### レオロジーのはじめの一歩

佐々木 裕1

東亞合成株式会社

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>hiroshi\_sasaki@mail.toagosei.co.jp

### Outline

- ① レオロジーのはじめの一歩
  - レオロジーのやり方の再確認
  - 力について
  - 物質の変形と仕事
- ② 弾性体の力学的な刺激と応答
  - 弾性体の力学的な刺激と応答
  - 変形とひずみ
  - 応力について
- ③ 力学モデルについて
  - 弾性体の力学モデル
  - 液体の変形と応答
  - 液体の力学モデル

# この章でのお話

ここでは、固体と液体という基本的な物質の有り様につい て、考えていきます。

# 

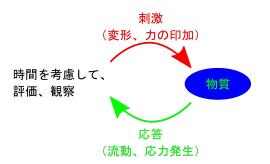
- 固体の最も基本的なモデルである弾性体という 状態を考えます。
- 刺激と応答を表すために、ひずみと応力を使う ことで力学モデルが書けることを学びます。
- つづいて、液体が流れるということを考えます。
- 液体の力学モデルが、「ひずみ速度」で表されることを学びます。

- レオロジーのはじめの一歩
  - レオロジーのやり方の再確認
  - 力について
  - 物質の変形と仕事
- ② 弾性体の力学的な刺激と応答
  - 弾性体の力学的な刺激と応答
  - 変形とひずみ
  - 応力について
- ③ 力学モデルについて
  - 弾性体の力学モデル
  - 液体の変形と応答
  - 液体の力学モデル

# レオロジーのやり方の再確認

#### レオロジーのやり方

レオロジーとは物質に刺激を与えてその応答を評価観察することで、その特性を評価できるのでした。 ここでは、わかり易い例として、物質の力学的なレオロ ジー評価を考えてみましょう。



- 力学的な刺激
  - 外力による 物質の変形
- 変形の結果として
  - 応力が発生
  - 流動が生じる 場合も。

### 力とは

#### 「力」とは

「物体の状態を変化させる原因となる作用で、 その作用の大きさを表す物理量」

#### 「状態の変化」に関して二通り

- 静力学
  - 静的状態(時間によって系の位置が変化しない状態)に 働く力に関して、
  - 主として、力の釣り合いを議論。
- 動力学
  - 運動量の変化を伴う質点の移動について議論し、
  - 相互作用する物体系の運動について議論。

### 力とは

#### 「力」とは

「物体の状態を変化させる原因となる作用で、 その作用の大きさを表す物理量」

#### 「状態の変化」に関して二通り

- 静力学
  - 静的状態(時間によって系の位置が変化しない状態)に 働く力に関して、
  - 主として、力の釣り合いを議論。
- 動力学
  - 運動量の変化を伴う質点の移動について議論し、
  - 相互作用する物体系の運動について議論。

### 物質の変形と仕事

#### 静的な釣り合いとしての力

- 物質の外から加えた力を外力として、
- 物質の内部に、外力に抵抗する力として内力が生じ、
- 外力と内力が釣り合う。⇔ 「作用・反作用の原理」

#### 外力に対応して物質は変形

- 釣り合いのもとでの物質の変形も、仕事となる。
- この場合、外力が物質の内部に蓄積された(弾性)エネルギーに相当する量の仕事を行ったと考える。
- この事の詳細は、また後ほど。

- レオロジーのはじめの一歩
  - レオロジーのやり方の再確認
  - 力について
  - 物質の変形と仕事
- ② 弾性体の力学的な刺激と応答
  - 弾性体の力学的な刺激と応答
  - 変形とひずみ
  - 応力について
- ③ 力学モデルについて
  - 弾性体の力学モデル
  - 液体の変形と応答
  - 液体の力学モデル

## 弾性体の力学的な刺激と応答

#### 弾性体とは:

- 最も簡単な固体のモデル
- 変形を受けても
  - その起源となる外力を除去すれば、
  - 全く元の状態に戻るような性質

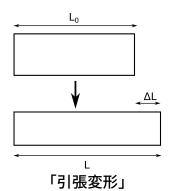
#### 弾性体の力学的な刺激と応答

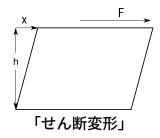
- 外力による物質の変形
  - 引張変形
  - せん断変形
- 変形の結果として
  - 物質はひずむ
  - 内部で応力が発生

### 二つの変形とひずみ

外力と加えたときに弾性体に生じる変形を、 以下の二つに単純化

- 物質を一つの軸に沿って引き伸ばす「引張変形」
- トランプのカードを横にずらしたような「せん断変形」

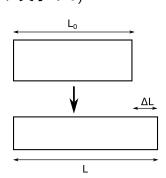




### 引張変形とコーシーひずみ

引張変形による物質のひずみを記述する最も単純なものが、「コーシーひずみ」 (一般に、伸長ひずみはギリシア文字の  $\varepsilon$ )

$$arepsilon_c = rac{$$
変形量 $}{変形前の長さ} = rac{\Delta L}{L_0} = rac{L-L_0}{L_0}$ 



「ひずみは、長さを長さで割っているので、次元を持たない 無次元量」

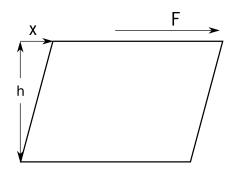
### せん断変形とせん断ひずみ

せん断変形によるひずみは、(せん断ひずみはギリシア文字の $_{\gamma})$ 

- 高さ h を一定
- 横に x 変形

$$\gamma = rac{\mathbf{変形方向への変形量}}{\mathbf{サンプルの厚み}}$$

$$= rac{x}{1}$$



「ひずみは、長さを長さで割っているので、次元を持たない 無次元量」

### 応力のイメージ

#### 応力とは、

- 物質の内部に生じている力の大きさを表す物理量
- 単位面積あたりに働く内部の力

棒の長手方向にはどの位置で切断したとしても、

同一の応力が働いていることに注意

[応力] 
$$=$$
  $\frac{[D]}{[面積]}$   $\frac{A}{B}$   $\frac{B}{BM^{\circ}l! \& h \& h}$   $\frac{B}{BM^{\circ}l! \& h \& h}$   $\frac{B}{BM^{\circ}l! \& h \& h}$   $\frac{A}{AM^{\circ}l! \& h}$   $\frac{A}{AM^{\circ}l! \& h}$   $\frac{A}{AM^{\circ}l! \& h}$   $\frac{A}{AM^{\circ}l! \otimes h}$   $\frac{A}{AM^{\circ}l! \otimes h}$   $\frac{A}{AM^{\circ}l! \otimes h}$   $\frac{A}{B}$   $\frac{A}$   $\frac{A}{B}$   $\frac{A}{B}$   $\frac{A}{B}$   $\frac{A}{B}$   $\frac{A}{B}$   $\frac{A}{B}$ 

### 伸長応力 $\sigma$

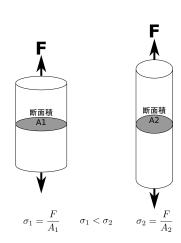
伸長時に働く応力は、一般に、ギリシア文字の  $\sigma$  と表記

$$\sigma = = rac{$$
与えた力 $}{断面積}$  $= rac{F}{A}[Pa]$ 

- F は外部からの外力
- A は内部の断面積

#### 同一の外力でも

- 断面積が小さくなれば、
- 反比例して応力は増加

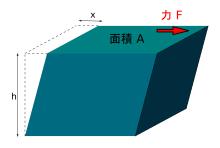


## せん断応力au

- 互いに向かい合う同じ大きさの力である偶力 F を作用
- せん断の場合は、応力を <sup>7</sup> と表記

$$au = rac{{f 5}{f 5}{f c}{f J}}{{f f ght model}$$
のせた面積 $=rac{F}{A}[{
m Pa}]$ 

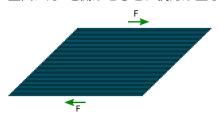
力を働かせた上面の面積が A であることに注意



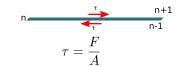
### せん断応力のイメージ

- サンプルの厚さ方向には、
  - どの位置であっても同一のせん断応力が作用
  - どの位置で切断したとしても同一の偶力が作用
- トランプのカードが重なったデッキを想像
  - デッキの間に挟まったカードは、
  - 一枚上のカードと下のカードによって応力を受ける

一枚の面積がAであるトランプデッキの 上面に力Fを働かせると、偶力が生じる。



n番目のカードに着目すると、 上下のカードとの間に応力τ



- レオロジーのはじめの一歩
  - レオロジーのやり方の再確認
  - 力について
  - 物質の変形と仕事
- ② 弾性体の力学的な刺激と応答
  - 弾性体の力学的な刺激と応答
  - 変形とひずみ
  - 応力について
- ③ 力学モデルについて
  - 弾性体の力学モデル
  - 液体の変形と応答
  - 液体の力学モデル

### 弾性体の力学モデル

ここまで刺激と応答の例として使ってきた弾性体を、物質 として評価する方法について考えてみましょう。

#### ここで目指すこと

- 弾性体の力学的な応答を、イメージしたい。
  - 分かりやすいアナロジーでイメージする。
  - 絵として理解したい。
- 異なる物質を定量的に評価したい。
  - 共通な性質を見出す。
  - 力学的な応答を数式として力学モデルとする。

弾性体の力学応答を書き表すことが出来る力学モデルを 数式として表すことで、「<mark>異なる物質を定量的に比較」</mark> できるようになることを目指すわけです。

# バネの力学的な振る舞いを表すフックの法則

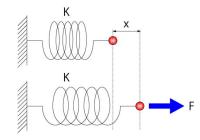
- これまでの経験から、弾性体はバネのように取り扱 えることが知られています。
- バネの力学的な振る舞いには、イギリスの物理学者 Robert Hooke が見出した「フックの法則」と呼ばれる以下の関係があることがわかっています。

### 「フックの法則」

バネの伸びと力は比例

力 = 比例定数 × 変位量

$$F(x) = kx$$



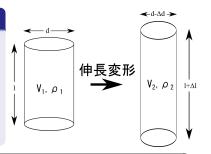
### 弾性体の力学モデル

伸長変形の力学モデルは、フックの法則に従う形で、

### 伸張変形の力学モデル

- 変形ひずみ ε と比例して、
- 伸長応力 σ が生じ、
- 比例定数が引張弾性率 E

$$\sigma = E\varepsilon$$



- ひずみは無次元量なので、
- 引張弾性率 E は伸長応力 σ と同じ組立単位 [Pa]

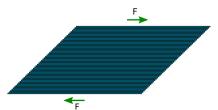
# せん断変形の力学モデル

#### せん断変形の力学モデル

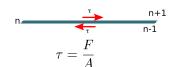
せん断応力 = せん断弾性率 
$$imes$$
 せん断ひずみ  $au = G\gamma$ 

### 比例定数は、せん断弾性率と呼ばれ、G[Pa]

一枚の面積がAであるトランプデッキの 上面に力Fを働かせると、偶力が生じる。



n番目のカードに着目すると、 上下のカードとの間に応力τ



# 流れるという性質

液体は、変形されたら元には戻れない ⇔ 「流れる」

### <u>流れるとい</u>う性質

- コップの中ではじっとしている。
- 変形を与えると流れる
  - 元には戻らない。
  - 変形を止めれば、応力も消失
- 応答を見るのが困難
  - 変形を続けながら応力を測る
  - 液体内部の変形と応力を見積る
- 液体の評価
  - その形状を維持しやすい 「せん断変形」



### 液体の性質を直感的に理解





#### プールでの水中歩行の例

液体が生じる力を直感的に理解するために、プールでの水中歩行を考えてみます。

- ゆっくりと歩いて移動(上の図)
  - 受ける抵抗はそれほど大きくない。
- 走って速く移動(下の図)
  - 速く歩こうとすると、とたんに水の 抵抗は大きくなります。

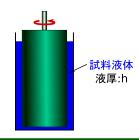
#### 液体の性質

<mark>変形させる速度</mark>が変わると、生じる力も 変わる。

### ニュートンの法則

古典力学の土台を築いたニュートンが以下を導出。

- 流れのせん断応力 τ と
- そのせん断速度 <sup>→</sup> との間に
- 比例関係を見出している
- 右図の円筒形の測定装置で、
  - 液厚 h
  - 回転速度 v

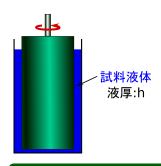


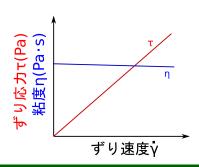
#### ニュートンの法則

せん断応力 = 比例定数 imes せん断速度  $au=\eta\dot{\gamma}$ 

比例定数が、物質の流れ易さを表す「粘度」  $\eta$ 

### ニュートンの法則





#### ニュートンの法則

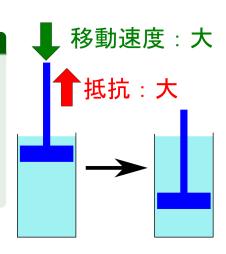
せん断応力 = 比例定数 imes せん断速度  $au=\eta\dot{\gamma}$ 

比例定数が、物質の流れ易さを表す「粘度」  $\eta$ 

# 液体の力学モデル

### 液体のモデル

- 液体の振る舞いを表す モデル
- 右図のダッシュポット
- イメージとしては、 水鉄砲
- ・速くピストンを動かす と、抵抗が大。



# 力学モデルのまとめ

固体のモデル	液体のモデル
応力はひずみに比例	応力はひずみ速度に比例
応力 = 弾性率 × ひずみ	応力 = 粘度 × ひずみ速度
比例定数が弾性率	比例定数が粘度
弾性率の単位は、[Pa]	粘度の単位は、[Pa·s]
	移動速度:大
K x	1抵抗:大
K	<b>→</b>
<b>→</b> F	

### まとめ

この章では、固体と液体という基本的な物質のふるまいを 書き表す一番単純なモデルについて、説明を進めました。

# 

- 刺激と応答を表すために、「ひずみと応力」を 使うことで力学モデルが書けること
- 固体の力学モデルが、「ひずみ」に比例すること
- 液体の力学モデルが、「ひずみ速度」で表され ること