

团 体 标 准

T/CAAMM XXXX—202X/T/NJ XXXX—202X

拖拉机 结构疲劳耐久台架试验方法 试验 场道路模拟

Tractor—Bench test method for structural fatigue endurance—Test site road
simulation

(报批稿)

202X-XX-XX 发布

202X-XX-XX 实施

中国农业机械工业协会
中国农业机械学会 发布

前 言

本文件按照 GB/T 1.1—2020《标准化工作导则第 1 部分：标准化文件的结构和起草规则》的规定起草。

请注意本文件的某些内容可能涉及专利，本文件的发布机构不承担识别专利的责任。

本文件由中国农业机械工业协会和中国农业机械学会联合提出。

本文件由中国农业机械工业协会归口。

本文件起草单位：国创农业装备质量检验检测技术（洛阳）有限公司、潍柴雷沃智慧农业科技股份有限公司、江苏悦达智能农业装备有限公司、洛阳智能农业装备研究院有限公司、农业农村部农业机械化总站、中国一拖集团有限公司、中国农业大学、华南农业大学、河南省农业技术推广总站、湖北省农机鉴定站、湖南省农机事务中心、洛阳西苑车辆与动力检验所有限公司、河南科技大学。

本文件主要起草人：朱江朋、刘炳雷、赵山虎、杨太芳、赵泽明、刘孟楠、杨子涵、胡炼、郭志强、林恒鑫、史洪涛、王健、张彩霞、张重阳、白龙乾、蒋笑楠、李河欣、李得志、李小帅、刘家泽、王琳、潘转朝、陈度、秦心爱、李林、纪华、吴文科、孙盼盼、李倩文、李奕辰、高颂。

拖拉机 结构疲劳耐久台架试验方法 试验场道路模拟

1 范围

本文件规定了拖拉机进行结构疲劳耐久台架试验的术语和定义、一般要求、试验设备仪器、试验方法、试验结果统计、试验报告。

本文件适用于拖拉机支承系统、覆盖件及连接件等在轮耦合试验台上模拟试验场道路运行时产生的垂向振动、冲击条件下结构疲劳耐久可靠性的考核。

2 规范性引用文件

下列文件中的内容通过文中的规范性引用而构成本文件必不可少的条款。其中，注日期的引用文件，仅该日期的对应版本适用于本文件；不注日期的引用文件，其最新版本（包括所有的修改单）适用于本文件。

GB/T 3871.1 - 2006 农业拖拉机 试验规程 第1部分：通用要求

GB/T 3871.20 农业拖拉机 试验规程 第20部分：颠簸试验

GB/T 24648.2 工程农机产品可靠性考核 评定指标体系及故障分类通则

NY/T 2453 - 2013 拖拉机可靠性评价方法

3 术语和定义

下列术语和定义适用于本文件。

3.1

轮耦合试验台 wheel coupling test bench

通过对试验样机轮胎施加垂向振动激励，模拟试验样机颠簸振动载荷谱工况的试验台架。

注：一般通过布置在每个车轮下的伺服作动器对车轮进行垂向激励，作动器与轮胎间不存在刚性连接。

3.2

载荷谱 load spectrum

在颠簸试验场路面行驶过程中，拖拉机上某一部件在试验场路面激励下产生的载荷、加速度、应变、相对位移等各种实时响应的统称。

3.3

目标信号 target signal

通过对载荷谱数据进行处理获得的能够在轮耦合台架上使用的目标谱信号数据。

3.4

台架响应信号 bench response signal

在进行试验场道路模拟试验时，安装在被试拖拉机前后车桥、机身、机架等位置的传感器采集到的测量信号，包括力、力矩、应力、应变、加速度、位移等。

3.5

频响函数 frequency response function (FRF)

在台架作动器输入激励时，拖拉机输出台架响应信号，台架控制系统计算得出的输入激励与输出台架响应信号的时域与频域函数关系公式。

3.6

迭代 iteration

在轮耦合试验系统上，以目标谱为目标，通过对被试拖拉机进行循环多次的激励输入和反馈调整，使得被试拖拉机上测得的响应谱信号与目标谱信号误差在整体上逐步减小的过程。

3.7

驱动文件 driver file

用于控制轮耦合试验台架液压电控系统的数字驱动文件。

4 一般要求

- 4.1 试验进行前应在拖拉机颠簸振动试验场采集载荷谱，试验时间应该按照颠簸试验时间等效转化，可根据需求适当进行加速，具体的场地要求及试验条件应按 GB/T 3871.20 的要求进行。
- 4.2 拖拉机的技术参数应符合制造厂的规定，并按制造厂的使用要求进行操作。记录机组信息，包括：拖拉机型号和名称、生产日期、编号、制造商名称、整车质量（含配重）、配套发动机型号、名称、功率、转速、制造商名称、生产日期等，见附录 B.1。
- 4.3 试验前应按照 GB/T 3871.1 - 2006 第 3、4、5 章的要求进行准备。

5 试验设备仪器

试验设备及仪器见表 1，所有仪器设备应在标定的有效期内使用。

表 1 试验设备仪器

序号	设备仪器名称	功能	单位	精度
1	轮耦合试验台	进行疲劳耐久试验	/	/
2	数据采集系统	采集载荷谱数据	/	/
3	加速度传感器	采集被测对象的加速度信号	m/s ²	±0.5%
4	位移传感器	采集被测对象的位移信号	mm	±0.5%
5	应变片	采集被测对象的应变信号	/	/
6	倾角传感器	采集被测对象的倾斜角度	°	±0.5%
7	胎压表	测量轮胎气压	kPa	±2.5%

6 试验方法

6.1 试验样机准备

- 6.1.1 试验样机应为出厂验收合格的产品，数量为一台，轮胎气压应符合拖拉机技术条件要求且应和试验场试验时保持一致。
- 6.1.2 拖拉机应保持清洁，确保传感器安装位置无灰尘、油污等脏物。台架迭代及采集试验过程中样机需要布置传感器，具体信号类型、传感器位置及功能如下表：

表 2 台架迭代过程中目标信号布点位置

序号	信号类型	传感器	布点位置	功能	备注
1	加速度	加速度传感器	车轮轴头位置	测量车轮轴头的垂向加速度	必须
2	位移	拉线位移传感器	机架垂向位置与前后车桥之间	测量机架与前后车桥之间的相对位移	选装
3	应变	应变片	易出现结构失效位置或关键结构	测量结构件应变情况	选装

序号	信号类型	传感器	布点位置	功能	备注
4	角度	倾角传感器	机架或其他机身关键部位	测量机身姿态	选装

6.1.3 试验时需要同时对样机支承系统、驾驶室总成、机架系统等重点部位进行监控。。

6.1.4 在轮式拖拉机试验场道路模拟试验中，驾驶座上附加重块质量为 $65\text{kg}\pm 1\text{kg}$ ，前后配重按说明书规定的运输状态配置。

6.1.5 进行样机状态检查，内容如下：

- 检查试验样机门、窗、锁、把手等开闭件功能是否正常；
- 检查试验样机主要紧固螺母、螺栓预紧力是否符合要求，并画漆线标记，必要时按照设计要求规定调整。

6.1.6 样机参数测量及调整

进行试验场道路模拟试验前参数测量及调整，内容如下：

- 按照试验及装配技术要求，测量并调整拖拉机轮胎胎压；
- 按照拖拉机最高配置的整备质量参数要求，进行配载；
- 测量样机的轴轮距尺寸，并记录；
- 解除拖拉机驻车制动并断电。

6.2 台架试验准备

6.2.1 信号调试

台架迭代过程中需要在台架上采集拖拉机的目标谱信号，传感器测点位置必须保持与颠簸试验场载荷谱采集时一致。

6.2.2 生成目标信号

对采集到的载荷谱信号，进行时域检查、频域检查、幅值域检查、数据合理性检查后，形成一段有效的载荷谱信号。经过雨流计数统计损伤循环、删除过渡路谱与小损伤载荷、增加过渡时间及载荷谱数据压缩等台架加速度处理方法来得到初步的目标信号。

6.2.3 迭代

生成目标信号需要使用台架迭代软件进行路谱迭代，按下列步骤生成驱动文件：

- 将试验样机按照试验规定安装于试验台上，根据目标谱频率构成生成白噪声驱动谱；
- 播放白噪声驱动谱获取响应信号，计算得出频响函数；
- 将目标谱与频响函数文件导入迭代部分，生成最终驱动谱；
- 播放驱动谱，并在试验台上采集相应的台架响应信号，根据台架响应信号与目标信号的误差，计算生成新的驱动信号，并修正传递函数，继续迭代，直到台架响应信号与目标信号的误差值在 10% 以内，形成最终的驱动文件来进行试验。

6.2.4 台架安装

进行被试拖拉机安装，内容如下：

- 根据被试的拖拉机轮距和轴距参数，调整试验台架的轮轴距系统，以适应被试拖拉机要求；
- 将被试拖拉机布置在试验台架；
- 将传感器连接至试验台架；
- 调节试验台架作动缸的控制参数；
- 布置减振器冷却系统，保证试验过程中减振器温度在正常工作温度范围内；
- 将拖拉机使用拉紧带固定在反力支撑架上或安装车轮约束装置；

g) 通过充放氮气调节试验台架作动缸的静平衡。

6.2.5 台架软件设置

- 6.2.5.1 移除测试中不需要的传感器和仪器。
- 6.2.5.2 在测试配置文件中，创建迭代通道配置文件。
- 6.2.5.3 设置试验台架保护，包括但不限于超温保护、断裂保护、目标通道监控保护等。
- 6.2.5.4 使用驱动信号文件，设置试验台架运行程序。并根据不同功率的拖拉机设置不同的试验时间，具体的试验时间根据模拟颠簸次数来计算，如表 3 所示：

表 3 不同功率范围拖拉机模拟颠簸试验次数

序号	拖拉机功率（P）范围	模拟颠簸次数
1	$P \leq 18\text{kW}$	5×10^4 次
2	$18\text{kW} < P \leq 36\text{kW}$	7×10^4 次
3	$P > 36\text{kW}$	8×10^4 次

6.3 台架试验步骤

6.3.1 试验运行

- 6.3.1.1 启动轮耦合试验台架，按照实际驱动信号文件驱动液压伺服作动器进行拖拉机试验场道路模拟试验。
- 6.3.1.2 在试验的整个过程，监测试验台架运行状态及样机状态。
- 6.3.1.3 记录试验进度详细信息，以及被试拖拉机出现的故障和重要节点信息，需要拍摄照片留存，进行失效原因分析，并将结果记录至附录表 A.1 中。
- 6.3.1.4 拖拉机每模拟田间作业四小时，按照附录表 A.2 进行试验样机班次检查。
- 6.3.1.5 拖拉机试验场道路模拟试验中，如拖拉机发生 GB/T 24648.2 规定的严重故障或致命故障，应停止试验。

6.3.2 测试结束

- 6.3.2.1 对被试拖拉机进行全面检查。
- 6.3.2.2 移除被试拖拉机上的所有负载。
- 6.3.2.3 拆除所有传感器和设备。
- 6.3.2.4 将被试拖拉机移下台架。
- 6.3.2.5 根据测试要求进行后处理。包括性能估算，紧固件力矩检查和拆卸工作。
- 6.3.2.6 对被试拖拉机和被试部件进行合理处理。
- 6.3.2.7 清理和检查台架。

7 试验结果统计

- 7.1 试验结束后对试验中出现的各类故障进行判别、统计，包括故障名称、分类等级、数量、故障描述、时间等。
- 7.2 产品故障按 GB/T 24648.2 分类。
- 7.3 拖拉机采用轮耦合试验台进行结构疲劳耐久试验结束后需进行被试样品的故障统计及评价。按 NY/T 2453 - 2013 中 4.5 当量致命故障数和 5.4.2 颠簸试验可靠性考核方法进行统计和评价，并将统计结果填入表 4 中。

表 4 试验结果统计

项目		单位	试验结果	合计
试验时间		h		
致命故障数		个		
严重故障数		个		
一般故障数		个		
轻微故障数		个		
故障排除、修复时间		h		
可靠性指标	当量致命故障数 r_{1D}	/		

当量致命故障数 $r_{1D} < 1$ 时，拖拉机试验场道路模拟试验考核判定为合格；否则为不合格。详细计算方法见附录 C。

8 试验报告

试验报告应该包括：

- a) 说明试验任务的来源；
- b) 试验依据；
- c) 试验对象：注明试验样机的主要参数，并附加图形、照片及必要的说明；
- d) 试验设备及仪表：应写明主要设备及仪表的名称、厂家、型号、精度及其他基本参数，以及标定日期及测量部位；
- e) 试验条件；
- f) 试验结果：
 - 1) 对原始试验数据加以整理，尽可能用曲线表示，重要的数据可以列表；
 - 2) 可靠性评价指标计算结果；
 - 3) 故障、维修统计、详细情况记录，如：产生时间、产生位置、故障内容、排除方法等；
 - 4) 试验过程的调整更换记录；
 - 5) 试验测试结果。
- h) 结论与建议：
 - 1) 描述故障的模式、类型、数量；
 - 2) 描述试验评价结果；
 - 3) 必要时，根据试验结果，提出改进和补充试验的建议；
- i) 试验日期与签批。

附 录 A

(规范性)

试验过程定期检查及结果记录

拖拉机试验结构失效及原因分析统计表和定期检查表如表 A.1 和表 A.2 所示。

表 A.1 拖拉机结构失效及原因统计表

试验机器编号	试验日期	试验运行时间 (h)	故障类型及图示	故障原因	备注

表 A.2 拖拉机定期检查表

序号	检测项目	检查结果
1	冷却液有无泄漏	
2	机油有无泄漏	
3	燃油有无泄漏	
4	制动液有无泄漏	
5	样机外部有无磕碰损伤	
6	电气仪表系统是否完好	
7	各联接部位是否紧固	
8	发动机运转是否正常	
9	传动系统运转是否正常	
10	转向系统是否正常	
11	液压悬挂升降是否正常	
12	各联接螺栓是否松动	
机型: 编号: 地点: 检查人: 日期:		

附 录 B
(资料性)

拖拉机产品规格记录

被测样机各项性能参数及规格应按表 B.1 详细记录。

表 B.1 拖拉机产品规格表

序号	项目	样机情况
1	拖拉机编号/出厂日期	
2	发动机制造厂	
3	发动机型号	
4	发动机编号/出厂日期	
5	随车技术文件是否齐全	
6	发动机标定功率/转速	
7	随机工具、附件是否齐全	
8	整机装备是否完整	
9	外部有无磕碰损伤	
10	电器仪表系统是否完好	
11	发动机运转是否正常	
12	传动系统运转是否正常	
13	操纵行驶是否正常	
14	液压悬挂升降是否正常	
15	轴距	
16	前轮距	
17	后轮距	
18	开闭件功能正常	

附 录 C
(资料性)
可靠性考核评价

C.1 可靠性考核采用当量致命故障数指标进行评价。

总当量故障单位按式(1)计算。

$$r_D = K_1 \times r_1 + K_2 \times r_2 + K_3 \times r_3 + K_4 \times r_4 \quad \dots\dots\dots (1)$$

式中:

r_D ——总当量故障单位;

K_1 、 K_2 、 K_3 、 K_4 ——分别为 ZM、YZ、YB、QD 类故障危害度系数,故障分为四类,即致命故障(ZM)、严重故障(YZ)、一般故障(YB)和轻度故障(QD),本标准设 $K_1 = 150$ 、 $K_2 = 30$ 、 $K_3 = 8$ 、 $K_4 = 1$;

r_1 、 r_2 、 r_3 、 r_4 ——分别为 ZM、YZ、YB、QD 四类故障的数量。

当量致命故障数按式(2)计算。

$$r_{1D} = r_D / K_1 \quad \dots\dots\dots (2)$$

式中:

r_{1D} ——当量致命故障数。

C.2 评价指标值: 当量致命故障数 $r_{1D} < 1$ 。