



SCHWEIZERISCHE EIDGENOSSENSCHAFT
BUNDESAMT FÜR GEISTIGES EIGENTUM

⑪ CH 664 717 A5

⑤① Int. Cl.4: B 23 F 9/00

Erfindungspatent für die Schweiz und Liechtenstein
Schweizerisch-liechtensteinischer Patentschutzvertrag vom 22. Dezember 1978

⑫ PATENTSCHRIFT A5

⑮① Gesuchsnummer: 5250/84

⑦③ Inhaber:
Maag-Zahnräder & -Maschinen
Aktiengesellschaft, Zürich

⑮② Anmeldungsdatum: 03.11.1984

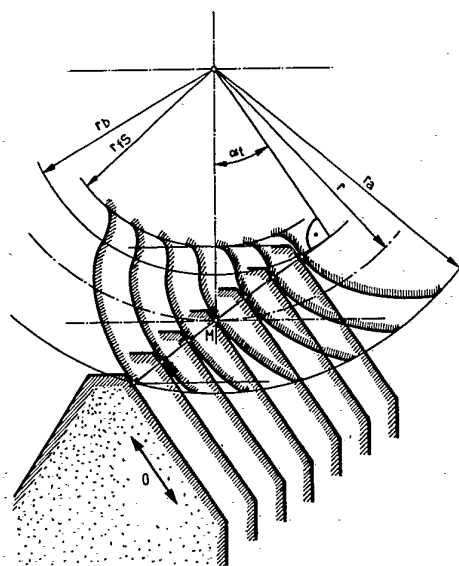
⑮④ Patent erteilt: 31.03.1988

⑮⑤ Patentschrift
veröffentlicht: 31.03.1988

⑦② Erfinder:
Sommer, Gerd Robert, Dietikon
Maag, Oskar, Zürich

⑮④ Verfahren und Vorrichtung zur Herstellung evolventenförmiger Zahnflanken.

⑮⑦ Es wird ein Verfahren beschrieben, bei welchem nur ein Arbeitspunkt oder Wirkpunkt auf dem Werkzeug, welches im allgemeinen eine Schleifscheibe sein kann, mit dem Werkstück während des Bearbeitungsvorganges in Berührung steht. Dieser eine Arbeitspunkt ist zudem innerhalb des Arbeitsbereiches auf der Schleifscheibe veränderlich wählbar und kann vorbestimmt in eine Zone mit einem festen oder variablen Radius der Schleifscheibe gelegt werden. Dies erfolgt durch wenigstens eine zusätzlich zu den an sich bekannten Vorschubbewegungen bei den im wesentlichen nach dem Teilwälzverfahren arbeitenden Bearbeitungsverfahren vorgenommene Vorschubbewegung im allgemeinen der Schleifscheibe. D.h. der Berührungspunkt zwischen Schleifscheibe und Werkstück wandert nicht auf der Schleifscheibe entsprechend den Wälzvorschubbewegungen, sondern kann in einem vorbestimmbaren Bereich gehalten werden. Darüberhinaus ist es jedoch möglich, um eine optimale Werkzeugbenützung zu erreichen diesen Arbeitspunkt gezielt und vorprogrammiert, also gesteuert zu verlagern. Dieser Arbeitspunkt kann gemäss dem Verfahren entlang verschiedenen Arbeitslinien, beispielsweise wenigstens annähernd von Erzeugenden oder wenigstens annähernd von Flankenlinien, die Schraubenlinien sein können, geführt werden. Vorrichtungen für dieses Verfahren werden angegeben.



PATENTANSPRÜCHE

1. Verfahren zur Herstellung evolventenförmiger Zahnflanken ohne oder mit geometrisch möglichen Korrekturen auf einer Maschine mit wenigstens einem Werkzeug, wobei zwischen diesem und dem Werkstück Schnitt-, Vorschub- und Zustellbewegungen ausgeführt werden, dadurch gekennzeichnet, dass die Arbeitsberührung zwischen Werkstück und Werkzeug auf diesem immer nur an einem und wählbaren Arbeitspunkt oder dessen näherer Umgebung vorgenommen wird und dass die Vorschubbewegungen so ausgeführt werden, dass der Arbeitspunkt im wesentlichen entlang einer wenigstens nahezu auf der Zahnflankenfläche liegenden, wahlweise bestimmbaren Arbeitslinie zur Erzeugung der Hüllschnitte geführt wird.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass der wählbare Arbeitspunkt des Werkzeuges oder dessen nähere Umgebung während des Bearbeitungsvorganges durch eine zusätzliche Vorschubbewegung (O) des Werkzeuges in einem vorgebbaren Arbeitsbereich desselben gehalten wird.
3. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass der wählbare Arbeitspunkt des Werkzeuges oder dessen nähere Umgebung während des Bearbeitungsvorganges durch eine erste zusätzliche Vorschubbewegung (O1) des Werkzeuges und durch eine zweite zusätzliche Vorschubbewegung (O2) des Werkstückes auf das Werkzeug zu in einem vorgebbaren Arbeitsbereich desselben gehalten wird, welche zusammen eine zusätzliche Vorschubbewegung (O) als Resultierende ergeben.
4. Verfahren nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, dass die erste zusätzliche Vorschubbewegung (O1) des Werkzeuges entlang der Symmetrieffläche der Zahnflanke vorgenommen wird.
5. Verfahren nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, dass die zweite zusätzliche Vorschubbewegung (O2) des Werkstückes auf das Werkzeug zu als eine translatorische rotatorische oder reine Wälz-Vorschubbewegung vorgenommen wird.
6. Verfahren nach Anspruch 2 oder 3, dadurch gekennzeichnet, dass der wählbare Arbeitspunkt des Werkzeuges oder dessen nähere Umgebung während des Bearbeitungsvorganges durch eine dem Werkzeugverschleiss angepasste, steuerbare Arbeitspunktbewegung kontinuierlich oder diskontinuierlich im Arbeitsbereich vorbestimmbar verlagert wird.
7. Verfahren nach Anspruch 2 oder 3, dadurch gekennzeichnet, dass die zusätzlichen Vorschubbewegungen (O; O1, O2) mit den anderen Vorschubbewegungen zur Herstellung einer evolventenförmigen Zahnflanke nach ihren Erzeugendenhüllschnitten verkoppelt werden, welche entlang der Arbeitslinie verlaufen.
8. Verfahren nach Anspruch 2 oder 3, dadurch gekennzeichnet, dass die zusätzlichen Vorschubbewegungen (O; O1, O2) mit den anderen Vorschubbewegungen zur Herstellung einer evolventenförmigen Zahnflanke nach ihren Flankenlinienhüllschnitten verkoppelt werden, welche entlang der Arbeitslinie verlaufen.
9. Verfahren nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, dass die vorbestimmbare Arbeitslinie aus Abschnitten zusammengefügt wird, welche wenigstens annähernd Erzeugende der Zahnflankenfläche sind.
10. Verfahren nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, dass die vorbestimmbare Arbeitslinie aus Abschnitten zusammengefügt wird, bei welchen ein erster Ast wenigstens annähernd eine Erzeugende und ein zweiter Ast wenigstens annähernd eine einer Profillinie entsprechende Linie ist.
11. Verfahren nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass die vorbestimmbare Arbeitslinie aus Abschnitten zusammengefügt wird, welche wenigstens annähernd Flankenlinien der Zahnflankenfläche sind.
12. Verfahren nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass die vorbestimmbare Arbeitslinie aus Abschnitten zusammengefügt wird, bei welchen ein erster Ast wenigstens annähernd eine Flankenlinie und ein zweiter Ast wenigstens annähernd eine einer Profillinie entsprechende Linie ist.
13. Verfahren nach einem der Ansprüche 9 bis 12, dadurch gekennzeichnet, dass die zusätzliche Vorschubbewegung (O) tangential zur Zahnflanke vorgenommen wird.
14. Verfahren nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, dass die zusätzliche Vorschubbewegung (O) tangential an einem Zahnflankenmeridian vorgenommen wird.
15. Verfahren nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuerung der Arbeitspunktbewegung relativ zur Werkzeugfläche in Abhängigkeit von Verschleissmessungen an dieser Werkzeugfläche vorgenommen wird.
16. Verfahren nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuerung der Arbeitspunktbewegung zur Erzielung einer besseren Werkzeugnutzung in Abhängigkeit von Verschleissmessungen und von Erfahrungswerten vorgenommen wird.
17. Verfahren nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, dass die Arbeitspunktbewegung den zusätzlichen Vorschubbewegungen (O; O1, O2) kontinuierlich oder diskontinuierlich überlagert wird.
18. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Zustellbewegung zur Erzeugung unkorrigierter Zahnflanken wenigstens einstufig ausgeführt wird.
19. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass auf der wahlweise bestimmbaren Arbeitslinie die Zustellbewegungen zur Erzeugung normal oder topografisch korrigierter Zahnflanken wenigstens einstufig ausgeführt werden, wobei die Zustellbewegungen der höheren Stufen entsprechend den Korrekturwerten jedes Korrekturpunktes kontinuierlich ausgeführt werden.
20. Verfahren nach Anspruch 19, dadurch gekennzeichnet, dass die Zustellbewegungen vom Werkzeug oder vom Werkstück ausgeführt werden.
21. Verfahren nach Anspruch 20, dadurch gekennzeichnet, dass die Zustellbewegungen vom Werkstück und speziell nur rotativ ausgeführt werden.
22. Verfahren nach Anspruch 20, dadurch gekennzeichnet, dass die Zustellbewegungen vom Werkstück und speziell nur translativ ausgeführt werden.
23. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 – 22, dadurch gekennzeichnet, dass alle Bewegungen nach vorherbestimmbaren Wertemengen oder Funktionen von Wertemengen gesteuert werden.
24. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 – 22, dadurch gekennzeichnet, dass alle Bewegungen ausser den Wälzvorschubbewegungen nach vorherbestimmbaren Wertemengen oder Funktionen von Wertemengen gesteuert werden.
25. Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Werte für den Wälzweg (w) des Werkstückzentrums (P) und der Schleifscheibenhub- oder -längsvorschub (h) relativ zu einem Bezugspunkt laufend gemessen werden und dass mit diesen Werten die zusätzliche Vorschubbewegung (O) so gesteuert wird, dass die Gleichung

$$y_s = h \cdot \tan \gamma + (w \cdot \sin \alpha) / \cos \gamma$$
 für den Abstand (ys) des Arbeitspunktes zwischen Werkzeug und Werkstück vom Bezugspunkt wenigstens annähernd erfüllt ist, wobei
 - γ Winkel zwischen Erzeugende und Teillinie der Erzeugungs-Zahnflanke,

at Eingriffswinkel in der Stirnschnittebene gemessen, sind.

26. Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens nach Anspruch 1 mit einem Maschinenrahmen, einer auf diesem verschiebbar sitzenden Wälzschlittenanordnung mit einem Werkstückträger und Spannmitteln zur Halterung des Werkstückes und gegenüber diesem einer Mehrfachschlittenanordnung, zur Ausführung von Schnitt-, Zustell- und Vorschubbewegungen, mit wenigstens einem Werkzeug und Antriebsmitteln sowie Steuereinrichtungen für die Ausführung dieser Bewegungen, dadurch gekennzeichnet, dass Führungsmittel zur Steuerung und Führung eines wählbaren Arbeitspunktes auf dem Werkzeug entlang einer vorbestimmbaren, im wesentlichen auf der Zahnflanke verlaufenden Arbeitslinie vorgesehen sind, wobei die Führungsmittel mit Positionsgebermitteln verbunden sind, welche Positionssignale an die Steuermittel zur Mitverwendung bei der Steuerung der Antriebsmittel abgeben.

27. Vorrichtung nach Anspruch 26, dadurch gekennzeichnet, dass als Führungsmittel wenigstens ein Schlitten vorgesehen ist, welcher wenigstens einen zusätzlichen Verstellfreiheitsgrad für die Bewegung der Werkzeuge ergibt.

28. Vorrichtung nach Anspruch 27, dadurch gekennzeichnet, dass als Führungsmittel ein Schlitten pro Werkzeug vorgesehen ist, so dass dieses mit seinem Arbeitspunkt tangential an die Zahnflanke und zusätzlich zu allen anderen Bewegungen verschiebbar ist.

29. Vorrichtung nach Anspruch 27, dadurch gekennzeichnet, dass als Führungsmittel wenigstens ein Schlitten für eine zur Werkstückachse radiale Vorschubbewegung der Werkzeuge eingerichtet ist.

30. Vorrichtung nach Anspruch 27, dadurch gekennzeichnet, dass als Führungsmittel wenigstens ein Schlitten für eine zur Zahnflanke tangential Vorschubbewegung eingerichtet ist.

31. Vorrichtung nach Anspruch 26, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuermittel zur Steuerung der Wälzvorschubbewegung mechanische Steuermittel und die zur Steuerung aller anderen Bewegungen elektronische Schaltungsmittel sind.

32. Vorrichtung nach Anspruch 26, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuermittel zur Steuerung aller Bewegungen elektronische Schaltungsmittel sind.

33. Vorrichtung nach Anspruch 31, dadurch gekennzeichnet, dass die elektronischen Schaltungsmittel einen Hauptrechner (2.3) aufweisen, der mit einer Hauptsteuereinrichtung (2.4) zum Signalaustausch verbunden ist, an welche, ebenfalls zum Signalaustausch eine Schleifscheibensteuereinrichtung (2.5) zur Steuerung wenigstens eines Schleifscheibenantriebs (3.1), eine Eingriffs-, Zahnschrägwinkel- und Zwischenschlittensteuerung (2.6) zur Steuerung jedes Antriebs für die Eingriffs- sowie Zahnschrägwinkelverstellung und wenigstens eines Zwischenschlittens (3.2), eine Steuereinrichtung (2.7) zur Steuerung wenigstens eines Antriebs für wenigstens eine zusätzliche Vorschubbewegung, eine Steuereinrichtung (2.8) für die Steuerung wenigstens eines Antriebs für normale und/oder topografische Korrekturzustellbewegungen und eine Steuereinrichtung (2.9) für die Betätigung einer Schleifscheibenmesseinrichtung angeschlossen ist, welche an die Steuereinrichtung der Schleifscheibenpositionen angeschlossen ist.

34. Vorrichtung nach Anspruch 26, dadurch gekennzeichnet, dass das Werkzeug (1.5) eine Tellerschleifscheibe oder Kegelschleifscheibe ist.

35. Vorrichtung nach Anspruch 26, dadurch gekennzeichnet, dass das Werkzeug (1.5) eine Tellerschleifscheibe ist, deren Arbeitsfläche eine Kegelstumpffläche mit einem Kegelwinkel von etwas weniger als 180 Grad ist.

BESCHREIBUNG

Die Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren zur Herstellung evolventenförmiger Zahnflanken ohne oder mit geometrisch möglichen Korrekturen mit wenigstens einem Werkzeug, wobei zwischen diesem und dem Werkstück Schnitt-, Vorschub- und Zustellbewegungen ausgeführt werden.

Ausserdem bezieht sich die Erfindung auf eine Bearbeitungsmaschine mit einem Maschinenrahmen, einer auf diesem verschiebbar sitzenden Wälzschlittenanordnung mit einem Werkstückträger und Spannmitteln zur Halterung des Werkstückes und gegenüber diesem einer Mehrfachschlittenanordnung zur Ausführung der Schnitt-, Zustell- und Vorschubbewegungen, mit wenigstens einem Werkzeug und Antriebsmitteln sowie Steuereinrichtungen für die Ausführung dieser Bewegungen.

Bei einem bekannten Verfahren zur Herstellung evolventenförmiger Zahnflanken werden als Werkzeuge Kegel oder Tellerschleifscheiben verwendet, welche je eine rechte bzw. eine linke Zahnflanke bearbeiten. Dabei sind die beiden Schleifscheiben zueinander unter einem Winkel angestellt, so dass die Arbeitsebenen der Schleifscheiben die Flanken der Erzeugungszahnstange bilden, an welchem das zu schleifende Zahnrad abwälzt. Die Neigung der Schleifscheiben gegenüber der Normalen auf die Wälzebene ist im allgemeinen gleich dem Eingriffswinkel α der Verzahnung. Dabei wird die Relativbewegung zwischen Werkzeug und Werkstück zur Erzeugung der Evolventenform, die sogenannte Wälzbewegung, vom Wälzkreis abgeleitet. Fig. 6 zeigt den Abwälzvorgang eines Zahnrades an einer Zahnstange im Stirnschnitt in mehreren Phasen. Die Punkte A, P, C, T, E begrenzen auf der Eingriffslinie Abschnitte, welchen Abschnitte auf der Zahnflanke entsprechen. Beim Durchlauf durch den Abschnitt AC auf der Eingriffslinie während des Schleifvorganges entsteht an der Zahnflanke der Kopfabschnitt. Wird der Abschnitt CT der Eingriffslinie durchlaufen, dann entsteht entsprechend auf der Zahnflanke der erste Fussteil der Zahnflankenevolvente.

Der Punkt T auf der Eingriffslinie ist erreicht, wenn der Eckpunkt K des Zahnstangenbezugsprofils auf der Verbindungslinie OC des Werkstückzentrums (Zahnradzentrums) O mit dem Punkt C auf der Eingriffslinie liegt. Dem Abschnitt TE auf der Eingriffslinie entsprechen auf dem Zahn zwei Abschnitte, welche zugleich hergestellt werden (Fig. 11): der zweite Fussteil der Zahnflankenevolvente und die trochoidale Fussanschlussrundung. Der Punkt E ist der unterste Punkt der Evolvente und zugleich der Anfangspunkt der Fussanschlussstrochoide. Die in Fig. 11 eingetragenen Bogen deuten an, welche Punkte des zweiten Fussteils der Zahnflankenevolvente und der Fussanschlussstrochoide gleichzeitig erzeugt werden.

Fig. 16 zeigt die Arbeitspunkte P_i' , P_i'' auf einer Tellerschleifscheibe, welche in Berührung mit der Zahnflanke des Werkstückes ist. Diese Arbeitspunkte wandern, je nach Wälzstellung i, während des Schleifvorganges über die Schleifscheibe und deren Ränder entlang und liegen je auf einer Erzeugenden der Zahnflankenfläche.

Bei einer kegelförmigen Schleifscheibe wandert während des Abwälzvorganges ein Arbeitspunkt über die der gesamten Zahnflanke entsprechende Arbeitsbreite der Schleifscheibe entlang einem Meridian. Beispielsweise sind Maschinen für solche Verfahren in den Patentschriften CH 529 604 und DE 2 050 946 beschrieben. Nachteilig bei diesem Verfahren ist, dass topologische Flankenkorrekturen nur in relativ beschränktem Umfang ausgeführt werden können, da wegen der auftretenden Kräfte zwischen Werkstück und Werkzeug und anderer Systembedingungen relativ zur Zahngrösse im allgemeinen ein grosser Bereich der Schleifscheibe am formgebenden Zerspanungsprozess beteiligt ist. Insbesondere

sind die Arbeitsbereiche nur sehr grob lokalisierbar und nur durch schwer oder nicht durchführbare Änderungen von Systemteilen, wie Schleifscheibengrößen oder -formen, beeinflussbar.

Aufgabe der Erfindung ist es, Verfahren zur Herstellung evolventenförmiger Zahnflanken anzugeben, bei welchen die Nachteile von solchen bekannten Verfahren vermieden werden und die Arbeitsbereiche der Schleifscheiben einerseits klein gehalten werden können und andererseits die Arbeitspunkte auf ihnen in ihrer Positionierung vorbestimmbar sind, um genauere Zahnflankenformen und genauere und gezieltere topografische Korrekturen zu erreichen. Eine weitere Aufgabe der Erfindung ist die Schaffung von Bearbeitungsmaschinen für die Durchführung dieses Verfahrens.

Diese Aufgaben lassen sich erfindungsgemäss lösen durch ein Verfahren mit den Merkmalen des kennzeichnenden Teils von Patentanspruch 1, wobei eine Vorrichtung zur Durchführung dieses Verfahrens die Merkmale des kennzeichnenden Teils von Patentanspruch 26 aufweist.

Ein vorteilhafter Verfahrensschritt besteht darin, dass der veränderlich wählbare Arbeitspunkt des Werkzeuges oder dessen nähere Umgebung während des Bearbeitungsvorganges durch eine zusätzliche Vorschubbewegung (O) des Werkzeuges in einem vorgebbaren vom Wälzverfahren unabhängigen Arbeitsbereich desselben gehalten wird.

Ein anderer vorteilhafter Verfahrensschritt besteht darin, dass der wählbare Arbeitspunkt des Werkzeuges oder dessen nähere Umgebung während des Bearbeitungsvorganges durch eine zusätzliche Vorschubbewegung (O1) des Werkzeuges und durch eine zusätzliche Vorschubbewegung (O2) des Werkstückes auf das Werkzeug zu in einem vorgebbaren, vom Wälzverfahren unabhängigen Arbeitsbereich desselben gehalten wird.

Ausserdem kann die zusätzliche Vorschubbewegung (O1) des Werkzeuges entlang der Symmetrieffläche der Zahnflanke vorgenommen werden.

Auch kann dabei die zusätzliche Vorschubbewegung (O2) des Werkstückes auf das Werkzeug zu als eine translatorische, rotatorische oder reine Wälzvorschubbewegung vorgenommen werden.

Nach einem weiteren vorteilhaften Verfahrensschritt wird der wählbare Arbeitspunkt des Werkzeuges oder dessen nähere Umgebung während des Bearbeitungsvorganges durch eine dem Werkzeugverschleiss angepasste, steuerbare Arbeitspunktbewegung kontinuierlich im Arbeitsbereich vorbestimmbar verlagert.

Insbesondere können die zusätzlichen Vorschubbewegungen mit den anderen Vorschubbewegungen zur Erzeugung evolventenförmiger Zahnflanken nach ihren Erzeugendenhüllschnitten, welche entlang der Arbeitslinie ausgeführt werden, verkoppelt sein.

Dabei kann die vorbestimmbare Arbeitslinie aus Abschnitten zusammengefügt werden, welche wenigstens annähernd Erzeugende der Zahnflankenfläche sind.

Es kann aber auch die vorbestimmbare Arbeitslinie aus Abschnitten zusammengefügt werden, bei welchen ein erster Ast wenigstens annähernd eine Erzeugende und ein zweiter Ast wenigstens annähernd eine einer Profillinie entsprechende Linie ist.

Es ist aber auch möglich, die zusätzlichen Vorschubbewegungen mit den anderen Vorschubbewegungen zur Herstellung evolventenförmiger Zahnflanken nach ihren Flankenhüllschnitten, welche entlang der Arbeitslinie ausgeführt werden, zu verkoppeln.

Dann kann die vorbestimmbare Arbeitslinie aus Abschnitten zusammengefügt werden, welche wenigstens annähernd Flankenlinien der Zahnflankenfläche sind.

Oder es kann die vorbestimmbare Arbeitslinie aus Abschnitten zusammengefügt werden, bei welchen ein erster Ast wenigstens eine Flankenlinie und ein zweiter Ast wenigstens annähernd eine einer Profillinie entsprechende Linie ist.

Die zusätzliche Vorschubbewegung kann tangential zur Zahnflanke, oder tangential an einen Zahnflankenmeridian vorgenommen werden.

Es ist ferner möglich, dass die Steuerung der Arbeitspunktbewegung relativ zur Werkzeugfläche in Abhängigkeit von Verschleissmessungen an dieser Werkzeugfläche vorgenommen wird.

Auch kann die Steuerung der Arbeitspunktbewegung zur Erzielung einer besseren Werkzeugnutzung in Abhängigkeit von Verschleissmessungen und von Erfahrungswerten vorgenommen werden.

Weiter ist es vorteilhaft, wenn die Arbeitspunktbewegung der zusätzlichen Vorschubbewegung kontinuierlich oder diskontinuierlich überlagert wird.

Bei diesen Verfahren kann die Zustellbewegung zur Erzeugung unkorrigierter Zahnflanken wenigstens einstufig ausgeführt werden.

Bei der Erzeugung topografisch korrigierter Zahnflanken kann die Zustellbewegung auf der wahlweise bestimmbaren Arbeitslinie wenigstens einstufig ausgeführt werden, wobei die Zustellbewegungen der höheren Stufen entsprechend den Korrekturwerten jedes Korrekturpunktes kontinuierlich ausgeführt werden.

Die Zustellbewegungen können vom Werkzeug oder vom Werkstück, und hier wieder nur rein translatorisch, rein rotatorisch oder in Kombination beider ausgeführt werden.

Insbesondere können alle Bewegungen nach vorherbestimmbaren Wertemengen oder Funktionen von Wertemengen gesteuert werden.

Es ist aber auch möglich, dass alle Bewegungen, ausser an sich bekannte Abwälzvorschubbewegungen, nach vorherbestimmbaren Wertemengen oder vorherbestimmbaren Funktionen von Wertemengen gesteuert werden.

Auch kann die zusätzliche Vorschubbewegung so gesteuert werden, dass bei variablen und laufend gemessenen Werten für den Wälzweg des Werkstückzentrums und dem Schleifscheibenlängsvorschub relativ zu einem Bezugspunkt auf der Erzeugungs-Zahnstangenflanke die Gleichung

$$y_s = h \cdot \tan \gamma + (w \cdot \sin \alpha \cdot t) / \cos \gamma$$

für den Abstand des Arbeitspunktes zwischen Werkzeug und Werkstück vom Bezugspunkt beispielsweise auf der Erzeugungs-Zahnstange wenigstens annähernd erfüllt ist.

Bei der Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens können die Führungsmittel wenigstens ein Schlitten sein, welcher wenigstens einen zusätzlichen Verstellfreiheitsgrad für die Bewegung der Werkzeuge ergibt.

Es kann auch vorgesehen sein, dass als Führungsmittel ein Schlitten pro Werkzeug vorgesehen ist, so dass dieses mit seinem Arbeitspunkt tangential an die Zahnflanke und zusätzlich zu allen anderen Bewegungen verschiebbar ist.

Auch kann als Führungsmittel wenigstens ein Schlitten für eine zur Werkstückachse radiale Vorschubbewegung der Werkzeuge eingerichtet sein. Es ist aber auch möglich, dass ein Schlitten für eine zur Zahnflanke tangential Vorschubbewegung eingerichtet ist.

Ausserdem können die Steuermittel zur Steuerung der Wälzvorschubbewegung an sich bekannte mechanische Steuermittel und die Steuermittel zur Steuerung aller anderen Bewegungen oder an sich für alle Bewegungen elektronische Steuerungsmittel sein.

Insbesondere ist vorteilhaft, wenn die elektronischen Schaltungsmittel einen Hauptrechner aufweisen, der mit einer Hauptsteuereinrichtung zum Signalaustausch eine Schleifscheibensteuereinrichtung zur geregelten Steuerung wenigstens eines Schleifscheibenantriebes, eine Eingriffswinkel-, Zahnschrägewinkel- und Zwischenschlittensteuerung zur Steuerung jedes Antriebes für die Eingriffswinkeleinstellung, die Einstellung des Zahnschrägewinkels und wenigstens eines Zwischenschlittens, eine Steuereinrichtung zur Steuerung wenigstens eines Antriebes für wenigstens eine zusätzliche Vorschubbewegung jedes Werkzeuges, beispielsweise mit einem Schlitten oder als Resultierende mehrerer Vorschubbewegungen, eine Steuereinrichtung für die Steuerung wenigstens eines Antriebes für normale und/oder topografische Korrekturzustellbewegungen und eine Steuereinrichtung für den Betrieb einer Schleifscheibenmesseinrichtung angeschlossen ist, wobei die Letzte an die Steuereinrichtung für die Steuerung der anderen Bewegungen angeschlossen ist.

Das Werkzeug kann eine an sich bekannte Tellerscheibe, eine an sich bekannte Kegelscheibe oder eine Tellerschleifscheibe sein, deren Arbeitsfläche eine Kegelstumpffläche mit einem Kegelwinkel von etwas weniger als 180° ist.

Ein wesentlicher Vorteil dieses Verfahrens ist, dass auch im Verhältnis zu den topografischen Korrekturverhältnissen größere und somit stabilere Schleifscheiben oder auch andersgeartete, beispielsweise fräserartige, Werkzeuge verwendbar sind. Dies bringt weitere verarbeitungstechnische und/oder wirtschaftliche Vorteile. Insbesondere braucht nur eine im Vergleich zu bekannten Verfahren kleinere Zone an der Schleifscheibe zur Verschleisskontrolle und -messung abgetastet werden. Dabei bringt die steuerbare Verlegung der Schleifzone u. a. den weiteren Vorteil einer verbesserten Selbstschärfung und somit einen wesentlich besseren Nutzungsgrad der Schleifscheibe. Auch kann damit die Fussabschlussrundung wesentlich besser und beeinflussbar ausgestaltet und bearbeitet werden.

Durch die verbesserte Kontrollmöglichkeit des Arbeitsbereiches der Schleifscheibe zufolge dessen Verkleinerung und steuerbare Verlegung des Arbeitspunktes wird auch die Nachstellmöglichkeit der Schleifscheibe verbessert. Auch die topografischen Korrekturen können durch einen steuerbaren und praktisch definierbaren Arbeitspunkt wesentlich exakter und besser verteilbar vorgenommen werden. Ihre End- sowie Steuerwerte sind besser beherrschbar und erreichbar bzw. überhaupt erst möglich. Damit können schwierige Laufverhältnisse von Zahnrädern wesentlich gezielter und somit besser beherrscht und korrigiert werden. Die Herstellgenauigkeit ist besser und besser spezifischen Verhältnissen anpassbar. Somit ergibt sich eine bedeutende Qualitätsverbesserung der fertigen Zahnräder.

Weitere Vorteile und Merkmale des erfindungsgemässen Verfahrens und der Vorrichtungen zu seiner Durchführung ergeben sich aus der Beschreibung von Verfahrensbeispielen und der geometrischen Verhältnisse zwischen Werkzeug und Werkstück, sowie von beispielsweise Varianten für Bearbeitungsmaschinen anhand der Zeichnung.

In dieser zeigt

Fig. 1, 2 die geometrischen Verhältnisse zwischen einem Schrägstirnrad und der zugehörigen Bezugs-Zahnstangenflanke in einer ersten und in einer zweiten Wälzstellung,

Fig. 3 die Projektion der Erzeugungs-Zahnstangenflanke in die Stirnschnittebene in zwei Wälzstellungen und die geometrischen Beziehungen signifikanter Grössen,

Fig. 4 die Projektion der Erzeugungs-Zahnstangenflanke auf die Stirnschnittebene und der darübergezeichneten Umklappung der Erzeugungs-Zahnstangenflanke in diese Stirn-

schnittebene mit den geometrischen Beziehungen signifikanter Grössen,

Fig. 5 die Projektion der Erzeugungs-Zahnstangenflanke entsprechend Fig. 4 mit signifikanten geometrischen Grössen und Zusammenhängen für zwei Wälzstellungen,

Fig. 6 die Abwälzverhältnisse zwischen Zahnradflanke und Werkzeugfläche in verschiedenen Wälzstellungen nach dem Stand der Technik,

Fig. 7 die Abwälzverhältnisse zwischen Zahnradflanke und Werkzeugfläche in verschiedenen Wälzstellungen nach der Erfindung,

Fig. 8 eine Variante von Arbeitslinien zur Bearbeitung von Zahnflanken, die im wesentlichen entlang der Erzeugenden verlaufen,

Fig. 9 eine andere Variante von Arbeitslinien, die im wesentlichen entlang von Schraubenlinien verlaufen,

Fig. 10a, b, c verschiedene Schleifscheiben, welche für das erfindungsgemässe Verfahren geeignet sind,

Fig. 11 die gleichzeitig erzeugten Punkte des zweiten Fussteils der Zahnflankenevolvente und der Fussanschluss-trochoide,

Fig. 12 eine Darstellung der wesentlichen Bewegungsachsen beim erfindungsgemässen Verfahren, bei Verwendung einer Arbeitslinie mit erzeugendenförmigen Bestandteilen, wobei der Einfachheit halber die Situation für die Herstellung einer Geradzahnung gezeigt ist,

Fig. 13 eine Prinzipskizze einer Steuereinrichtung für eine Variante einer Bearbeitungsmaschine,

Fig. 14 die schematische Darstellung einer Variante bei Bearbeitungsmaschinen bei Verwendung einer Arbeitslinie mit erzeugenden linienförmigen Bestandteilen,

Fig. 15a, b die schematische Darstellung einer anderen Variante einer Bearbeitungsmaschine bei schraubenlinienförmiger Arbeitslinie,

Fig. 16 die zwei Arbeitspunkte beim bisherigen Verfahren bei einer erzeugendenförmigen Arbeitslinie und der Verwendung einer Tellerschleifscheibe.

Bei einer Verfahrensvariante zur Herstellung evolventenförmiger Zahnflanken von Zahnrädern wird das Werkstück im allgemeinen horizontal oder vertikal auf einen für die Ausführung von Wälzvorschubbewegungen eingerichteten Werkstücktische aufgespannt und die Zahnflanke relativ zu wenigstens einer Schleifscheibe an deren Arbeitsebene, die der Zahnflanke der Erzeugungs-zahnstange entspricht, abwälzend bewegt. Die Schleifscheibe führt eine rotative Schlittbewegung und eine Hubvorschubbewegung im wesentlichen entlang einer Erzeugenden der Zahnflanke als Arbeitslinie aus. Eine Zustellbewegung in Richtung auf die Zahnflanke bestimmt die Spantiefe. Das Werkstück führt die Wälzvorschubbewegung aus (Erzeugendenhüllschnitte).

Zusätzlich zu diesen Vorschubbewegungen wird als Relativbewegung zwischen Werkstück und Werkzeug, also entweder von der oder den Schleifscheiben oder dem Werkstück, eine zusätzliche Vorschubbewegung tangential an die Zahnflanke, vorzugsweise in Tangentialrichtung im Stirnschnitt, ausgeführt (Fig. 7). Die Schleifscheibe bewegt sich also mit ihrem momentanen und veränderlich wählbaren Arbeitspunkt in Flankenrichtung mit und der vorbestimmbare und wählbare Arbeitspunkt bewegt sich auf der Zahnflanke auf einer Erzeugenden als einer wählbaren Arbeitslinie, die auch Wirklinie genannt wird. Der Arbeitspunkt auf der Schleifscheibe bleibt (abgesehen von deren Rotation) an einer Stelle und wandert nicht, wie bei den Verfahren nach dem Stand der Technik, über die gesamte Arbeitsbreite der Schleifscheibe entsprechend der Abwälzbewegung der Zahnflanke an ihr. Dadurch ist der Arbeitspunkt auf der Schleifscheibe vorbestimmbare und wählbar. Ausserdem wird er in einem vorgehbaren Arbeitsbereich der Schleifzone, der vom

Schleifverfahren unabhängig ist, gehalten. Dieser Arbeitsbereich kann daher auch kleiner dimensioniert werden als bei den Verfahren nach dem Stand der Technik. Dies ist insbesondere bei beschichteten Werkzeugen von Vorteil, weil die Beschichtung auf einem kleineren Bereich aufgetragen werden kann. Insbesondere kann die zusätzliche Vorschubbewegung nach der Formel (Fig. 5)

$$y_s = (w \cdot \sin \alpha \cdot t) \cdot \cos \gamma + h \cdot \tan \gamma$$

gesteuert werden, wobei ist:

- y_s Abstand des Arbeitspunktes S von einem Berührungspunkt M auf der Flanke
- w Wälzweg werden laufend
- H Schleifhub gemessen
- α Eingriffswinkel im Stirnschnitt
- γ Winkel zwischen Erzeugende und Teillinie der Erzeugungs-Zahnflanke.

In der Ausgangsstellung der Wälzbewegung und des Schleifhubs ist die Berührungslinie zwischen Erzeugungszahnstangenflanke und Radflanke die Linie Bo und ein Arbeitsbereichmeridian die (punktierte) Linie To. Der Arbeitspunkt ist somit der Schnittpunkt M dieser beiden Linien. Wie in der Fig. 3 und 5 dargestellt, entspricht der Abstand q zwischen der Berührungslinie Bo und der Berührungslinie B dem Wälzweg w und hängt mit diesem gemäss der Formel

$$q = w \cdot \sin \alpha \cdot t$$

zusammen. Somit wandert bei einem Wälzweg w in einem Schleifhub h der Arbeitspunkt nach S. Der Abstand y_s vom Ausgangspunkt M, der als Bezugspunkt und vorteilhafterweise als «Mittelpunkt» der Flankenverebnung, d.h. der Erzeugungszahnstangenflanke, gewählt wird, berechnet sich dann nach oben angegebener Formel. Dieser zusätzlichen Vorschubbewegung z.B. der Schleifscheibe ist eine Arbeitspunktbewegung überlagerbar, welche diskontinuierlich oder kontinuierlich den Arbeitspunkt schrittweise relativ zu deren Arbeitsbereich vorbestimmbare verlagert. Es kann also der Arbeitspunkt beispielsweise während einer Anzahl von Schleifscheibenumdrehungen in einer bestimmten Entfernung vom inneren oder äusseren Rand der Arbeitsfläche gehalten und anschliessend für die nächste Umdrehungszahlgruppe (Versetzzyklus) in eine benachbarte Position gebracht werden; bis der gesamte oder ein vorbestimmbare Teil vom Arbeitsbereich des Werkzeuges bestrichen ist. Anschliessend wird ein neuer Versetzzyklus eingeleitet. Bei der kontinuierlichen, vorbestimmbaren Verlagerung des Arbeitspunktes wird von diesem im Arbeitsbereich während einem Versetzzyklus eine spiralförmige Bahn beschrieben. Es ist jedoch nicht zwingend, dass diese Arbeitspunktverlagerung zyklusartig vorgenommen wird. Auch könnte von kreisförmiger Bahn zu kreisförmiger Bahn gesprungen werden.

Die Steuerung der Arbeitspunktverlagerung erfolgt nach vorbestimmbaren Bedingungen oder Werten. Diese Werte oder Bedingungen sind in irgendeiner Form auf einem Datenträger gespeichert: Beispielsweise als eine Kurvenlineal- oder Kurvenscheibensteuerung, eine Messpunkt- oder Impulssteuerung durch Abtasten des Werkzeuges zur Berücksichtigung des Verschleisses oder dessen Optimierung bzw. zur besseren Werkzeugnutzung, oder als Impulsgebermittel, elektronische Datenträger, Massenspeicher od. dgl. Insbesondere die letzteren können, für sich allein oder in Verbindung mit der Messpunktsteuerung, Erfahrungswerte enthalten, für welche optimale Flankeneigenschaften erhalten werden.

Beim Schleifen der Zahnflanke ohne topografische Korrektur wird die Zustellbewegung in an sich bekannter Weise

ausgeführt. Wird hingegen die Zahnflanke mit topografischer Korrektur, d.h. mit einem Profil, das über die Zahnbreite veränderlich ist, geschliffen, dann wird entweder der Zustellbewegung eine Korrekturbewegung überlagert oder eine solche zusätzlich, insgesamt also mehrstufig, ausgeführt. Dies ist im wesentlichen eine Frage der Steuerung: je nachdem, welche Werte man als Bezugswert bzw. Ausgangswert für die Zustellung verwendet. Von diesem Bezugswert aus muss man in jedem Korrekturpunkt gesamthaft zustellen — ein- oder mehrstufig. Die Zuordnung der Korrekturwerte zu den einzelnen Punkten der Zahnflanke ist an sich bekannt und erfolgt vorzugsweise in einem Koordinatensystem des Eingriffsfeldes. Dabei kann die Zustellbewegung das Werkstück oder das Werkzeug ausführen.

Bei diesem Verfahren kann die eingangs genannte Arbeitslinie die Form einer Zick-Zack-Linie aufweisen, wobei die einzelnen Abschnitte im wesentlichen entlang je einer Erzeugenden der Zahnflanke verlaufen (Fig. 8). Die praktische Arbeitslinie wird allerdings immer etwas von der theoretischen Arbeitslinie abweichen. Bei dieser Arbeitslinie führt das Werkstück — oder bei sehr grossen Werkstücken das Werkzeug — eine kontinuierliche Wälzvorschubbewegung aus. Zusätzlich dazu werden die Werkzeuge mit einer Hubvorschubbewegung entlang der Zahnflanke verfahren. Eine andere Form ist eine mäanderartige Linie, bei welcher der Arbeitspunkt während einer Hubvorschubbewegung entlang einer Erzeugenden oder wenigstens nahezu einer Erzeugenden als einem Ast des Abschnittes und zur Weiterschaltung von einer Erzeugenden zu einer arbeitungstechnisch relevanten benachbarten Erzeugenden entlang einer Profillinie unter Umständen einer Flankenlinie — je nach der Lage des Umkehrpunktes relativ zur Zahnflanke im Bewegungsablauf des Schleifvorganges — als einem zweiten Ast des Abschnittes der Arbeitslinie geführt wird. Bei dieser Form der Arbeitslinie erfolgt eine diskontinuierliche Wälzvorschubbewegung des Werkstückes oder eine entsprechende Bewegung der Werkzeuge, wenn sich diese bei stillstehendem Werkstück um dieses bewegen. Die Werkzeuge führen dabei bzw. zusätzlich, die Hubvorschubbewegung aus.

Bei einer anderen Verfahrensvariante zur Herstellung evolventenförmiger Zahnflanken von Zahnrädern wird das Werkstück wie üblich auf einem Arbeitstisch aufgespannt, welcher Wälzvorschubbewegungen ausführen kann. Wird der Arbeitstisch zusätzlich zu den kontinuierlichen Wälzvorschubbewegungen noch rotativ bewegt und abgestimmt dazu das oder die Werkzeuge in Richtung der Zahnradachse verfahren, dann verschiebt sich der Arbeitspunkt entlang einer Arbeitslinie von der Gestalt einer schraubenlinienförmigen Zick-Zack-Linie auf der Zahnflanke (Flankenlinienhüllschnitte). Dabei ist die Wälzvorschubbewegung, die rotative und die axiale Vorschubbewegung aufeinander abgestimmt vorzunehmen, so dass der Arbeitspunkt immer auf der Zahnflanke liegt. Es wird also einer Schraubenlinienbewegung eine Wälzbewegung überlagert. Damit der wählbare Arbeitspunkt oder dessen Umgebung — wobei die Grösse derselben von der Form der Schleifscheibe abhängt — im wesentlichen immer entlang dieser Arbeitslinie geführt wird, führt die Schleifscheibe noch eine zusätzliche Vorschubbewegung aus, deren Richtung in der Arbeitsebene der Schleifscheibe, also in einer Tangentialebene der Zahnflanke liegt. Die Steuerung dieser Bewegungen kann als kombinierte mechanisch-elektronische Steuerung unter Verwendung von bekannten Einrichtungen, beispielsweise zur Erzeugung der Wälzvorschubbewegungen und von Einzelmotorantrieben erfolgen, wobei entsprechende Positionsgeber an die Regel- und Steuerkreise angeschlossen sind. Es ist aber auch möglich, diese Bewegungen rein elektronisch zu steuern, wobei die Sollwerte auf den verschiedensten Datenträgern, bei-

spielsweise mechanischen, wie z. B. Kurvenscheiben oder Profillinealen etc., magnetischen, optischen usw., gespeichert und mit den entsprechenden Ables- und Übertragungs- und Steuermitteln an die Antriebsorgane weitergeleitet werden.

Es ist aber auch die diskontinuierliche Steuerung der Wälzvorschubbewegung möglich, wobei diese nur schrittweise ausgeführt wird. Dabei wird der Arbeitspunkt entlang einer Schraubenlinie der Zahnflanke geführt und im Bereich deren Enden eine Weiserschaltbewegung in Form einer Wälzvorschubbewegung vorgenommen, womit der nächste Hüllschnitt erfolgen kann. So wird Hüllschnitt an Hüllschnitt gelegt. Die Wälzvorschubbewegung kann vom Werkstück oder von dem wenigstens einen Werkzeug ausgeführt werden. Die Arbeitslinie hat dann mäanderförmigen Verlauf, und ihre Abschnitte bestehen aus zwei Ästen: einer Flankenlinie und einer Profillinie. Dabei wird diese als Weg der Weiserschalt-Vorschubbewegung im allgemeinen auf der virtuell verlängerten Zahnflanke liegen, also ausserhalb der Radzahnflanke. Damit der Arbeitspunkt trotz des Weiserschaltens relativ zur Arbeitsfläche des Werkzeuges, etwa der jeweiligen Schleifscheibe, in der gleichen Lage gehalten wird, muss die zusätzliche Vorschubbewegung des Werkzeuges entsprechend der Weiserschalt-Vorschubbewegung, also der Wälzbewegung, vorgenommen werden.

Soll der Arbeitspunkt innerhalb des Arbeitsbereiches des Werkzeuges kontinuierlich oder diskontinuierlich verschoben werden, um eine gleichmässige Werkzeugabnutzung zu erzielen oder die Werkzeugabnutzung den wirtschaftlichen Einflussgrössen des Bearbeitungsvorganges anzupassen, die Werkzeugabnutzung also bezüglich dem Bearbeitungsvorgang zu optimieren, dann wird noch eine Arbeitspunktbewegung ausgeführt. Diese kann der zusätzlichen Vorschubbewegung überlagert oder gesondert zu dieser vorgenommen werden. Dabei wird der veränderlich wählbare Arbeitspunkt, der auch Wirkpunkt genannt wird, relativ zum Werkzeug auf dessen Arbeitsfläche, d. h. der wirksamen Schnittfläche, verschoben. Dies kann nach einer spiralförmigen Linie kontinuierlich oder von Kreislinie diskontinuierlich oder abschnittsweise, eventuell via Zufallszahlen gesteuert, erfolgen, um eine möglichst gleichmässige und musterlose Abnutzung der Schleifscheibe zu erzielen.

Auch bei dieser Verfahrensvariante können zusätzlich zu der normalen Zustellbewegung noch normale oder topografische Korrektur-Zustellbewegungen vorgenommen werden. Diese können wieder in bekannter Weise vom Eingriffsfeld aus gesteuert und sowohl vom Werkstück als auch vom Werkzeug vorgenommen werden: rein rotativ oder translativ.

Bei beiden Verfahrensvarianten ist eine weitere Bewegung ausführbar: die im allgemeinen nicht kontinuierlich ausgeführte Verstellung des Werkzeugträgers um einen Variationsbetrag des Schrägungswinkels von Schrägzähnen β . Diese Verstellung ermöglicht insbesondere bei der Verwendung von Tellerscheiben herkömmlicher Bauart eine wesentliche Verkleinerung der Umgebung des Arbeitspunktes auf nahezu exakt einen Punkt. Diese Bewegung kann ebenfalls wie die anderen Bewegungen programmgesteuert vorgenommen werden, wobei auch hier das Programm auf mechanisch, oder magnetisch etc. auslesbaren Datenträgern gespeichert und mit entsprechenden Datenübertragungsmitteln, beispielsweise mechanischen, optischen, elektronischen oder magnetischen Mitteln, zum Einsatz gebracht wird.

Bei diesen Verfahrensvarianten ergibt sich je nach Arbeitslinie eine unterschiedliche Hüllschnittvernetzung. Durch eine geeignete Abstimmung der Vorschub- und Zustellbewegungen bzw. der entsprechenden Grössen kann diese Hüllschnittvernetzung jeweils optimal gestaltet werden.

Werden Verfahren mit Arbeitslinien mit schraubenlinienförmigen oder Schraubenlinien aus Bestandteilen verwendet, ergibt sich der wesentliche Vorteil, dass der Werkzeugträgerkopf der Bearbeitungsmaschine nicht entlang einer geneigten Geraden, sondern entlang einer Vertikalen bewegt wird. Dadurch wird die Maschine nicht durch die je nach Arbeitsgeschwindigkeit recht erheblichen Belastungen durch die Gewichtsverlagerung des Werkzeugträgerkopfes belastet. Dies fördert ganz wesentlich die Herstellungsgenauigkeit der Werkstücke.

Es stellt einen wesentlichen Vorteil dar, wenn man die Korrektur-Zustellbewegungen vom Werkstück ausführen lassen kann, da dann Werkzeugbewegungen eingespart werden. Die Stabilität der Maschine kann dadurch erheblich erhöht und Schwingungen vermieden werden.

Je nach Anwendungsfall können bei den Verfahrensvarianten mit den schraubenlinienförmigen Bestandteilen in der Arbeitslinie die Hüllschnitte einerseits konzentrisch oder quasikonzentrisch und andererseits in ihrer Breite gesteuert verändert werden. Insbesondere kann man die Hüllschnittbreite im Bereich von Zahnkopf und Zahnfuß verschieden breit ausführen.

Werden nur einfache Fuss- oder Kopfkorrekturen ausgeführt, dann können diese bei den Flankenlinienhüllschnitten durch einfache Relativbewegungen erzeugt werden. An sich ist die Berechnung und Ausführung der Flankenkorrekturen hier einfacher, da die Hüllschnitte von Flankenlinien begrenzt sind. Beispielsweise werden bei der normalen Profilkorrektur während einem ganzen Schleifhub gleiche Werte verwendet. Bei Wahl von entsprechenden Werten für die Korrekturparameter können Profilkorrekturen auch mit tangentialen Bewegungen erzeugt werden. Grundsätzlich möglich ist aber auch die Verwendung von korrigierten Werkzeugen, beispielsweise Schleifscheiben, Frässscheiben. Aber auch einen Fingerfräser od. dgl. sind verwendbar. Ebenso sind bei der Ausführung von Längskorrekturen für jeden Hüllschnitt immer gleiche Werte eingestellt.

Für beide beispielsweise beschriebene Verfahrensvarianten, also mit den erzeugendenförmigen und mit den schraubenlinienförmigen Bestandteilen in der Arbeitslinie, ist vorteilhaft, dass topografische Korrekturen exakter als bisher, weil praktisch mit einem Arbeitspunkt erzeugt, durchführbar und die gewünschten Korrekturwerte frei vorgebar sind. Ausserdem können Schleifscheiben mit ebenen oder kegelförmigen Arbeitsflächen verwendet werden. Diese Arbeitsflächen sind einfach herzustellen und zu warten.

Je nach Anwendungsfall wird man zwischen beiden Verfahrensvarianten wählen. Wenn beispielsweise nur sehr kleine oder fast keine Profilunterschiede zwischen den Zahnenden und der Zahnmitte auftreten sollen und mit kontinuierlichem Wälzvorschub gearbeitet werden muss, dann ist das als zweites Beispiel beschriebene Verfahren mit den schraubenlinienförmigen Bestandteilen der Arbeitslinie vorteilhaft.

Beide Verfahren benötigen keine werkstückgebundenen Werkzeuge und keine Werkzeugkorrektureinrichtungen mit all den damit verbundenen Wart- und Prüfarbeiten.

Eine beispielsweise Variante einer Bearbeitungsmaschine des Verfahrens zur Herstellung eines Zahnrades 1.0 unter der Verwendung von Erzeugenden oder erzeugendenförmigen Abschnitten der Arbeitslinie weist wie üblich einen Maschinenrahmen 1.1 auf, der einerseits einen Wälzschlitten 1.2 verschiebbar trägt und andererseits die an sich bekannten, zur Einstellung der Zahnschräge verschwenkbar montierten Kreuzschlittenanordnungen 1.3 für die Werkzeugträger 1.4, auf welchen die Werkzeuge, beispielsweise Schleifscheiben 1.5, sitzen. Zur Ausführung der zusätzlichen Vorschubbewegung, mit der der Arbeitspunkt jeder der Schleifscheiben 1.5 tangential an die herzustellende Zahnflanke geführt wird, ist

ein entsprechend einstellbarer Vorschubschlitten 1.6 vorgesehen. Vorzugsweise sind an allen Schlitten Weggeber oder sonstige Positionsgeber 1.7 vorgesehen. Diese Positionsgeber 1.7 sind mit einer Steuereinrichtung 2.0 (in Fig. 1 nicht dargestellt) verbunden. Diese Steuereinrichtung kann eine rein elektronisch oder eine mechanisch und elektronisch arbeitende Steuereinrichtung sein. Beispielsweise können die Wälzbewegungen in herkömmlicher Weise von einer Wälzbandsteuerung abgenommen werden. Auch die Antriebsmotoren weisen Drehzahlgeber 2.2 (nicht dargestellt in Fig. 1) auf, welche mit der Steuereinrichtung 2.0 verbunden sind. Es wird der Einfachheit halber angenommen, die in Fig. 1 dargestellte Bearbeitungsmaschine enthalte eine solche elektromechanische Steuereinrichtung, wobei die Wälzband-Steuereinrichtung als an sich bekannt in der Fig. 1 nicht dargestellt und auch nicht beschrieben ist. Eine solcherweise aufgebaute Steuereinrichtung weist einen Hauptrechner 2.3 auf, der die grundsätzlichen Steuerprogramme enthält und verarbeitet. Er ist mit einer Hauptsteuereinrichtung 2.4 für die Steuerung und Überwachung jedes Werkzeugträgers 1.4 und der anderen, nicht besonders aufgeführten Bewegungen, wie beispielsweise der Hubvorschubbewegungen, der Einstellbewegungen des Zahnschrägewinkels β und seiner Variationen vom Sollwert, Positionierbewegungen des Werkstückes, sowie anderen notwendigen und an sich bekannten Bewegungen (nicht bezeichnet in Fig. 1) verbunden. Diese Hauptsteuereinrichtung 2.4 ist je an eine Schleifscheibensteuereinrichtung 2.5, eine Eingriffswinkel-, Zahnschrägewinkel- und Zwischenschlittensteuerung 2.6, eine Steuerung 2.7 für die zusätzliche Vorschubbewegung, eine Steuerung 2.8 für die Zustellbewegungen sowohl der normalen Spanzustellung wie auch der normalen und topografischen Korrekturen, eine Steuerung 2.9 für die Schleifscheibenmessenrichtungen zur Erfassung des Schleifscheibenverschleißes und zur Vornahme der Durchmesserkompensation etc. angeschlossen.

An der Schleifscheibensteuereinrichtung 2.5 liegt ein Regler 2.51, der an einen Schleifscheibenantrieb 3.1 angeschlossen ist. Mit diesem verbunden ist ein Drehzahlmesssystem oder Drehzahlgeber 2.2, das auch an der Schleifscheibensteuereinrichtung 2.5 liegt. Dieser Regelkreis dient der genauen Drehzahlregelung in Zusammenwirken mit den anderen gesteuerten Bewegungen und Maschinenfunktionen.

An der Zwischenschlitten-, Eingriffs- und Zahnschrägewinkelsteuereinrichtung 2.6 liegt eine Überwachungseinrichtung 2.62 zur Positionsrückmeldung und ein zweiter Regler 2.61, der einerseits an einen Zwischenschlittenantrieb zur Positionierung gemäß je einer in Fig. 12 mit Ur bzw. Ul bezeichneten Steuerachse der Bearbeitungsmaschine und andererseits an einem Antrieb 3.3 zur Einstellung des Eingriffswinkels und oder des Zahnschrägewinkels angeschlossen ist. Der Zwischenschlittenantrieb 3.2 liegt an einem Positionsgeber 2.63, der seinerseits an der Eingriffs-, Zahnschrägewinkel- und Zwischenschlittensteuereinrichtung 2.6 liegt. Der Antrieb 3.3 zur Einstellung des Eingriffswinkels und/oder des Zahnschrägewinkels α bzw. β liegt ebenfalls an einer Positionsmesseinrichtung 2.64 (die in Fig. 8 zufolge der hier verwendeten Kegelscheiben nicht gezeichnet ist), deren Messdaten auch an die Eingriffs-, Zahnschrägewinkel- und Zwischenschlittensteuereinrichtung 2.6 abgegeben werden. Die Solldaten für jede Position werden dieser Steuereinrichtung 2.6 von der Hauptsteuereinrichtung 2.4 geliefert und jene retourniert selbst ihre eigenen Daten an diese.

Die Steuereinrichtung 2.7 für die zusätzliche Vorschubbewegung liegt ebenfalls mit ihrem Ein-/Ausgang an der Hauptsteuereinrichtung 2.4 und mit einem Eingang an einer Überwachungseinrichtung 2.72 für die Positionen der gesteuerten Teile. Sie liegt auch an einem dritten Regler 2.71, der den Antrieb 3.4 für die zusätzliche Vorschubbewegung

steuert. An diesem Antrieb liegt ein Positionsmesssystem 2.73, das seine Messdaten der Steuereinrichtung 2.7 für die zusätzliche Vorschubbewegung einspeist.

An der Steuereinrichtung 2.8 für die normalen und die topografischen Korrekturen der Zahnflanke liegt eine Überwachungseinrichtung 2.82 für die Endlagen und Arbeitspositionen der Führungsmittel. An der Steuereinrichtung 2.8 liegt ein vierter Regler 2.81 für den Antrieb 3.5 der Zustell- und Korrekturbewegungen des bzw. jedes Werkzeuges 1.5. Dieser Antrieb kann aber auch auf eine mit dem Werkstück verbundene Maschinenachse wirken, so dass die Zustellbewegung vom Werkstück 1.0 erfolgt. An diesem Antrieb liegt eine Positionsmesseinrichtung 2.83, welche ihre Signale an die Steuereinrichtung 2.8 für die Zustell- und Korrekturbewegungen gibt.

Alle diese Steuereinrichtungen 2.5 bis 2.9 kommunizieren mit der Hauptsteuereinrichtung 2.4 und diese steht im Signalaustausch mit dem Hauptrechner 2.3, so dass alle Bewegungen aufeinander abgestimmt und unter Berücksichtigung der Regel- und Messdaten gesteuert werden.

In der Fig. 12 sind die wichtigsten (nicht alle) zu steuernden Maschinenachsen eingetragen. Dabei bedeutet

Wl, Wr	die beiden Äste der Wälzbewegung rfs
rfs	die Positionierachse zwischen Werkzeugen und Werkstück
Utl, Utr	die Zustellachsen für die Spanzustellung und die Korrekturzustellung
Ol, Or	die Achsen der zusätzlichen Vorschubbewegung
asl, asr	die Eingriffswinkeleinstellachsen
Ul, Ur	Zwischenschlittenachsen
β s, $\Delta\beta$ s	Zahnschrägewinkel und seine Variation
H	Werkzeughub.

Als Schleifwerkzeuge 1.5 werden bevorzugt Schleifscheiben verwendet. Diese können der grundsätzlichen Form nach im wesentlichen bekannte Teller- oder Doppelkegelscheiben sein, wie sie in den Fig. 10a, und 10b dargestellt sind. Die Arbeitsbereiche können zufolge der verfahrensgemässen zusätzlichen Vorschubbewegung wesentlich schmaler als bei den herkömmlichen Schleifverfahren gehalten werden. Eine besonders vorteilhafte Form einer Schleifscheibe ist in Fig. 10c dargestellt. Sie ist eine modifizierte Tellerscheibe und weist anstelle eines ebenen Arbeitsbereiches einen kegeltumpfförmigen mit einem Kegelwinkel etwas kleiner als 180 Grad auf. Sie vereinigt die Vorteile der Teller- mit dem der Kegelscheibe.

Eine beispielsweise Vorrichtung für die Durchführung des Schleifverfahrens unter der Verwendung einer Arbeitslinie mit schraubenlinienförmigen Bestandteilen kann der oben beschriebenen Vorrichtung weitgehend ähnlich sein. Sie weist auch einen Maschinenrahmen auf, welcher einerseits eine Wälzschlittenanordnung verschiebbar trägt und andererseits die an sich bekannten, zur Einstellung der Zahnschräge verschwenkbar montierten Kreuzschlittenanordnungen für die Werkzeugträger aufweist. Für die schraubenlinienförmige Arbeitslinie muss jedoch ein Teil des Schlittenkomplexes axparallel zum Werkstück in einer Hubvorschubbewegung führbar sein. Dafür ist ein weiterer Schlitten 1.10 (Fig. 15b) oder eine zusätzliche Schwenkachse 1.11 (Fig. 15a) zwischen dem Maschinenrahmen und einem Schlitten vorgesehen oder es werden die Bewegungen so gesteuert, dass die resultierende Bewegung auch dieser Hubvorschubbewegung entspricht. Der Unterschied liegt im wesentlichen in der zeitlichen Steuerung der einzelnen Bewegungen zur Erzielung der Zahnflankenform. Die Steuerung dieser Bewegungen ist durch die Anordnung von Einzelantrieben für jede Bewegung am einfachsten realisierbar. Die Zahnschräge wird hier nicht durch einen schräg gegen die Radachse ausgeführte Hubbewegung eines Hubvorschub-

schlittens oder einer entsprechenden Schlittenanordnung erzielt, sondern durch einen parallel zur Zahnradaxe verfahrbaren Schlitten, wobei zur Erzielung der Schraubenlinie als Arbeitslinienteilstück das Werkstück auf dem Werkstückträger rotativ angetrieben wird. Erst am Ende der Flankenlinie erfolgt die Weiterschaltung zur Erzeugung des nächsten Hüllschnittes durch den Wälzantrieb auf das Werkstück durch einen elektronisch gesteuerten Antrieb oder eine herkömmliche Wälzbandsteuerung. Für die Ausführung der normalen oder topografische Korrekturen sind Steuermittel vorgesehen, welche mit den Antrieben für die einzelnen Bewegungsachsen zusammenwirken. Die Bewegungsabläufe sind auf mechanischen, magnetischen, optischen oder elektrischen Datenträgern festgelegt. Sie können so vorgenommen werden, dass die Korrekturzustellung vom Werkstück rein rotativ oder rein translativ oder in einer Kombination von beiden vorgenommen wird. Dabei werden die Antriebe so aktiviert, dass diese gewünschten resultierenden Bewe-

gungen entstehen. Die zusätzliche Drehung des Radtisches beträgt dabei

$$nt = Fk/db.$$

5 wobei bedeutet

Fk Flankenkorrekturwert

db Grundkreisdurchmesser

nt zusätzliche Drehung des Radtisches

Die Steuerung für die Hüllschnittoptimierung ist auch in gleicher Weise als Folge von mit den Positionsgebern zusammenwirkenden Signalfolgen auf Datenträgern gespeichert und in die Steuerung der einzelnen Bewegungsfolgen einspeisbar. Die notwendige Spielfreiheit im Antrieb kann mit den üblichen Antrieben nur sehr schwer oder nur sehr aufwendig erreicht werden. Z.B. wäre dazu ein Doppelschneckenantrieb für den Werkstücktisch erforderlich. Mit der durch Befehlsfolgen gesteuerten Einzelantriebsanordnung lässt sich diese Spielfreiheit jedoch ohne weiteres erzielen.

20

25

30

35

40

45

50

55

60

65

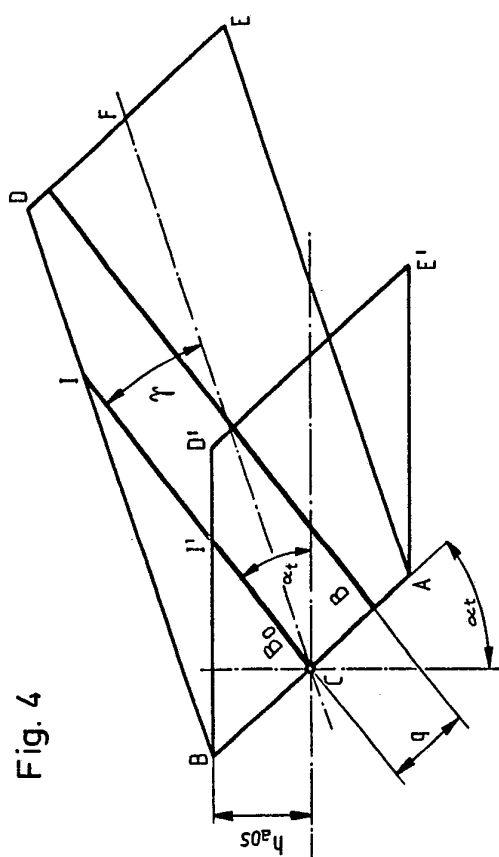


Fig. 4

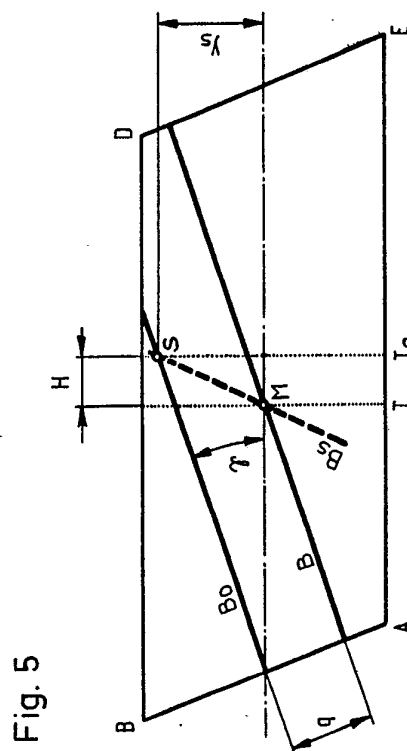


Fig. 5

Fig. 3

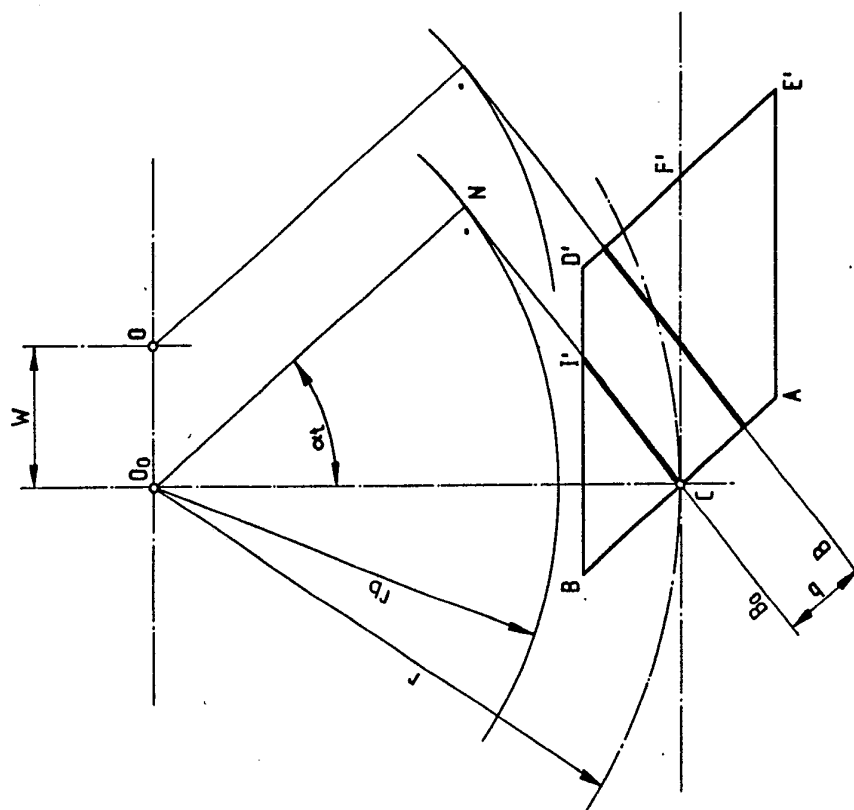


Fig. 6

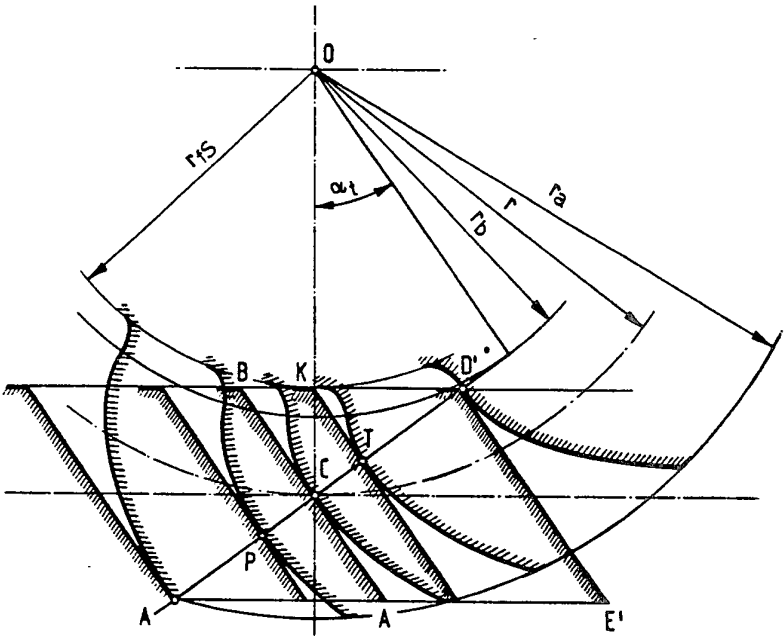
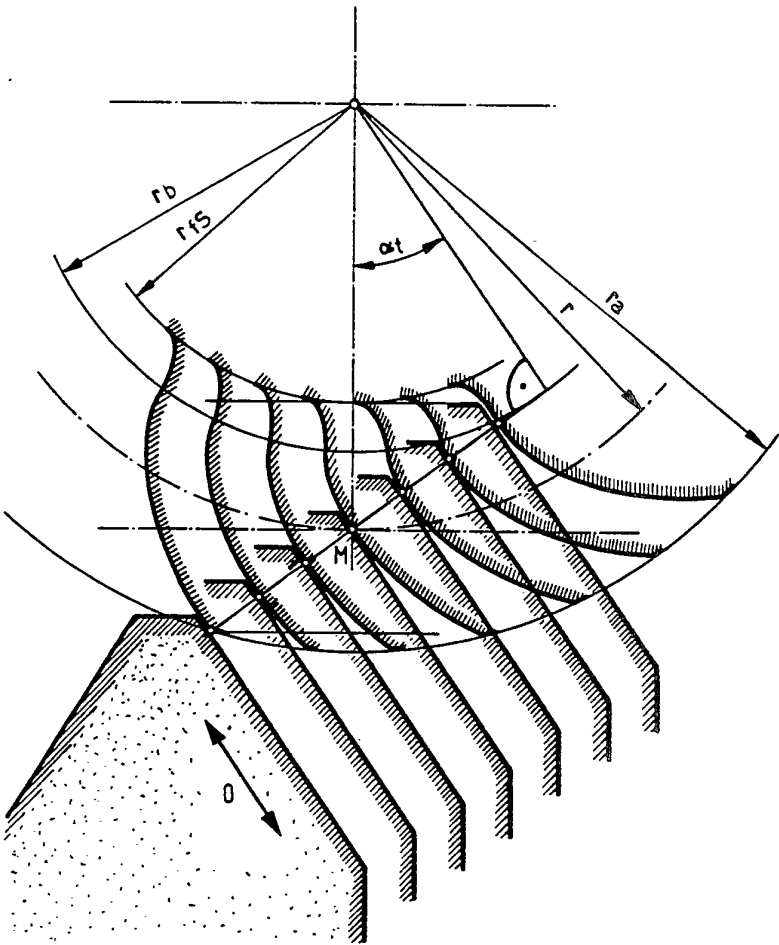


Fig. 7



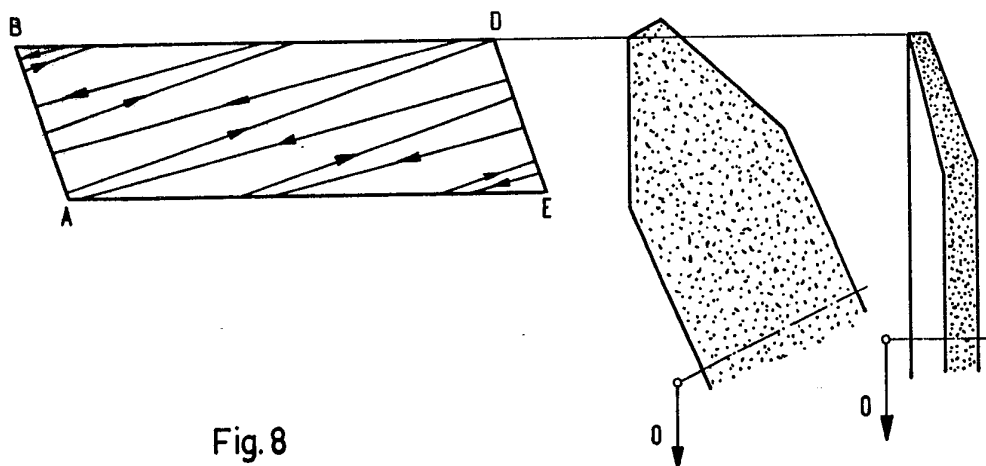


Fig. 8

Fig. 10a

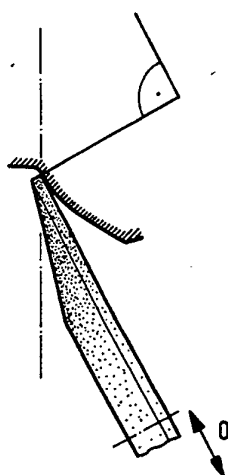


Fig. 10b

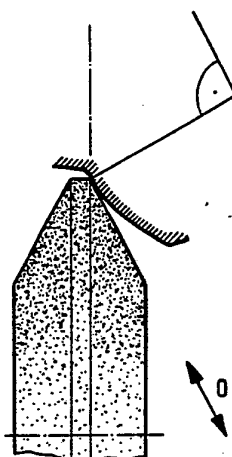


Fig. 10c

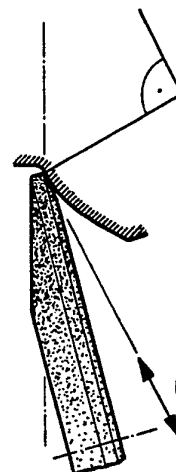


Fig. 9

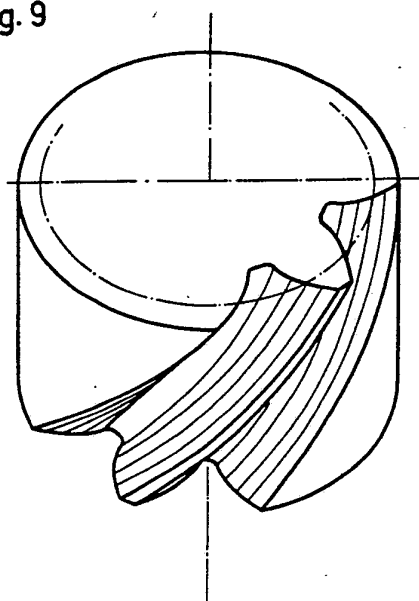
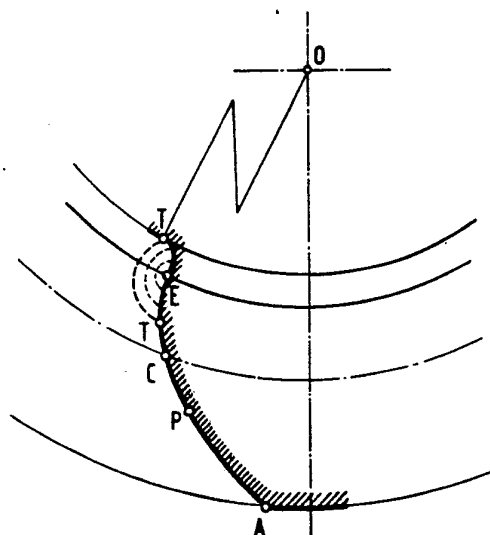


Fig. 11



[illegible]

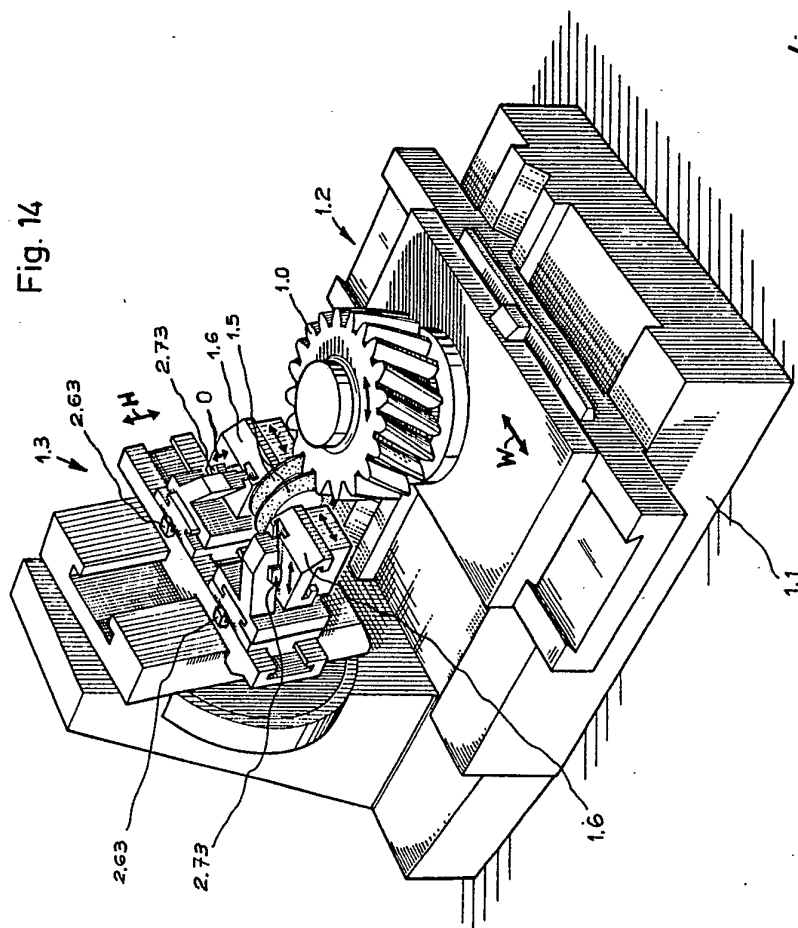


Fig. 14

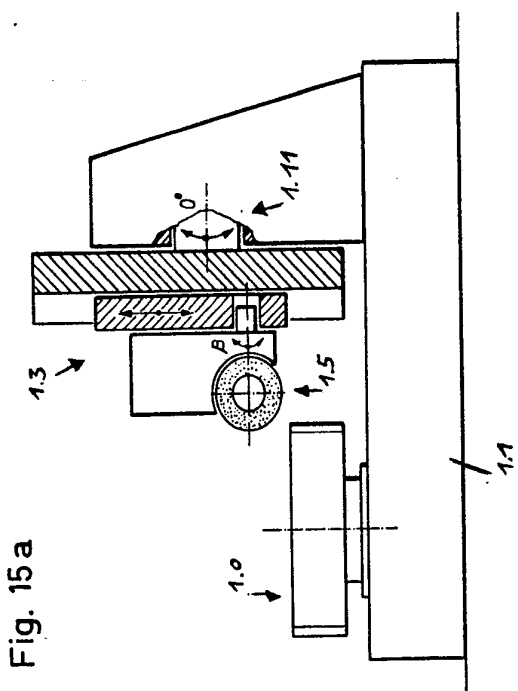


Fig. 15 a

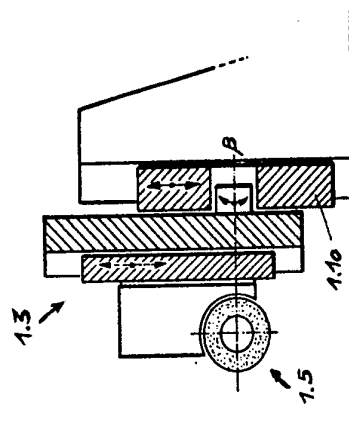


Fig. 15 b

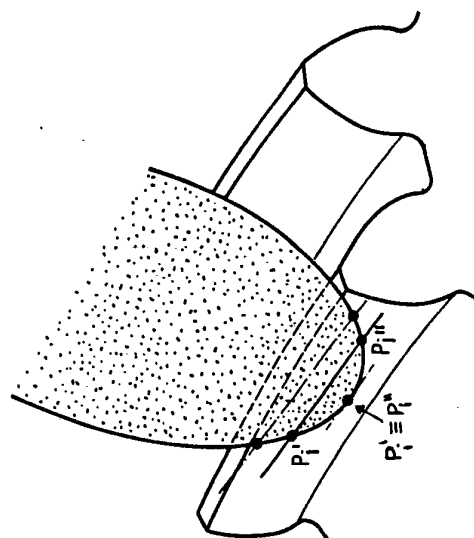


Fig. 16