



۱۳۸۱ / ۴ / ۲۰

مرکز اطلاعات و آرشیو علمی ایران
تیم سیب آرازان



دانشگاه صنعتی اصفهان

دانشکده مکانیک

تحلیل دو بعدی و سه بعدی فرایند اکستروژن سرد با استفاده از روش اجزای محدود

پایان نامه کارشناسی ارشد طراحی کاربردی

علی اکبر جلو دار

استاد راهنما :

دکتر محمود فرزین

۴۲۵۰۳

۱۳۸۰



دانشگاه صنعتی اصفهان

دانشکده مکانیک

پایان نامه کارشناسی ارشد رشته طراحی کاربردی آقای علی اکبر جلودار

تحت عنوان

تحلیل دو بعدی و سه بعدی فرایند اکستروژن سرد با استفاده از روش اجزای محدود

در تاریخ ۱۳۸۰/۱۸/۶ توسط کمیته تخصصی زیر مورد بررسی و تصویب نهائی قرار گرفت.

دکتر محمود فرزین

۱-استاد راهنمای پایان نامه

دکتر حسن خادمی زاده

۲-استاد مشاور پایان نامه

دکتر حمید هاشم الحسینی

۳-استاد مشاور پایان نامه

دکتر مهران مرادی

۴-استاد داور

دکتر احمد رضا عظیمیان

سرپرست تحصیلات تکمیلی دانشکده

کلیه حقوق مادی مترتب بر نتایج مطالعات ،
ابتکارات و نوآوریهای ناشی از تحقیق موضوع
این پایان نامه (رساله) متعلق به دانشگاه صنعتی
اصفهان است.

تقدیم به

پدر و مادر عزیزه

همسر مهربان و فداکاره

و فرزند دلبندم فاطمه

فهرست مطالب

<u>صفحه</u>	<u>عنوان</u>
شش	فهرست مطالب.....
۱	چکیده
	فصل اول: مقدمه
۲	۱-۱ پیشرفت تاریخی فرآیند اکستروژن.....
۴	۲-۱ انواع روشهای اکستروژن.....
۴	۱-۲-۱ اکستروژن معکوس.....
۴	۲-۲-۱ اکستروژن مستقیم.....
۵	۳-۲-۱ اکستروژن ترکیبی.....
۸	۳-۱ انواع روشهای اکستروژن از نظر دما.....
۸	۱-۳-۱ اکستروژن سرد.....
۸	۲-۳-۱ اکستروژن گرم.....
۸	۳-۳-۱ اکستروژن داغ.....
۸	۴-۱ امتیازات روش اکستروژن.....
۹	۵-۱ محدودیت های روش اکستروژن.....
۱۰	۶-۱ پارامترهای تأثیر گذار در فرایند اکستروژن.....
۱۰	۱-۶-۱ نسبت اکستروژن.....
۱۰	۲-۶-۱ پیچیدگی شکل اکستروود شده
۱۰	۳-۶-۱ سرعت تغییر شکل.....
۱۰	۴-۶-۱ درجه حرارت فرایند.....
۱۰	۵-۶-۱ اصطکاک.....
۱۱	۷-۱ روشهای محاسبه فشار و نیرو در فرایند اکستروژن.....
۱۲	۸-۱ اهداف پروژه.....

فصل دوم: آشنایی با مبانی روش اجزاء محدود غیر خطی

۱۴ ۱-۲- مقدمه
۱۵ ۲-۲- معرفی انواع شبکه
۱۶ ۳-۲- معرفی انواع روشهای فرمول بندی اجزای محدود لاگرانژی
۱۷ ۴-۲- بسط فرمولاسیون U.L
۱۷ ۱-۴-۲- معادلات حاکم
۱۹ ۲-۴-۲- فرم ضعیف: اصل توان مجازی
۲۲ ۳-۴-۲- نامگذاری فیزیکی جملات توان مجازی
۲۳ ۵-۳- مجزا سازی اجزای محدود U.L
۲۳ ۱-۵-۲- تقریب اجزاء محدود
۲۵ ۲-۵-۲- نیروهای گره ای و اینرسی
۲۶ ۳-۵-۲- معادلات مجزا شده
۲۷ ۶-۲- بسط فرمولاسیون T.L
۲۷ ۱-۶-۲- معادلات اجزای محدود T.L با استفاده از تبدیل U.L
۲۸ ۲-۶-۲- بسط معادلات حاکم
فصل سوم: آشنایی با شبیه سازی فرآیندهای شکل دهی در نرم افزار ANSYS	
۲۹ ۱-۳- بطور کلی برای حل مسائل فیزیکی، سه روش موجود است
۳۱ ۲-۳- معرفی نرم افزار ANSYS
۳۱ ۳-۳- المانهای ANSYS
۳۲ ۱-۳-۳- خواص مکانیکی
۳۴ ۴-۳- تحلیل مسائل اکستروژن توسط نرم افزار ANSYS
۳۶ ۱-۴-۳- ایجاد لقمه اولیه
۳۷ ۲-۴-۳- شبیه سازی ابزار
۳۷ ۳-۴-۳- شبیه سازی شرایط تماس
۳۹ ۴-۴-۳- اعمال شرایط مرزی
۳۹ ۵-۳- حل مساله توسط نرم افزار ANSYS
۳۹ ۱-۵-۳- تئوری تغییر شکل بالا در روش المانهای محدود

۴۱ANSYS ۲-۵-۳ حل مسائل غیر خطی توسط نرم افزار
۴۳۶-۳ مطالعه نتایج حاصل از حل مساله
	فصل چهارم تحلیل فرآیند اکستروژن سرد با استفاده از نرم افزار ANSYS
۴۴ ۴-۱-۱ شبیه سازی اکستروژن مستقیم
۴۴ ۴-۱-۱-۱ خواص مکانیکی فولاد
۴۷ ۴-۱-۲ شکل و ابعاد قطعه
۴۷ ۴-۱-۳ شبیه سازی قطعه
۴۸ ۴-۱-۴ شبیه سازی تماس قطعه و قالب
۴۹ ۴-۱-۵ اعمال شرایط مرزی
۵۰ ۴-۱-۶ بررسی نتایج شبیه سازی اکستروژن مستقیم
۵۳ ۴-۲-۱ شبیه سازی فرآیند اکستروژن معکوس
۵۷ ۴-۳-۱ شبیه سازی فرآیند اکستروژن ترکیبی
۶۱ ۴-۴-۱ بررسی عدم وابستگی نتایج به تعداد المانها
۶۲ ۴-۵-۱ مقایسه نتایج با حالت ثوری
۶۲ ۴-۵-۱-۱ رابطه اشمیت
۶۳ ۴-۵-۲ استفاده از نمودار
۶۴ ۴-۶-۱ مقایسه نیروی مورد نیاز اکستروژن در سه حالت مستقیم ، معکوس و ترکیبی
	فصل پنجم شبیه سازی فرآیند اکستروژن چرخنده
۶۵ ۵-۱-۱ شبیه سازی اکستروژن معکوس در حالت سه بعدی
۶۵ ۵-۱-۱-۱ المان بندی قطعه
۶۵ ۵-۱-۲ شبیه سازی تماس قطعه و قالب
۶۶ ۵-۱-۳ اعمال شرایط مرزی
۶۷ ۵-۱-۴ بررسی نتایج شبیه سازی اکستروژن معکوس در حالت سه بعدی
۶۷ ۵-۱-۵ مقایسه نتایج اکستروژن معکوس در دو حالت دو بعدی و سه بعدی
۶۹ ۵-۲-۱ شبیه سازی فرآیند اکستروژن چرخنده توپر
۶۹ ۵-۲-۱-۱ شکل و ابعاد قطعه و قالب
۶۹ ۵-۲-۲-۱ المان بندی قطعه ، قالب و سنبه

۷۱ ۵-۲-۳- شیشه سازی تماس قطعه و قالب
۷۱ ۵-۲-۴- اعمال شرایط مرزی
۷۲ ۵-۲-۵- بررسی نتایج شیشه سازی چرخنده توپر
۷۵ ۵-۳-۳- شیشه سازی فرایند اکستروود چرخنده تو خالی
۷۵ ۵-۳-۱- شکل و ابعاد قطعه و قالب
۷۶ ۵-۳-۲- المان بندی مدل و اعمال شرایط مرزی
۷۷ ۵-۳-۳- بررسی نتایج شیشه سازی چرخنده تو خالی
	فصل ششم نتیجه گیری و پیشنهادات
۸۲ ۶-۱- نتایج
۸۴ ۶-۲- پیشنهادات
	پیوستها
۸۵ پیوست ۱
۸۶ پیوست ۲
۸۸ پیوست ۳
۸۹ پیوست ۴
۹۰ پیوست ۵
۹۱ مراجع
۹۳ چکیده انگلیسی

چکیده:

در این پایان نامه با استفاده از روش اجزای محدود فرایند اکستروژن مستقیم، معکوس و ترکیبی در حالت دو بعدی و همچنین فرایند اکستروژن چرخنده در دو حالت توپر و توخالی بصورت سه بعدی مورد بررسی قرار می گیرد. فرایند اکستروژن بصورت سرد و رفتار فولاد مورد استفاده تحت فرآیند اکستروژن الاستیک - پلاستیک و بصورت ایزوتروپ و همگن در نظر گرفته شده است. فرآیندهای اکستروژن مستقیم، معکوس و ترکیبی در حالت دو بعدی با استفاده از المانهای حلقوی با سطح مقطع مستطیلی و فرایند اکستروژن چرخنده در حالت سه بعدی و با استفاده از المانهای هرمی شبیه سازی شده اند. همچنین سنبه و قالب و شرایط اصطکاکی بین قطعه کار و قالب با المانهای ویژه شبیه سازی شده اند. برای ایجاد تغییر شکل در جسم از روش افزایش جزئی تغییر مکان سنبه و برای حل از روش غیر خطی با تغییر شکل زیاد استفاده شده است. کانتورهای تنش و کرنش و نمودارهای بار اعمالی مورد نیاز در هر حالت آورده شده است. نتایج بدست آمده با نتایج تجربی و تحلیلی موجود مقایسه شده و مورد بحث و بررسی قرار گرفته اند.

فصل اول

آشنایی با فرآیند اکستروژن

سازمان نظامی ایران
تیم مدیریت ایران

۱- پیشرفت تاریخی فرآیند اکستروژن

اکستروژن سرد برای ساخت اجسام تو خالی و لوله ها از سال ۱۸۸۶ بعنوان یک فرآیند شکل دهی شناخته گردیده و مورد استفاده واقع شد. گفته می شود این فرآیند اولین بار در فرانسه ابداع گردیده است. در ابتدا فقط فلزات نرم نظیر سرب مورد استفاده قرار می گرفتند ولی با گذشت زمان دریافتند که روی، آلومینیم و همچنین آلیاژهای آلومینیم را میتوان در این فرآیند بکار برد. امروزه اکستروژن یک روش تولید بسیار مهم صنعتی بخصوص برای فلزات سبک بشمار می رود.

این روش که در ابتدا برای ساخت اشکال ساده تو خالی با سطح مقطع گرد و یا چهارگوش بکار می رفت، اکنون برای تولید قطعات پیچیده توپر مخصوصاً در صنعت هواپیما سازی، اسلحه سازی و اتومبیل سازی بکار می رود. اولین حق اختراع ثبت شده در این روش در سال ۱۹۰۹ مربوط به ال.ای. هوکر^۱ در آمریکا می باشد.

عنوان این سند ، فرآیند و وسایل تولید لوله های فلزی بخصوص پوکه فشنگ می باشد. این روش اکستروژن عمدتاً به ساخت پوکه های برنجی فشنگ می پردازد . تا سال ۱۹۳۰ استفاده از فولاد در این فرآیند غیر ممکن به نظر می رسید تا اینکه در اوایل سال ۱۹۳۰ با انگیزه حرکت برای رسیدن به خودکفایی در صنعت آلمان و به توجه به وابستگی این کشور به مس وارداتی تصمیم به اقدام برای ساخت پوکه فشنگ از فولاد با روش اکستروژن معکوس گرفته شد . اولین اقدام برای این منظور برطبق روش هوکر در سال ۱۹۳۴ در یک کارخانه در نورنبرگ صورت پذیرفت . اولین آزمایشات نشان دادند که اصطکاک میان فولاد ابزار و قطعه کار سبب چنان سایش شدیدی در ابزار میشود که وجود یک لایه روانساز را ضروری می سازد . بدون وجود این لایه کاملاً روشن بود که عمر ابزار بسیار کوتاه بوده و سطح^۱ محصول از کیفیت پائینی برخوردار می شود که در مجموع این فرآیند را غیر اقتصادی می ساخت . این مشکل توسط دکتر سینگر^۲ حل شد . او با بکار بردن یک لایه فسفات که بعنوان یک حامل برای یک روانساز مناسب عمل می کرد، یک لایه موثر روانساز را برای عمل اکستروژن معکوس فراهم آورد.

این فرآیند برای صنعت دفاعی آلمان از چنان اهمیتی برخوردار بود که در دسته اسناد سری قرار گرفت. در آمریکا روش مشابهی در طول جنگ جهانی دوم توسعه یافته و بکار رفت و در پایان جنگ توجه فن آوران در تمام دنیا به سوی این فرآیند جلب شد.

در طول اولین سالهای بعد از جنگ جهانی دوم تعدادی از فن آوران این صنعت از آلمان به آمریکا رفتند. در آن زمان در این کشور شرکت هینز^۳ در فیلادلفیا و مولینز^۴ در اوهایو تجربیاتی در این زمینه ها داشتند. با استفاده از تجربیات فن آوران آلمانی و با هزینه میلیونها دلار بودجه تأمین شده از طرف دولت آمریکا این شرکت ها موفق به ساخت پوسته های بزرگی با این روش شدند . از آن زمان تاکنون این صنعت رشد چشمگیری داشته است . بطوریکه امروزه هزاران قطعه بکار رفته در هواپیما ، اتومبیل و صنایع نظامی با این روش ساخته می شوند. در ایران این صنعت از سالها پیش در صنایع نظامی وارد شده و برای ساخت انواع مختلفی از قطعات فنجانی شکل نظیر پوکه فشنگ مورد استفاده قرار گرفته است. همچنین کارهای تحقیقاتی کمی نیز در زمینه آشنایی با فن آوری این روش صورت گرفته است .

۱ . SUFRACE

۲ . SINGER

۳ . HEINZ

۴ . MULLINS

۱-۲ انواع روشهای اکستروژن

فرایند اکستروژن از نظر تغییر شکل به سه دسته عمده تقسیم می شود:

۱-۲-۱ اکستروژن معکوس^۱

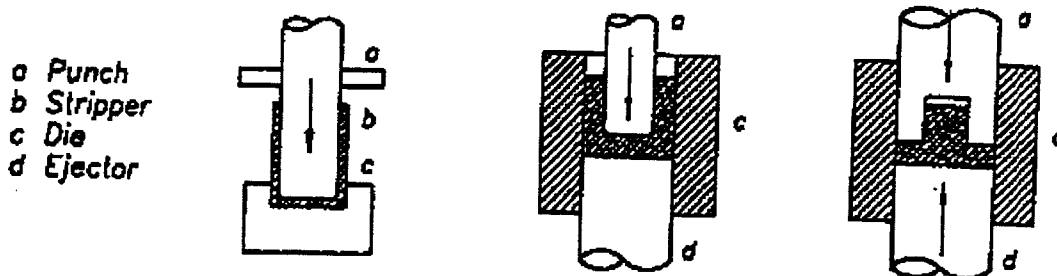
در این روش جریان فلز در جهت مخالف با حرکت سنبه می باشد. این روش برای ساخت ظروف فنجان‌جانی و نیز پوسته‌ها بکار می رود. در عمل، این روش با توجه به محصول مورد نیاز به دسته‌های مختلفی تقسیم می شود. دوروش مهم آن عبارتند از:

الف) اکستروژن قطعات با جدار نازک، ضخامت محصول در مقایسه با قطر محصول بسیار کم می‌باشد. این

فرآیند معمولاً با استفاده از یک دیسک نازک از فلز مورد نظر انجام می شود.

ب) اکستروژن قطعات با جدار ضخیم، این روش عموماً برای ساخت قطعات فولادی صورت می گیرد و

قطعه اولیه معمولاً یک شمش فولادی با یک ارتفاع تقریباً برابر با قطر آن می باشد.



شکل ۱-۱: روش اکستروژن معکوس

۱-۲-۲ اکستروژن مستقیم

در این روش جریان فلز در همان جهت حرکت سنبه می باشد. دو روش مهم این فرآیند عبارتند از:

۱- اکستروژن مستقیم میله‌ها^۲ ۲- اکستروژن فنجان‌جانی‌ها^۳، در هر یک از دو روش مذکور قطعه اصلی

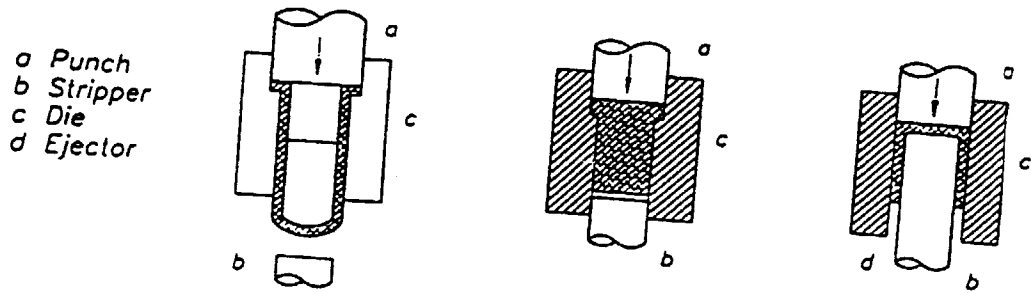
اولیه فلزی (که می تواند یک دیسک، تکه بریده شده از یک میله، تکه ای از یک لوله و یا یک فنجان‌جانی قبلاً

کشیده شده، باشد) در یک قالب باز قرار گرفته و تحت اثر نیروی سنبه فشرده می شود.

۱. Backward extrusion

۲. forward rod extrusion

۳. forward cup extrusion



a Punch
b Stripper
c Die
d Ejector

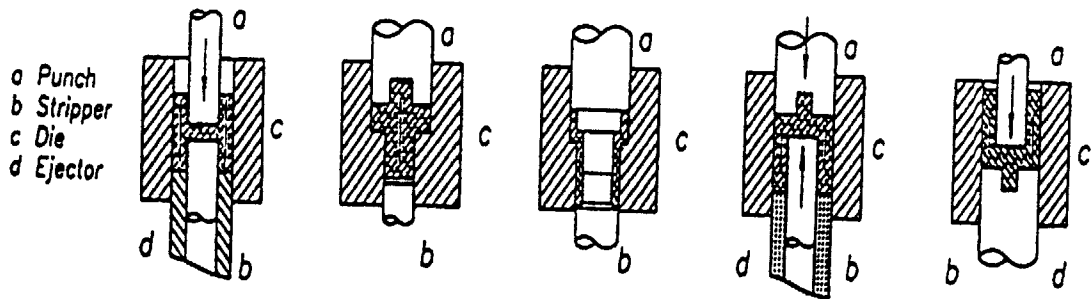
شکل ۱-۲: روش اکستروژن مستقیم

۱-۲-۳ اکستروژن ترکیبی

این روش، ترکیبی از روشهای فوق می باشد و انواع مهم آن عبارتند از:

۱- ترکیب اکستروژن مستقیم میله و معکوس فنجان‌ی^۱

۲- ترکیب اکستروژن مستقیم و معکوس فنجان‌ی^۲



a Punch
b Stripper
c Die
d Ejector

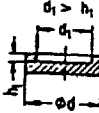
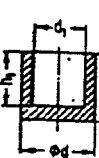
شکل ۱-۳ روش اکستروژن ترکیبی

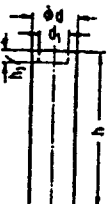
با روش های اکستروژن مستقیم ، و ترکیبی از این دو روش ، طیف گسترده ای از قطعات در صنایع مختلف اتومبیل سازی ، مهمات سازی ، هواپیما سازی ، الکترونیک ، بسته بندی و غیره رامی توان تولید کرد.

۱. combined forward rod and backward cup extrusion

۲. combined forward and back ward cup extrusion

شکل ۴-۱ نشاندهنده انواع قطعات قابل ساخت توسط این روش می باشد.

	Top surface Shell surface	Without auxiliary shape		With cavity (hollow body)		With boss		With cavity and boss	
		Single	Double	Single	Double	Single	Double	Single	Double
CLASS 1 Disc shape $d > h$ $d_1 > h_1$ 	U1 Basic shape cylindrical	U1.1	U1.2	U1.3	U1.4	U1.5	U1.6	U1.7	U1.8
	U2 Basic shape with through bore	U2.1	U2.2	U2.3	U2.4	U2.5	U2.6	U2.7	U2.8
	U3 Basic shape with curved, profiled, or conical shell lines	U3.1	U3.2	U3.3	U3.4	U3.5	U3.6	U3.7	U3.8
CLASS 2 Dished shape $d = h$ $d_1 = h_1$ 	21 Basic shape cylindrical	21.1	21.2	21.3	21.4	21.5	21.6	21.7	21.8
	22 Basic shape with boss or flange	22.1	22.2	22.3	22.4	22.5	22.6	22.7	22.8
	23 Basic shape with through bore	23.1	23.2	23.3	23.4	23.5	23.6	23.7	23.8
	24 Basic shape with curved, profiled, or conical shell lines	24.1	24.2	24.3	24.4	24.5	24.6	24.7	24.8

	Top surface Shell surface	Without auxiliary shape		With cavity (hollow body)		With boss		With cavity and boss	
		Single	Double	Single	Double	Single	Double	Single	Double
CLASS 3 Longitudinal shape, solid body $d < h$ $d_1 > h_1$ 	31 Basic shape with cylindrical shaft	31.1	31.2	31.3	31.4	31.5	31.6	31.7	31.8
	32 Basic shape with stepped shaft	32.1	32.2	32.3	32.4	32.5	32.6	32.7	32.8
	33 Basic shape with curved or profiled or conical shell lines	33.1	33.2	33.3	33.4	33.5	33.6	33.7	33.8

شکل ۴-۱ انواع قطعات قابل ساخت با روش اکستروژن