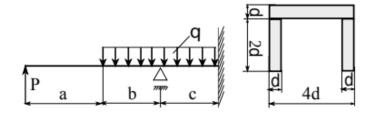
Projekt 2 - Modelowanie zagadnień lepkich za pomocą szeregu Prony

Michał Siodła 13M5 P02 22.04.2025

Rozpatrywany przykład:



1. Obliczenia analityczne:

$$E_0$$
 v_0
$$E = 3, 1 \text{ GPa} \quad \nu = 0, 25$$

Czas [h]	Odkształcenie [%]		Naprężenie [MPa]	
10	ε_1	0.26	σ_1	6.20
100	ε_2	0.29	σ_2	6.52

$$g = \frac{G(t)}{G_0}, \qquad g \in (0,1)$$

$$G(t) = \frac{E(t)}{2[1 + \nu(t)]}$$
$$G_0 = \frac{E_0}{2(1 + \nu_0)}$$

$$E_0 = 3.1 [GPa] = 3.1 * 10^9 [Pa]$$

 $v_0 = 0.25 [-]$

$$E(t) = \frac{\sigma_2}{\varepsilon_2}$$

$$v(t) = 0.5 [-]$$

$$\sigma_2 = 6.52 [MPa] = 6.52 * 10^6 [Pa]$$

$$\varepsilon_2 = 0.29 [\%] = 0.29 * 10^{-2} [-]$$

$$g = \frac{\frac{\sigma_2}{\varepsilon_2}}{\frac{2[1 + v(t)]}{2(1 + v_0)}} = \frac{\frac{6.52 * 10^6}{0.29 * 10^{-2}}}{\frac{2(1 + 0.5)}{2(1 + 0.25)}} = 0.604375 [-]$$

Współczynnik modułów ścinania: g = 0.604375 [-]

$$\tau = \frac{\eta(t)}{E(t)}$$

$$E(t) = \frac{\sigma_2}{\varepsilon_2}$$

$$\eta(t) = \frac{\sigma_2}{\dot{\varepsilon}}$$

$$\dot{\varepsilon} = \frac{\varepsilon_2 - \varepsilon_1}{t_2 - t_1}$$

$$\sigma_2 = 6.52 \ [MPa] = 6.52 * 10^6 \ [Pa]$$
 $\varepsilon_2 = 0.29 \ [\%] = 0.29 * 10^{-2} \ [-]$
 $\varepsilon_1 0.26 \ [\%] = 0.26 * 10^{-2} \ [-]$

Lepkość dynamiczna: $\eta(t) = \frac{\sigma_2}{\dot{\varepsilon}} = \frac{6,52*}{0,29*10^{-2} - 10}$

$$\eta(t) = \frac{\sigma_2}{\dot{\varepsilon}} = \frac{6,52*10^6}{\frac{0,29*10^{-2} - 0,26*10^{-2}}{(100-10)*3600}} = 7,0416*10^{15} [Pa*s]$$

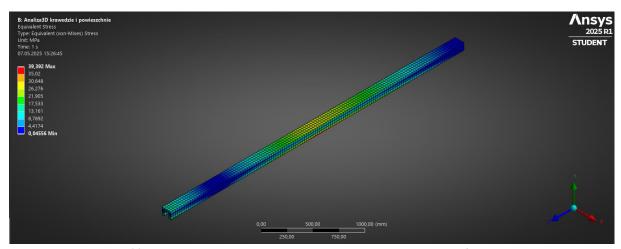
$$\tau = \frac{\eta(t)}{E(t)} = \frac{\frac{\sigma_2}{\dot{\varepsilon}}}{\frac{\sigma_2}{\varepsilon_2}} = \frac{\frac{\frac{\sigma_2}{\varepsilon_2 - \varepsilon_1}}{\frac{\varepsilon_2}{\varepsilon_2} - \varepsilon_1}}{\frac{\sigma_2}{\varepsilon_2}} = \frac{\frac{6,52 * 10^6}{0,29 * 10^{-2} - 0,26 * 10^{-2}}}{\frac{(100 - 10) * 3600}{0.29 * 10^{-2}}} = 3,132 * 10^6 [s]$$

Czas relaksacji:

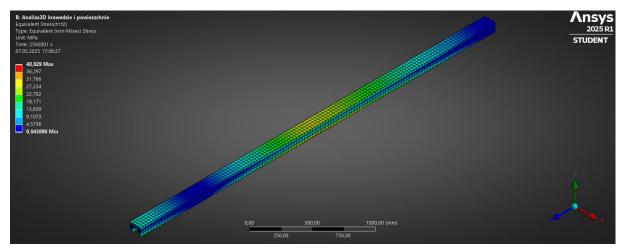
$$\tau = 3,132 * 10^6 [s]$$

Obliczenia pozwoliły na uzyskanie niezbędnych do analizy wartości lepkości dynamicznej oraz elementów szeregu Prony. Lepkość dynamiczna wyniosła $\eta=7.0416*10^{15}[Pa*s]$, Czas relaksacji $\tau=3.132*10^6~[s]$ i współczynnik modułów ścinania g=0.604375~[-].

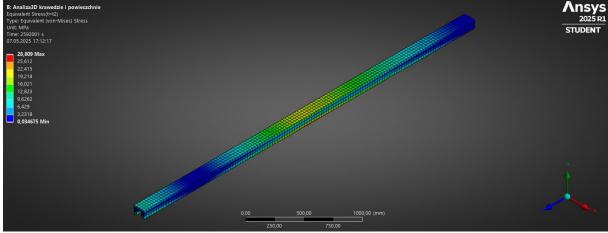
2. Wyniki analizy w programie ANSYS



Rys.1 wartość maksymalnego naprężenia HMH po przyłożeniu obciążeń (dla czasu t = 0)



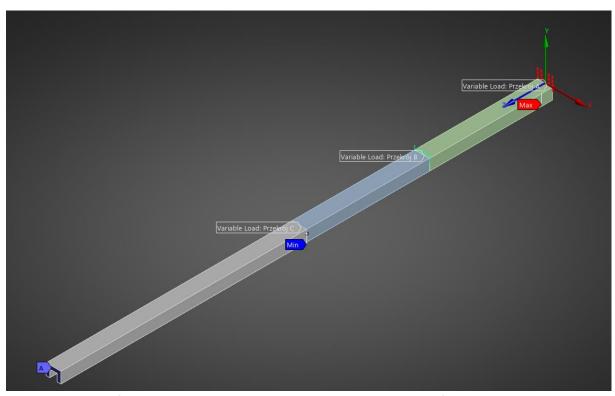
Rys.2 wartość maksymalnego naprężenia HMH dla zadanych przemieszczeń (dla czasu t = t2) bez własności lepkich



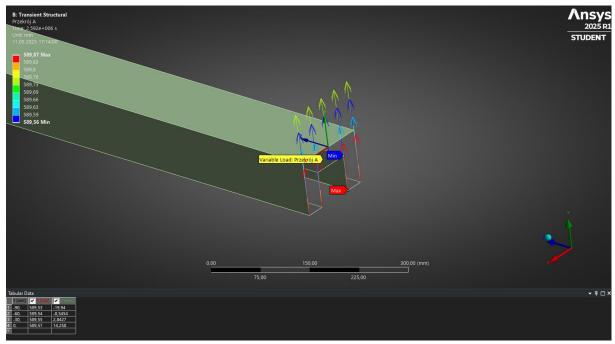
Rys.3 wartość maksymalnego naprężenia HMH dla zadanych przemieszczeń (dla czasu t = t2) z własnościami lepkimi

Początkowo model obciążony siłami zewnętrznymi wykazywał naprężenia na poziomie 39,392 [MPa]. Po zamianie obciążeń na odpowiadające im przemieszczenia wartość naprężenia zmieniła się i wyniosła 40,829 [MPa]. Różnica względem pierwotnej wartości wynosi około 3,5 [%], wynika ona z niedokładnej transformacji obciążeń na wartości przemieszczeń. W analizie oparto się na wartościach przemieszczenia w osi y oraz z zmierzonych w trzech charakterystycznych punktach dla każdej z tych osi. Użycie większej ilości punków oraz wszystkich osi mogło by zniwelować występującą niedokładność.

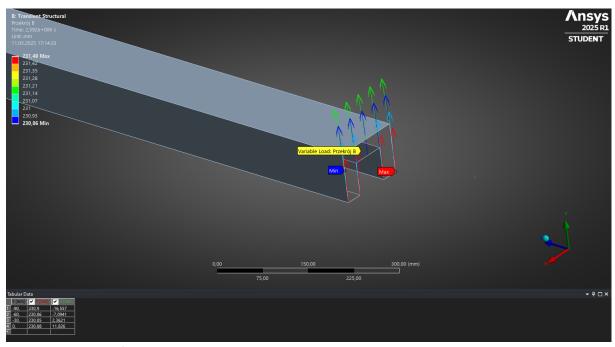
Wartości umieszczone w tabelach widocznych na Rys.5, Rys.6 i Rys.7 są zapisane względem lokalnego układu współrzędnych widocznego na Rys.4



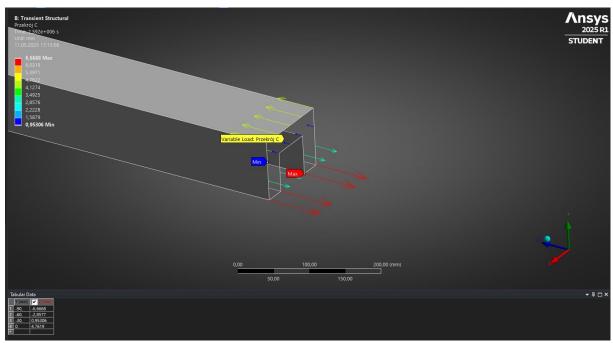
Rys.4 Mapy z wartościami składowych wektora przemieszczenia w poszczególnych przekrojach



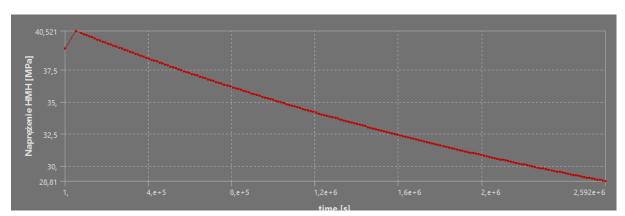
Rys.5 Zadane wartości wektora przemieszczenia w przekroju A



Rys.6 Zadane wartości wektora przemieszczenia w przekroju B



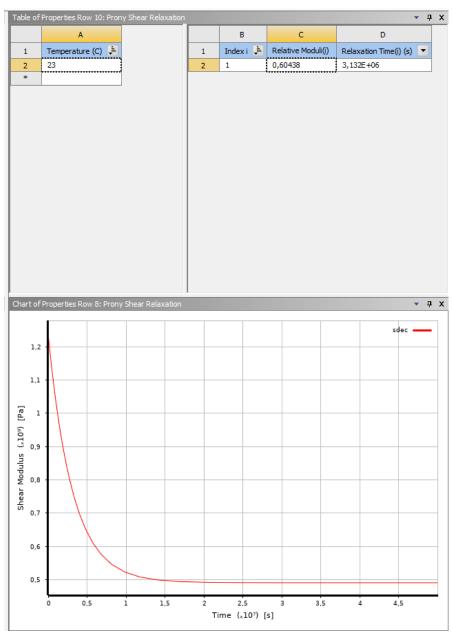
Rys.7 Zadane wartości wektora przemieszczenia w przekroju C



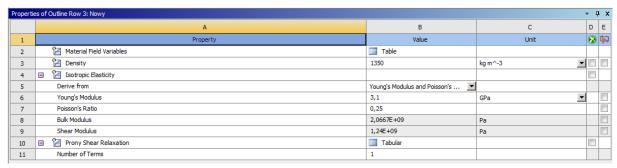
Rys.8 Wykres naprężenie w czasie.

Wykres obrazuje proces relaksacji modelu, czyli zjawiska w którym wartość naprężenia spada wraz z upływającym czasem przy stałym odkształceniu. Po upływie miesiąca wartość naprężenia zmalała do 28,81 [MPa] z początkowych 40,521 [MPa].

3. Własności materiałowe



Rys.9 Ustawione parametry szeregu Prony



Rys.10 Dane materiałowe