การประชุมวิชาการเครือข่ายวิศวกรรมเครื่องกลแห่งประเทศไทยครั้งที่ 19 19-21 ตุลาคม 2548 จังหวัดภูเก็ต

การวิเคราะห์การดันขึ้นรูปไปด้านหน้าผ่านแม่พิมพ์หมุนกับที่ด้วยวิธีไฟไนต์อิลิเมนต์ Analysis of Forward Extrusion Through Steadily Rotating Dies by

Finite Element Method

อดิศักดิ์ ชมมิ ¹ ^ รศ.สมชัย นรเศรษฐ์โศภน ¹ ศ.คาซูนาริ โยชิดะ ²

¹ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล คณะวิศวกรรมศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง ลาดกระบัง กรุงเทพฯ 10520

²คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยโตไก ประเทศญี่ปุ่น

^E-mail: cadisak@hotmail.com

Adisak Chommi¹ Assoc. Prof. Somchai Norasethasopon¹ Prof. Kazunari Yoshida²

¹ Department of Mechanical Engineering, Faculty of Engineering, King Mongkut's Institute of Technology Ladkrabang, Ladkrabang,

Bangkok 10520

² School of Engineering, Tokai University, Japan

^E-mail: cadisak@hotmail.com

บทคัดย่อ

บทความนี้นำเสนอผลการวิเคราะห์ การดันขึ้นรูปไปด้านหน้า ของเส้นลวดอลูมิเนียม AA6063 รูปทรงกระบอก ผ่านแม่พิมพ์รูปกรวย ที่หมุนอยู่กับที่ด้วยวิธีไฟไนต์อิลิเมนต์ โดยการทำให้แม่พิมพ์หมุนนี้ แสดงให้เห็นว่าแรงที่ใช้ในการดันขึ้นรูปลดลง และทำให้เกิดความเครียด เฉือนบิดในส่วนของแท่งบิลเล็ท โดยการวิเคราะห์ด้วยไฟไนต์อิลิเมนต์ ครั้งนี้ ได้เปรียบเทียบกับค่าทางทฤษฎีจากการวิจัยที่ผ่านมา นอกจาก แรงที่ใช้ดันขึ้นรูปแล้วยังได้ศึกษาอิทธิพลจากตัวแปรอื่นด้วยคือ ครึ่งมุม ของแม่พิมพ์ ความเร็วรอบของแม่พิมพ์ และสภาพการหล่อลื่น คำหลัก การดันขึ้นรูป, แม่พิมพ์หมุน, ไฟไนต์อิลิเมนต์

Abstract

This paper presents forward extrusion of a cylindrical rod aluminum alloy AA6063 carried out through steadily rotating conical dies by finite element method. Die rotation was shown to decrease the extrusion load and impose a twist shear strain into the partially extruded billet. This study was compared with other method of other researchers. The influences of various process parameters on the extrusion load are also studied, including die semi-cone angle, die rotating speed and lubrication condition. **Keywords:** Forward Extrusion, Rotating Dies, Finite Element

1. บทนำ

ในการวิเคราะห์การขึ้นรูปโลหะนั้น ทฤษฏีพลาสติก ที่นำมาใช้มี อยู่หลายวิธี เช่น Slab Method, Exact Solution, Slip Line Theory, Upper Bound, Lower Bound, Hill's Method, Visioplasticity, Finite Difference, Finite Element ซึ่งการจะเลือกใช้วิธีใดมาวิเคราะห์ ขึ้นอยู่

กับสภาวะของการขึ้นรูป เช่น Slip Line Theory ใช้ได้กับปัญหาที่มี สภาวะความเครียดตามแนวระนาบ (plane-strain) เท่านั้น Upper Bound Method ไม่สามารถวิเคราะห์ผลกระทบทางอุณหภูมิ จากการ ้ขึ้นรูปได้ เป็นต้น ในส่วนของการดันขึ้นรูปหรือการอัดรีดขึ้นรูปนั้น เป็น การขึ้นรูปขั้นพื้นฐาน ให้ได้ชิ้นงานที่มีลักษะเป็นแนวตรงยาว และมี รูปร่างของหน้าตัดตามแม่พิมพ์ที่ใช้ขึ้นรูป วัสดุที่ใช้ในการขึ้นรูปหรือที่ เรียกว่าบิลเล็ท (billet) จะถูกแรงกระทำให้ไหลผ่านแม่พิมพ์แบบเปิด (open dies) ซึ่งมีเบ้าแม่พิมพ์ (container) เป็นตัวประคองบิลเล็ทก่อน เข้าแม่พิมพ์ ตามที่แสดงในรูปที่ 1 โดยมีตัวแปรหนึ่งที่สำคัญคือ ้อัตราส่วนการดันขึ้นรูป (reduction ratio) มีค่าเท่ากับ อัตราส่วนของ พื้นที่หน้าตัดของชิ้นงานที่ได้ต่อพื้นที่หน้าตัดของบิลเล็ท ซึ่งเป็นตัวแปร ที่กำหนดแรงที่ใช้ในการขึ้นรูป เมื่ออัตราส่วนการขึ้นรูปมีค่าสูง แรงดันก็ ้จะสูงตามด้วย แรงเสียดทานที่เกิดขึ้นระหว่างชิ้นงาน และเครื่องมือก็ เป็นตัวกำหนดแรงดันด้วยเช่นกัน ดังนั้นด้วยข้อจำกัดนี้จึงเป็นตัวจำกัด ความยาวของแท่งบิลเล็ท การศึกษาวิจัยมากมายจึงมุ่งเน้นไปที่ความ พยายามในการลดแรงดันที่ใช้ขึ้นรูป และจะเป็นการเพิ่มอัตราส่วนการ และแท่งบิลเล็ทที่ยาวขึ้น อย่างเช่นการวิจัยการขึ้นรูปแบบ ขึ้นรูป ไฮโดรสเตติก (hydrostatic extrusion) การใช้แม่พิมพ์ที่มีลักษณะ เพรียว (streamlined dies) และการหมุนของตัวกด (punch) หรือ โดยบทความนี้เน้นไปที่การศึกษาการดันขึ้นรูปไปด้านหน้า แม่พิมพ์ ของเส้นลวดอลูมิเนียมเบอร์ AA6063 ผ่านแม่พิมพ์รูปกรวยที่หมุนโดย วิธีไฟไนต์อิลิเมนต์

งานวิจัยที่ผ่านมา มีการศึกษาว่าการหมุนของแม่พิมพ์หรือตัวกด จะทำให้ลดแรงที่ใช้ในการดันขึ้นรูปได้ เช่น Sergeev ได้ทำการทดลอง การหมุนของตัวกดและแม่พิมพ์ โดยหาค่าสัมประสิทธิ์แรงเสียดทาน ระหว่างเครื่องมือกับชิ้นงานหาโดย Mikhalenko และ Sergeev ต่อมา การศึกษาวิจัยของ Loginov และ Burgin ได้รายงานผลการวิจัยถึง

ความเร็วเชิงมุมของแม่พิมพ์ที่มีผลต่อสภาพการหล่อลื่น ที่แตกต่างกัน ขณะที่ทิศทางการหมุน ก็ได้มีการวิจัยเช่นกัน โดย Bochniak และ Korble ได้ศึกษาการหมุนควงของแม่พิมพ์ มีผลต่อการเปลี่ยนแปลง ลักษณะโครงสร้างของวัสดุ ขณะที่ Hodgson และ Kong ได้ทดลองโดย ใช้การดันขึ้นรูปร่วมกับแรงบิดหมุน [1]



รูปที่ 1 ส่วนประกอบเครื่องมือการดันขึ้นรูปไปด้านหน้าผ่านแม่พิมพ์ หมุนกับที่

การศึกษาที่กล่าวมาข้างต้นนี้ยืนยันว่า การหมุนของแม่พิมพ์ หรือตัวกด จะทำให้ลดแรงที่ใช้ในการดันขึ้นรูปได้ อย่างไรก็ตามมี ปัญหาสำคัญที่ต้องศึกษาคือ ลักษณะการกระจายความเค้นของวัสดุใน แม่พิมพ์ที่หมุนระหว่างการขึ้นรูป และความเค้นตกค้างที่เกิดขึ้นใน ชิ้นงานที่ผ่านการขึ้นรูป คำตอบของปัญหาเหล่านี้จะทำให้เข้าใจการขึ้น รูปที่มีการหมุนของแม่พิมพ์ได้ดียิ่งขึ้น และการวิเคราะห์ปัญหานี้ด้วยวิธี ไฟในต์อิลิเมนต์สามารถทำนายคำตอบนี้ได้ ซึ่งก็มีบางงานวิจัยที่ผ่านมา ได้ศึกษาถึงระดับโครงสร้างของวัสดุ (micro structure) เช่นกัน

2. การวิเคราะห์ทางทฤษฎี

2.1 การวิเคราะห์แผนภาพสมดูลแรง (Freebody Equilibrium Approch)

รูปที่ 2 แสดงแผนภาพสมดุลแรงที่เกิดขึ้นจากการดันขึ้นรูป ของ ชิ้นงานรูปกระบอกผ่านแม่พิมพ์ที่มีค่าครึ่งมุมของแม่พิมพ์ *a* สามารถ เขียนสมการสมดุลของแรงตามแนวแกน *x* ได้ตามสมการที่ (1)

$$\sum F = (\sigma_x + d\sigma_x)\frac{\pi}{4}(D + dD)^2 - \sigma_x\frac{\pi}{4}D^2 + p\left(\pi D \cdot \frac{dx}{\cos\alpha}\right)\sin\alpha + \mu p\left(\pi D \frac{dx}{\cos\alpha}\right)\cos\alpha = 0$$
(1)



รูปที่ 2 แผนภาพสมดุลแรงในการดันขึ้นรูป

หากพิจารณาเทอมแรกของสมการมีค่าน้อย ไม่นำมาพิจารณา และกำหนดให้ τ คือความเค้นเฉือนเสียดทาน (friction shear stress) มีค่าเท่ากับ $m\overline{\sigma}/\sqrt{3}$ โดยที่ m คือ สัดส่วนความเค้นเฉือนคราก (frictional shear factor) และ $\overline{\sigma}$ คือความเค้นไหลเฉลี่ย (mean flow stress) แทนค่าเส้นผ่านศูนย์กลาง D ด้วยรัศมี 2r และจัดรูปสมการ ใหม่ได้สมการที่ (2)

$$2r dr \sigma_x + r^2 d\sigma_x + 2pr dr + \frac{2r dr \tau}{\tan \alpha} = 0$$
(2)

ในกรณีเดียวกันสำหรับแรงตามแนวเส้นรอบวง สามารถเขียน สมการสมดุลของแรงได้ว่า

$$\sum F_r = \sigma_r (\pi D dx) + \left(\pi D \frac{dx}{\cos \alpha} \right) \cos \alpha$$
$$- \mu p \left(\pi D \frac{dx}{\cos \alpha} \right) \sin \alpha = 0 \tag{3}$$

โดยที่ σ_r คือ die-breaking stress

$$\sigma_r = -p(1-\mu\tan\alpha) \tag{4}$$

เมื่อรวมสมการที่ (2) และ (3) เข้าด้วยกันด้วยเงื่อนไข yield criterion และกำหนดให้ $B = \mu \cot \alpha$ แล้วอินติเกรตได้สมการความ เค้นเฉลี่ยที่ใช้ดันขึ้นรูป σ_x คือ

$$\frac{\sigma_x}{\overline{\sigma}} = \frac{1+B}{B} \left[1 - \left(\frac{D_f}{D_o}\right)^{2B} \right]$$
(5)

D_o และ D_f คือขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางของชิ้นงานก่อนและ
 หลังการดันขึ้นรูปตามลำดับ

2.2 การวิเคราะห์ด้วยทฤษฎีขอบเขตบน (Upper Bound Approch)

การวิเคราะห์การขึ้นรูปด้วยทฤษฎีขอบเขตบน เป็นการวิเคราะห์ หาพลังงานที่ใช้ในการขึ้นรูปน้อยที่สุด ซึ่ง ผศ.ดร.อำไพศักดิ์ และคณะ [2] ได้ให้สมการสำหรับวิเคราะห์การดันขึ้นรูปด้วยทฤษฎีขอบเขตบนคือ

$$\frac{\sigma_x}{\overline{\sigma}} = \left(\frac{1}{R_o U_i}\right) \begin{pmatrix} \frac{m}{2} \overline{AB} V_{AB}^* + \overline{AD} V_{AD}^* + \overline{DF} V_{DF}^* \\ + \overline{AC} V_{AC}^* + \overline{DC} V_{DC}^* + \overline{CB} V_{CB}^* \\ + \overline{CE} V_{CE}^* + \overline{FE} V_{FE}^* \end{pmatrix}$$
(6)

เมื่อ U_i คือ ความเร็วในแนวแกนที่ทางเข้าแม่พิมพ์

V^{*} คือ ความเร็วในแต่ละแนวระนาบการไหล ตามรูปที่ 3
 และ Avitzur [3] ได้ทำการแก้สมการจากทฤษฏีขอบเขตบนได้
 สมการการดันขึ้นรูปตามสมการ (7)

$$\frac{\sigma_x}{\overline{\sigma}} = -2f(\sigma)\ln\frac{R_o}{R_f} - \frac{2}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} \frac{\alpha}{\sin^2 \alpha} - \cos \alpha \\ +m(\cos \alpha)\ln\frac{R_o}{R_f} + m\frac{L}{R_o} \end{bmatrix}$$
(7)

เมื่อ $\overline{\sigma}$ คือ ความเค้นไหลเฉลี่ยในสภาวะพลาสติกสมบูรณ์ (perfectly plastic) ซึ่งในกรณีนี้กำหนดให้ใช้ Von Mises yield criterion

m คือ สัดส่วนความเค้นเฉือน (frictional shear factor)

L คือ ความยาวของผิวสัมผัสแม่พิมพ์

 $f(\alpha)$ คือ ฟังก์ชันเชิงซ้อนในเทอมของ $\sin^2 \alpha$ และ $\cos \alpha$ ซึ่งมี ค่าตั้งแต่ 1 ถึง 1.666 สำหรับมุม α 30°, 40° และ 90° มีค่า $f(\alpha)$ คือ 1.000623, 1.0159 และ 1.0343 ตามลำดับ



รูปที่ 3 สนามเส้นเลื่อนไหลของการดันขึ้นรูป

2.3 การวิเคราะห์การดันขึ้นรูปในกรณีที่แม่พิมพ์หมุน ด้วยทฤษฏี ขอบเขตบน

พลังงานรวมที่ใช้ในการดันขึ้นรูปจากทฤษฏีขอบเขตบนนั้น เขียนได้ว่า

$$J^* = \dot{W}_i + \dot{W}_f + \dot{W}_s \tag{8}$$

โดยที่ $\dot{W_i}$ คือ งานที่เกิดจากเปลี่ยนแปลงรูปร่าง (deformation)

 $\dot{W_f}$ คือ งานที่เกิดจากแรงเสียดทาน

*ฟ*_s คือ งานสูญเสียจากความไม่ต่อเนื่องของความเร็วที่

 ผิว (discontinuity velocity)

X. Ma และ คณะ [4] ได้หาสมการพลังงานภายนอกที่ใช้ในการ ดันขึ้นรูปผ่านแม่พิมพ์หมุนได้ว่า

$$J^* = -\pi v_o R_o^2 \sigma_x - \frac{2\pi}{3\sqrt{3}\sin\alpha} m \sigma_o \dot{\omega}_d h \left(R_o^3, R_f^3 \right) \quad (9)$$

โดยเทอมแรกเป็นงานภายนอกจากการดันของตัวกด (punch) ส่วนเทอมที่สองเป็นงานภายนอกจากการหมุนของแม่พิมพ์

เมื่อ v, คือ ความเร็วในการดันขึ้นรูปหรือความเร็วของตัวกด

 $arnothing \omega_d$ คือ ความเร็วเชิงมุมของแม่พิมพ์

 $h(R_o^3, R_f^3)$ คือฟังก์ชันกำลัง 3 ที่เกิดจากการหมุนแม่พิมพ์ และส่งผ่านแรงบิดไปที่ชิ้นงานมีค่าตามสมการที่ (10)

$$h(R_o^3, R_f^3) = \left[\sqrt{X} - \left(\frac{b_1}{2} + \beta_1 R_f^3\right) \sinh^{-1} \frac{2R^3}{\sqrt{4c_1 - b_1^2}}\right]_{R=R_f}^{R_0}$$
(10)

โดยที่

$$b_1 = -2\beta_1 R_f^3 \tag{11}$$

$$c_1 = \left(\beta_1 R_f^3\right)^2 + \left(\frac{\nu_f R_f^2 \cos \alpha}{\omega_d}\right)^2 \tag{12}$$

$$X = R^6 + b_1 R^3 + c_1 \tag{13}$$

สมการที่ (8) พลังงานภายในจากการเปลี่ยนแปลงรูปร่างคือ

$$\dot{W}_i = \int_V \overline{\sigma} \ \dot{\overline{\varepsilon}} dV \tag{14}$$

จากเอกสารอ้างอิง [4] ได้หาพลังงานภายในได้ตามสมการที่ (15)

$$\dot{W}_{i} = 2\pi\sigma_{o}R^{2}v_{0}\ln\left(\frac{R_{0}}{R_{f}}\right)f\left(\alpha,m_{1}\right)$$
(15)

ซึ่ง ฟังก์ชัน $f\left(lpha,m_{_{1}}
ight)$ เป็นฟังก์ชันที่ขึ้นอยู่กับค่าที่เป็นบวก หรือลบตามสมการ

$$m_{1} = \frac{1}{12} \left[\left(3\beta_{1} \frac{\omega_{d} R_{f}^{3}}{v_{o} R_{o}^{2} \sin \alpha} \right)^{2} - 11 \right]$$
(16)

กรณีที่ค่า
$$m_{
m l}=0$$
 จะได้ค่า $f\left(lpha,m_{
m l}
ight)$ คือ

$$f(\alpha, m_1) = \frac{2(1 - \cos \alpha)}{\sin^2 \alpha}$$
(17)

งานที่เกิดจากแรงเสียดทาน W_f เกิดขึ้นที่ผิวของแม่พิมพ์ หาได้ จากการอินทิเกรตแรงเสียดทานดูณกับความเร็ว ตลอดพื้นที่ผิวสัมผัส ของแม่พิมพ์ได้ว่า

$$\dot{W}_{f} = \frac{2\pi}{3\sqrt{3}\sin\alpha} m\sigma_{o}v_{o}\frac{R_{o}^{2}}{R_{f}^{2}}g\left(U,R_{f},R_{o}\right)$$
(18)

เมื่อ $g\left(U,R_{_{f}},R_{_{o}}
ight)$ คือฟังก์ชันไฮเปอร์โบลิกตามสมการ

$$g(U, R_{f}, R_{o}) = \left(\frac{b}{2\sqrt{a}} \sinh^{-1} \frac{2aR^{3} + b}{\sqrt{4ac - b^{2}}} -\sqrt{c} \sinh^{-1} \frac{bR^{3} + 2c}{R^{3}\sqrt{4ac - b^{2}}} + U\right)\Big|_{R=R_{f}}^{R_{o}}$$
(19)

โดยที่

$$a = \frac{\omega_d^2}{v_f^2} \tag{20}$$

$$b = -2\beta_1 \frac{\omega_d^2 R_f^3}{v_f^2}$$
(21)

$$c = \left(R_f^2 \cos \alpha\right)^2 + \left(\frac{\beta_1 \omega_d}{v_f}\right)^2 R_f^6$$
(22)

$$U = \sqrt{aR^6 + bR^3 + c} \tag{23}$$

เทอมสุดท้ายของสมการที่ (8) นั้นเป็นงานที่เกิดขึ้นจากความไม่ ต่อเนื่องของความเร็วที่ทางเข้าและทางออกของแม่พิมพ์ ทำให้เกิดแรง เฉือนสูญเสียภายในวัสดุ (internal shear force) ซึ่ง Avitzur [5] ได้หา สมการดังกล่าวคือ

$$\dot{W}_{s} = \frac{2\pi}{\sqrt{3}} \sigma_{o} v_{o} R_{o}^{2} \left(\frac{\alpha}{\sin^{2} \alpha} - \cot \alpha \right)$$
(24)

นำสมการที่ (9), (15), (18) และ (24) แทนลงในสมการที่ (8) ได้

$$\frac{\sigma_x}{\overline{\sigma}} = -2\ln\left(\frac{R_o}{R_f}\right) f(\alpha, m_1) - \frac{2}{3\sqrt{3}} \frac{mg\left(U, R_f, R_o\right)}{R_f^2 \sin \alpha} - \frac{2}{\sqrt{3}} \left(\frac{\alpha}{\sin^2 \alpha} - \cot \alpha\right) + \frac{2}{3\sqrt{3} \sin \alpha} \frac{m\omega_d}{v_o R_o^2} h\left(R_o^3, R_f^3\right)$$
(25)

จากสมการที่ (10) เป็นต้นมาจะเห็นว่ามีตัวแปร β₁ คือ slippage parameter ซึ่งมีค่าตั้งแต่ 0 ถึง 1 ซึ่งเป็นค่าที่ใช้หาสัดส่วน ความเร็วเซิงมุม ของชิ้นงาน เทียบกับความเร็วเชิงมุมของแม่พิมพ์ตาม สมการที่

$$\omega_I = \beta_1 \omega_d \left(\frac{R_f}{R}\right)^3 \tag{26}$$

โดยที่ *ω*₁ คือความเร็วเซิงมุมชิ้นงานที่ตำแหน่งแม่พิมพ์ ซึ่งค่า β₁ หาได้จากวิธีการหาค่าที่เหมาะสม (optimization procedure) ของสมการ (25) ซึ่งได้ค่าที่เหมาะสม คือ 0.3

2.4 สมการไฟไนต์อิลิเมนต์

ในกระบวนการขึ้นรูปโลหะเย็น (cold forming) วัสดุที่วิเคราะห์ เป็นอิลิเมนต์นั้นมีอยู่สองรูปแบบคือ Elastic-Plastic (E-P FEM) และ Rigid-Plastic (R-P FEM) การวิเคราะห์แบบ E-P นั้นจะวิเคราะห์วัสดุ เป็นสองช่วงคือช่วงอิลาสติก ตามสมการ ที่ (27) และและช่วงพลาสติก ที่ใช้ขอบเขตจุดครากของ Von Mises ตามสมการ (28) ถึง (31)

$$d\varepsilon_{ij}^{e} = \frac{1+\nu}{E} \left(d\sigma_{ij} - \frac{\nu}{1+\nu} \delta_{ij} d\sigma_{kk} \right)$$
(27)

$$d\mathcal{E}_{ij} = d\mathcal{E}_{ij}^r + d_{ij}^r \tag{28}$$

 $d\varepsilon_{ij}^{p} = d\lambda\sigma_{ij}^{\prime} \tag{29}$

$$\sigma'_{ij}\sigma'_{ij} = \frac{2}{3}\overline{\sigma}^2 \tag{30}$$

$$d\sigma_{ij} = 2G \left[d\varepsilon_{ij} + \delta_{ij} \frac{\nu}{1 - 2\nu} d\varepsilon_{kk} - \sigma'_{ij} \frac{\sigma'_{kl} d\varepsilon_{kl}}{S} \right]$$
(31)

ในส่วนของการวิเคราะห์แบบ R-P นั้นจะแบ่งวัสดุเป็นช่วงของ วัตถุแข็งเกร็ง และช่วงพลาสติก ตามสมการที่ (32) ซึ่งจะเห็นว่าการ วิเคราะห์แบบ E-P มีสมการที่ไม่เป็นเชิงเส้น (non-linear) ซึ่งทำให้ใช้ เวลาคำนวณ (computer time) สูง แต่ก็มีความถูกต้องกว่า สามารถ วิเคราะห์ความเค้นตกค้าง แรงดันกลับในวัสดุ (springback) ได้ ซึ่งจะ ไม่สามารถหาค่าได้หากใช้การวิเคราะห์ด้วยสมการของ R-P

$$\sigma_{ij} = \frac{2}{3} \frac{\bar{\sigma}}{\bar{\varepsilon}} \dot{\varepsilon}_{ij} \tag{32}$$

 $\overline{\sigma} < \sigma_{_{\rm Y}} \
ightarrow {
m rigid}$ material, $\overline{\sigma} = \sigma_{_{\rm Y}} \
ightarrow {
m plastic}$ region

3. การวิเคราะห์ด้วยไฟไนต์อิลิเมนต์

ตารางที่ 1 เป็นคุณสมบัติของเส้นลวดอลูมิเนียม AA6063 ที่ใช้ วิเคราะห์ดันขึ้นรูป โดยใช้โปรแกรม MARC[®] ในการวิเคราะห์ในครั้งนี้ เงื่อนไขและค่าที่แตกต่างกันในแต่ละกรณี จะถูกวิเคราะห์ด้วยเช่นกัน ได้แก่ ค่าครึ่งมุมของแม่พิมพ์ ความเร็วรอบของแม่พิมพ์ และสภาพการ หล่อลื่น โดยวิเคราะห์ด้วยสมการแบบ E-P ที่ไม่คิดผลกระทบของ อุณหภูมิ (isothermal)

ในการวิเคราะห์ จะวิเคราะห์ด้วยไฟไนต์อิลิเมนต์ในรูปแบบ 3 มิติ ที่มีลักษณะของชิ้นงานที่สมมาตรตามแนวแกน (axissymmetric) โดย วิเคราะห์ครึ่งหนึ่งของชิ้นงาน ถึงแม้ว่าในทางทฤษฏีแล้ว ปัญหาที่มี ความสมมาตรตามแนวแกนจะสามารถวิเคราะห์เป็นรูปแบบ 2 มิติได้ [6] แต่การวิเคราะห์ครั้งนี้มีแรงกระทำที่ผิวตามแนวเส้นรอบวง ตามที่ แสดงในรูปที่ 2 ซึ่งเป็นลักษณะของแรงที่กระทำต่อชิ้นงาน โดยในส่วน ของความเค้นเฉือน *T*_m ที่เกิดขึ้นนั้นเป็นผลมาจากการหมุนของ แม่พิมพ์ ซึ่งการขึ้นรูปปรกติจะไม่มีความเค้นเฉือนนี้

Yield Stress, $\sigma_{_y}$ (MPa)	130		
Modulus of Elasticity (GPa)	67000		
Poison's Ratio, ν	0.34		
ความเร็วของการดันขึ้นรูป (mm./sec.)	10		
ความยาวผิวสัมผัสแม่พิมพ์= L/D_o (%)	37		
Semi-Dies Angle (degree)	8	15	45
ความเร็วรอบของแม่พิมพ์ (rps.)	0	1	5
สภาพหล่อลื่น (friction coefficient, μ)	0.07		0.3

ิ ตารางที่ 1 แสดงค่าสมบัติของวัสดุ และค่าที่ใช้ในแต่ละกรณี

ขั้นตอนเริ่มต้นจากการขึ้นรูปอิลิเมนต์ของชิ้นงาน โดยแบ่ง ออกเป็น 2550 อิลิเมนต์ ซึ่งประกอบไปด้วยจุด 8 จุดของแต่ละอิลิเมนต์ เป็นอิลิเมนต์แบบ hexahedral ความยาวของเบ้าแม่พิมพ์ 20 มิลลิเมตร ขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางของเส้นลวดบิลเล็ท 10 มิลลิเมตร

ลักษณะของเงื่อนไขขอบเขต (boundary condition) นั้นได้ กำหนดให้ไม่มีการเคลื่อนตัว (fixed displacement) ที่แกนกลางของ เส้นลวด และกำหนดให้แม่พิมพ์ และเบ้าของแม่พิมพ์ รวมถึงตัวกด เป็นวัตถุแข็งเกร็ง (rigid body)

การวิเคราะห์ขอบเขตของจุดครากของวัสดุใช้ Von Mises yield criterion ซึ่งจะหาความเค้นไหลเฉลี่ย (mean flow stress) ได้จาก

$$\overline{\sigma} = 2k$$
 (33)

$$k = \text{Shear Yield Stress} = \frac{\sigma_y}{\sqrt{3}}$$
 (34)

4. ผลการวิเคราะห์ด้วยไฟไนต์อิลิเมนต์

จากผลของการวิเคราะห์การดันขึ้นรูปด้วยไฟไนต์อิลิเมนต์ แรงที่ ใช้ในการขึ้นรูป ตามรูปที่ 4, 5 และ 6 เป็นการขึ้นรูปที่มีการหล่อลื่น ขนาดครึ่งมุมของแม่พิมพ์ 8, 15 และ 45 องศาตามลำดับ ที่มีความเร็ว รอบต่างกัน ซึ่งจะเห็นว่าแรงดันที่ใช้ในการดันลงเมื่อมีการหมุนของ แม่พิมพ์โดยความเร็วรอบของแม่พิมพ์ที่เร็วกว่าจะลดแรงดันได้มากกว่า



รูปที่ 4 ความสัมพันธ์ระหว่างความดันขึ้นรูปกับตำแหน่งตามระยะรัศมี ของเส้นลวดอลูมิเนียมที่มุมแม่พิมพ์ 8 องศา ที่มีการหล่อลื่น μ =0.07



รูปที่ 8 ความสัมพันธ์ระหว่างความดันขึ้นรูปกับตำแหน่งตามระยะรัศมี ของเส้นลวดอลูมิเนียมที่มุมแม่พิมพ์ 45 องศา ที่มีการหล่อลื่น µ =0.07







รูปที่ 10 เปรียบเทียบความสัมพันธ์ระหว่างความดันขึ้นรูปกับตำแหน่ง ตามระยะรัศมีของเส้นลวดอลูมิเนียมที่มุมแม่พิมพ์ 8 องศา µ =0.07 ความเร็วรอบแม่พิมพ์ 5 rad/s ด้วยวิธี FEM กับสมการที่ (7) และ (25)



รูปที่ 5 ความสัมพันธ์ระหว่างความดันขึ้นรูปกับตำแหน่งตามระยะรัศมี ของเส้นลวดอลูมิเนียมที่มุมแม่พิมพ์ 8 องศา ที่ไม่มีการหล่อลื่น µ =0.3



รูปที่ 6 ความสัมพันธ์ระหว่างความดันขึ้นรูปกับตำแหน่งตามระยะรัศมี ของเส้นลวดอลูมิเนียมที่มุมแม่พิมพ์ 15 องศา ที่มีการหล่อลื่น µ =0.07



รูปที่ 7 ความสัมพันธ์ระหว่างความดันขึ้นรูปกับตำแหน่งตามระยะรัศมี ของเส้นลวดอลูมิเนียมที่มุมแม่พิมพ์ 15 องศาที่ไม่มีการหล่อลื่น µ =0.3

ค่า $ar{\sigma}$ ที่ใช้ตามกราฟที่แสดงเป็นเป็นความเค้นเฉลี่ยเทียบเท่า ความเค้นของ Von Mises (equipvalent mean Von Mises stress)



รูปที่ 11 การกระจายความเค้นเฉือนที่ผิวของเส้นลวด ω = 0 rad/s.



รูปที่ 12 การกระจายความเค้นเฉือนที่ผิวของเส้นลวด *@* = 1 rad/s.



รูปที่ 13 การกระจายความเค้นเฉือนที่ผิวของเส้นลวด ω = 5 rad/s.

5. สรุป

จากผลการวิเคราะห์การดันขึ้นรูปผ่านแม่พิมพ์หมุนกับที่ด้วยวิธี ไฟในต์อิลิเมนต์ครั้งนี้สรุบได้ว่า แรงที่ใช้ดันขึ้นรูปลดลงเมื่อเปรียบเทียบ กับแม่พิมพ์ที่ไม่หมุน และในสภาพที่มีการหล่อลื่นในกระบวนการดันขึ้น รูปจะใช้แรงดันน้อยกว่าที่ไม่มีการหล่อลื่น ในส่วนของค่าครึ่งมุมของ แม่พิมพ์ 15 องศา จะใช้แรงดันขึ้นรูปน้อยกว่าแม่พิมพ์ที่มีค่าครึ่งมุม 8 องศา และ 45 องศา

จากผลการวิเคราะห์ เมื่อเปรียบเทียบกับค่าทางทฤษฏีขอบเขต บน ตามรูปที่ 10 แล้วจะได้ค่าที่มีแนวโน้มไปในทางเดียวกัน

ตามรูปที่ 12 และ 13 เป็นการแสดงลักษณะการกระจายความ เค้นเฉือนที่ผิวของเส้นลวดที่มีการหมุนของแม่พิมพ์ แสดงให้เห็นว่าเมื่อ มีการหมุนของแม่พิมพ์ จะทำให้เกิดความเค้นเฉือนที่ผิวที่ก่อให้เกิด เครียดเฉือนบิด จากบริเวณแม่พิมพ์เข้าไปถึงบริเวณเบ้าแม่พิมพ์ ซึ่ง ต่างจากรูปที่ 11 ที่ไม่มีการหมุนของแม่พิมพ์ ซึ่งความเร็วรอบที่ มากกว่า

อย่างไรก็ตาม ไม่ว่าจะเป็นการวิเคราะห์ด้วยไฟไนต์อิลิเมนต์เพื่อ ทำนายการกระจายความเค้นภายในชิ้นงาน หรือการวิเคราะห์ด้วย ทฤษฎีขอบเขตบน ควรมีการทดลองจริงเพื่อดูแนวโน้มว่าเป็นไปในทาง เดียวกันหรือไม่ นอกจากนั้นควรพัฒนาสมการจากทฤษฎีอื่นเพิ่มเติม เพื่อยืนยันความถูกต้องของการวิเคราะห์ เพื่อนำการวิเคราะห์นี้ไปใช้ จริงในการปฏิบัติ และประยุกต์ใช้ได้กับการขึ้นรูปในงานอุตสาหกรรม ต่อไป

เอกสารอ้างอิง

 X. Ma, M.R. Barnett and Y.H. Kim, "Forward Extrusion Through Steadily Rotating Conical Dies. Part I: Experiments." International Journal of Mechanical Sciences, Vol. 46, 2004, pp. 449-464.

[2] อำไพศักดิ์ ทีบุญมา ศิริศักดิ์ หาญชูวงศ์ และ ชาญ ถนัดงาน "การ วิเคราะห์กระบวนการดึงขึ้นรูปและกระบวนการอัดรีดขึ้นรูปด้วยทฤษฏ์ สนามเส้นเลื่อนไหล" วารสารวิชาการพระจอมเกล้าพระนครเหนือ ปีที่ 11 ฉบับที่ 4 พ.ศ. 2544 หน้า 33-39.

[3] E.M. Mielnik, Metal Working Science and Engineering, McGraw-Hill, 1991, pp. 409.

[4] X. Ma, M.R. Barnett and Y.H. Kim, "Forward Extrusion Through Steadily Rotating Conical Dies. Part II: Theoretical Analysis." International Journal of Mechanical Sciences, Vol. 46, 2004, pp. 465-489.

[5] B. Avitzur, Metal Forming: Process and Analysis, McGraw-Hill, 1968.

[6] T.R. Chandrupatla and A.D. Belegundu, Introduction to Finite Elements in Engineering, New Jersey, Prentice Hall, 1991, pp. 165-166.