

Számítási módszerek Energetikai módszer

Alakítótechnológiák elmélete
(BMEGEMTNG00)

$$J^* = \int_V k_f \dot{\varphi}^{eq} dV + \int_{A_\Gamma} \tau |\Delta v| dA_\Gamma + \int_{A_s} \tau_s |\Delta v| dA_s = \int_{A_t} T_i v_i$$

↑
↑
↑
↑

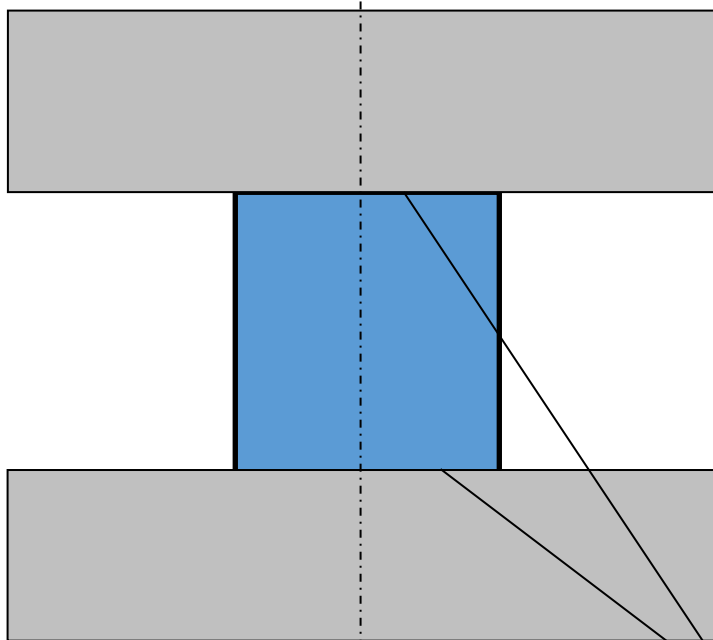
belső erők teljesítménye
szakadó felületi teljesítmény
súrlódó erők teljesítménye
külső kényszerek teljesítménye

A kinematikailag lehetséges alakváltozási sebességmezők közül az aktuális minimalizálja a fenti kifejezést.

Egy kinematikailag lehetséges sebességmező kielégíti az összenyomhatatlanság feltételét, valamint a kinematikai peremfeltételeket.

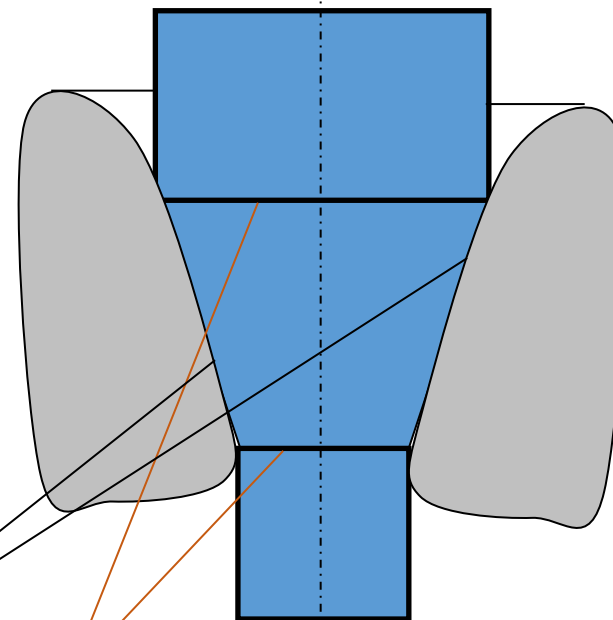
$$J^* = \dot{W}_i + \dot{W}_\Gamma + \dot{W}_s = \dot{W}_t$$

Zömítés síklapok között

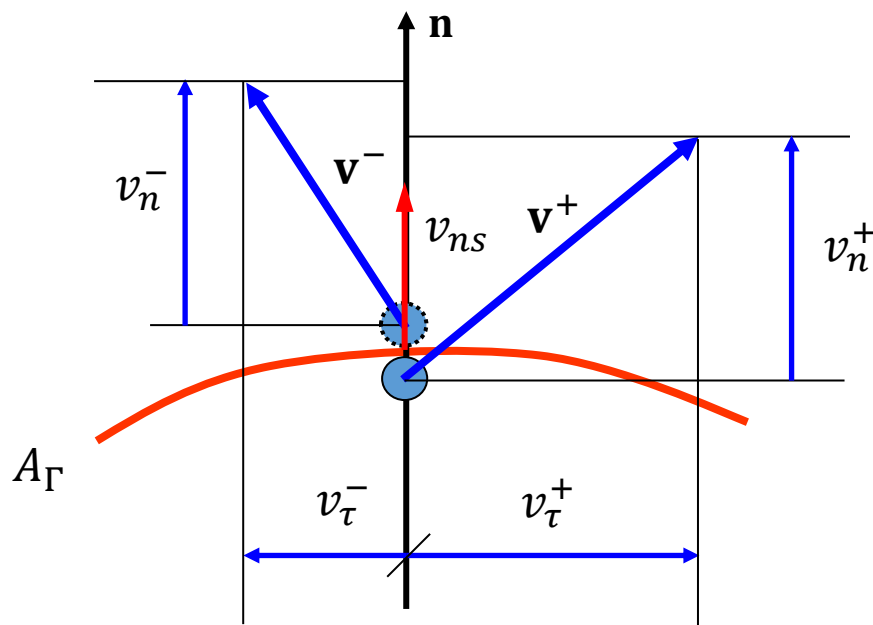


A_S
súrlódó
felületek

Anyagáramlás szűkülő csatornában



A_Γ
szakadó
felületek



A felületre normális sebességkomponens azonos a felület mindkét oldalán:

$$v_n^+ = v_n^-$$

Az érintő komponens ugrásszerűen változik:

$$\Delta v = v_\tau^+ - v_\tau^- \neq 0$$

A felületen áthaladva az anyagi rész alakváltozást szenved:

$$\Delta\varphi_{eq} = \frac{|\Delta v|}{\sqrt{3}(v_n - v_{ns})}; \quad \bar{\sigma}_\Gamma = \frac{1}{\Delta\varphi_{eq}} \int_{\varphi_{eq}}^{\varphi_{eq} + \Delta\varphi_{eq}} k_f d\varphi_{eq}$$

Kinematikai vizsgálat

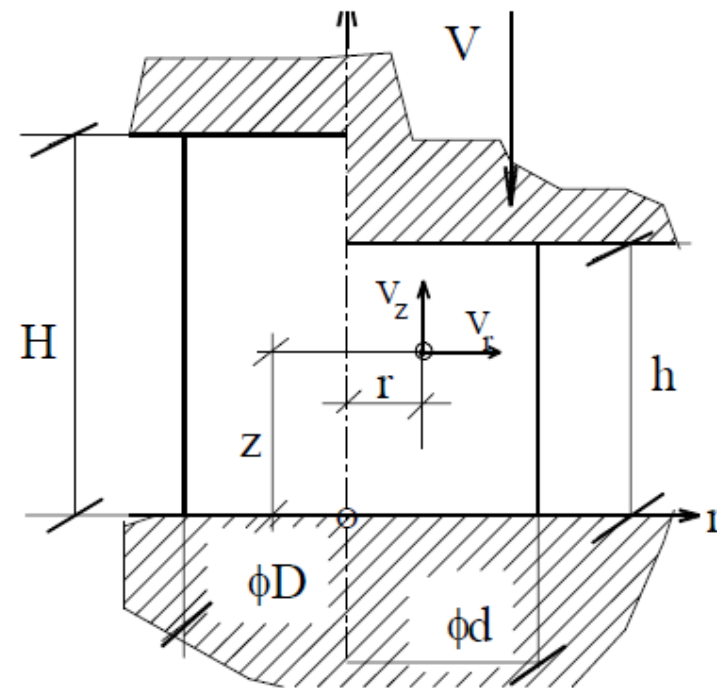
$$z = 0 \quad v_z = 0$$

$$z = h \quad v_z = -v$$

$$v_z = C_1 + C_2 z$$

$$v_z = -\frac{v}{h} z$$

$$v = \begin{bmatrix} v_r \\ v_\theta \\ v_z \end{bmatrix}$$



Összenyomhatatlanság:

$$\operatorname{div} v = \frac{\partial v_r}{\partial r} + \frac{v_r}{r} + \frac{\partial v_z}{\partial z} = 0$$

$$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} (v_r r) + \frac{\partial v_z}{\partial z} = 0$$

$$v_r r = \int -r \frac{\partial v_z}{\partial z} dr$$

$$v_r r = \frac{v r^2}{2h} + f(C, z)$$

$$\dot{\phi}_{rr} = \frac{\partial v_r}{\partial r}$$

$$\dot{\phi}_{\theta\theta} = \frac{v_r}{r}$$

$$\dot{\phi}_{zz} = \frac{\partial v_z}{\partial z} = -\frac{v}{h}$$

Peremfeltétel:

$$\begin{aligned} r = 0 \quad v_r = 0 \\ f(C, z) = 0 \end{aligned}$$

$$v_r = \frac{v}{2h} r$$

$$\dot{\phi}_{rr} = \frac{v}{2h}$$

$$\dot{\phi}_{\theta\theta} = \frac{v}{2h}$$

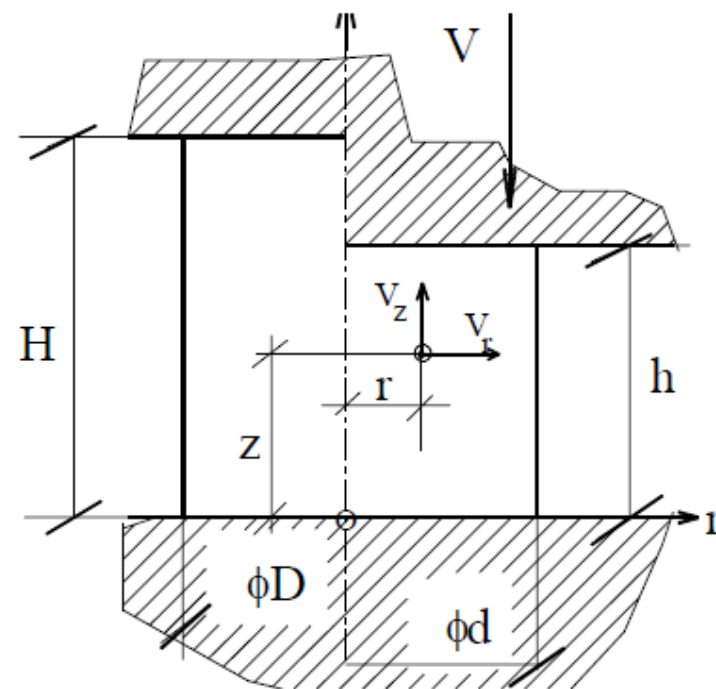
$$\dot{\phi}_{zz} = -\frac{v}{h}$$

$$\dot{\phi}_{eq} = \sqrt{\frac{2}{3}(\dot{\phi}_{rr}^2 + \dot{\phi}_{\theta\theta}^2 + \dot{\phi}_{zz}^2)} = \frac{v}{h}$$

Ha $v = -\frac{dh}{dt}$ és $h_{t=0} = H$ akkor

$$\phi_{eq} = \int_0^t \dot{\phi}^{eq} dt = \int_0^t -\frac{dh}{dt} \frac{1}{h} dt = \int_H^h -\frac{dh}{h} = \ln \frac{H}{h}$$

$$v = \begin{bmatrix} v_r \\ v_\theta \\ v_z \end{bmatrix}$$



Belső erők teljesítménye

$$\dot{W}_i = \int_V k_f \dot{\varphi}_{eq} dV = k_f \frac{v}{h} r_k^2 \pi h = v k_f r_k^2 \pi$$

Súrlódó erők teljesítménye

$$\dot{W}_S = \int_{A_S} \tau |\Delta v| dA_S = 2 \int_0^{r_k} \tau v_r 2\pi r dr = 2 \int_0^{r_k} m \frac{k_f}{\sqrt{3}} \frac{v}{2h} r 2\pi r dr = \frac{2}{3} \pi m \frac{k_f v}{\sqrt{3} h} r_k^3$$

Kudo súrlódási modell

$$v_r = \frac{v}{2h} r$$

A külső kényszerek teljesítménye Fv így:

$$J^* = \dot{W}_i + \dot{W}_S = Fv \rightarrow F = \pi r_k^2 k_f \left(1 + \frac{2}{3\sqrt{3}} m \frac{r_k}{h} \right)$$

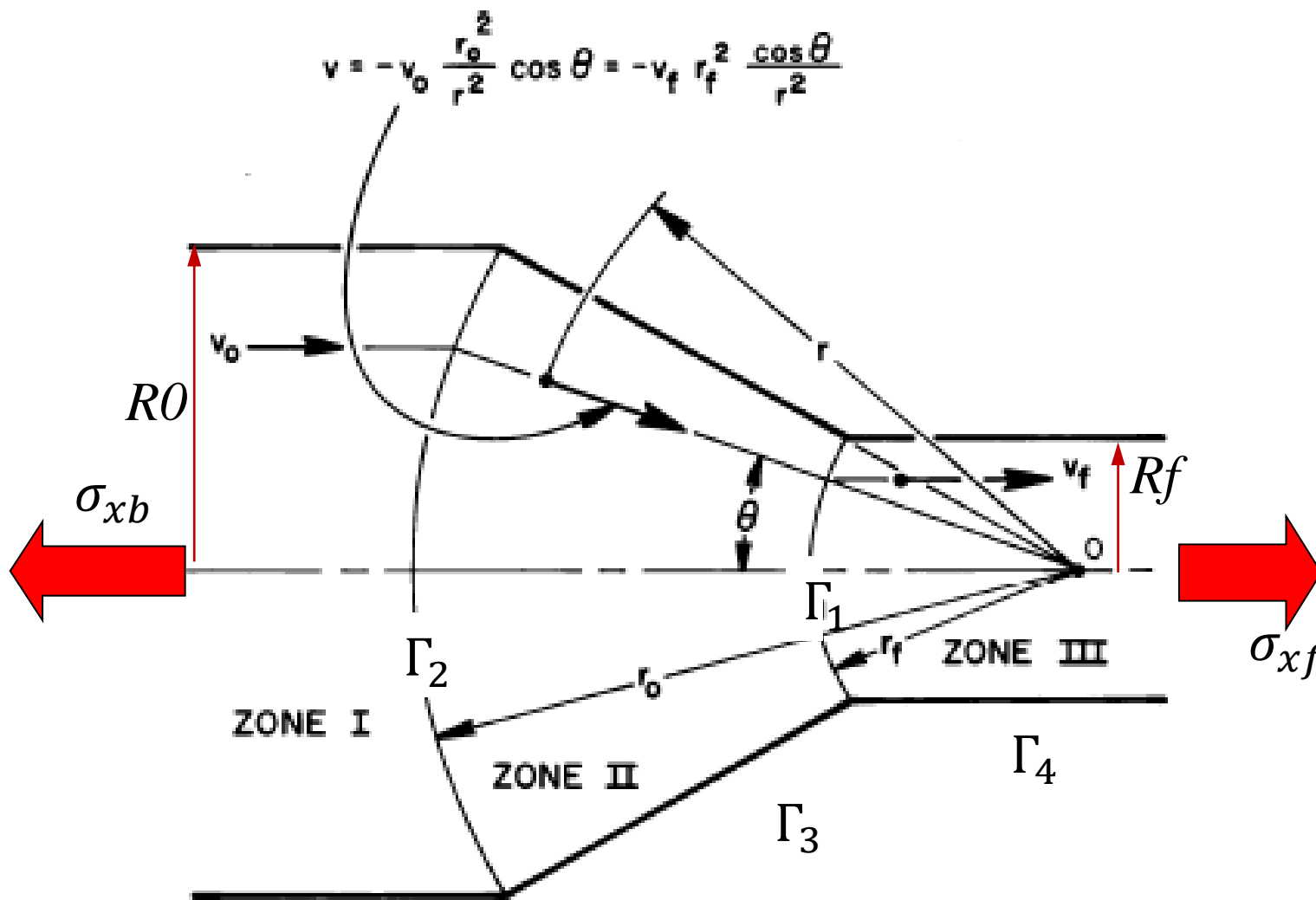
A zömítéshez szükséges nyomás:

$$p = \frac{F}{A} = k_f \left(1 + \frac{m}{3\sqrt{3}} \frac{d_k}{h} \right)$$

*Teljesítmény = feszültség x alakv. sebesség
= erő x sebesség*

1. A jellemző folyási kép alapján a sebességvektor egyik komponensének meghatározása.
2. Az anyag összenyomhatatlansága alapján a sebességmező többi komponensének meghatározása (differenciálegyenlet megoldása).
3. A kinematikailag lehetséges alakváltozási sebességmező előállítás.
4. A belső erők teljesítményének, a szakadó felületek teljesítményének felírása.
5. A funkcionál szélsőértékének meghatározása.

Kiegészítő anyag



Gömbi koordináta-rendszerben (r, φ, θ)

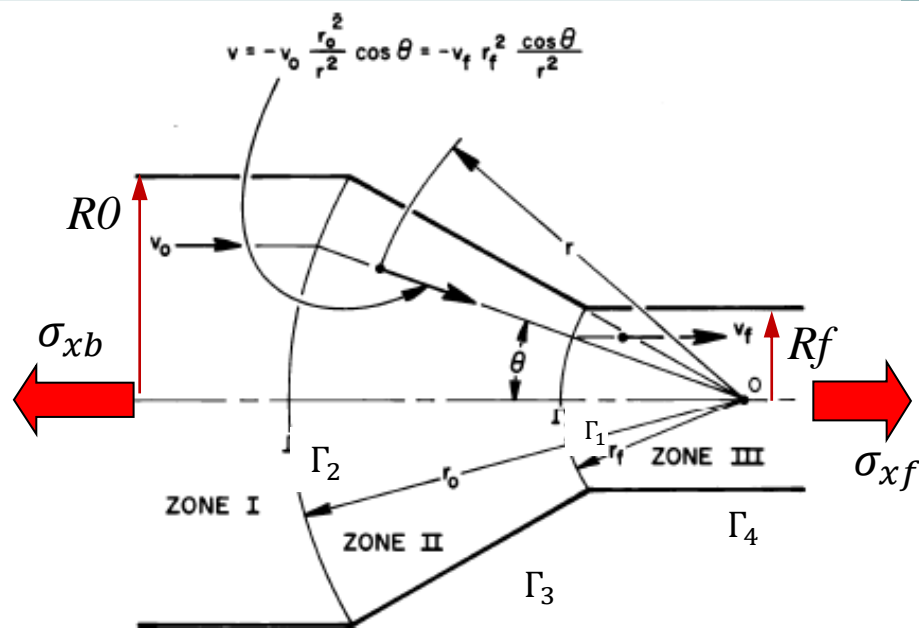
$$v_r = -v_f r_f^2 \frac{\cos \theta}{r^2},$$

$$v_\phi = v_\theta = 0$$

Szakadófelületek:

$$\Gamma_1: \Delta v = v_f \sin \theta \quad \Gamma_3: \Delta v = v_f r_f^2 \frac{\cos \theta}{r^2}$$

$$\Gamma_2: \Delta v = v_0 \sin \theta \quad \Gamma_4: \Delta v = v_f$$



Gömbi kr.-ben:

$$\dot{\varphi}_{rr} = \frac{\partial v_r}{\partial r}$$

$$\dot{\varphi}_{\theta\theta} = \frac{1}{r} \left(\frac{\partial v_\theta}{\partial \theta} + v_r \right)$$

$$\dot{\varphi}_{\phi\phi} = \frac{1}{r \sin \theta} \left(\frac{\partial v_\phi}{\partial \phi} + v_r \sin \theta + v_\theta \sin \theta \right)$$

$$\dot{\varphi}_{r\theta} = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{r} \frac{\partial v_r}{\partial \theta} + \frac{\partial v_\theta}{\partial r} - \frac{v_\theta}{r} \right)$$

$$\dot{\varphi}_{\theta\phi} = \frac{1}{2r} \left(\frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial v_\theta}{\partial \phi} + \frac{\partial v_\phi}{\partial \theta} - v_\phi \cot \theta \right)$$

$$\dot{\varphi}_{\phi r} = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial v_r}{\partial \phi} + \frac{\partial v_\phi}{\partial r} - \frac{v_\phi}{r} \right)$$

A nem-zérus tagok:

$$\dot{\varphi}_{rr} = \frac{\partial v_r}{\partial r}$$

$$\dot{\varphi}_{\theta\theta} = \dot{\varphi}_{\phi\phi} = \frac{v_r}{r}$$

$$\dot{\varphi}_{r\theta} = \frac{1}{2r} \frac{\partial v_r}{\partial \theta}$$

Összenyomhatatlanság:

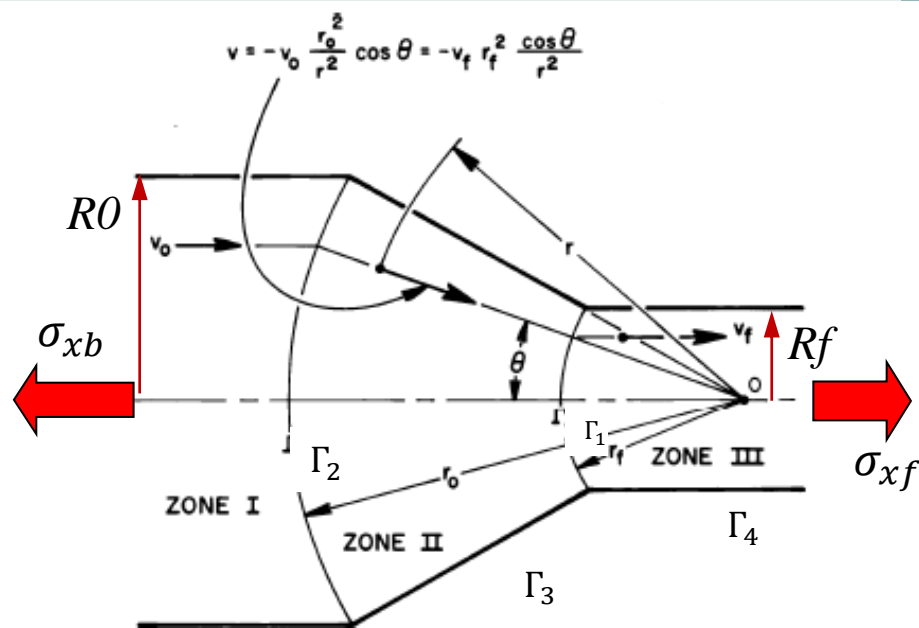
$$\dot{\varphi}_{rr} + \dot{\varphi}_{\phi\phi} + \dot{\varphi}_{\theta\theta} = 0$$

$$\dot{\varphi}_{rr} = -2\dot{\varphi}_{\phi\phi} = -2\dot{\varphi}_{\theta\theta} = 2v_f r_f^2 \frac{\cos \theta}{r^3}$$

Alakváltozás:

$$\dot{\varphi}_{kúp}^{eq} = 2v_f r_f^2 \frac{1}{r^3} \sqrt{1 - \frac{11}{12} \sin^2 \theta}$$

$$\varphi_{kúp}^{eq} = \int_0^t \dot{\varphi}^{eq} dt = 2 \frac{\sqrt{1 - \frac{11}{12} \sin^2 \theta}}{\cos \theta} \ln \frac{r_0}{r}$$



Belső erők teljesítménye

$$\dot{W}_i = 2\pi k_f v_f r_f^2 f(\alpha) \ln \frac{r_0}{r_f} = 2\pi k_f v_f R_f^2 f(\alpha) \ln \frac{R_0}{R_f}$$

$$J^* = \int_V k_f \dot{\varphi}^{eq} dV + \int_{A_\Gamma} \tau |\Delta v| dA_\Gamma = \int_{A_t} T_i v_i$$

Az r és R közötti kapcsolatot az $f(\alpha)$ adja meg:

$$f(\alpha) = \frac{1}{\sin^2 \alpha} \left[1 - \cos \alpha \sqrt{1 - \frac{11}{12} \sin^2 \alpha} + \frac{1}{11 \cdot 12} \ln \frac{1 + \sqrt{\frac{11}{12}}}{\sqrt{\frac{11}{12}} \cos \alpha + \sqrt{1 - \frac{11}{12} \sin^2 \alpha}} \right]$$

Szakadófelületi erők teljesítménye

$$\dot{W}_{A_\Gamma} = \dot{W}_{\Gamma_{1,2}} + \dot{W}_{\Gamma_3} + \dot{W}_{\Gamma_4} = \frac{2}{\sqrt{3}} k_f \pi v_f R_f^2 \left[\frac{\alpha}{\sin^2 \alpha} - \cot \alpha + m \cot \alpha \ln \frac{R_0}{R_f} + m \frac{L}{R_f} \right]$$

A külső kényszerek teljesítménye:

húzásnál: $F_{húzás} v_f - F_{fesztítés} v_0 = \sigma_{xf} 2\pi R_f^2 v_f - \sigma_{xb} 2\pi R_0^2 v_0$

sajtolásnál: $F_{sajtolás} v_0 - F_{ellennyomás} v_f = \sigma_{xb} 2\pi R_0^2 v_0 - \sigma_{xf} 2\pi R_f^2 v_f$

$J^* = \dot{W}_i + \dot{W}_\Gamma = \dot{W}_t$ Mindkét oldalt elosztva k_f -fel és a felülettel:

húzásnál:
$$\frac{\sigma_{xf}}{k_f} = \frac{\sigma_{xb}}{k_f} + 2f(\alpha) \ln \frac{R_0}{R_f} + \frac{2}{\sqrt{3}} \left[\frac{\alpha}{\sin^2 \alpha} - \cot \alpha - m \cot \alpha \ln \frac{R_0}{R_f} + m \frac{L}{R_f} \right]$$

sajtolásnál:
$$\frac{\sigma_{xb}}{k_f} = \frac{\sigma_{xf}}{k_f} - 2f(\alpha) \ln \frac{R_0}{R_f} - \frac{2}{\sqrt{3}} \left[\frac{\alpha}{\sin^2 \alpha} - \cot \alpha - m \cot \alpha \ln \frac{R_0}{R_f} + m \frac{L}{R_f} \right]$$

Alakváltozás szakadófelületen:

$$\Delta \varphi^{eq} = \frac{|\Delta v|}{\sqrt{3}(v_n - v_{ns})}$$

$$\Delta \varphi^{eq}_0 = \Delta \varphi^{eq}_f = \frac{v_0 \sin \theta}{\sqrt{3} v_0 \cos \theta} = \frac{\tan \theta}{\sqrt{3}}$$

Alakváltozás:

I.zóna
$$\varphi^{eq} = \frac{1}{\sqrt{3}} \tan \theta + \varphi_{kúp}^{eq}$$

II.zóna
$$\varphi^{eq} = \frac{1}{\sqrt{3}} \tan \theta + \varphi_{kúp}^{eq} \Big|_{r=r_f} + \frac{1}{\sqrt{3}} \tan \alpha$$

