



بررسی تجربی پرداخت کاری سایشی مغناطیسی به کمک ارتعاشات التراسونیک بر روی سطح داخلی قطعه کار لوله‌ای شکل

حمزه شاهرجبیان^{1*}، مسعود فرحناکیان²، پیام سرائیان³

1- استادیار، مهندسی مکانیک، واحد نجف آباد، دانشگاه آزاد اسلامی، نجف‌آباد
2- استادیار، مهندسی مکانیک، واحد نجف آباد، دانشگاه آزاد اسلامی، نجف‌آباد
3- استادیار، مهندسی مکانیک، واحد نجف آباد، دانشگاه آزاد اسلامی، نجف‌آباد
* نجف آباد، صندوق پستی 8514143131، h.shahrajabian@pmc.iaun.ac.ir

اطلاعات مقاله

مقاله پژوهشی کامل
دریافت: 12 اسفند 1395
پذیرش: 14 فروردین 1396
ارائه در سایت: 09 اردیبهشت 1396
کلید واژگان:

پرداخت کاری سایشی مغناطیسی
ارتعاشات التراسونیک
شماره مش ساینده
میکروسکوپ نوری

چکیده

فرایند پرداخت کاری سایشی مغناطیسی به کمک ارتعاشات التراسونیک، استفاده از ارتعاشات التراسونیک و فرایند پرداخت کاری سایشی مغناطیسی برای پرداخت کاری سطوح در کمترین زمان در حد نانومتر را با همدیگر ترکیب می‌کند. در این کار تجهیزات آزمایشگاهی برای پرداخت کاری سایشی مغناطیسی به کمک ارتعاشات التراسونیک برای پرداخت کاری قطعات لوله‌ای شکل ساخته شده است. با استفاده از این تجهیزات آزمایشگاهی، تاثیر پارامترهای آزمایشگاهی مانند ارتعاشات التراسونیک، شماره مش ذرات ساینده، نوع ذره ساینده (SiC و الماس) و زمان پرداخت کاری روی درصد تغییرات زبری سطح داخلی قطعه کار لوله‌ای شکل بررسی شده است. نتایج آزمایشگاهی نشان داد که استفاده از ارتعاشات التراسونیک اثر قابل توجهی بر کاهش زبری سطح قطعه کار داشت. با افزایش شماره مش ذرات SiC از 90 تا 800 و همچنین افزایش زمان پرداخت کاری، درصد کاهش زبری سطح افزایش یافت. از بین دو ذره ساینده استفاده شده، الماس کارایی بهتری از خود نشان داد. تصاویر میکروسکوپ نوری نشانگر آن است که مکانیزم پرداخت کاری سایشی در حالت بدون التراسونیک، برای ذرات درشت، مکانیزم غالب دو جسمی و برای ذرات ریز، سه جسمی است. ولی در حالت استفاده از ارتعاشات التراسونیک برای ذرات ریز و درشت، مکانیزم سه جسمی پرداخت کاری مشاهده شد.

Ultrasonic assisted magnetic abrasive finishing of inner surface of tube workpiece

Hamzeh Shahrajabian^{*}, Masoud Farahnakian, Payam Saraeian

Department of Mechanical Engineering, Najafabad Branch, Islamic Azad University, Najafabad, Iran

^{*} P.O.B. 8514143131, Najafabad, Iran, h.shahrajabian@pmc.iaun.ac.ir

ARTICLE INFORMATION

Original Research Paper
Received 02 March 2017
Accepted 03 April 2017
Available Online 29 April 2017

Keywords:
Magnetic abrasive finishing
Ultrasonic vibrations
Mesh number
Optical microscopy

ABSTRACT

Ultrasonic Assisted Magnetic Abrasive Finishing (UAMAF) is the combination of magnetic abrasive finishing (MAF) and ultrasonic vibrations to finish the surfaces in nanometer scale. In this work, the experimental setup for UAMAF was prepared to finish inner surface of tube workpiece. By using experimental setup, the effect of experimental parameters such as ultrasonic vibrations, mesh number, the type of abrasives (SiC and diamond) and finishing time has been investigated on the changes in the surface roughness of tube workpiece. The experimental results showed that the use of ultrasonic vibrations has a significant effect on reducing the surface roughness. The changes in surface roughness increase with the mesh number from 90 to 800 and finishing time from 30s to 5 min. Among two types of abrasives, diamond showed the best performance in finishing. Optical microscopy images showed that the dominant finishing mechanism in MAF for coarse grains (with mesh size of 90 and 120) is two-body and for fine grains (with mesh size of 220, 400 and 800) is three body. In UAMAF, for both of the coarse and fine grains the dominant finishing mechanism is three body.

1- مقدمه

خلا، موج‌برها و لوله‌های بهداشتی توسط روش‌های سنتی مانند هونینگ به خاطر شکل آن‌ها مشکل است. زبری سطح این لوله‌ها کارایی کل سیستم را تحت تاثیر قرار می‌دهند. یکی از روش‌های مدرن پرداخت کاری که می‌توان برای پرداخت کاری سطح داخلی این لوله‌ها مورد استفاده قرار داد روش پرداخت کاری سایشی ذرات مغناطیسی¹ است که در آن نیروی برش توسط

با توسعه تکنولوژی‌های ساخت قطعات صنعتی، تقاضا برای تولید قطعات با کیفیت سطح مناسب برای کاربردهای متنوع در صنعت رو به افزایش است. از جمله این قطعات می‌توان به قطعاتی که در ساخت نیمه‌هادی‌ها، قطعات انرژی اتمی، تجهیزات پزشکی و صنایع هوافضا کاربرد دارند اشاره کرد که دارای زبری سطح بسیار پایینی هستند. در میان آن‌ها، پرداخت کاری لوله‌های

¹ Magnetic Abrasive Finishing (MAF)

Please cite this article using:

H. Shahrajabian, M. Farahnakian, P. Saraeian, Ultrasonic assisted magnetic abrasive finishing of inner surface of tube workpiece, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 17, No. 5, pp. 103-110, 2017 (in Persian)

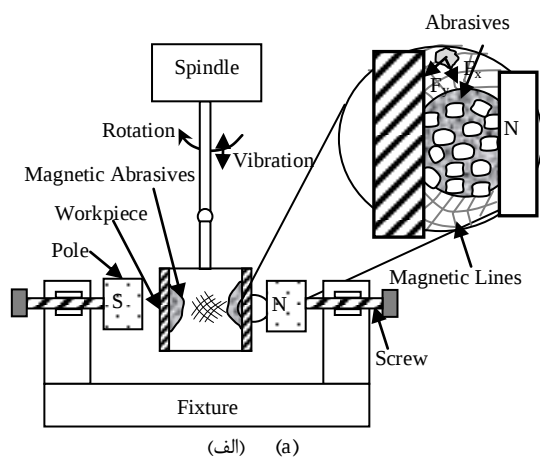
برای ارجاع به این مقاله از عبارت ذیل استفاده نمایید:

پرداخت کاری سایشی مغناطیسی بر زبری سطح داخلی سطح لوله آلومینیومی است. در این تحقیق اثر پارامترهایی مانند شماره مش ذرات ساینده و سرعت دورانی قطعه کار بر زبری سطح بررسی خواهد شد.

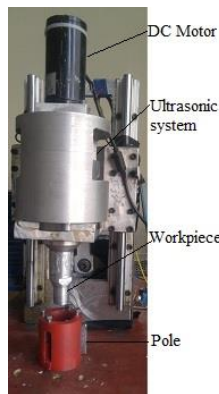
2- مواد و آزمایش‌ها

2-1- تجهیزات آزمایشگاهی

به منظور انجام آزمایش‌ها، ارتعاشات التراسونیک به قطعه کار داده شد. ابتدا ارتعاشات به آهنرباها داده شد که تاثیری بر زبری سطح نداشت. دلیل آن این است که حرکت ذرات ساینده تابع میدان مغناطیسی حاصل از آهنربا است و از آنجا که این میدان پراکنده است جابجایی آهنرباها در حد چند میکرومتر توانایی جابجا کردن ذرات ساینده را ندارد. نمای شماتیک دستگاه تهیه شده به منظور انجام فرآیند پرداخت کاری سایشی مغناطیسی به کمک ارتعاشات التراسونیک در "شکل 1 (الف)" نشان داده شده است. "شکل 1 (ب)" تصویر دستگاه UAMAF را نمایش می‌دهد. واحد تولیدکننده ارتعاشات التراسونیک شامل ژنراتور UP-1200 با توان 1200 w و دامنه فرکانس 20-30 kHz ترانسدیوسر پیزوالکتریک و یک هورن است. منبع تغذیه التراسونیک تولید سیگنال‌های الکتریکی فرکانس بالا می‌کند و این سیگنال‌ها را به ترانسدیوسر منتقل می‌کند. ترانسدیوسر سیگنال‌های الکتریکی با فرکانس حدود 20 kHz را به ارتعاشات مکانیکی تبدیل می‌کند. این ارتعاشات به هورن منتقل شده و توسط هورن دامنه آن‌ها افزایش می‌یابد و در نهایت از هورن به قطعه کار منتقل می‌شود. قطعه کار در انتهای هورن جایی که ارتعاشات بیشینه است، بسته می‌شود.



(الف) (a)



(ب) (b)

Fig. 1 a) Schematic view and b) setup of UAMAF

شکل 1 الف) نمای شماتیک و ب) تصویر واقعی دستگاه UAMAF

میدان مغناطیسی حاصل از آهنربا تامین می‌شود. روش MAF دارای مزیت‌هایی از قبیل خودتیز شوندگی، انطباق‌پذیری و کنترل‌پذیری ذرات ساینده است. در این روش ترکیبی از ذرات ساینده مانند کاربید سیلیسیم یا اکسید آلومینیوم و ذرات فرومغناطیس مانند آهن روی سطحی که قرار است پرداخت شود، قرار گرفته و تحت تاثیر میدان مغناطیسی حاصل از آهنربا، ذرات ساینده به سطح قطعه می‌چسبند. با چرخش قطعه کار یا آهنرباها سطح قطعه پرداخت می‌شود.

در روش‌های سنتی پرداخت کاری مانند سنگ‌زنی و هونینگ به‌خاطر نیروی مکانیکی حاصل از ابزار، عیوب سطحی مانند میکروتُرک‌ها روی سطح قطعه ایجاد می‌شوند و بنابراین نمی‌توانند کیفیت مناسب سطح را تامین کنند. اما در فرآیند MAF به‌دلیل این‌که نیروی پرداخت کاری بسیار پایین است دقت ابعادی و پرداخت سطح خوب بوده و میزان عیوب سطحی حداقل است [2,1]. تاکنون از این روش برای پرداخت کاری سطوح تخت [3,4]، سطوح استوانه‌ای [5,6]، شیارها [7]، سطوح آزاد [8]، ابزارهای برش [9] و پلیسه‌گیری سوراخ‌ها [10] استفاده شده است. نتایج این تحقیقات نشان داده که روش MAF روش موثری برای پرداخت کاری بوده است.

اخیراً برخی از پژوهشگران از ارتعاشات التراسونیک در فرآیند پرداخت کاری سایشی مغناطیسی به کمک ارتعاشات التراسونیک¹ گویند. استفاده از ارتعاشات التراسونیک دارای مزیت‌هایی است. از جمله این مزیت‌ها می‌توان به افزایش کارایی ماشین کاری شامل بهبود زبری سطح و کاهش زمان پرداخت کاری اشاره کرد.

مولیک و پاندی [13] از فرآیند UAMAF برای پرداخت کاری سطح تخت قطعه فولادی AISI 52100 با ذرات ساینده SiC استفاده کردند. نتایج آن‌ها نشان داد که استفاده از ارتعاشات التراسونیک در فرآیند پرداخت کاری باعث پرداخت کاری خیلی بهتر سطح نسبت به حالت پرداخت کاری سایشی مغناطیسی سنتی شده است، به‌طوری‌که به کمک ارتعاشات التراسونیک زبری سطح در مدت زمان 80 ثانیه به 22 nm رسیده است. خلج و همکاران [14] از روش UAMAF برای پرداخت کاری سطح بیرونی لوله آلومینیومی استفاده کردند. عکس‌های میکروسکوپی و زبری سطح به‌دست آمده کارایی استفاده از ارتعاشات التراسونیک را نشان داد. جودال و همکاران [15] نیز از ارتعاشات التراسونیک برای پرداخت کاری سطح بیرونی قطعه استوانه‌ای از جنس آلومینیوم استفاده کردند. نتایج کار آن‌ها نیز کارایی ارتعاشات التراسونیک را تایید کرد. یون و همکاران [16] از ارتعاشات التراسونیک برای پرداخت کاری قطعه سرامیکی استفاده کردند. نتایج کار آن‌ها نشان داد که استفاده از ارتعاشات التراسونیک باعث بهبود کیفیت سطح و نرخ باربرداری نسبت به حالت پرداخت کاری سایشی مغناطیسی معمولی می‌شود. زبری سطح قطعه سرامیکی بعد از 50 min فرآیند به 0.03 μm رسیده است.

در تحقیقات انجام شده فوق ارتعاشات التراسونیک به آهنربا داده شده است. با توجه به این‌که دامنه ارتعاشات التراسونیک در حد چند ده میکرون است، حرکت ذرات که تابع میدان مغناطیسی می‌باشد، نمی‌تواند قابل توجه باشد و تاثیرگذاری ارتعاشات بسیار کم است. لذا برای بررسی بهتر اثر ارتعاشات التراسونیک بر پرداخت کاری سایشی مغناطیسی، ارتعاشات به قطعه کار داده می‌شود. هدف از انجام این کار، طراحی و ساخت یک مجموعه آزمایشی جهت بررسی استفاده از ارتعاشات التراسونیک در فرآیند

¹ Ultrasonic-assisted magnetic abrasive finishing (UAMAF)

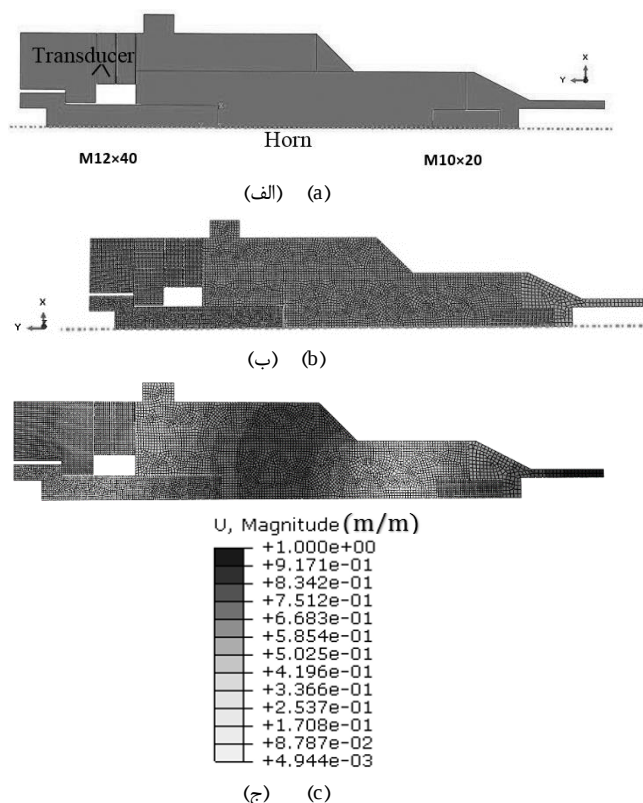


Fig.2 FEM simulation of ultrasonic system a) before meshing, b) after meshing, and c) Results of modal analysis

شکل 2 نتایج آنالیز محدود مجموعه التراسونیک (الف) تصویر مجموعه قبل از مش بندی، (ب) تصویر مش بندی شده و (ج) نتیجه آنالیز مودال

تغذیه التراسونیک استفاده شده در آزمایش ها قابلیت تولید ارتعاشات در دامنه وسیعی از فرکانس ها را دارد. در نتیجه تعیین فرکانس طبیعی هورن در مود مطلوب با هیچ محدودیتی مواجه نیست، به جز این که بهتر است از دامنه شنیداری انسان که 20 kHz است بیشتر باشد.

در پرداخت کاری سایشی مغناطیسی به کمک ارتعاشات التراسونیک اعمال ارتعاشات طولی بیشترین سود را دارد. انتظار می رود که وقتی هورن ارتعاشی در مود ارتعاشی تحریک شود (خصوصاً در اولین شکل مود)، شرایط بهینه برای پرداخت کاری حاصل شود. از گپ سنسور PU-09 و تبدیل کننده AEC-5509 و اسیلوسکوپ برای اندازه گیری دامنه ارتعاشات نوک ابزار استفاده شد. ولتاژ مناسب برای ایجاد دامنه ارتعاشات 10 μm (صفر تا پیک) ثبت و اندازه گیری شد.

2-3- مواد

از لوله آلومینیومی 6061 به عنوان قطعه کار استفاده شد. این لوله در صنایع مختلف مانند صنایع هوافضا و پمپ های پتوماتیکی کاربرد دارد. درصد اجزاء تشکیل دهنده و ترکیب شیمیایی این جنس در جدول 1 آورده شده است. سطح داخلی نمونه ها قبل از پرداخت کاری توسط سمباده به زبری 0.3 μm رسیدند. "شکل 3" تصویر میکروسکوپ الکترونی سطح داخلی لوله قبل از فرآیند MAF را نشان می دهد. از ذرات ساینده SiC با شماره مش 120 (با قطر میانگین 115 μm)، 220 (با قطر میانگین 57.5 μm)، 400 (با قطر میانگین 17.3 μm) و 800 (با قطر میانگین 6.5 μm) به عنوان ذرات ساینده استفاده شد و همچنین از ذرات آهن با قطر میانگین 300 میکرومتر به عنوان ذرات فرومغناطیس استفاده شد. نسبت وزنی ذرات ساینده به ذرات

بهتر است هورنی طراحی شود که خواص آکوستیک آن نزدیک به ترانسیدوسر باشد. جنس هورن باید از ماده ای باشد که میزان اتلاف انرژی را حداقل کند. برای مثال چدن شامل ذرات گرافیت بوده (که انرژی و صوت را جذب می کند) و انتقال صوت در آن ضعیف است. برای انتخاب جنس هورن، استحکام به خستگی یک پارامتر مهم است زیرا حدود 20000 بار در ثانیه ارتعاش می کند. همه مواد بستگی به جنس شان تا حدی اتلاف انرژی دارند. موادی مانند آلومینیوم، منیزیم و تیتانیوم میزان اتلاف انرژی کمی داشته و از این رو برای طراحی هورن مناسب هستند. براساس مطالب گفته شده، برای ساخت هورن از آلومینیوم 7075 استفاده شد. می توان از جنس های دیگری مانند تیتانیوم نیز استفاده کرد اما هزینه آن ها نسبت به آلومینیوم خیلی بالاتر است. برای تعیین ابعاد هورن از آنالیز اجزاء محدود استفاده شده که در بخش بعدی توضیح داده خواهد شد.

از میان عوامل موثر بر راندمان آکوستیک فرآیند، اتصال صحیح تجهیزات شامل ترانسیدوسر، هورن و قطعه کار نقش اساسی را ایفا می کند. اتصالات در نقاط گره ارتعاشی انجام می شود به طوری که ارتعاشات نتوانند به سیستم اتصال منتقل شوند. هر چند از انتقال ارتعاشات التراسونیک به سیستم اتصال نمی توان به طور کامل جلوگیری کرد.

قطعه کار به دو طریق می تواند به هورن متصل شود: (الف) اتصال ثابت و (ب) اتصال جداشدنی. در تحقیق حاضر استفاده از اتصال ثابت امکان پذیر نیست زیرا باید قطعه کار بعد از هر دفعه آزمایش تعویض شود. استفاده از پیچ باعث افت انرژی می شود. از طرفی پیچ مورد استفاده باید دارای مقاومت به خستگی بالایی باشد. پیچ های گرید 14.9 برای این منظور بهترین نوع هستند.

2-2- آنالیز اجزاء محدود هورن

برای تعیین فرکانس های طبیعی شکل های مود باید آنالیز مودال ساختار انجام شود. آنالیز مودال با استفاده از اجزاء محدود شامل تقسیم یک شیء به اجزاء کوچکتر (بنابراین درجات آزادی کمتر می شود) و حل معادلات حاکم برای حل هر المان است. از نرم افزار آباکوس با نوع مش TETRA C3D4 برای آنالیز مودال استفاده شد.

در طول فرآیند پرداخت کاری به کمک ارتعاشات التراسونیک یک انتهای هورن به ترانسیدوسر متصل شده و طرف دیگر به قطعه کار متصل می شود، در حالی که هر دو آن ها با حداکثر دامنه ممکن ارتعاش می کنند. در این حالت هیچ شرایط مرزی برای هر دو طرف هورن وجود ندارد که آن ها را در مکان مشخصی ثابت در نظر بگیرد. این دلالت بر این دارد که هورن باید به صورت یک قطعه از دو طرف آزاد مدل شود. عملیات اتصال تنها در گره های ارتعاشی انجام می گیرد و از آنجایی که هیچ ارتعاشی در این نقاط وجود ندارد، این فرض نتایج اجزاء محدود را تحت تاثیر قرار نمی دهد.

طول هورن براساس آنالیز مودال با استفاده از اجزاء محدود در مود ارتعاشی طولی در 20 kHz انجام می شود. سیستم به گونه ای طراحی شد که بین دو پیزوالکتریک گره ارتعاشی قرار گیرد. این کار باعث کاهش تنش روی پیزوالکتریک ها شده و عمر آن ها را افزایش می دهد. از همین نقطه برای اتصال مجموعه و اتصال آن به بلبرینگ استفاده شد. "شکل 2 (الف)" نمای مجموعه را قبل از مش بندی در نرم افزار آباکوس نشان می دهد. نام اجزاء مجموعه روی آن مشخص شده است. "شکل 2 (ب)" تصویر مش بندی شده پیزوالکتریک را نشان می دهد. "شکل 2 (ج)" نتایج آنالیز مودال را نشان می دهد. همان طور که در شکل نیز مشخص است بیشترین دامنه ارتعاش در نوک هورن است.

هر نمونه 5 بار اندازه‌گیری در جهت طول قطعه انجام شده، و مقدار میانگین اندازه‌ها به‌عنوان زبری سطح نمونه در نظر گرفته شد. درصد تغییرات زبری سطح برای هر نمونه براساس رابطه زیر تعیین شده و به‌عنوان خروجی فرآیند گزارش شد.

$$\% \Delta R_a = \frac{R_{a0} - R_{af}}{R_{a0}} \times 100 \quad (1)$$

که در آن R_{a0} زبری سطح اولیه و R_{af} زبری سطح نهایی هستند.

2-5- اصول فرآیند UAMAF

در فرآیند UAMAF، در ابتدا قطعه کار بین دو آهنربا قرار می‌گیرد. نحوه قرارگیری آهنرباها و قطعه کار و همچنین خطوط میدان مغناطیسی در "شکل 4 (الف)" نشان داده شده است. ترکیب ذرات ساینده و ذرات فرومغناطیس آهن درون لوله قرار داده می‌شود. تحت تاثیر میدان مغناطیسی حاصل از آهنرباها، ذرات مغناطیسی به سمت آهنربا کشیده می‌شوند و در نتیجه ذرات ساینده را که در زیر آن‌ها قرار دارد را به سمت سطح داخلی لوله فشار داده و باعث نفوذ آن‌ها درون سطح قطعه می‌شوند (شکل 4 (ب)). با چرخش قطعه - کار ذرات ساینده از درون سطح قطعه ذرات خیلی کوچک به‌صورت میکروبراده جدا کرده، منجر به کاهش ارتفاع قله‌های سطح شده و باعث پرداخت سطح داخلی لوله می‌شود. فرآیند پرداخت کاری سایشی مغناطیسی زیرمجموعه ماشین کاری ساینده سه جسمی² قرار می‌گیرد. در فرآیند پرداخت کاری سه جسمی مانند لپینگ، یک لایه‌ای از ذرات ساینده روی سطح قطعه توسط نیروی پرداخت کاری می‌غلتنند (این نیروی در فرآیند پرداخت کاری سایشی توسط میدان مغناطیسی آهنربا تامین می‌شود).

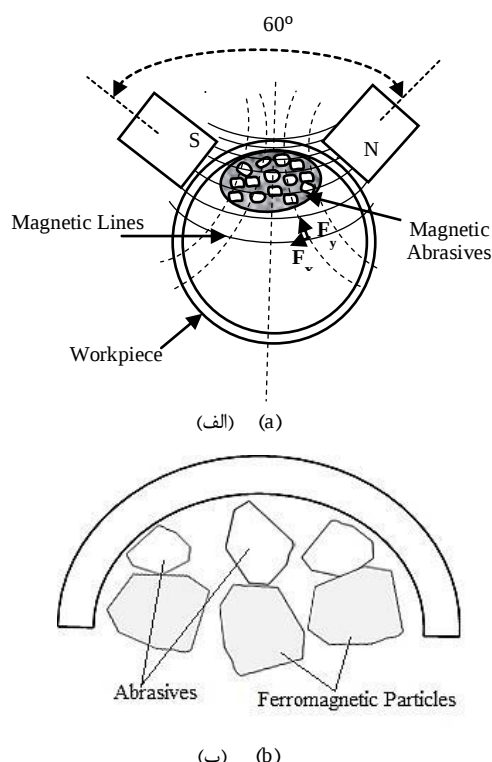


Fig. 4 a) Arrangement of poles and magnetic field lines, b) removing of chips by abrasives

شکل 4 (الف) نحوه قرارگیری آهنرباها و خطوط میدان، (ب) نحوه باربرداری ذرات مغناطیسی

فرومغناطیس 35% وزنی انتخاب شد [17]. به منظور ترکیب ذرات ساینده و ذرات فرومغناطیس و ایجاد چسبندگی مناسب بین آن‌ها لازم است از روان کار استفاده شود، از این رو از روغن SAE 40 به‌عنوان روان کار استفاده شد. شرایط آزمایشگاهی در جدول 2 نشان داده شده است.

2-4- اندازه گیری زبری سطح

زبری سطح داخلی لوله‌های آلومنیومی براساس زبری سطح میانگین (R_a) اندازه‌گیری و گزارش شد. به منظور اندازه‌گیری زبری سطح از دستگاه زبری سنج پرتومتر (M2) ساخت شرکت موهر آلمان استفاده شد. طول مسیر حرکت پراب و طول قطع¹ به ترتیب روی 2 و 0.25 میلی متر تنظیم شد. برای

جدول 1 درصد ترکیب شیمیایی اجزاء AL6061

Table 1 Chemical Composition of Al6061								
Al	Cr	Cu	Fe	Mg	Mn	Si	Ti	Zn
97	0.1	0.3	0.5	1.1	0.1	0.6	0.1	0.2

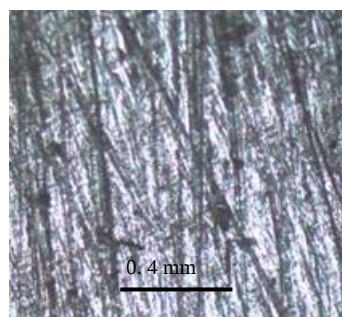


Fig. 3 Image of inner surface of tube before MAF (Mag. 200X)

شکل 3 تصویر سطح داخلی لوله قبل از MAF (بزرگنمایی: 200 برابر)

جدول 2 شرایط آزمایشگاهی

Table 2 Experimental conditions		
شماره	پارامتر	مقدار پارامتر
1	قطعه کار	آلومنیوم 6061 با قطر داخلی 30mm و ضخامت 1mm
2	سرعت دورانی	1200 rpm
3	دامنه ارتعاشات	10 μ m
4	زبری سطح اولیه	0.3±0.02 μ m
5	آهنربا	دو عدد آهنربای ND-Fe-B با ابعاد 10×20×60 mm و چگالی شار مغناطیسی 1.4 T
6	ترکیب ساینده	ذرات آهن با اندازه 300 μ m، ذرات ساینده کاربید سیلیس با اندازه 90، 12، 220، 400، 800 و ذرات الماس با شماره مش 800
7	گپ آهنربا	نسبت وزنی ذرات آهن به ساینده 35%، 1 mm
8	طول پرداخت کاری	5 mm
9	زمان پرداخت کاری	1، 3، 5 min

² Three body abrasive machining

¹ Cut-off

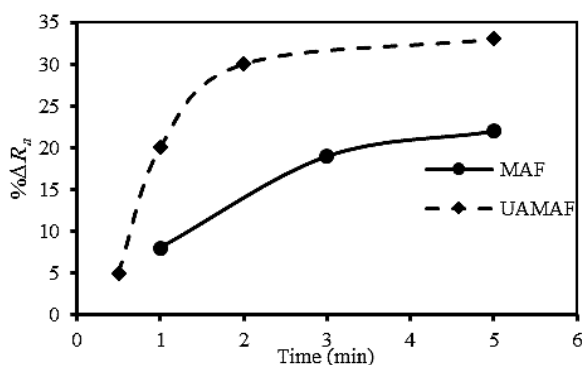


Fig. 5 %ΔR_a versus finishing time with SiC abrasives

شکل 5 تغییرات زبری سطح نسبت به زمان پرداخت کاری با ذرات ساینده SiC

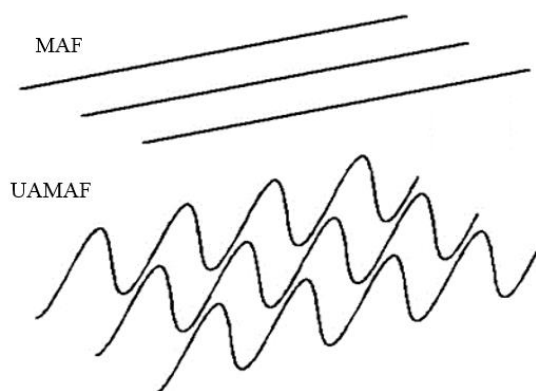
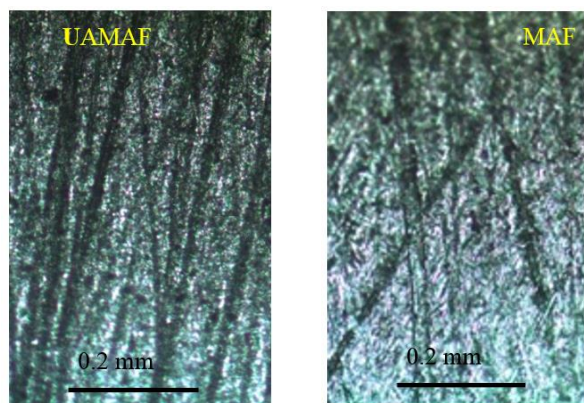
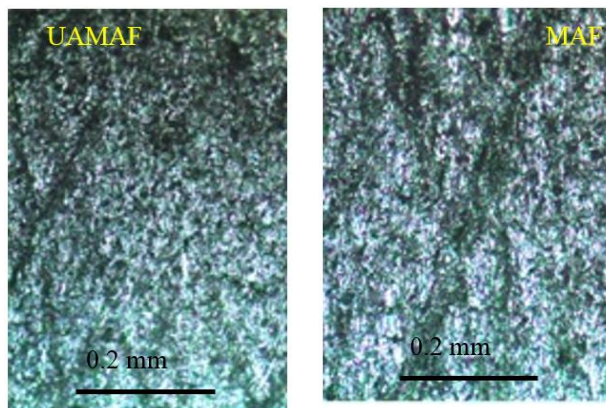


Fig. 6 Comparison of movement path of abrasives in MAF and UAMAF

شکل 6 مقایسه مسیر حرکت ذرات در دو حالت MAF و UAMAF



(الف)



(ب)

همان‌طور که در "شکل 4 (ب)" نشان داده شده این نیرو روی ذرات ساینده توزیع می‌شود، به‌طوری‌که هر ذره بین سطح قطعه و ذرات آهن می‌غلطد. در حرکت غلتشی ذرات، ذره درون سطح نفوذ کرده می‌تواند از سطح قطعه‌کار براده‌برداری کند. این حرکت غلتشی برخلاف فرآیند سنگ‌زنی که باعث خراش روی سطح می‌شود، باعث از بین رفتن خراش‌های ایجاد شده پس از فرآیند سنگ‌زنی و سمباده‌زنی می‌شود. همزمان با دوران قطعه ارتعاشات التراسونیک نیز به قطعه‌کار اعمال می‌شود. اعمال ارتعاشات التراسونیک در جهت طول قطعه‌کار می‌تواند باعث بهبود حرکت نسبی ذرات ساینده در برابر زبری‌های روی سطح داخلی قطعه‌کار شود. در فرآیند پرداخت کاری سایشی مغناطیسی سنتی این حرکت نسبی تنها از طریق حرکت دورانی قطعه‌کار تامین می‌شود در حالی‌که در فرآیند UAMAF ارتعاشات طولی التراسونیک نیز به آن اضافه شده و باعث برداشته شدن بیشتر زبری‌ها از روی سطح داخلی قطعه‌کار می‌شود. دامنه ارتعاشات التراسونیک با تغییر توان ورودی به منبع تغذیه تغییر می‌کند.

3- نتایج و بحث

در ادامه تاثیر ارتعاشات التراسونیک، زمان پرداخت کاری، شماره مش، نوع ذره ساینده بر درصد تغییرات زبری سطح (%ΔR_a) داخلی لوله‌های آلومینیومی بررسی شد.

3-1- اثر زمان و ارتعاشات التراسونیک بر تغییرات زبری سطح

"شکل 5" تغییرات زبری سطح را نسبت به زمان هنگام استفاده از ذرات ساینده SiC در دو حالت MAF و UAMAF نشان می‌دهد. همان‌طور که در "شکل 5" نشان داده شده است با افزایش زمان پرداخت کاری تغییرات زبری سطح افزایش یافته است. در حالت MAF تغییرات زبری سطح از 8% در مدت زمان 1 min به 22% در مدت زمان 5 min افزایش یافته و برای حالت UAMAF تغییرات زبری سطح از 6% در مدت زمان 30 s به 33% در مدت زمان 5 min افزایش یافته است. با افزایش زمان پرداخت کاری طول مسیر حرکت ذرات ساینده افزایش یافته، در نتیجه تعداد بیشتری از پستی و بلندی‌های روی سطح از بین رفته و کیفیت سطح بهبود می‌یابد. در "شکل 5" مشاهده می‌شود که با اعمال ارتعاشات التراسونیک درصد تغییرات زبری سطح نسبت به حالت MAF افزایش قابل توجهی یافته است. دلیل این امر افزایش مسیر حرکت ذره در حالت UAMAF است، به‌طوری‌که ذرات برخلاف حالت MAF که دارای حرکت خطی هستند (حرکت محیطی)، در حالت UAMAF دارای حرکت سینوسی می‌باشند. در حالت UAMAF ذره دارای دو حرکت است: الف) حرکت محیطی ناشی از دوران قطعه و ب) حرکت در راستای محور مرکزی قطعه‌کار که ناشی از اعمال ارتعاشات التراسونیک به قطعه‌کار است. ترکیب این دو حرکت با یکدیگر تولید یک مسیر سینوسی برای ذرات می‌کند. مختصات ذره در هر نقطه از رابطه زیر به‌دست می‌آید:

$$\begin{cases} x = R \sin \theta = R \sin \omega_L t \\ z = A \sin 2\pi f t \end{cases} \quad (2)$$

که در آن x و z مختصات ذره، R شعاع قطعه‌کار، θ زاویه دوران ذره، ω_L سرعت زاویه‌ای ذره، f فرکانس ارتعاشات التراسونیک و A دامنه نوسان است. "شکل 6" مسیر حرکت ذره را در دو حالت MAF و UAMAF نشان داده است.

"شکل 7" تصویر میکروسکوپی نوری سطح داخلی قطعه‌کار را در زمان‌های مختلف در دو حالت MAF و UAMAF نشان می‌دهد. همان‌طور که در تصاویر مشخص است با افزایش زمان سطح قطعه هموارتر شده است.

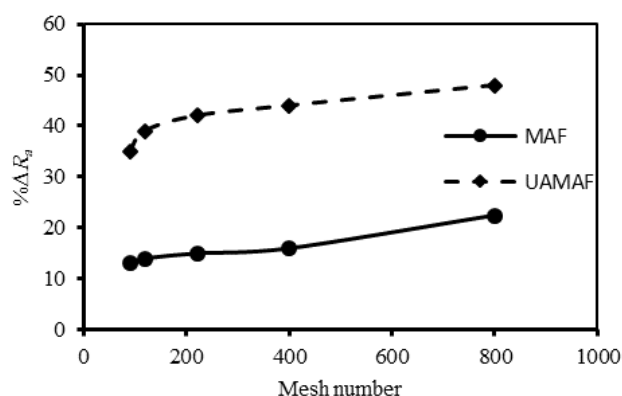


Fig. 8 %ΔRa versus mesh number with SiC abrasives

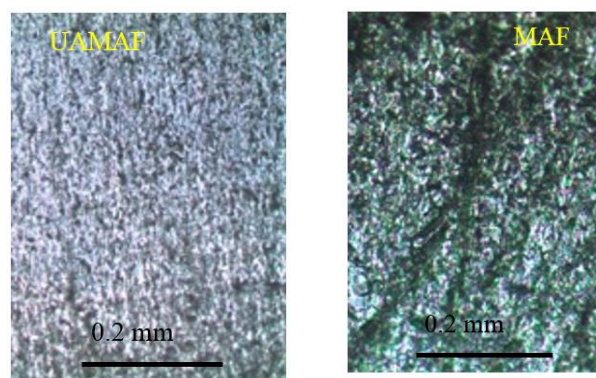
شکل 8 تغییرات زبری سطح براساس شماره مش ذرات ساینده SiC

در "شکل 9" تصاویر میکروسکوپ نوری از نمونه بعد از MAF و UAMAF برای شماره مش‌های متفاوت ذرات ساینده نشان داده شده است. همان‌طور که در تصاویر مشخص است که با ریز شدن ذرات ساینده سطح هموارتر شده و خش‌های ناشی از سمباده به طور قابل توجهی کاهش یافته است. با مشاهده تصاویر مشاهده می‌شود که استفاده از ارتعاشات التراسونیک باعث شده کیفیت سطح بهبود بیشتری یافته و سطح هموارتر شود. این تصاویر تایید می‌کنند که در فرآیند MAF و UAMAF مکانیزم پرداخت کاری سه جسمی حاکم بوده و ذرات حرکت غلتشی دارند (برخلاف سمباده زنی و سنگ‌زنی) و حرکت ذرات ساینده، خود باعث ایجاد خش‌های عمیق نشده است. با نگاه دقیق‌تر به تصاویر می‌توان دریافت، برای ذرات درشت در حالت MAF همان‌طور که در "شکل 9 الف و ب" نشان داده شده است خش‌های موازی دیده می‌شود که نشانگر این است که مکانیزم غالب، سایش دو جسمی است، چون ذرات ساینده درشت هستند زیر ذرات مغناطیس قرار نگرفته و نمی‌غلطند، در حالی که در ذرات ریز، همان‌طور که در "شکل 9 ج تا ه" نشان داده شده حرکت ذرات به صورت غلتش بوده و مکانیزم غالب، سایش سه جسمی است. در حالی که در حالت UAMAF هم برای ذرات ریز و هم برای ذرات درشت سایش سه جسمی مشاهده می‌شود. دلیل آن این است که بخاطر حرکت ارتعاشی قطعه کار، ذرات حرکت مستقیم نداشته و ارتعاش، ذرات را به غلتش وادار می‌کند.

در "شکل 10" تغییرات زبری سطح برای دو نوع ذره ساینده SiC و الماس با شماره مش 800 در دو حالت MAF و UAMAF با یکدیگر مقایسه شده‌اند. همان‌طور که در شکل نشان داده شده است تغییرات زبری سطح در هر دو حالت برای ذرات ساینده الماس بیشتر است (در حالت MAF 72% و در حالت UAMAF 10% بیشتر است). در واقع ذرات الماس سطح با کیفیت بهتر (زبری کمتر) تولید کرده است که آن به دلیل سختی بالاتر ذرات الماس نسبت به ذرات SiC است. الماس به دلیل سختی بالاتر توانسته است تعداد قلعه‌ها و ناهمواری‌های بیشتری را از روی سطح بردارد. "شکل 11" تصاویر میکروسکوپ الکترونی سطح پرداخت شده با ذرات الماس و SiC را در حالت MAF و UAMAF نشان می‌دهد. همان‌طور که در تصاویر مشاهده می‌شود کیفیت سطح هنگام استفاده از الماس بهتر است.

4- نتیجه‌گیری

در این کار اثر ارتعاشات التراسونیک، نوع ذره ساینده و شماره مش ساینده بر



(ج) (c)

Fig.7 Optical microscopy images of inner surface of tube in MAF and UAMAF with finishing time of a) 1min, b) 3 min, and c) 5 min (Mag. 200X)

شکل 7 تصاویر میکروسکوپی سطح داخلی قطعه کار در دو حالت MAF و UAMAF در زمان (الف) 1 دقیقه، (ب) 3 دقیقه، (ج) 5 دقیقه (بزرگنمایی: 200 برابر)

3-2- اثر ارتعاشات التراسونیک، شماره مش و نوع ذره ساینده بر

تغییرات زبری سطح

"شکل 8" تاثیر شماره مش ذرات SiC بر روی تغییرات زبری سطح داخلی لوله در فرآیند پرداخت کاری سایشی مغناطیسی به کمک ارتعاشات التراسونیک و بدون استفاده از ارتعاشات التراسونیک را نشان می‌دهد. همان‌طور که در شکل نشان داده شده با افزایش شماره مش ذرات ساینده درصد تغییرات زبری سطح افزایش یافته است. به طوری که در حالت بدون ارتعاشات التراسونیک تغییرات کاهش زبری (%ΔRa) از 13% برای شماره مش 90 تا 22.5% برای مش 800 افزایش یافته است. زمان پرداخت کاری 5 min انتخاب شده است. در فرآیند پرداخت کاری مغناطیسی ذرات ساینده زیر ذرات آهن قرار گرفته‌اند و ذرات آهن تحت تاثیر میدان مغناطیسی، ذرات ساینده را بر روی سطح لوله فشار داده درون سطح نفوذ می‌کنند (شکل 4). با دوران لوله ذرات ساینده شروع به غلتش کرده و با این کار برآمدگی‌های روی سطح لوله برداشته شده و سطح پرداخت می‌شود. با افزایش شماره مش ذرات ساینده (ریز شدن ذرات) و ثابت بودن اندازه ذرات آهن، تعداد بیشتری ذرات ساینده زیر ذرات آهن قرار می‌گیرند در نتیجه فشار روی هر تک ذره کاهش می‌یابد. هرچه فشار روی هر تک ذره افزایش یابد، ذره نفوذ بیشتری درون سطح کرده و در نتیجه عمق خراش ایجاد شده روی سطح توسط هر ذره افزایش می‌یابد، از این رو تغییرات زبری سطح (تغییرات بهبود زبری سطح) کاهش می‌یابد. در "شکل 8" مشاهده می‌شود که با اعمال ارتعاشات التراسونیک تغییرات زبری سطح به طور قابل توجهی افزایش یافته است. برای شماره مش 90 بین MAF و UAMAF حدود 170% اختلاف و برای شماره مش 800 نیز بین MAF و UAMAF حدود 120% اختلاف وجود دارد. این نشان می‌دهد که استفاده از ارتعاشات التراسونیک به طور قابل توجهی زبری سطح را کاهش داده است. در واقع با کمک ارتعاشات التراسونیک ذرات علاوه بر حرکت دورانی، در راستای محور عمودی قطعه کار نیز شروع به نوسان می‌کنند و در نتیجه در واحد زمان مسیر خیلی بیشتری را نسبت به حالت طی می‌کنند. به دلیل افزایش مسیر حرکت ذرات در UAMAF، ذرات می‌توانند تعداد بیشتری از زبری‌ها را از روی سطح برداشته و در نتیجه باعث بهبود بیشتر کیفیت سطح (کاهش بیشتر زبری سطح) شوند.

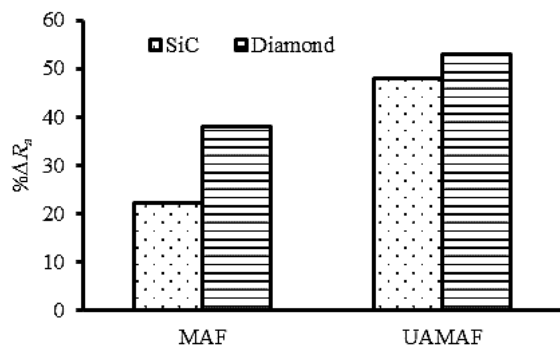


Fig. 10 $\% \Delta R_a$ for SiC and diamond abrasives with mesh number of 800
 شکل 10 تغییرات زبری سطح برای دو نوع ذره ساینده SiC و الماس با شماره مش 800 در دو حالت MAF و UAMAF

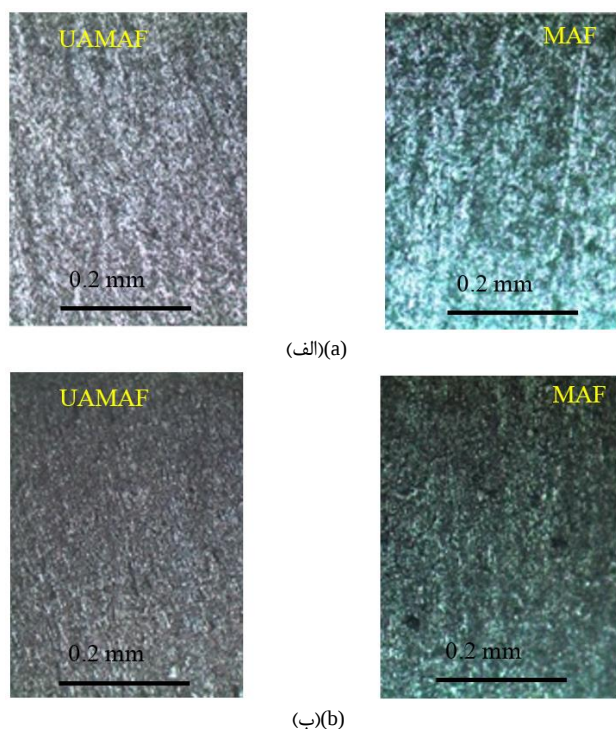


Fig. 11 Optical microscopy images of tube inner surface after MAF and UAMAF with abrasives of a) SiC, and b) diamond (Mag. 200X)
 شکل 11 تصویر میکروسکوپ نوری سطح داخلی لوله بعد از MAF و UAMAF با ذرات الف) SiC و ب) الماس با شماره مش 800 (بزرگنمایی: 200 برابر)

تغییرات زبری ($\% \Delta R_a$) بر سطح داخلی قطعه کار لوله‌ای در فرآیند پرداخت کاری سایشی بررسی شد. نتایج زیر به دست آمده است:

- 1- با افزایش شماره مش (ریز شدن ذرات) زبری سطح کاهش یافت. میزان کاهش زبری ($\% \Delta R_a$) در حالت MAF از 13% برای مش 90 تا 22.5% برای مش 800 افزایش یافت.
- 2- با اعمال ارتعاشات التراسونیک تغییرات زبری سطح ($\% \Delta R_a$) افزایش قابل توجهی پیدا کرد (کیفیت سطح بهبود قابل توجهی یافت). اختلاف تغییرات زبری سطح ($\% \Delta R_a$) بین MAF و UAMAF برای شماره مش 90 حدود 170% و برای مش 800 حدود 120% مشاهده شد.
- 3- با افزایش زمان پرداخت کاری به دلیل افزایش طول مسیر حرکت ذرات ساینده، میزان تغییرات (کاهش) زبری سطح ($\% \Delta R_a$) افزایش یافت. این تغییرات (کاهش) در حالت استفاده از ارتعاشات التراسونیک بیشتر بود.

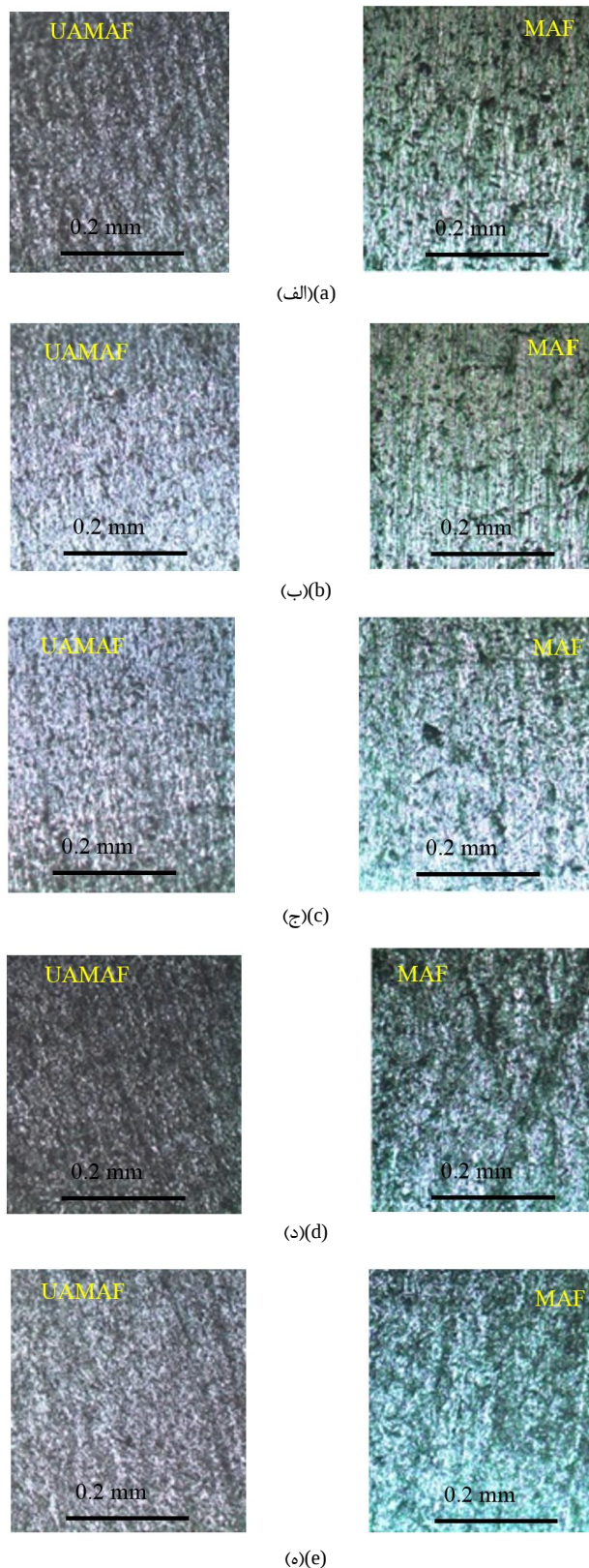


Fig. 9 Optical microscopy images of tube inner surface after MAF and UAMAF with mesh number of a) 90, b) 120, c) 220, d) 400, and e) 800 (Mag. 200X)

شکل 9 تصویر میکروسکوپ نوری سطح داخلی لوله بعد از MAF و UAMAF با شماره مش الف) 90، ب) 120، ج) 220، د) 400 و ه) 800 (بزرگنمایی: 200 برابر)

- steel, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 13, No. 9, pp. 38-46, 2013. (in Persian فارسی)
- [5] P. Saraeian, H. Soleimani Mehr, B. Moradi, H. Tavakoli, Kh. Alrahmani, Study of magnetic abrasive finishing for AISI321 stainless steel, *Materials and Manufacturing Processes*, in press, doi:10.1080/10426914.2016.1140195, 2016.
- [6] K. B. Judal, V. Yadava, D. Pathak, Experimental investigation of vibration assisted cylindrical magnetic abrasive finishing of aluminum workpiece, *Materials and Manufacturing Processes*, Vol. 28, pp. 1196-1202, 2013.
- [7] A. Abtahi, P. Saraeian, M. Farahnakian, Analyzing the effective mechanism on quality of the groove wall in magnetic abrasive finishing, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 15, No. 13, pp. 265-269, 2015. (in Persian فارسی)
- [8] A. Barman, M. Das, Design and fabrication of a novel polishing tool for finishing freeform surfaces in magnetic field assisted finishing (MFAF) process, *Precision Engineering*, in press, doi: 10.1016/j.precisioneng.2017.01.010, 2017.
- [9] H. Yamaguchi, A. K. Srivastava, M. Tan, F. Hashimoto, Magnetic Abrasive Finishing of cutting tools for high-speed machining of titanium alloys, *CIRP Journal of Manufacturing Science and Technology*, Vol. 7, No. 4, pp. 299-304, 2014.
- [10] S. Azarrang, H. Baseri, Experimental study of the magnetic abrasive deburring of stainless steel drilled parts, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 14, No. 2, pp. 19-26, 2014. (in Persian فارسی)
- [11] K. Zhou, Y. Chen¹, Z. W. Dul, F. L. Niu, Surface integrity of titanium part by ultrasonic magnetic abrasive finishing, *International Journal of Advanced Manufacturing Technology*, Vol. 80, No. 5, pp. 997-1005, 2015.
- [12] R. S. Mulik, P. M. Pandey, Mechanism of surface finishing in ultrasonic-assisted magnetic abrasive finishing process, *Materials and Manufacturing Processes*, Vol. 25, No. 12, pp. 1418-1427, 2010.
- [13] R. S. Mulik, P. M. Pandey, Ultrasonic assisted magnetic abrasive finishing of hardened AISI 52100 steel using unbonded SiC abrasives, *International Journal of Refractory Metals and Hard Materials*, Vol. 29, No. 5, pp. 68-77, 2011.
- [14] S. Khalaj Amineh, A. Fadaei Tehrani, P. Mosaddegh, A. Mohammadic, A comprehensive experimental study on finishing aluminum tube by proposed UAMAF process, *Materials and Manufacturing Processes*, Vol. 30, No. 1, pp. 93-98, 2015.
- [15] K. B. Judal, V. Yadava, D. Pathak, Experimental investigation of vibration assisted cylindrical-magnetic abrasive finishing of aluminum workpiece, *Materials and Manufacturing Processes*, Vol. 28, No. 11, pp. 1196-1202, 2013.
- [16] H. Yun, B. Han, Y. Cheng, M. Liao, Internal finishing process of alumina ceramic tubes by ultrasonic-assisted magnetic abrasive finishing, *The International Journal of Advanced Manufacturing Technology*, Vol. 85, No. 1, pp. 727-734, 2016.
- [17] Y. Wang, D. Hu, Study on the inner surface finishing of tubing by magnetic abrasive finishing, *International Journal of Machine Tools & Manufacture*, Vol. 45, No. 2, pp. 43-49, 2005.

4- از بین دو نوع ذره ساینده SiC و الماس، الماس کارایی بهتری در کاهش زبری سطح از خود نشان داد.

5- تصاویر میکروسکوپ نوری، وجود مکانیزم سه جسمی پرداخت کاری را در حالت MAF و UAMAF نشان داد. در حالت MAF، برای ذرات درشت با شماره مش 90 و 120 مکانیزم پرداخت کاری دو جسمی مشاهده شد، ولی برای ذرات ریز مکانیزم پرداخت کاری سه جسمی غالب بود. در حالت UAMAF، هم برای ذرات درشت و هم برای ذرات ریز مکانیزم سه جسمی پرداخت کاری مشاهده شد.

5- فهرست علائم

A	دامنه نوسان
f	فرکانس ارتعاشات التراسونیک
R_{a0}	زبری سطح اولیه (m μ)
R_{af}	زبری سطح نهایی (m μ)
% ΔR_a	درصد تغییرات زبری سطح

علائم یونانی

θ	زاویه دوران ذره
ω_L	سرعت زاویه‌ای ذره

6- تقدیر و تشکر و پیوست‌ها

همه نتایج و آزمایش‌های این پژوهش حاصل از طرح پژوهشی با عنوان "طراحی و ساخت دستگاه پرداخت کاری سایشی مغناطیسی به کمک ارتعاشات آلتراسونیک برای سطوح داخلی و بررسی پارامترهای آن بر زبری سطح قطعات فولادی زنگ نزن" در دانشگاه آزاد اسلامی واحد نجف‌آباد ثبت و اجرا شده است.

7- مراجع

- [1] T. Shinmura, K. Takazawa, E. Hatano, M. Matsunaga, Study on magnetic abrasive finishing, *Annals of CIRP*, Vol. 39, No. 1, pp. 325-328, 1990.
- [2] H. Yamaguchi, T. Shinmura, Study of the surface modification resulting from an internal magnetic abrasive finishing process, *Wear*, Vol. 225, pp. 246-255, 1999.
- [3] Y. Shaohui, Sh. Takeo, A comparative study: Polishing characteristics and its mechanisms of three vibration modes in vibration-assisted magnetic abrasive polishing, *International Journal of Machine Tools & Manufacture*, Vol. 44, pp. 383-390, 2004.
- [4] M. Roodi, H. Amirabadi, Magnetic abrasive finishing of AISI 4140