	導桿 A	導桿 B
SMAX ( MPa )	2.507	2.7811	5.9361	6.6
SMAX 發生位置 (元素編號)	0 (1538)	2.75 (1548)	2.75 (1558)	0 (1568)
靜力破壞安全係數	100	90	42	38
SMIN ( MPa )	-1.9105	-2.8351	-6.6583	-8.2105
SMIN 發生位置 (元素編號)	0 (1538)	0 (1557)	2.75 (1558)	2.75 (1577)
靜力破壞安全係數	-132	-89	-38	-31
挫屈破壞安全係數	19	13	2.2	1.8
Max. USUM(meter)	0.0012759	0.0013232	0.0009731	0.0015471



圖 11. CaseA1 CaseA4 對立柱 A 的比較



圖 12. CaseA1 CaseA4 對立柱 B 的比較



圖 13. CaseA1 CaseA4 對導桿 A 的比較



圖 14. CaseA1 CaseA4 對導桿 B 的比較



圖 15. CaseB1 CaseB4 對立柱 A 的比較



圖 16. CaseB1 CaseB4 對立柱 B 的比較



圖 17. CaseB1 CaseB4 對導桿 A 的比較



圖 18. CaseB1 CaseB4 對導桿 B 的比較

### 4、總結

- 1、 立柱與導桿的不會發生靜力破壞。
- 2、 導桿挫屈安全因數雖大於1,但是小於4,有發 生挫屈破壞的可能。
- 結構的位移變形很小,沒有超過2mm,對於搬運
   機的行進沒有影響。

### 七、結論

經過對搬運機做有限元素分析之後可以得到下 列結論:

- 1、立柱與導桿的最大應力皆是啟動時比較大。
- 2、取料機的高度位置對立柱的應力較沒有影響。
- 3、建議導桿更換為等面積 I 型樑,以增加其強度。
- 本文可作為搬運機啟動與殺煞車時有限元素分析 的參考範例。
- 5、本文尚未考慮震動問題,未來應加入震動暫態分析。

#### 參考文獻

- [1]. Shigley, J. E., Mischke, C. R., *Mechanical Engineering Design*, McGRAW-HILL
   INTERNATIONAL EDITIONS.
- [2]. 劉成群,張超群 著,1995,應用力學 動力學, 文京圖書有限公司。
- [3]. SHANG YANG Corp., 1997, 交流感應馬達型

錄, SHANG YANG Corp.

- [4]. 機械工程技術系, 1997, *畢業專題論文集*, 國立 屏東技術學院。
- [5]. 毛迪, 1994, 實用鋼結構設計, 科技圖書股份有 限公司。
- [6]. 王柏村 編著, 1998, *有限元素分析範例*, 國立 屏東科技大學機械工程系。