

Materialwissenschaften

Prof. Peter Müller-Buschbaum, TUM School of Natural Sciences

Kapitel 6: Viskoelastizität

- 6.1 Einleitung
- 6.2 Charakterisierung
- 6.3 Modellierung
- 6.4 Periodische Experimente
- 6.5 Rheometrie
- 6.6 Zusammenfassung
- J. P. Mercier, G. Zambelli, W. Kurz: Introduction to Material Science. Elsevier, 2002. Kapitel 6.4.
- W. D. Callister, D.G. Rethwisch: Materialwissenschaften und Werkstofftechnik. Wiley-VCH. Kapitel 15.4.

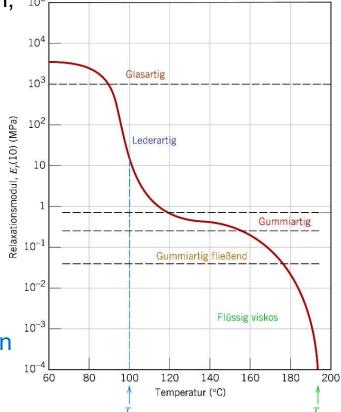


6.1 Einleitung

temperaturabhängiges Verhalten vieler Materialien, 105

z.B. von Polymeren, Biopolymeren (Sehnen), Metallen bei hohen Temperaturen:

- bei niedrigen Temperaturen glasförmig
- bei mittleren Temperaturen gummiartig
- bei hohen Temperaturen wie eine viskose Flüssigkeit
- → "viskoelastisches Verhalten"



rein viskoses Verhalten: Newtonsche Flüssigkeiten

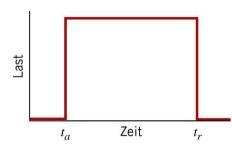
Zusammenhang zwischen Spannung σ

und Verformung ε :

 $\sigma = \eta \frac{d\varepsilon}{dt}$ mit Viskosität η



6.2 Charakterisierung

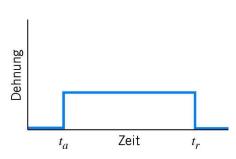


Kriechexperiment:

stufenartiges Anlegen einer Spannung σ im Zeitintervall $[t_x, t_y]$

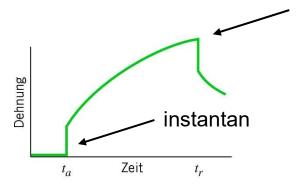
definiere zeitabhängiges Relaxationsmodul:

resultierendes Dehnungsverhalten:



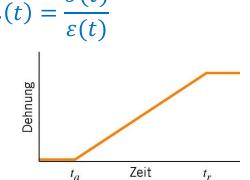
elastisch:

- instantane Dehnung
- vollständig reversibel



viskoelastisch:

- verzögerte Dehnung
- nicht vollständig reversibel

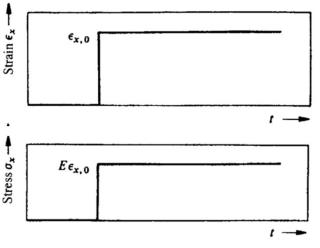


viskos:

- verzögerte Dehnung
- nicht reversibel

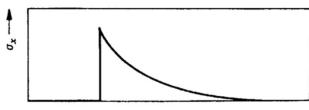


Relaxationsexperiment



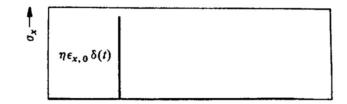
stufenartige Verformung $\varepsilon(t) = \varepsilon_{x,0} u(t)$ und Messung der Spannung, die nötig ist, diese aufrecht zu erhalten

elastisches Material: $\sigma(t) = E \ \varepsilon_{x,0} \ u(t)$ konstante Spannung nötig



viskoelastisches Material:

plötzlich ansteigende, dann langsam abfallende Spannung nötig

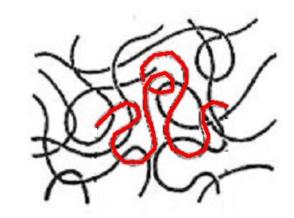


viskose Flüssigkeit: $\sigma(t) = \eta \ \varepsilon_{x,0} \frac{du}{dt} = \eta \ \varepsilon_{x,0} \delta(t)$ Fließen, d.h. Spannung sinkt instantan auf null



Gründe für viskoelastisches Verhalten

zahlreiche Relaxationsprozesse in einem breiten Zeitbereich, z.B. in verschlauften Polymerschmelzen



in komplexen Flüssigkeiten:

Aggregatbildung, Quellen von Partikeln, schwache Bindungen







Shampoo

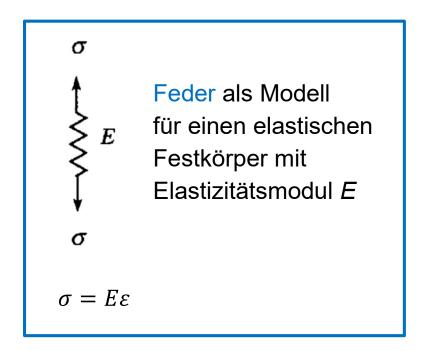
in Metallen bei $T > 0.5 T_m$ und in Keramiken: thermische Bewegung signifikant

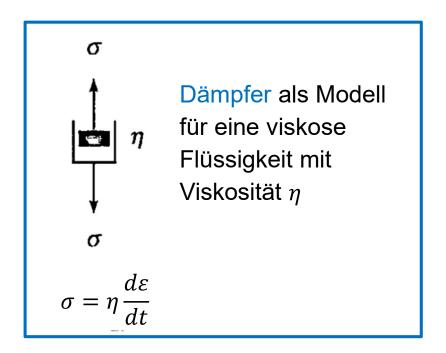
J. W. Goodwin, R. W. Hughes, Rheology for Chemists—an Introduction. RSC Cambridge 2000. wiki.anton-paar.com. S. Smart et al., *Handbook of Membrane Reactors* **2013**, *1*, 298-336.



6.3 Modellierung

Verwendung mechanischer Modelle zur Beschreibung des Verhaltens im Kriech- und im Relaxationsexperiment

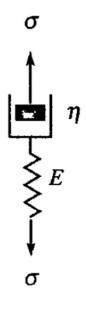




Kombination dieser Elemente zur Beschreibung viskoelastischer Materialien



Maxwell-Modell



Feder und Dämpfer in Serienschaltung:

Spannung konstant $\sigma = \sigma_2 = \sigma_1$

Dehnung ist Summe der beiden Dehnungen $\varepsilon = \varepsilon_1 + \varepsilon_2$

- Kurzzeitverhalten: elastisch
- Langzeitverhalten: viskos
- → viskoelastische Flüssigkeit

Differentialgleichung

(Addition der Auslenkungen bzw. ihrer Ableitungen)

$$\frac{d\varepsilon}{dt} = \frac{1}{E} \frac{d\sigma}{dt} + \frac{\sigma}{\eta}$$



Maxwell-Modell

Beispiel: Dehnung $\varepsilon(t)$ nach Anlegen einer konstanten Spannung

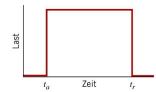
Lösung der Differentialgleichung

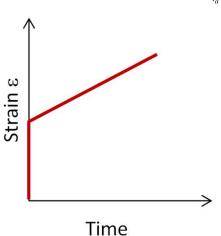
$$\frac{d\varepsilon}{dt} = \frac{1}{E} \frac{d\sigma}{dt} + \frac{\sigma}{\eta}$$

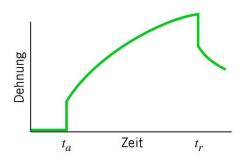
für den Fall $\frac{d\sigma}{dt} = 0$, d.h. konstante Spannung



→ Kurve nicht gut reproduziert: allmählicher Anstieg fehlt

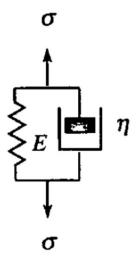








Voigt-Kelvin-Modell



Feder und Dämpfer in Parallelschaltung:

Dehnung ist konstant $\varepsilon = \varepsilon_1 = \varepsilon_2$

Spannung ist Summe der beiden Spannungen $\sigma = \sigma_1 + \sigma_2$

- Kurzzeitverhalten: viskos
- Langzeitverhalten: elastisch
- → viskoelastischer Festkörper

$$\sigma = E\varepsilon + \eta \frac{d\varepsilon}{dt}$$



Voigt-Kelvin-Modell

Beispiel: Dehnung $\varepsilon(t)$ nach Anlegen einer konstanten Spannung

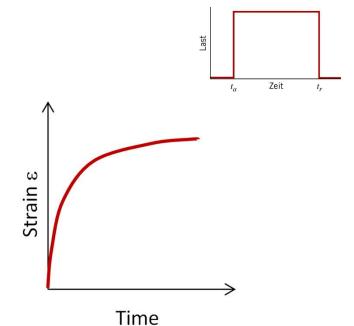
Lösung der Differentialgleichung

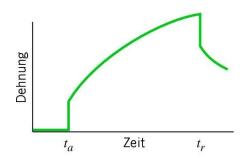
$$\sigma = E\varepsilon + \eta \frac{d\varepsilon}{dt}$$

für den Fall $\frac{d\sigma}{dt} = 0$, d.h. konstante Spannung



→ Kurve nicht gut reproduziert: instantaner Anstieg fehlt



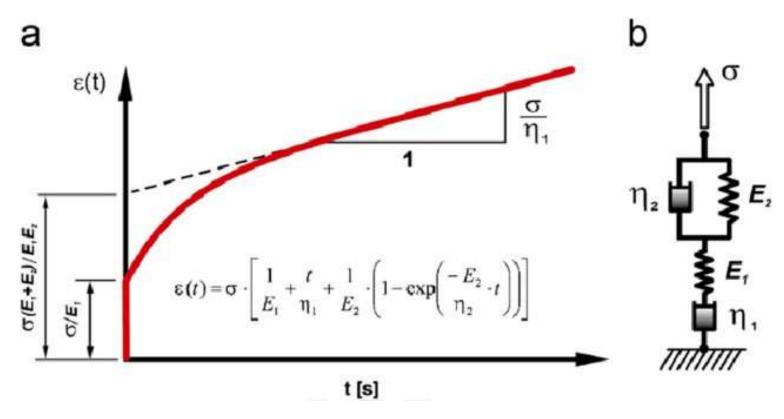




Burgers Modell

Maxwell Modell und Voigt-Kelvin Modell in Serienschaltung:

→ viskoelastisches Verhalten im Kriechexperiment



P. Majda, J. Skrodzewicz, International Journal of Adhesion and Adhesives 29(4):396-404 (2009)

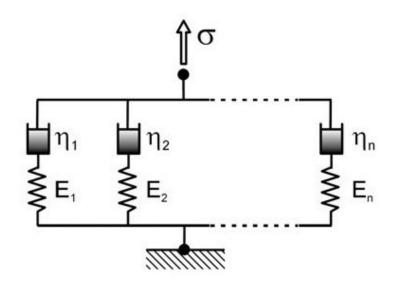


Komplexere Modelle

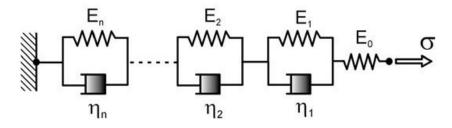
- realistischere Beschreibung durch Kombination der Elemente
- diese Modelle liefern allerdings keine molekulare Erklärung

Komplexere Modelle:

n parallel geschaltete Maxwell-Elemente



n Kelvin-Voigt-Elemente in Reihe mit einer Feder geschaltet





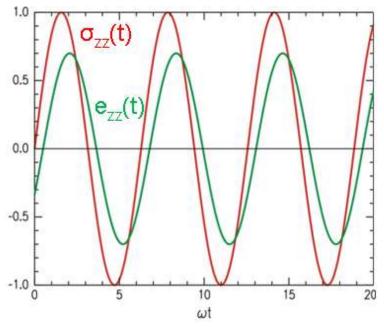
6.4 Periodische Experimente

Dynamisch-Mechanische Analyse (DMA)

Prüfkörper einer sinusförmig wechselnden mechanischen Beanspruchung mit konstanter Frequenz und konstanter Amplitude ausgesetzt

Torsionspendel $\varepsilon(t) = \varepsilon_0 \cos(\omega t)$





Elastischer Anteil $\sigma(t) = G \varepsilon(t) = G \varepsilon_0 \cos(\omega t)$

Viskoser Anteil
$$\sigma(t) = \eta \ d\varepsilon(t)/dt = -\eta \ \varepsilon_0 \sin(\omega t)$$



Periodische Experimente

Viskoelastisch (Linearkombination)

$$\sigma(t) = \varepsilon_0 (G'(\omega) \cos(\omega t) - G''(\omega) \sin(\omega t)) = \sigma_0 \sin(\omega t + \delta)$$

mit Koeffizienten:
$$G'(\omega) = \omega \int_{0}^{\infty} G(t) \sin(\omega t) dt$$

$$G''(\omega) = \omega \int_{0}^{\infty} G(t) \cos(\omega t) dt$$

Speichermodul $G'(\omega)$ liefert gespeicherte elastische Deformation

Verlustmodul $G''(\omega)$ liefert Energiedissipation

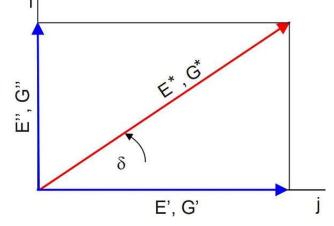
Analog zu elektrischem Widerstand:

$$G^* = G' + iG''$$

$$J^* = J' + iJ''$$

$$\eta^* = \eta' + i\eta''$$

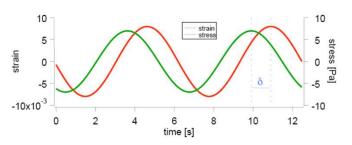
$$G^* = J^{*-1}$$

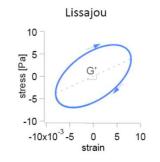


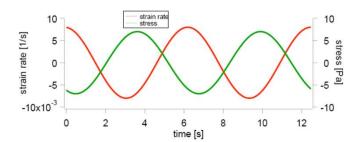


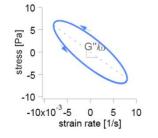
Periodische Experimente



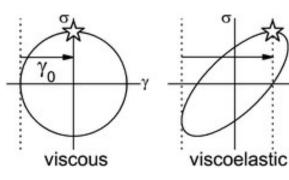


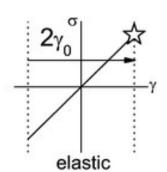






ideal linear material response







Periodische Experimente

Anwendung mechanischer Modelle liefert die viskoelastischen Funktionen:

Maxwell Modell

$$J(t) = J_0 + t/\eta_0$$

$$G(t) = G_0 \exp(-t/\tau)$$

$$G'(\omega) = G_0 \omega^2 \tau^2 / (1 + \omega^2 \tau^2)$$

$$G''(\omega) = G_0 \,\omega \tau / (1 + \omega^2 \tau^2)$$

$$\eta'(\omega) = \eta_0 / (1 + \omega^2 \tau^2)$$

$$J'(\omega) = J_0$$

$$J''(\omega) = J_0/\omega/\tau = 1/\omega/\eta_0$$

$$tan(\delta) = 1/\omega/\tau$$

Voigt-Kelvin Modell

$$J(t) = J_1 \left(1 - \exp(-t/\tau) \right)$$

$$G(t) = G_0$$

$$G'(\omega) = G_0$$

$$G''(\omega) = G_0 \, \omega \tau = \omega \eta_0$$

$$\eta'(\omega) = \eta_0$$

$$J'(\omega) = J_0 / (1 + \omega^2 \tau^2)$$

$$J''(\omega) = J_0 \omega \tau / (1 + \omega^2 \tau^2)$$

$$tan(\delta) = \omega \tau$$

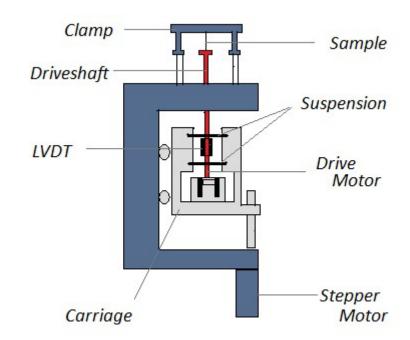


DMA

unterschiedliche Varianten, die sich hinsichtlich des realisierbaren Frequenzbereiches, der Art der mechanischen Beanspruchung und der ermittelten Werkstoffkenngröße unterscheiden:

- mit erzwungenen Schwingungen
- mit freien gedämpften Schwingungen
- mit Resonanzschwingungen

im Bereich sehr hoher Frequenzen: Ausbreitung von Schall- und Ultraschallwellen oder dielektrische Spektroskopie





18

6.5 Rheometrie

Rheometrie misst das Ausmaß der Verformung eines Materials, wenn eine Kraft darauf einwirkt → sehr großer Bereich an Materialien

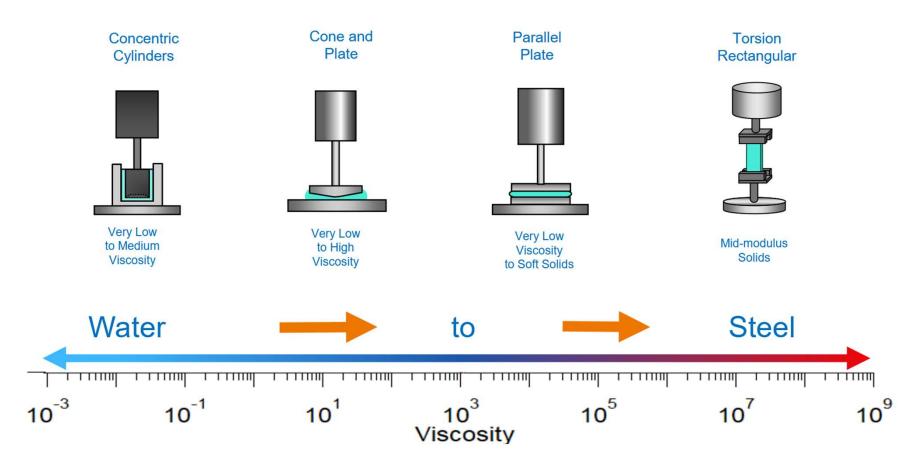


Anton Paar



Rheometer Geometrien

Material bestimmt Geometrie





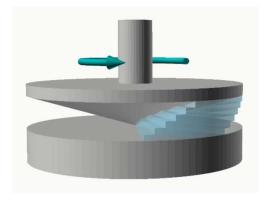
Rheometer Geometrien

Kegel-Platte Geometrie

Die Kombination aus Kegel und Platte schert die Flüssigkeit gleichmäßig ab, so dass sich völlig horizontale Flüssigkeitsschichten ergeben.

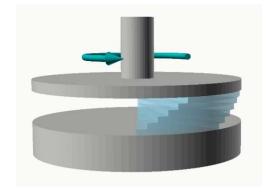
Platte-Platte Geometrie

Die Flüssigkeit wird zwischen den beiden Platten kontrolliert abgeschert, jedoch nicht gleichmäßig wie bei der Kegel-Platten-Geometrie.



bewegter Teil

ruhender Teil



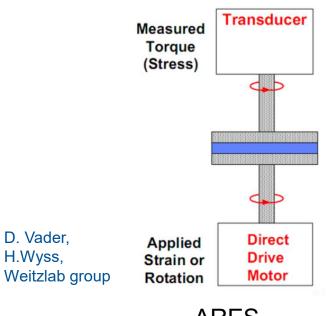
Es erfordert ein äußerst geringes Volumen der Probenflüssigkeit und misst mit einer sehr gut definierten Scherrate. Im Vergleich zur Kegelplatte kann diese Geometrie mit partikelhaltigen Proben arbeiten.

Fluidan (2024) 20



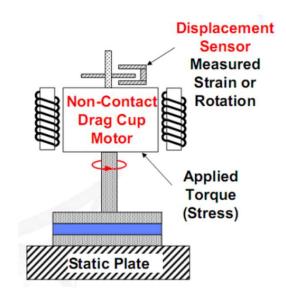
Rheometer Mess-Typen

Dehnungskontrolle



- **ARES**
- gelten in der Regel als besser definiert
- kann höhere Frequenzen sondieren

Spannungskontrolle



Bohlin, AR-G2, Anton Paar

 haben bessere Drehmomentempfindlichkeit

Heute sind die Rückkopplungsschleifen so schnell, dass die meisten Rheometer in beiden Modi arbeiten können.



Rheologische Messung

dynamisch-mechanische Messungen mit einer Frequenz enthalten im Vergleich zu Kriech- oder Spannungsrelaxationsexperimenten weniger Informationen

- \rightarrow Variation von ω über einen ausreichend großen Bereich
- → Variation in der Temperatur

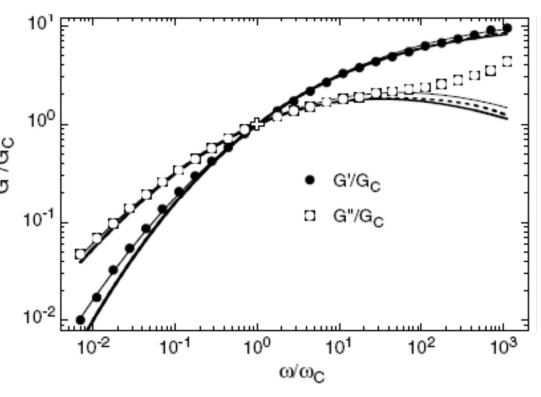
Beispiel: Polystyrol (PS)

nur einen Schnittpunkt bei

$$\omega_C = 9 \cdot 10^{-2} \, s^{-1}$$

$$G_C = 23.2 \cdot 10^3 \text{Pa}$$

Überschneidungsfrequenz liefert eine gute Schätzung für die längste Relaxationszeit in rad/s





Zeit-Temperatur Superpositionsprinzip

Problem: experimentell nur 3 Dekaden zugänglich, aber zur Charakterisierung Messung über 10 Dekaden notwendig

Lösung: wenn alle Relaxationsprozesse dieselbe T-Abhängigkeit besitzen dann Äquivalenz von Temperatur und Zeit bei mechanischen Eigenschaften

$$E_i(t,T_i) = E(t/a_t T_{ref})$$

und

$$\eta_i(t,T_i) = \eta(t/a_t T_{ref})$$

mit zeitunabhängiger, temperaturabhängiger Normierungsgröße at

Williams-Landel-Ferry (WLF) Gleichung

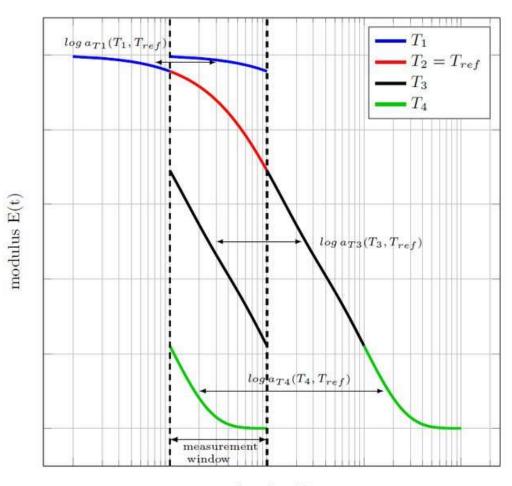
$$a_t = \exp\left(-\frac{c_1(T - T_{ref})}{T - T_{ref} + c_2}\right)$$

mit den Materialkonstanten c_1 und c_2

Beschreibung bis T_g+70K dann Arrehniusverhalten (Aktivierungsenergie)



Masterkurvenkonstruktion



Anwendung von Zeit-Temperatur Superposition (engl. TTS) Prinzip

Experiment bei verschiedenen Temperaturen $T_1 < T_2 < T_3 < T_4$

Zeitfenster verschieben auf Referenztemperatur T_{ref}

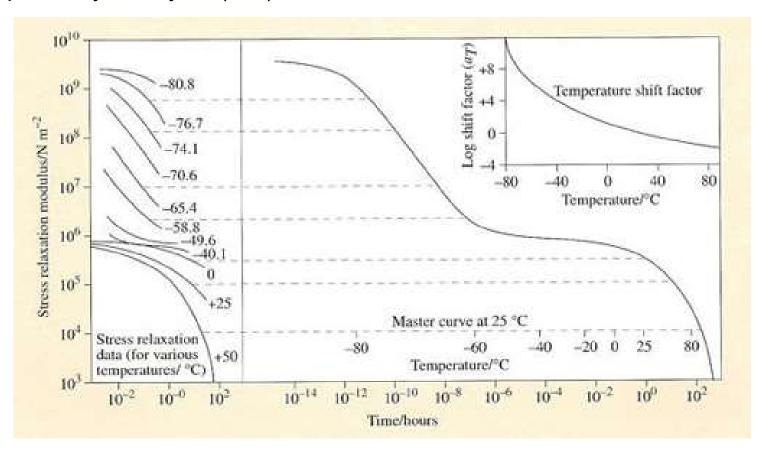
Unter Verwendung der WLF-Faktoren a_t

time log(t)



Masterkurvenkonstruktion

Beispiel: Polyisobutylen (PIB)



The Open University,



VFT: Vogel-Fulcher-Tamman

$$T_{ref} \cong T_{VFT}$$

VFT Vogel-Fulcher-Tamman

sehr ähnlich zu Vogel-Fulcher-Tamman (VFT)-Gesetz:

$$log(\eta) = log(\eta_{ref}) + log(a_t)$$

$$log(\eta) = log(\eta_{ref}) - \frac{c_1 \left(T - \left(T_{ref} - c_2\right)\right) + c_1 c_2}{\left(T - \left(T_{ref} - c_2\right)\right)}$$

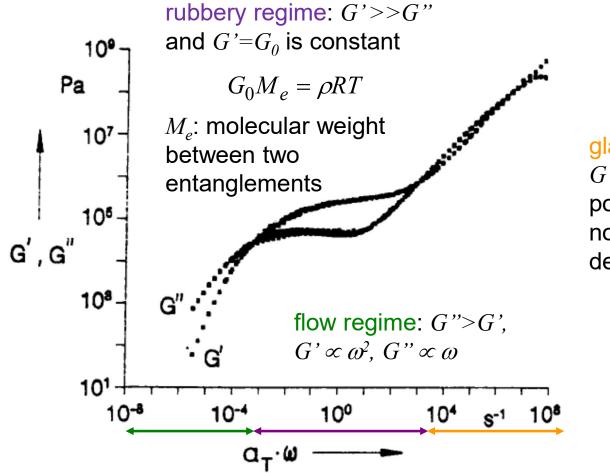
$$log(\eta) = log(\eta_{ref}) - c_1 + \frac{c_1 c_2}{\left(T - \left(T_{ref} - c_2\right)\right)}$$

$$\text{mit T}_{\text{VFT}} = \text{T}_{\text{ref}} - \text{c}_2 \text{ folgt} \qquad \qquad \eta = \eta_0 exp\left(-\frac{A}{T - T_{VFT}}\right)$$



Rheologische Messung: Klebstoffe

Beispiel: frequenzabhängiger Schermodul PIB (Haftklebstoff)

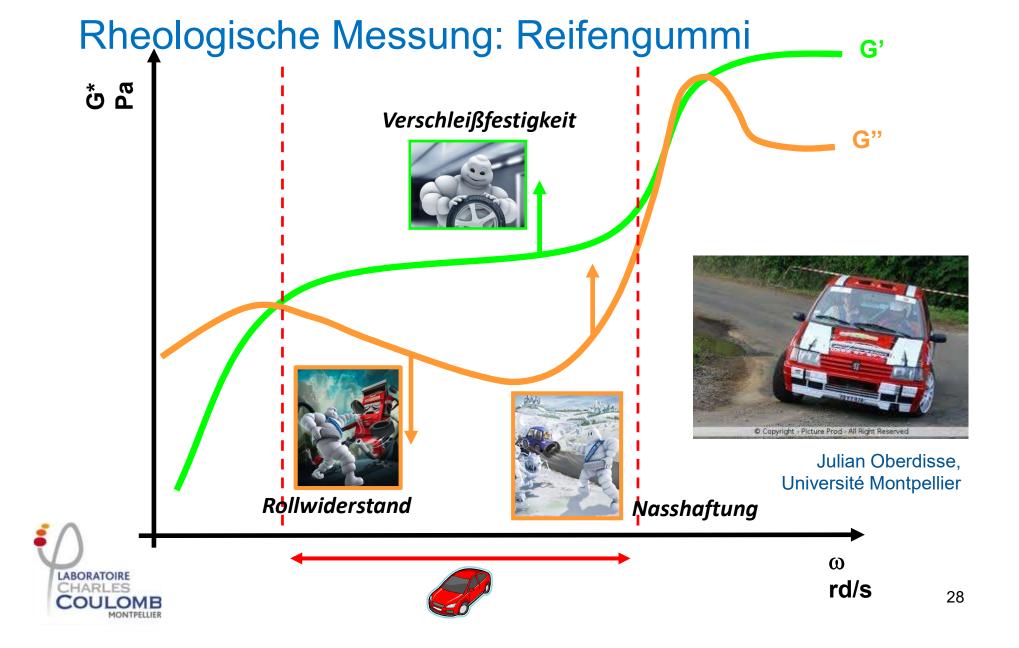


glass transition zone:

G' and *G*'' exhibit power law behavior, no molecular weight dependence

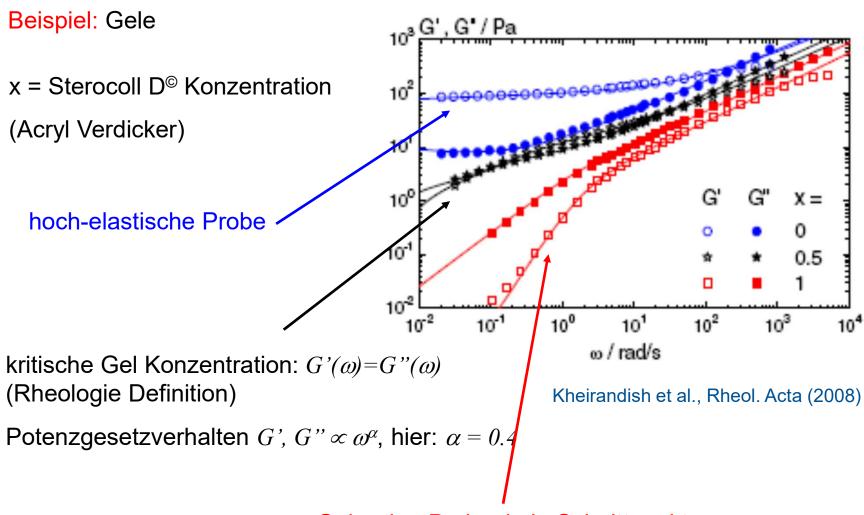
Zosel et al., J. Adhesion (1994)







Rheologische Messung: Gele





6.4 Zusammenfassung

viskoelastisches Verhalten: stark temperaturabhängiger Relaxationsmodul:

glasförmig bei niedrigen T, gummiartig bei mittleren T, flüssig bei hohen T

Experimente zur Charakterisierung:

Kriechexperiment, Relaxationsexperiment

Gründe für viskoelastisches Verhalten:

- (i) zahlreiche Relaxationsprozesse in breitem Zeitbereich
- (ii) thermische Bewegung

Modellierung durch Kombinationen aus Federn und Dämpfern

Bestimmung des Elastizitätsmoduls durch Relaxationsexperimente bei verschiedenen Dehnungen

Dynamisch-Mechanische Analyse (DMA)

Zeit-Temperatur Superposition - Masterkurvenkonstruktion