

URČOVÁNÍ ZÁVISLOSTI MEZI NAPĚTÍM A RYCHLOSTÍ CREEPU PŘI ZKOUŠCE OHYBEM

JAROSLAV MENČÍK

*Výzkumný ústav potravinářské a chladicí techniky,
Resslova 956, 501 87 Hradec Králové*

Došlo 11. 12. 1986

Rychlosť poměrné deformace je při ustáleném creepu závisí na napětí σ přibližně podle vztahu $\dot{\epsilon} = k\sigma^n$. Při určování konstant k , n popř. hodnot $\dot{\epsilon}$, σ ze zkoušek prováděných na vzorcích namáhaných ohybem, je nutno reseptkovat skutečnost, že je i σ nabývají v různých místech vzorku různých hodnot. V předložené práci jsou odvozeny potřebné výpočetní vztahy. Výhodiskem pro analýzu namáhaných hodnot je vztah mezi rychlosť charakteristické deformace \dot{w} a charakteristickým zatížením F , $\ln |\dot{w}/\dot{w}_0| = n \ln |F/F_0|$, která platí zcela obecně, bez ohledu na způsob zatížení a deformování. Při odvozování lze využít analogie mezi rychlosť deformování při creepu a velikostí deformace podobného tělesa z nelineárně elastického materiálu.

ÚVOD

Charakteristickým rysem keramiky, vystavené dlouhodobému zatížení za vysokých teplot, je pomalé nevratné deformování, tzv. creep. Při ustáleném (sekundárním) stadiu creepu závisí rychlosť poměrné deformace $\dot{\epsilon}$ na napětí σ přibližně podle vztahu

$$\dot{\epsilon} = k\sigma^n, \quad (1)$$

kde k , n jsou konstanty závislé na materiálu a teplotě. Znalost těchto konstant, zejména exponentu n , je důležitá jednak při navrhování výrobků pro dlouhodobé zatížení za vysokých teplot, jednak pro identifikaci mechanismů řídících creep, což má význam při vývoji nových materiálů. K tomuto účelu se výraz (1) obvykle píše ve tvaru [1—3]

$$\dot{\epsilon} = A(DGB/KT) (B/d)^m (\sigma/G)^n, \quad (2)$$

kde A je bezrozměrná konstanta, D je difúzní koeficient (mající exponenciální teplotní závislost), G je modul pružnosti ve smyku, B je velikost Burgersova vektoru, K je Boltzmannova konstanta, T je teplota, d je střední velikost krystalů, m je koeficient reciproké velikosti krystalů a n je napěťový koeficient, známý již ze vztahu (1). Tento koeficient, podobně jako m a D , závisí na řídícím mechanismu creepu. Podrobný přehled hodnot pro různé případy je např. v [1—3]; uvedme pouze, že mřížkovým mechanismům creepu odpovídá zpravidla $3 \leq n < 5$, pro hraniční mechanismy je $n < 3$.

Konstanta n i další se stanovují experimentálně, z relace mezi napětím a rychlosťí poměrné creepové deformace. Zkoušky creepu keramických materiálů se provádějí na vzorcích namáhaných zpravidla tlakem nebo ohybem, méně často tahem. Nejjednodušší poměry jsou v případě jednoosého tlaku nebo tahu, kdy rychlosť poměrné deformace má v celém průřezu vzorku stejnou hodnotu, $\dot{\epsilon} = \dot{w}/l$, kde $\dot{w} = dl/dt$ je rychlosť prodlužování vzorku o délce l . Rovnoměrně rozložené je i napětí, pro které platí $\sigma = F/S$, kde F je osová síla a S průřez vzorku. Při určování napěťového exponentu n je proto možné vyjít ze vztahu (1), který se pro tento účel zpravidla upravuje na tvar

$$\ln |\dot{\epsilon}/\dot{\epsilon}_0| = n \ln |\sigma/\sigma_0|, \quad (3)$$

kde $\dot{\varepsilon}_0$, σ_0 jsou vhodně volené normalizační konstanty. Dosazením hodnot $\dot{\varepsilon}$ stanovených pro různé vělrosti σ a užitím metody nejmenších čtverců dostaneme hledanou hodnotu n . S ohledem na dříve uvedené relace lze stejně dobře užít vztahu

$$\ln |\dot{w}/\dot{w}_0| = n \ln |F/F_0|, \quad (4)$$

kde \dot{w} je rychlosť celkové deformacie, F je zatěžující síla a \dot{w}_0 , F_0 jsou volené konstanty.

Při zkoušce ohybem je situace složitější, neboť napětí i rychlosť poměrného prodlužování nabývá v různých místech vzorku různých hodnot. V dalším odvodíme vztahy potřebné pro tento případ.

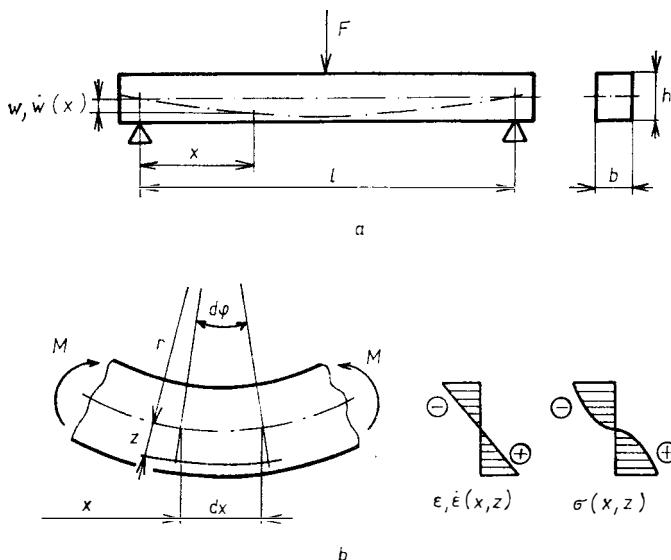
TEORETICKÁ ČÁST

Zákon tečení (1) je analogický k deformačnímu zákonu pro nelineárně pružný materiál

$$\varepsilon = k\sigma^n, \quad (5)$$

kde ε je poměrné prodloužení. Z toho vyplývá, že v tělese, jehož materiál se v podmínkách creepu řídí vztahem (1), bude rozložení napětí, rychlosti poměrných deformací a rychlosti posuvů stejné, jako rozložení napětí, poměrných deformací a posuvů v nelineárně pružném tělese stejného tvaru a stejného způsobu zatížení i podepření [4–6]. Tato analogie umožňuje při řešení úloh creepu postupovat stejně jako při řešení úloh elastickeho deformování, popř. využívat již hotové výsledky.

Působením příčného zatížení (a příslušného ohybového momentu) se vzorek tvaru nosníku prohýbá. V obecném místě x má jeho neutrální osa, resp. střední plocha průhyb $w(x)$ a křivost $\kappa(x) = 1/r(x)$, kde r je poloměr křivosti (obr. 1). Za



Obr. 1. Měření deformací při creepu metodou tříbodového ohybu;
a — všeobecné uspořádání zkoušky, b — deformace a napětí (schematicky).

předpokladu, že celkový průhyb je malý ve srovnání s tloušťkou nosníku h (která je opět malá vůči délce nosníku l), lze pro okamžitou rychlosť změny křivosti psát

$$\dot{\varepsilon}(x) = -\frac{d^2\dot{w}(x)}{dx^2}, \quad (6)$$

kde $\dot{w}(x)$ je rychlosť prohýbání v místě x . Pro rychlosť poměrného prodlužování „vlákna“ vzdáleného o z od neutrální roviny platí

$$\dot{\varepsilon}(x, z) = \dot{z}(x) z. \quad (7)$$

Kombinací (1) a (7) dostaneme rozložení napětí v nosníku

$$\sigma(x, z) = \sqrt[n]{\dot{w}(x) z/k}. \quad (8)$$

POZNÁMKA. Vztahy (1), (2), (5) a (8) platí, přísně vzato, pouze pro $\sigma \geq 0$, a tedy i pro $z \geq 0$. Formálně správný zápis např. výrazu (1) by byl

$$\dot{\varepsilon} = k \operatorname{sgn} \sigma |\sigma|^{1/n}, \quad (9)$$

kde $\operatorname{sgn} \sigma$ vyjadřuje znaménko a $|\sigma|$ absolutní hodnotu napětí. Podobně by bylo třeba upravit i další vztahy. V případě ohýbaného nosníku lze využít skutečnosti, že pro $z < 0$ probíhá napětí antisymetricky, tj. platí

$$\sigma(z) = -\sigma(-z). \quad (10)$$

Napětí $\sigma(x, z)$ v průřezu nosníku vyvozuje ohybový moment

$$M(x) = \int_{(S)} \sigma(x, z) z dS = (\dot{w}/k)^{1/n} \int_{(S)} z^{(n+1)/n} dS. \quad (11)$$

Výraz

$$J_n = \int_{(S)} z^{(n+1)/n} dS \quad (12)$$

představuje zobecněný moment setrvačnosti průřezu, který lze určit analyticky nebo numericky. Například pro obdélníkový průřez o šířce b a výšce h je (s přihlednutím k antisimetrii)

$$J_n = 2b \int_0^{h/2} z^{(n+1)/n} dz = \frac{2n}{2n+1} b \left(\frac{h}{2}\right)^{\frac{2n+1}{n}} \quad (13)$$

Pro lineárně viskózní materiál ($n = 1$) dostaneme tzv. kvadratický moment setrvačnosti J , známý zejména v nauce o pružnosti; např. pro zmíněný obdélník platí $J = bh^3/12$.

Vyjádříme-li \dot{z} v (6) prostřednictvím (11) a (12), dostaneme

$$\frac{d^2\dot{w}(x)}{dx^2} = -k M(x)^n / J_n. \quad (14)$$

Toto je základní rovnice, z níž se vychází při určování závislosti mezi zatížením a rychlosťí průhybu.

Ke sledování deformačního chování keramických vzorků za vysokých teplot se často užívá metoda tříbodového ohybu [7], kdy vzorek volně podepřený na obou

koncích je uprostřed zatížen silou F (obr. 1). V takovém případě platí pro $0 \leq x \leq l/2$ (neuvážujeme-li vlastní tíhu vzorku)

$$M(x) = Fx/2. \quad (15)$$

Vyjádříme-li takto $M(x)$ v rovnici (14) a provedeme-li postupně dvojí integraci podle x , dostaneme (při okrajových podmínkách $\dot{w}(x=0)=0$, $d\dot{w}/dx(x=l/2)=0$)

$$\ddot{w}(x) = \frac{kF^n}{2^n(n+1)J_n^n} \left(\frac{xl^{n+1}}{2^{n+1}} - \frac{x^{n+2}}{n+2} \right), \quad (16)$$

kde l je vzdálenost mezi podpěrami.

Rychlosť prohýbání uprostřed vzorku je

$$\dot{w}(l/2) = \dot{w} = \frac{kl^{n+2}}{2^{2n+2}(n+2)J_n^n} F^n. \quad (17)$$

Mezi rychlostí prohýbání a zatížením tedy platí podobná relace jako mezi rychlostí poměrné deformace a napětím. Exponent n proto můžeme snadno určit ze vztahu (4), kam nyní dosazujeme experimentálně zjištěné rychlosti prohýbání \dot{w} při různých hodnotách zatěžující sily F .

Pro konstantu k platí podle (17)

$$k = \frac{2^{2n+2}(n+2)J_n^n}{l^{n+2}} \cdot \frac{\dot{w}}{F^n}. \quad (18)$$

Rychlosť poměrné deformace $\dot{\epsilon}$ dostaneme, vyjádříme-li z v rovnici (7) prostřednictvím vztahů (6) a (14), a vyjádříme-li dále k ze vztahu (18) a $M(x)$ z (15). Pro průřez mezi podpěrami dostaneme po úpravě

$$\dot{\epsilon}(l/2, z) = 4(n+2) \dot{w}z/l^2. \quad (19)$$

Pro napětí ve stejném průřezu dostaneme kombinací (8), (14) a (15)

$$\sigma(l/2, z) = Flz^{1/n}/(4J_n). \quad (20)$$

Je vidět, že do vztahu (2), užívaného k podrobnějšímu zkoumání řídícího mechanismu creepu, můžeme dosazovat rychlosť deformování $\dot{\epsilon}$ v libovolném místě, dosadíme-li za σ napětí v tomtéž místě. Nejjednodušší je pracovat s hodnotami $\dot{\epsilon}$, σ odpovídajícími povrchu vzorku, tj. $z = h/2$, kdy platí

$$\dot{\epsilon} = 2(n+2)hw/l^2, \quad (21)$$

$$\sigma = Fl(h/2)^{1/n}/(4J_n). \quad (22)$$

Pro lineárně viskózní materiál ($n = 1$) a vzorek obdélníkového průřezu se tyto výrazы dále zjednoduší

$$\dot{\epsilon} = 6hw/l^2, \quad (23)$$

$$\sigma = 3Fl/(2bh^2). \quad (24)$$

Podobným způsobem je možné odvodit příslušné vztahy i pro jiné způsoby podpěrení nebo zatížení vzorku, např. pro metodu čtyřbodového ohybu. (Pro tento případ je charakteristické, že ohybový moment mezi vnitřními podpěrami je konstantní, takže se celá tato část vzorku prohýbá do tvaru kruhového oblouku.) Podrobnosti přenecháváme čtenáři; některé případy lze též nalézt v literatuře [4–6].

Uvedeme pouze na závěr, že relace (4) mezi rychlosťí charakteristické deformace a charakteristickým zatížením platí zcela obecně, bez ohledu na uspořádání zkoušky (s výjimkou případu, kdy deformování vede ke změně rozdělení vnitřních sil). Představuje proto základní východisko pro určování exponentu napěťové závislosti creepu a dalších veličin.

Literatura

- [1] Evans A. G., Langdon T. G.: *Structural ceramics*. Pergamon Press, New York, 1976 (Ruský překlad: Konstrukcionnaja keramika, Metallurgija, Moskva, 1980.)
- [2] Hanykýr V., Havrdá J.: *Speciální technologie keramiky I*. VŠCHT, Praha, 1985.
- [3] Cannon W. R., Langdon T. G.: *J. Mater. Sci.* 18, 1 (1983).
- [4] Kačanov L. M.: *Téorie polzučestí*. Gosizdat fизико-математическоj literatury, Moskva, 1960.
- [5] Rabotnov J. N.: *Polzučest elementov konstrukcij*. Nauka, Moskva, 1966.
- [6] Höschl C.: *Vliv teploty na napjatost a pevnost částí*. DT ČSVTS, Praha, 1986.
- [7] Hanykýr V., Trávníček Z., Chýlek S.: *Silikaty* 29, 133 (1985).

DETERMINING THE RELATIONSHIP BETWEEN STRESS AND CREEP RATE DURING BENDING TEST

Jaroslav Menčík

Research Institute of Foodstuff and Refrigeration Technology, 501 87 Hradec Králové

The strain rate $\dot{\epsilon}$ at steady-state creep depends on stress σ approximately according to the equation $\dot{\epsilon} = k\sigma^n$. In determining the constants k , n , or the values of $\dot{\epsilon}$, σ from tests on specimens stressed by bending, one should take into account the fact that both $\dot{\epsilon}$ and σ have different values at different points of the specimen. The required relationships have been derived in the present study. The analysis of the values measured is based on the relationship between the rate of characteristic deformation \dot{w} and the characteristic load F , i.e. $\ln |\dot{w}/\dot{w}_0| = n \ln |F/F_0|$, which holds quite generally regardless of the kind of loading and the type of deformation. In the derivation, use can be made of the analogy between the deformation rate at creep and the degree of deformation of a similar body from a non-linearly elastic material.

Fig. 1. Measuring deformation at creep by the three-point bending method;

- a — general arrangement of the test,*
- b — deformation and stress (schematically).*

ОПРЕДЕЛЕНИЕ ЗАВИСИМОСТИ МЕЖДУ НАПРЯЖЕНИЕМ И СКОРОСТЬЮ КРИПА ПРИ ИСПЫТАНИИ НА ИЗГИБ

Ярослав Менчик

*Научно-исследовательский институт пищевой и холодильной техники
501 87 Градец Кралове*

Скорость относительной деформации $\dot{\epsilon}$ при установленном крипе зависит от напряжения σ приблизительно согласно соотношению $\dot{\epsilon} = k\sigma^n$. При определении констант k , n или величин $\dot{\epsilon}$, σ на основании испытаний, проводимых на образцах под изгибающей нагрузкой, следует учитывать тот факт, что $\dot{\epsilon}$ и σ достигают в разных местах образца разных величин. В предлагаемой работе выводятся необходимые отношения для расчета. Исходным пунктом для анализа измеренных величин \dot{w} и характеристической нагрузкой F , $\ln |\dot{w}/\dot{w}_0| = n \ln |F/F_0|$, которое общесправедливо, не учитывая способ нагрузки

и деформирования. Для выведения можно использовать аналогии между скоростью деформирования при крике и величиной деформации подобного тела, изготовленного из нелинейно эластического материала.

1. Рис. Измерение деформаций при крике с помощью метода трехточечного изгиба;
а — общее проведение испытания, б — деформация и напряжение (схематически).

HENCH, L. L.—ULRICH, D. R.: ULTRASTRUCTURE PROCESSING OF CERAMICS, GLASSES AND COMPOSITES. (Ultrastrukturní technologie keramiky, skel a kompozitů.) John Wiley and Sons, New York et al., 1984, XVIII + 564 s.

Kniha zahrnuje přednášky mezinárodní konference, která se konala 13.—17. února 1983 v Gainesville na Floridě. Konference se zúčastnilo přes 160 vědeckých pracovníků zejména z USA, Francie, Anglie, Itálie, Japonska, NSR.

Problematika, projednávaná na konferenci, je v knize rozdělena do 6 částí.

část	č. předn.	str.	
1	1—2	1—12	úvod
2	3—18	13—232	sol-gelová technologie
3	19—25	233—312	organokovové výchozí látky — prekursory
4	26—37	313—490	mikromorfologické technologie
5	38—40	491—532	technologie s fázovými přeměnami
6	41—42	533—558	měřicí metody
		559—564	věcný rejstřík

Moderní konstrukční řešení, vycházející z aplikace současných vědeckých poznatků, vyžadují i novou materiálovou základnu. Tomuto požadavku dnes již nevyhovují klasické materiály, připravované tradičními technologiemi. Dlouhodobé ověřování provozní jistoty konstrukčních materiálů je v současnosti nahrazováno používáním materiálů, připravovaných procesy, různými v každém technologickém uzlu jejich výroby.

V silikátovém průmyslu se tedy projevila tendence nepoužívat klasické surovinové základny, ale využívat všeobecně definovaných syntetických silikátových surovin, připravených sol-gelovými postupy. Tento přístup se objednávámi pracemi objevuje na řadě odborných akcí již asi dvě desetiletí, avšak teprve v současnosti jsou mu věnovány samostatné odborné akce.

Recenzovaná kniha, přinášející materiály jedné z těchto konferencí, se pak jeví jako ucelený přehled současných problémů řešených v celosvětovém měřítku.

V úvodní části knihy zdůrazňují redaktori Hench a Ulrich vědecký, technický a ekonomický přístup k sol-gelovým technologiím a k jejich aplikaci nejen pro sklo a keramiku, ale i pro jiné speciální materiály.

Kniha je doplněna věcným rejstříkem.

Ze 42 prací, publikovaných v knize, nutno upozornit zejména na tyto přednášky:

MACKENZIE, J. D.: Použití sol-gelových metod v technologii skla a keramiky,

ZARZYCKI, J.: Monolitické xerogely a aerogely pro procesy gel-sklo,

BRINKER, C. J.—SCHERER, G. W.: Vztah mezi konverzemi sol-gel a gel-sklo,

PRASSAD, M.—HENCH, L. L.: Fyzikálně chemické faktory v sol-gelových technologiích,

GURKOVICH, S. R.—BLUM, J. B.: Příprava monolitického titaničitanu olovnatého sol-gelovým procesem,

MUKHERJEE, S. P.: Transparentní nekrystalické povlaky kovových oxidů, získané sol-gelovým procesem,

ARFSTEN, M. J. et al.: Povlaky oxidů india a cínu, získané sol-gelovým postupem,

MAHLER, W.—CHOWDHRY, V.: Morfologická stadia tuhnoucích gelů,

LEROY, E. et al.: Sol-gelová metoda přípravy vláken ZrO₂,

BANEY, R. H.: Některé metody organokovů v keramice,

SEYFERT, H. D.—WISEMAN, G. H.: Silazany jako prekursory pro získání nitridu křemíku,

BEATTY, Ch. L.: Nitrid a karbid křemíku z organokovů a z par prekursorů,

BARRINGER, E. et al.: Technologie monodisperzních prášků,

MATIJEVIC, E.: Monodisperzní koloidní oxidy, sulfidy a fosfáty. Nový materiál pro výzkum a aplikaci,

HALLORAN, J. W.: Aglomeráty a aglomerace v keramické technologii.

Kniha se stane významnou pomůckou všem pracovníkům, kteří se zabývají problematikou syntetických surovin pro silikátový průmysl.

Petrů