

Vysoká škola: **strojní a textilní**

Katedra: **sklářství a keramiky**

Fakulta: **strojní**

Školní rok: **1971/72**

DIPLOMOVÝ ÚKOL

pro Said El Chakih o

odbor 04 - 1 - 04 Zaměření na sklářské stroje a zařízení

Protože jste splnil..... požadavky učebního plánu, zadává Vám vedoucí katedry ve smyslu směrnic ministerstva školství o státních závěrečných zkouškách tento diplomový úkol:

Název tématu: Rekonstrukce rotačního viskozimetru.

Pokyny pro vypracování:

Rotační viskozimetr, který se nachází na katedře KSK nevyhovuje pro měření. Chybí termostat pro udržování konstantní teploty měřené kapaliny, chybí zkrutný element, nelze měnit plynule otáčky.

Úkolem Vaší diplomní práce je navrhnut novou konstrukci rotačního viskozimetru s plynulou změnou otáček měřícího válce.

Autorské právo se řídí směrnicemi MŠK pro státní závěrečné zkoušky č. j. 31 727/62-III/2 ze dne 13. července 1962-Věstník MŠK XVIII, sešit 24 ze dne 31. 8. 1962 § 19 autorského zákona č. 115/53 Sb.

VYSOKÁ ŠKOLA STROJNÍ A TEXTILNÍ
Ustřední knihovna
LIBEREC 1. STUDENTSKÁ 5

Rozsah grafických laboratorních prací: **cca 40 stran textu, doložených příslušnými výpočty a výkresovou dokumentací.**

Rozsah průvodní zprávy:

Seznam odborné literatury:

Závěrečná výzkumná zpráva o vlastnostech jílů a kaolinu (VŠCHT a ČSAV Praha)

Vedoucí diplomové práce:

Ing. Jan CIBULKA VŠST Liberec

Konzultanti:

Ing. Jiří Přibyl, VŠST Liberec

Datum zahájení diplomové práce:

18. 10. 1971

Datum odevzdání diplomové práce:

7. 7. 1972

L. S.

Prof. Ing. Dr. F. Kotšmíd
vedoucí katedry

Prof. Ing. Dr. F. Kotšmíd
děkan



V

Liberci

dne

20. dubna 19672

VŠST Liberec	ROTAČNÍ VISKOSIMETR	Katedra: Sklárství a keramiky
Fakulta strojní		DP12-147/72 List č.1

D I P L O M O V Á P R Á C E

DP 12 - 147/72

Vysoká škola strojní a textilní v Liberci

Fakulta: strojní

Katedra: Sklárství a keramiky

SAID EL CHAKI

Rekonstrukce rotačního viskosimetru
pro měření viskosity keramických jíflů

Vedoucí diplomové práce: ing. J. Cibulka

Konzultanti: ing. J. Přibyl - VŠST Liberec

v Liberci dne 7. července 1972

O B S A H

strana

1) Úvod	7
2) Viskosita	8
a) newtonské kapaliny	8
b) nenewtonské kapaliny	10
3) Teorie rotačního koaxiálního viskosimetru	14
4) Teoretické základy reometrie	17
5) Měření viskosity na rotačním viskosimetru	21
6) Faktory ovlivňující výsledky při měření	23
a) vliv šířky mezery mezi válci	23
b) vliv rozměrů měřicího válce	25
c) vliv koncového efektu	25
d) vliv tření v přístroji	26
e) vliv excentricity válců na měření	26
f) zahřívání kapaliny při vyšších rychlos- tech otáčení	27
g) vliv tuhosti torsního elementu	28
h) vylézání suspense z mezery mezi válci	28
7) Návrh viskosimetru	30
registrace natočení a otáčky	31
určení rozsahu otáček	34
výpočty	40
8) Postup při cejchování viskosimetru	44
9) Příprava nenewtonských kapalin při měření	44
10) Závěr	45

SEZNAM POUŽITÉ LITERATURY

- 1) Závěrečná výzkumná zpráva o vlastnostech jílu a kaolinu (VŠCHT a ČSAV Praha)
- 2) A. Němec: Části strojů II.
Převody
- 3) Černoch: Strojné technická příručka I
- 4) Z. Horák: Praktická fyzika
- 5) A. Bolek: Části strojů II
- 6) K. Zehnula: Měření neelektrických veličin
Snímače III
- 7) J. Ulbrecht, P. Mitschka: Chemické inženýrství nenewtonských kapalin

SYMBOLY POUŽITÝCH VELIČIN A JEJICH ROZMĚRY

A	teplotní koeficient	
a	osová vzdálenost	cm - mm
b	tloušťka ozubení kola	mm
D	rychlostní gradient	sec ⁻¹
D _s	střední průměr pružiny	mm
d	průřez drátové pružiny	mm
d ₁ , d ₂	průměr řemenice	mm
e	smyková deformace	
f	koeficient tření	
f _v	rychlostní součinitel	
G	hmota	g
h	pracovní výška vnitřního válce	mm
j	moment setrvačnosti	g cm ²
k _f	korekční faktor	
K	konstanta viskosimetru	
l _p	délka řemene	mm
m	modul	mm
M _k	kroutící moment	dyn cm
N	výkon motoru	W
n	počet otáček za minutu	ot/min
P	obvodová síla	kp
R	vnitřní poloměr vnějšího válce	mm
r	vnější poloměr vnitřního válce	mm
t	čas	sec
T	přírůstek teploty	°C

t_r	rozteč	mm
v	obvodová rychlosť	cm/sec
x, y	délky	mm
y_L	tvarový součinitel	
Z	počet zubů	
	tečné napětí	dyn cm ⁻²
f	napětí mezi toku	dyn cm ⁻²
dov	dovolené napětí pružiny	kp cm ⁻²
	dynamická viskosita	P = g/cm.sec, CP
	úhlová rychlosť	rad/sec
	tepelná vodivost	kp/m.h.deg, W/m.deg
	úhel natočení v obloukové míře	
w	Wahlův korekční součinitel	
	úhel záběru	
	jmenovité chybové napětí	
	mez únavy v ohýbu	kp/mm ²
	mez pevnosti v tahu	kp/mm ²
	bezpečnost	

1) Ú V O D

Na katedře sklářství a keramiky je k disposici nepoužívaný rotační viskosimetr pro měření viskosity nenewtonovských kapalin.

Úkolem této diplomové práce je návrh na rekonstrukci tohoto viskosimetru. Základním požadavkem při měření viskosity nenewtonovských kapalin je možnost plynulé změny otáček hnacího válce v potřebném rozsahu. Na viskosimetr musí jít připojit aparatura pro elektrické snímání s mechanickým zapisovačem měřených hodnot. Pro udržování konstantní teploty měné kapaliny musí být viskosimetr opatřen zařízením pro připojení Höplerova termostatu. Při rekonstrukci má být využito pokud možno součásti stávajícího viskosimetru.

Viskosimetr bude upraven podle obdobného přístroje, který je v provozu na pracovišti Společné laboratoře Československé akademie věd a katedry silikátů na VŠCHT v Praze. Při úpravě budu vycházet ze zkušenosťí, které získali pracovníci tohoto pracoviště při používání tohoto viskosimetru při výzkumu reologických vlastností kaolinů.

Upravený viskosimetr bude sloužit k měření viskosity keramických kalů pro výzkumné úkoly katedry sklářství a keramiky na VŠST v Liberci.

2)

V I S K O S I T A

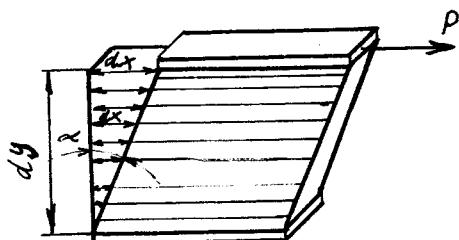
Při působení vnějších sil na hmotné těleso dochází k jeho deformaci.

U hmot elasticích se jedná o deformaci vratnou, u hmot plasticích o nevratnou, trvalou.

a) Newtonské kapaliny

Všimneme si blíže deformace smykové, při níž se jednotlivé laminární vrstvy hmoty vlivem působící sily po sobě posouvají.

Složka napětí, způsobující smykovou deformaci je t.zv. tečné napětí, které označujeme τ dyn cm^{-2}



$$\epsilon = \tan \alpha$$

(obr.č. 1)

Smyková deformace ϵ je definována: $\epsilon = dx/dy$

Mezi dvěma rovnoběžnými destičkami, vzdálenými od sebe o dy , dolní pevnou a horní pohyblivou (viz obr. 1) se nalézá deformovaný systém. Horní destička je určitou silou P tažena s dolní destičkou. Za dobu t se horní destička posune o délku dx ; rychlosť jejího posuvu je dx/dt . Rychlosť proudění v jednotlivých laminárních vrstvách se lineárně mění, ve vrstvě u pevné destičky je nulová, u pohyblivé maximální. Rozdíl rychlosti ve dvou stejně od sebe vzdálených

vrstvách bude však při stejné tažné síle tím větší, čím budou destičky k sobě blíže. Abychom mohli srovnávat proudění ve vrstvách různě silných, zavádíme t.zv. rychlostní gradient (spád) $D = dv/dy$, t.j. přírůstek rychlosti ve vrstvách vzdálených od sebe o jednotku délky ($y = 1 \text{ cm}$).

$$D = dv/dy = de/dt \quad (\text{sec}^{-1})$$

Tvar $D = de/dt$ vyjadřuje časovou změnu relativní deformace $de = dx/dy$ (deformačního gradientu) a můžeme tedy D nazývat i rychlostí relativní deformace. V této podobě se tedy D také nejčastěji používá k praktickým výpočtům. Při reologických výpočtech musíme vždy dosazovat relativní deformaci a nikoliv deformaci absolutní, abychom mohli navzájem srovnávat deformace dosažené na různých přístrojích.

Rychlostní gradient D je u většiny kapalin přímo úměrný působícímu tečnému napětí τ

$$\tau = \gamma \cdot D$$

Rovnice se nazývá Newtonovým zákonem viskosity, a kapaliny, které se řídí tímto zákonem, se nazývají newtonské. To však platí pouze v laminární oblasti proudění, neboť při turbulentním proudění roste odpor a tedy i tečné napětí rychleji v důsledku tvorby víru.

Koeficient úměrnosti γ v Newtonově viskosním zákonu se nazývá dynamická viskosita nebo pouze viskosita. Je to látková konstanta, jejíž hodnota úzce souvisí s molekulární strukturou kapaliny. Dynamická viskosita

je mírou konsistence kapaliny, jejího odporu vůči vzájemnému posouvání, vůči toku.

Jednotkou viskosity je poise $P / g \cdot cm^{-1} \cdot s^{-1}$, CP = 0,01P

b) Nenewtonské kapaliny

Kapaliny, u nichž nelze závislost $\tau = f(D)$ vyjádřit rovnicí, se nazývají nenewtonské.

Funkční závislost mezi tečným napětím a smykovou rychlosťí deformace není tedy u tohoto typu kapalin lineární a lze ji psát obecně $\tau = f(D)$

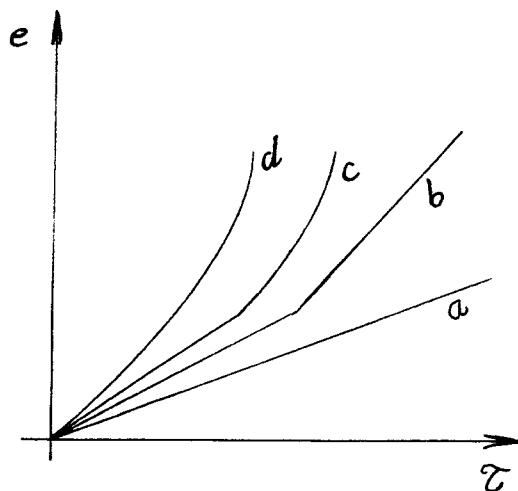
Zatímco poměr tečného napětí newtonských kapalin ke smykové deformaci je konstantním látkovým parametrem, charakterisujícím danou kapalinu, je tentýž poměr pro nenewtonské kapaliny veličinou proměnnou.

Její okamžitá hodnota se mění podle použitého napětí a nemůže tudíž v žádném případě sloužit pro fyzikální hodnocení konsistence nenewtonských kapalin. Pro tento poměr se užívá názvu zdánlivá viskosita.

My budeme v dalším textu používat pro jednoduchost pouze názvu viskosita.

Závislost viskosity na tečném napětí znázorňujeme graficky.

Hmoty schopné jen vratné deformace znázorňujeme jen v souřadnicích deformace - napětí ($e - \tau$)



(obr. č. 2)

Přímka a na obr. 2 ukazuje dokonale pružné těleso, u něhož existuje lineární závislost mezi napětím a deformací. Stejný průběh jako a má v souřadnicích $\epsilon - \tau$ též newtonská kapalina. Lomená přímka b ukazuje ideální pružně-viskosní nebo pružně plastickou hmotu. (Binghamovu), křivka c reálnou pružně viskosní hmotu, zakřivená část představuje tečení, které probíhá ne-newtonsky v důsledku toho, že kapalina obsahuje pevnou fázi nebo má strukturu. Křivka d představuje tečení zcela nenewtonských kapalin.

Nevratnou, trvalou deformaci (tečení) vyjadřujeme v souřadnicích rychlostního gradientu - napětí ($D - \dot{\tau}$).

Základní typy deformací tečením ukazuje obr. 3.

Newtonská kapalina na obr. 3a má přímou závislost mezi napětím a deformací a je znázorněna přímkou.

U Binghamské plastické hmoty ideální (obr. 3b) nastane newtonský tok až po dosažení určitého napětí τ_0

zvaného statická mez toku. Je to napětí, při kterém nastane plastická deformace (tečení). U kapaliny se strukturní viskositou (nenewtonské) rychlosť deformace obecně s napětím nelineárně stoupá (event. klesá), tedy klesá (stoupá) viskosita a hmota mícháním řídne (houstne). Viskosita se v každém bodě křivky mění. Je to způsobeno vnitřní strukturou hmoty, která se deformací rozrušuje. U křivky na obr. 3c (obecná Binghamova plastická hmota) s nenewtonským tokem začíná tok u statické meze toku, viskosita se mění (klesá) až do bodu C, kde se stává konstantní. Prodloužením přímkové části křivky do osy napětí dostaneme dynamickou (Binghamovu) mez toku.

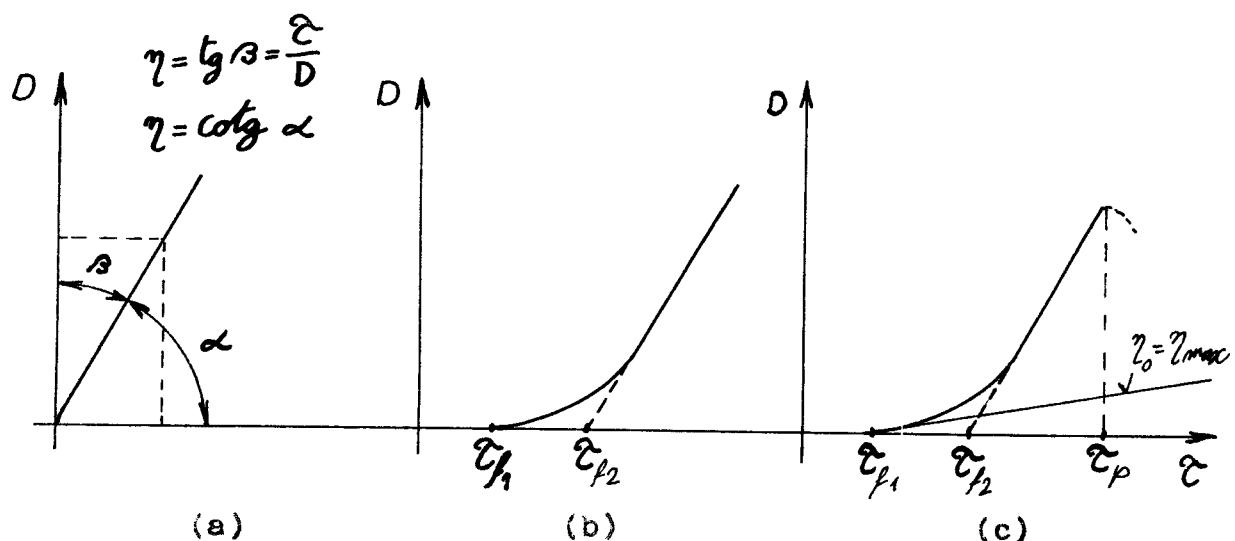
U tixotropní hmoty (obr 3d) zvyšováním rychlosti deformace (mícháním) se vnitřní struktura hmoty rozruší a viskosita klesá (zředování). Při snižování rychlosti deformace se struktura obnovuje a viskosita stoupá (tuhnutí), mluvíme zde o t.zv. strukturní viskositě. Vzniká hysteresní smyčka, jejíž plocha je úmerná rozsahu tixotropní struktury hmoty. Vzestupná větev smyčky probíhá při vyšších napětích než větev sestupná. Směr průběhu celé smyčky je proti směru otáčení hodinových ručiček.

Opakem tixotropní hmoty je dilatentní hmota (obr. 3e).

Keramické licí kaly, jak plyne z uvedených závěrů, patří svým charakterem mezi hmoty tixotropní.

Znalost viskosity keramických licích kalů je nezbytná při dodržení správné technologie lití

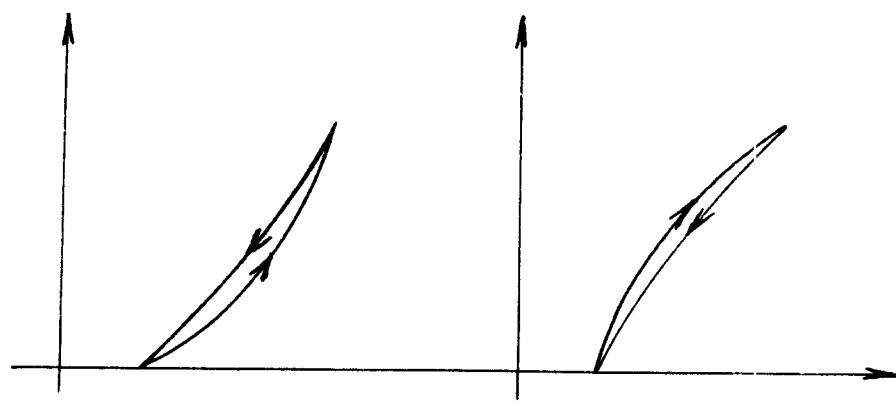
keramických výrobků.



$\Ζ_{f_1}$ = statická mez toku

$\Ζ_{f_2}$ = dynamická mez toku

$\Ζ_p$ = mez pevnosti



tixotropní

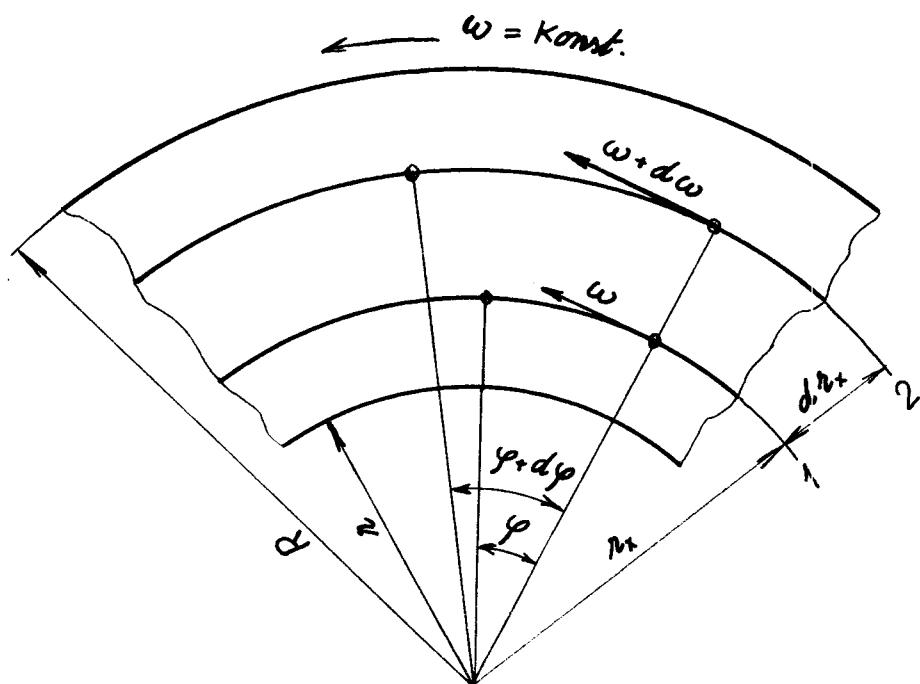
dilatantní

(obr. č. 3)

3) TEORIE ROTAČNÍHO KOAXIÁLNÍHO VISKOSIMETRU

Smykovou deformaci kapaliny v rotačním viskosimetru si můžeme představit jako natočení dvou tenkých nekonečných válcových vrstev (1, 2) kapaliny ve směru otáčení ω hnaného vnějšího válce vlivem jejího vnitřního tření.

Odvození vztahu pro určení viskosity:



(obr. č. 4)

Vlivem vnitřního tření dochází ke skluzu vrstev 1 a 2. Z toho pak plyne, že úhlové rychlosti vrstev 1 a 2 jsou rozdílné.

Vyjádříme si rychlostní gradient: $D = dv/dr_x =$

$$= r_x \cdot d\omega / dr_x \text{ a tečné napětí } \tau = P/2 \cdot r_x \cdot h =$$

$$= M_k / 2\pi r_x \cdot h$$

Takto vyjádřené D a τ dosadíme do rovnice $\tau = \eta \cdot D$

P - obvodová síla na poloměru r_x / kp/

h - výška smáčeného povrchu měřicích válců

$$\tau = \eta \cdot D$$

$$\frac{M_k}{2\pi r_x \cdot h} = \eta \cdot \frac{r_x \cdot d\omega}{dr_x}$$

$$\int_0^{\omega} d\omega = \frac{M_k}{2\pi h \cdot \eta} \cdot \int_1^R \frac{1}{r_x^3} dr_x$$

$$\text{PRO } r_x = z \Rightarrow \omega = 0$$

$$r_x = R \Rightarrow \omega = \omega$$

$$\omega = \frac{M_k}{2\pi \cdot h \cdot \eta} \left[-\frac{1}{2z_x^2} \right]_z^R = \frac{M_k}{4\pi \cdot h \cdot \eta} \cdot \frac{R^2 - z^2}{R^2 \cdot z^2}$$

$$\boxed{\eta = \frac{M_k}{4\pi \cdot h \cdot \omega} \cdot \frac{R^2 - z^2}{R^2 \cdot z^2}}$$

Margulesova rovnice

Margulesovou rovnicí můžeme vyjádřit vztah pro kroutící moment

$$M_k = 4\pi \cdot h \cdot \gamma \cdot \omega \frac{R^2 - z^2}{R^2 \cdot z^2}$$

a vztah pro rychlosní gradient

$$D = \frac{\gamma}{\omega} = \frac{M_k}{2\pi \cdot h \cdot z^2} \cdot \frac{4\pi h \cdot \omega \cdot R^2 \cdot z^2}{M_k (R^2 - z^2)} = \\ = \frac{2\omega (R^2 - z^2)}{z^2 (R - z^2)} = \frac{2\omega \cdot R^2}{R^2 - z^2}$$

$$\omega = \frac{2\pi n}{60} \Rightarrow \text{po dosazení do rovnice D}$$

$$D = \frac{4\pi \cdot n}{60 \left(1 - \frac{z^2}{R^2}\right)}$$

4) TEORETICKÉ ZÁKLADY REOMETRIE

Úkolem reometrie je experimentální určení funkční závislosti mezi tečným napětím τ a rychlostním gradientem D pro danou kapalinu. Tečné napětí τ a rychlostní gradient D nejsou veličiny přímo měřitelné a proto se snažíme sestrojit tokovou křivku pomocí některé tokové rovnice, např. Binghamovy, mochninové, relaxační.

Pro měření viskozity nenewtonských kapalin budou vhodné jen takové viskosimetry, kde geometrie toku je jednoznačně definována a pro níž můžeme určit hodnotu D a pak k ní odpovídající hodnotu τ .

Nebudou vhodné takové viskosimetry, u nichž není zaručena laminárnost proudění.

Předpokladem pro vhodnost použitého viskosimetru pro měření viskozity nenewtonských kapalin je:

- a) zaručený laminární tok
- b) možnost přímého čtení nebo vypočítání τ a D při určitých podmínkách toku.

Přechod z laminární do turbulentní oblasti proudění však nezávisí pouze na hodnotě Reynoldsova čísla, nýbrž také na hodnotě indexu toku, který charakterizuje rychlostní profil proudění.

Tuto závislost znova podrobně prověrovali D. W. Dodge a A. B. Metzner a našli pro různé hodnoty indexu toku tyto kritické hodnoty Re.:

n_t	1	0,38	0,2
Re	2100	3100	5000

Laminární proudění je definováno v oblasti hodnoty $Re \approx 2100$. Většina nenewtonských kapalin má vysokou hodnotu koeficientu konsistence, což snižuje hodnotu Re .

Z předchozího plyne, že čím nižší je hodnota indexu toku n_t , tím vyšší je hodnota kritického Re .

Naopak, čím je hodnota indexu toku vyšší, tím nižší je hodnota kritického Re . To znamená, že turbulentní proudění nelze dosahhnout ani vyššími hodnotami rychlostí. Turbulence je tedy u nenewtonských kapalin poměrně vzácný jev a proto se jím nebudeme blíže zabývat. U nenewtonských kapalin je proto nutno brát v úvahu mez toku τ_f .

$$\tau - \tau_c = \eta \cdot \frac{dv}{dx} = \eta \cdot D$$

Použitím Binghamovy rovnice toku odvodili Reiner a Riwlinová stejným způsobem jako u newtonských kapalin:

$$D = \frac{\tau - \tau_f}{\eta} = \frac{\tau}{\eta} - \frac{\tau_f}{\eta}$$

$$D = \frac{n_x \cdot d\omega}{d n_x}$$

$$\frac{n_x \cdot d\omega}{d n_x} = \frac{M_k}{2\pi h \cdot n_x^2 \cdot \eta} - \frac{\tau_f}{\eta}$$

PRO $n_x = n \Rightarrow \omega = 0$

$n_x = R \Rightarrow \omega = \omega$

$$d\omega = \frac{M_k \cdot d n_x}{2\pi h \cdot \eta \cdot n_x^2} - \frac{\tau_f \cdot d n_x}{\eta \cdot n_x}$$

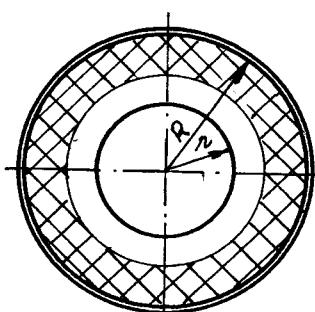
$$\int_0^{\omega} d\omega = \int_{\frac{R}{2}}^R \frac{M_K d\omega_x}{2\pi \cdot h \cdot \eta \cdot R_x^3} - \frac{\tau_f \cdot d\omega_x}{\eta \cdot R_x}$$

$$\omega = \frac{M_K (R^2 - R_x^2)}{4\pi \cdot h \cdot \eta \cdot R^2 \cdot R_x^2} - \frac{\tau_f}{\eta} \ln \frac{R}{R_x}$$

U nenewtonských kapalin se vytvoří u vnějšího (otáčejícího se) válce nerozrušená, vcelku se pohybující vrstva, která je jím unášena, zatím co u povrchu vnitřního válce je již rozrušena (laminární proudění) – vzniká t.zv. zátkový tok.

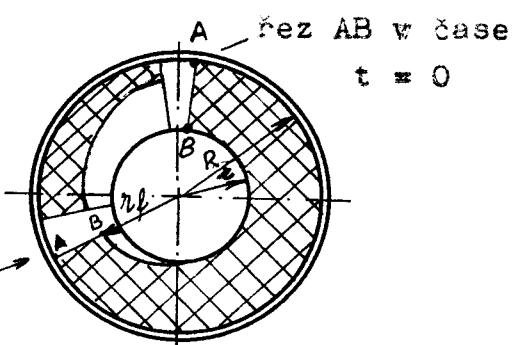
Tloušťka nerozrušené vrstvy se s rychlosí otáčení stále snižuje, až po dosažení určité rychlosti otáčení je celá vrstva v mezeře mezi válci rozrušena. Tečení začíná vždy u vnitřního válce, kde vzniká větší napětí než u válce vnějšího, v důsledku menší velikosti plochy vnitřního válce.

a) NEROZRUŠENÁ PEVNÁ VRSTVA
POHYZUJÍCÍ SE JAKO CELEK



řez AB
po dobu t

b) PRŮBĚH ROZRUŠENÍ
PEVNÉ VRSTVY



(obr. č. 5)

Tečení suspense v rotačním viskosimetru

Jsou-li $\bar{\sigma}_R$ a $\bar{\sigma}_z$ napětí při vnějším R a vnitřním r válci, $\bar{\sigma}_f$ napětí na mezi toku a ω rychlosť otáčení (rad/sec), lze odvodit pro různé případy několik vztahů:

- 1) napětí při vnitřním válci $\bar{\sigma}_z < \bar{\sigma}_f$ hmota v mezere mezi válci vůbec neteče, ω je rovna 0.
- 2) mezi toku $\bar{\sigma}_R < \bar{\sigma}_f < \bar{\sigma}_z$ nastane tečení jen je-li r menší než kritická hodnota r_f (poloměr pro $\bar{\sigma} = \bar{\sigma}_f$)

$$r_f = \sqrt{\frac{M_x}{2\pi h \cdot \bar{\sigma}_f}}$$

- 3) je-li napětí $\bar{\sigma}_R > \bar{\sigma}_f$ je ω v celé mezere větší než 0. Vrstva hmoty v celé šíři mezery je rozrušena a proudí laminárně. Pro ω lze odvodit:

$$\omega = \frac{\bar{\sigma}_z(R^2 - r^2)}{2\gamma \cdot R^2} - \frac{\bar{\sigma}_f}{\gamma} \ln \frac{R}{r}$$

$$2 \ln \frac{R}{r} = \ln \frac{R^2}{r^2}$$

$$\omega = \frac{1}{2\gamma} \left[\bar{\sigma}_z \frac{R^2 - r^2}{R^2} - \bar{\sigma}_f \ln \frac{R^2}{r^2} \right]$$

$$D = \frac{2\omega}{1 - \frac{r^2}{R^2}} + \frac{\bar{\sigma}_f}{\gamma} \left[\frac{2 \ln \frac{R}{r}}{1 - \frac{r^2}{R^2}} - 1 \right] = D_0 + K$$

Je-li na př. $D_0 = 100 \text{ sec}^{-1}$, a $\frac{\bar{\sigma}_f}{\gamma} = 100$ zanedbáváme korekce k při poměru poloměru válců $r/R = 0,96$.

Vzniklá chyba je pak 5%.

Při $r/R = 0,8$ je chyba 24%.

5) MĚŘENÍ VISKOSITY NA KOAXIÁLNÍM ROTAČNÍM VISKOSIM.

Viskositu keramických licích kalů lze měřit několika způsoby.

Pro náš případ jsme v souladu s požadavky zadání zvolili rotační viskosimetr s koaxiálními válci.

Tento viskosimetr umožňuje přesná měření viskosity v absolutních jednotkách ve velmi širokém rozsahu rychlostních gradientů, takže je možno sestrojit úplnou reologickou křivku v souřadnicích rychlostního gradientu - napětí D - $\dot{\gamma}$.

Na rotačním koaxiálním viskosimetru lze po vhodné úpravě měřit též pružné deformace suspenzí.

Opatříme-li osu měřicího válce brzdou, lze válce po natočení o určitý úhel fixovat v určité poloze.

Na rotačním viskosimetru měříme obvykle tak, že snímáme na stupnici výchylku vnitřního válce, která je úměrná tečnému napětí pro daný počet otáček vnějšího válce. Snímání výchylky na vnitřním válci je výhodnější, neboť při stejně síle dostáváme větší hodnoty napětí a tím i výchylky, neboť plocha vnitřního válce je menší.

Viskosimetr je opatřen zařízením pro spojitou lineární změnu otáček vnějšího válce. Měřicí část lze rychle a snadno rozebrat i vyčistit, což umožňuje rychlá další měření.

Při měření na tomto viskosimetru lze měřit viskositu při ustálené nebo proměnlivé hodnotě rychlostního gradientu.

Při ustálené hodnotě rychlostního gradientu odečítáme odpovídající výchylku teprve poté, když dojde k odpovídající změně struktury měřené kapaliny.

Při proměnlivé hodnotě rychlostního gradientu (od nuly do určitého maxima) nedojde pro nedostatek času k vytvoření odpovídající struktury. Pro snazší zaznamenání hodnot rychlostního gradientu a výchylky je lépe zaznamenávat přímo závislost $D - \dot{\gamma}$ průběžně (na př. mechanickým zapisovačem).

Z výše uvedených důvodů plyne, že hodnoty viskosity jsou v obou případech vzhledem k strukturní viskositě těchto látek různé.

6) FAKTORY, OVLIVŇUJÍCÍ VÝSLEDKY PŘI MĚŘENÍ NA ROTAČNÍM VISKOSIMETRU

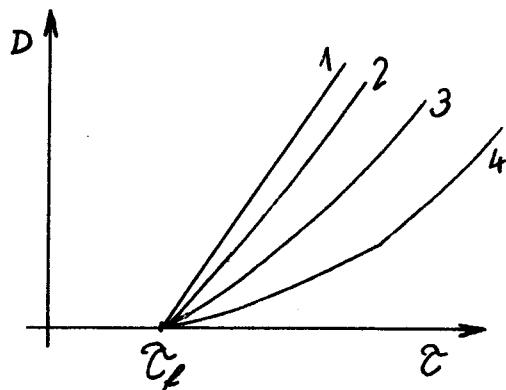
a) Vliv šířky mezery mezi válci:

Vnitřní válec má menší průměr než vnější a síla tedy působí na menší ploše (pláště válce).

Napětí na různých průměrech v mezere mezi válci je tedy různé. Napěťové pole v mezere není tedy homogenní. Průměrné napětí v mezere bereme jako poloviční hodnotu součtu napětí při vnitřním a vnějším válci. Aby rozdíly v napětí v mezere mezi válci byly co nejmenší a napěťové pole co nejvíce homogenní, musí být mezera mezi válci co nejmenší. Tím se odstraňuje zátkový tok u neneutonských kapalin, kdy se část kapaliny při otáčení vnějšího válce pohybuje s ním jako celek zatím co zbytek kapaliny v mezere při vnitřním válci proudí laminárně.

Rozrušení zátkové (pevné) vrstvy začíná vždy v místech nejvyššího napětí. Při zvýšení počtu otáček se šíří postupně směrem k vnějšímu válci až při určité rychlosti otáček ω_f zátková vrstva zmizí a kapalina v celé mezere bude proudit laminárně. Čím je mezera širší, tím více se uplatňuje zátkový tok.

Obr. č. 6 ukazuje vliv šíře mezery mezi válci.



(obr. č. 6)

1 - teoretická přímka

2 - $R - r = 1,5 \text{ mm}$ 3 - $R - r = 6,0 \text{ mm}$ 4 - $R - r = 16,3 \text{ mm}$ Korekce na absolutní hodnoty

Pro případ, že struktura měřené hodnoty je zcela rozšířena, takže proudění probíhá v celé šíři mezery, platí vztah:

$$\omega = \frac{\tau_2(R^2 - r^2)}{2\gamma \cdot R^2} - \frac{\tau_f}{2\gamma} \ln \frac{R^2}{r^2}$$

Při mezi toku rychlosť otáčení vrsty je rovna 0 dostaneme $\omega = 0$.

τ_2 naměřená hodnota meze toku na vnitřním poloměru válce při $\omega = 0$

τ_f je skutečná hodnota.

$$\tau_f = \frac{R^2 - r^2}{R^2 \ln \frac{R^2}{r^2}} \quad \tau_2 =$$

$$= \frac{1 - \frac{R^2}{2}}{2,3 \log \frac{R^2}{r^2}} \quad \tilde{\eta}_f = K_f \cdot \tilde{\eta}_{f_2}$$

k_f je korekční faktor

je-li $(R-r)/R$ malý, můžeme nahradit

$$k_f = r/R$$

$\tilde{\eta}_{f_2}$ je vlastně dynamická viskosita a dostaneme ji extrapolací křivky do osy napětí - viz obr. 3b, 3e.

b) Vliv rozměrů měřicího válce

Citlivost měření dosáhneme zvětšením plochy válce, čímž vzroste tření na plochu vnitřního válce.

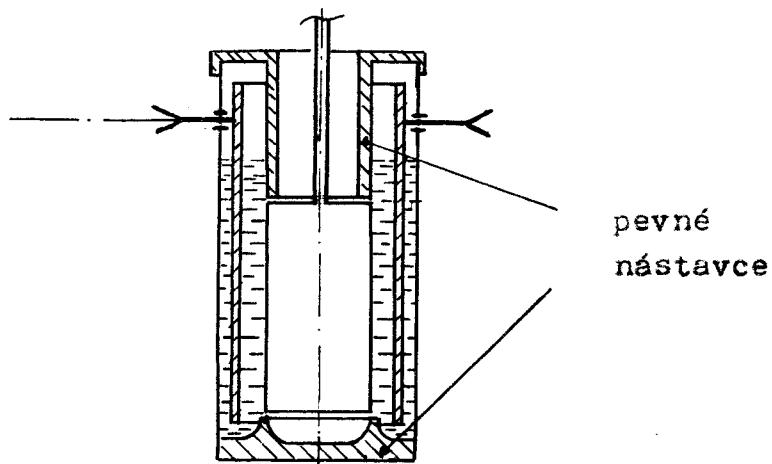
Toto lze dosáhnout:

1) zvětšením průměru válce, což je nevhodné, protože roste moment setrvačnosti v závislosti na hmotě $J = \frac{G \cdot r^2}{2}$ i korekce na vliv koncového efektu bude větší.

2) zvětšením výšky válce: až do 300 mm
v našem případě: průměr vnitřního válce =
= 29,5 mm, výška válce = 150 mm

c) Vliv koncového efektu

Vlivem koncového efektu se napětí zvětšuje a dostaneme i vyšší hodnoty viskosity. V našem případě jej odstraníme pomocí nepohyblivého nástavce, tvorícího horní a dolní prodloužení délky válce. Nástavce jsou od čel válce odděleny mezercem, širokou několik desetin mm podle obr. 7.



(obr.č. 7)

d) Vliv tření v přístroji

Vlivem mechanického tření v přístroji dostaneme nižší viskositu. Při výpočtu hodnoty napětí τ je nutno odečíst τ_{tr} od naměřené hodnoty napětí τ :

$$\tau - \tau_{tr} = \tau \cdot D$$

Vnitřní válec je zavěšen na tenkém torsním drátě, který současně slouží jako měřič napětí, takže zde nedochází k žádnému tření. Nevýhodou tohoto způsobu je nutnost přesné centrace vnitřního válce.

e) Vliv excentricity válců na měření

Experimentálně zjišťoval vliv excentricity válců na přesnost měření Gouette a potvrdili ji Dreu a Gurney. Zvětšení excentricity válců vede ke snížení tors-

ního momentu a projevuje se hlavně u úzkých mezér mezi válci. Je-li mezera asi 0,5 mm je chyba 2%, při větších mezérách vliv excentricity válců klesá.

f) Zahřívání kapaliny při vyšších rychlostech otáčení

Při vyšších rychlostech deformace D nastává vlivem zvýšeného tření zahřívání měřené kapaliny a její viskositu klesá. K dodržení konstantní teploty měřené kapaliny pak musí být použit termostat.

Zvýšení teploty kapaliny při vyšších otáčkách bylo změřeno pomocí termočlánků na povrchu vnitřního a vnějšího válce. Výpočet odvodili Weltmanová a Kuhns:

$$\Delta T = \frac{\gamma \cdot D (R - z)^2}{2 \lambda}$$

$$\Delta T = \frac{\gamma \cdot D (R - z)^2}{8 J \lambda}$$

T = rovnoměrný přírůstek teploty v celé šíři mezery mezi válci [$^{\circ}\text{C}$]

= tepelná vodivost [kp/m.h.deg, W/m.deg]

J = tepelný ekvivalent práce (Jouleho ekvivalent)

Z toho je vidět, že výše teploty v mezere je přímo úměrná čtverci šířky mezery. Čím je mezera mezi válci užší, tím je zvýšení teploty menší. Předpokládáme-li závislost viskosity na teplotě lineární, platí vztah:

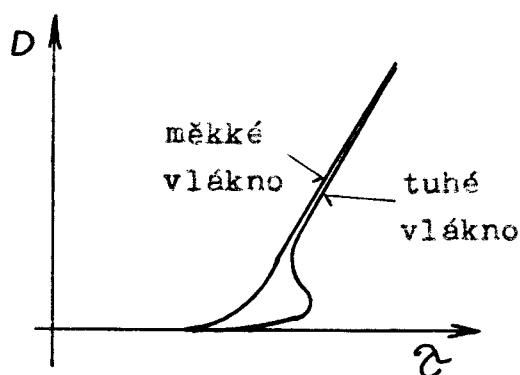
$$\gamma = \gamma_0 (1 - A \Delta T)$$

A = teplotní koeficient viskosity ve velmi malém rozsahu teplot, řádově asi 1 $^{\circ}\text{C}$.

γ_0 = počáteční viskositu

g) Vliv tuhosti torsního elementu

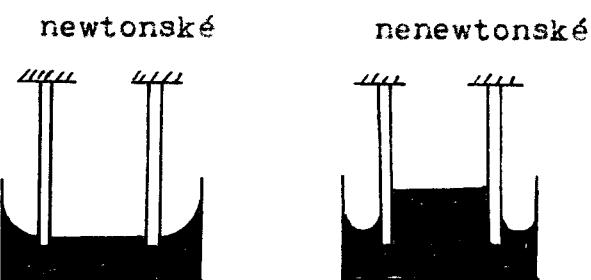
Tuhost torsního elementu použitého k měření napětí, vznikajícího na vnitřním válci při deformaci zkoumané kapaliny má vliv na tvar křivek. Tuhé vlákno dává velkou počáteční výchylku.



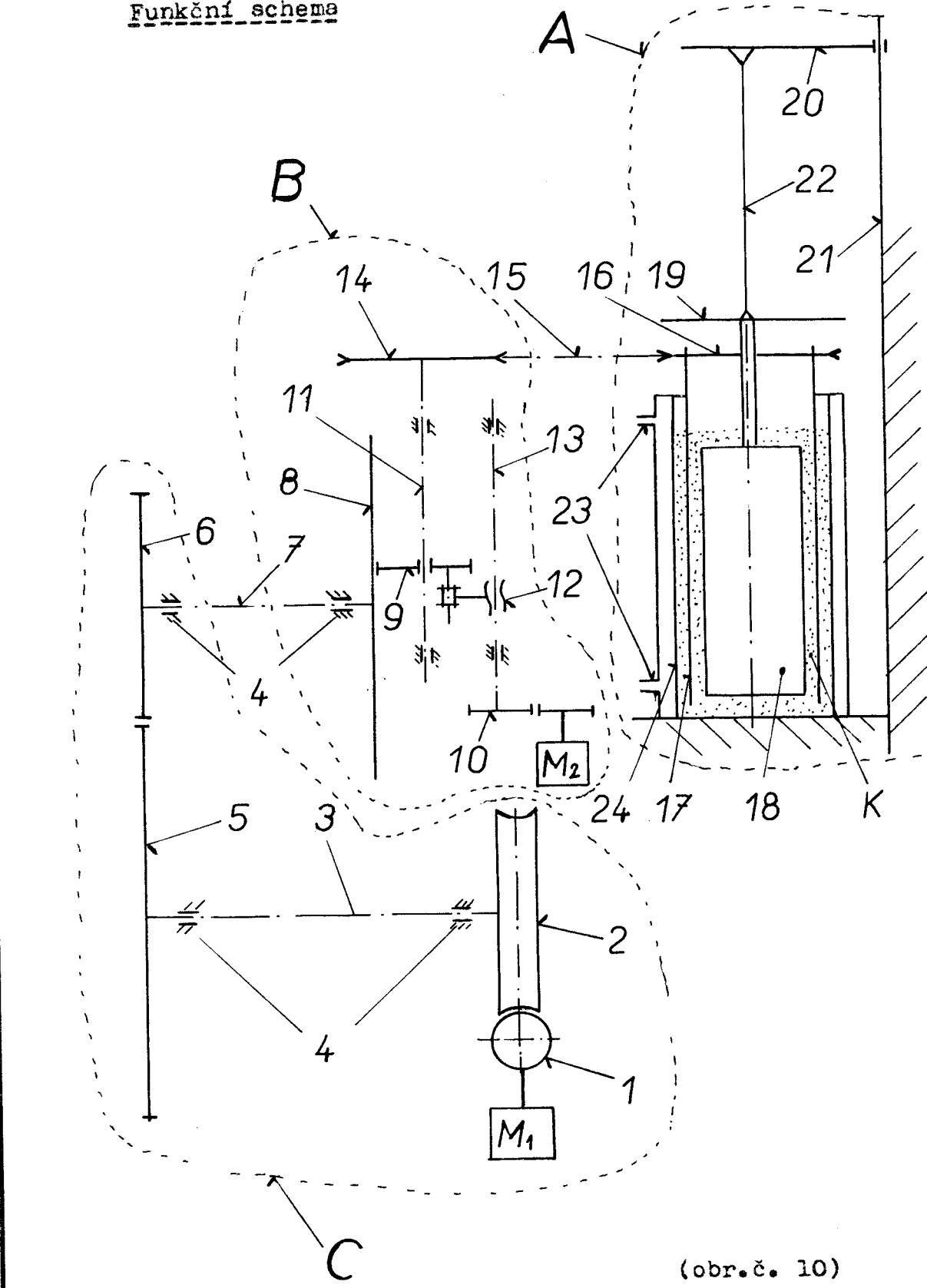
(obr.č. 8)

h) Vylézání suspenze z mezery mezi válcemi

U nenewtonských suspenzí (břeček až kaší) jevících ve větší míře t.zv. zátkový tok, dochází při otáčení válců k vylézání hmoty z mezery mezi válcemi. Projevuje se klouzáním hmoty na povrchu stěn měřících válců, takže u stěn nastává nežádoucí pohyb (tečení) hmoty. K tomuto jevu nedochází u kapalin newtonských, neboť tyto mají při rotaci vždy konkávní profil.



(obr.č. 9)

Funkční schema

7) NÁVRH VISKOSIMETRU

Při návrhu vycházíme z požadavku, aby bylo v maximální míře možno využít součástí stávajícího přístroje.

Unášený válec (vnitřní) bude potopený do kapaliny celý. Výhodou této úpravy je, že nemusíme přesně odměřovat množství měřené kapaliny.

Funkční schema viskosimetru - viz obr. 10

Navržený rotační viskosimetr je tvořen vlastním měřícím zařízením (A), mechanismem pro zajištění plynulé změny otáček (B) a hnacím motorem se soustavou výmenných převodů (C).

Měřící aparatura pro snímání kroutícího momentu a otáček se zapisovačem ani Höplerův termostat nejsou na schematu zakresleny.

Motorem M_1 přes šnekový převod 1, 2 a čelní ozubený převod 5, 6 je poháněn třecí kotouč 8, který tvoří s kolečkem 9 pohybujícím se po něm radiálním směrem třecí převod. Axiální pohyb kolečka 9 je docílen vedením maticí 12 vratným šroubem 13. Vratný šroub 13 je poháněn přes převod vlastním elektrickým motorem M_2 s plynulou změnou otáček, tak, že se rozsah rychlosti axiálního pohybu kolečka 9 dá měnit. Hřídel 11 kolečka 9 je opatřen řemenicí 14, která pohání řemenicí 16 vnější válec 17 měřící části (A).

Rotace vnějšího válce 17 se přenáší vnitřním třením kapaliny (k) na vnitřní válec 18. Ten je zevěšen na

rámu 20 pomocí torsního drátu 22. Zkroucení drátu odečítáme na měřicím kotouči opatřeném úhlovou stupnicí 19. Rameno 20 je upevněno posuvně na stojanu 21. Okolo vnějšího válce je mezera tvořená pláštěm 24 s vývody 23 ab pro připojení Höplerova termostatu.

Registrace natočení a otáčky

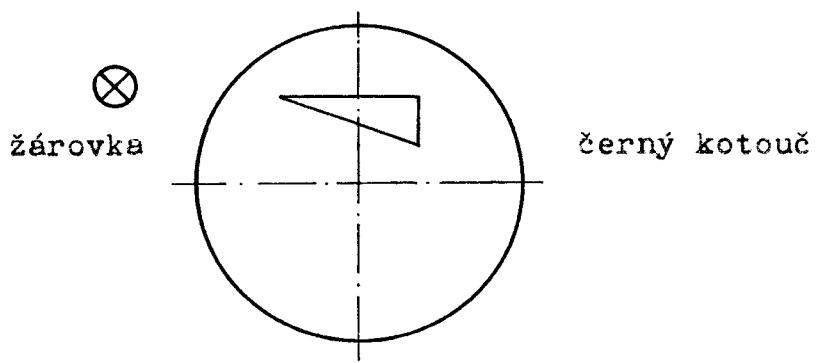
a) Registrace natočení (výchylka)

Výchylka se dá registrovat dvěma způsoby:

1.) Nad kruhový ukazovatel upnout černý kotouč (papírový) s clonou, která podle úhlu natočení zacloní fotonku a tím změní velikost světelného toku dopadajícího na ni. Tím se bude měnit její výstupní napětí, které bude lineárně závislé na tvaru, velikosti a umístění štěrbiny (clony) vyříznuté v černém kotouči. Výstup fotonky lze zapojit dvěma způsoby:

I. Na výstup fotonky připojit registrační přístroj přímo

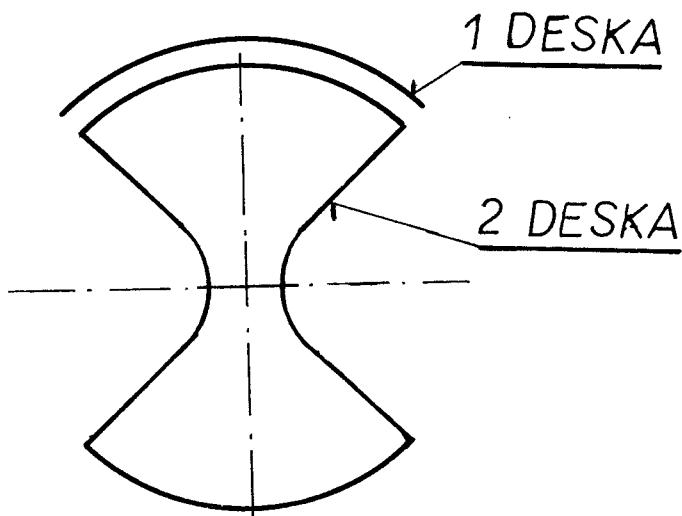
II. Registrační přístroj připojit na fotodiodu přes zesilovač tvořený jedním nebo více tranzistory (podle schematu) - obr. č. 11.



(obr.č. 11)

- 2) Měření úhlu natočení kapacitním systémem snímacím
- překrývacím.

Snímání je založeno na principu překryvání dvou lehkých kovových desek, které mění dielektrický vzduch nebo hmotu s vysokou dielektrickou konstantou. Tato hmota by byla nalepena na jedné z desek. Podle velikosti úhlu natočení se desky překryjí a změní se jejich kapacita. Tuto změnu lze měřit a registrovat jako změnu náboje a je možno ji ocejchovat v jednotkách úhlu natočení.



(obr. č. 12)

b) Registrace otáček

Registrace otáček je možno provést několika způsoby:

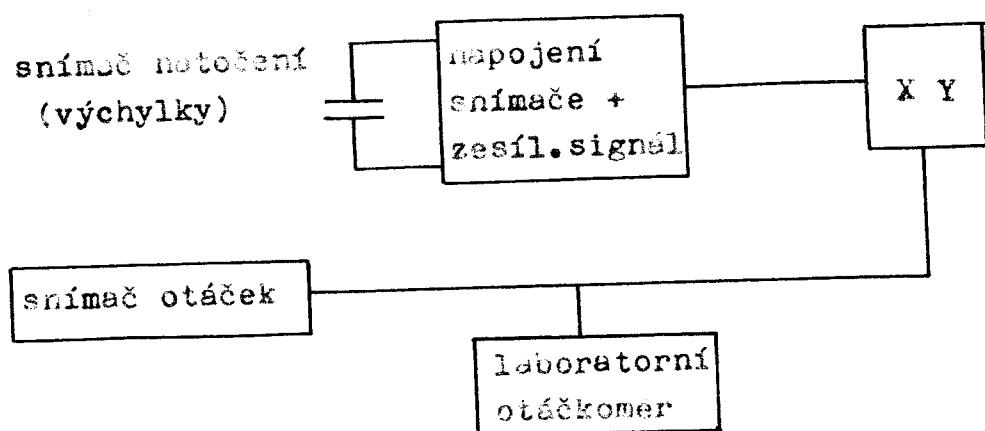
- 1) fotoelektricky
- 2) mechanicky
- 3) indukčně

Po zvážení technických parametrů, zvolil jsem indukční měření. Navrhoji použít elektrický dálkový otáčkoměr laboratorní typ Mul 10, rozsah 0 - 400, 0 - 800 ot/min s přesností 1,5 %. Výrobce Metra Blansko.

Rozhodující údaj, který je potřeba získat je závislost $D - \varnothing$. Z tohoto důvodu je nutno použít souřadnicový zapisovač (XY), kde na osu Y dáme otáčky a na osu X přivedeme signál měřiče výchylky (natočení).

Typ zapisovače: Bak (ČSSR) nebo Endim (NDR)
nebo jiný vhodný typ.

Schema zapojení:



(obr. č. 13)

Měřící část stávajícího viskosimetru, nebudeme ji tedy měnit.

Hlavní rozměry:

vnitřní průměr vnějšího válce	D = 34,5 mm
vnější průměr vnitřního válce	d = 29,5 mm
výška měřicího válce	h = 150 mm
mezera mezi válci je	2,5 mm

Přibližné určení rozsahu otáček vnějšího válce

Abychom zjistili přibližný rozsah otáček vnějšího válce vzhledem k rozumné hodnotě výchylky φ měřicího kotouče, provedeme ocejchování torsního elementu závažím.

Postup:

Vnitřní válec zavěšený na pružinovém drátu zkrujeme závažím, které je upevněno pevně na rameni vnitřního válce ve vzdálenosti 3 cm od osy otáčení na niti, takže vyvazuje určitý, přesně zjistitelný kroutící moment, kterému odpovídá určitá hodnota konstanty viskosimetru K, podle vztahu:

$$M_k = K \cdot \varphi \quad / \text{dyn} \cdot \text{cm} /$$

Nitě se závažími jsou vedeny přes kladky uchycené na krytu řemenice - viz obr. 10.

Cejchovací tabulka:

zatížení		odlehčení		střední hodnota			
P [p]	γ_1^o	P [p]	γ_2^o	$\bar{\gamma}^o = \frac{\gamma_1 + \gamma_2}{2}$	Sobl. míře	M _K [p·cm]	K
100	35	100	40	37,5	0,65	300	$45,2 \cdot 10^4$
200	65	200	85	75,-	1,31	600	$45,0 \cdot 10^4$
300	90	300	105	97,5	1,69	900	$52,3 \cdot 10^4$
400	127	400	140	133,5	2,33	1200	$50,5 \cdot 10^4$
500	180	500	180	180,-	3,14	1560	$46,8 \cdot 10^4$

$$K_{\text{str}} = 48 \cdot 10^4$$

Při použití jiného torsního drátu dostaneme jiné hodnoty K.

Z. Horák - Praktická fyzika (str. 315)

Viskosita keramických kalů se pohybuje podle Budníkova v rozmezí 10 - 30 P. Vypočítáme tedy pro tento rozsah viskosity potřebný rozsah otáček viskosimetru. Neuvažujeme-li mez toku $\dot{\gamma}_f$:

$$\omega = \frac{M_K}{4\pi \cdot h \cdot \dot{\gamma}} \cdot \frac{R^2 - r^2}{R^2 \cdot r^2}$$

$$\omega_{\min} = \frac{K \cdot \gamma_{\min}}{4\pi \cdot h \cdot \dot{\gamma}_{\min}} \cdot \frac{R^2 - r^2}{R^2 \cdot r^2} =$$

$$= \frac{48 \cdot 10^4 \cdot 0,65}{4\pi \cdot 15 \cdot 10} \cdot \frac{17,25^2 - 14,75^2}{1725^2 \cdot 1475^2} = 20,6 \text{ [rad/sec]}$$

$$n_{\min} = \frac{30 \cdot \omega}{\pi} = \frac{30 \cdot 20,6}{\pi} = 197 \text{ [ot/min]}$$

$$\omega_{max} = \frac{K \cdot T_{max}}{4\pi \cdot \eta_{max} \cdot k} \cdot \frac{R^2 - r^2}{R^2 \cdot r^2} = \\ = \frac{48 \cdot 10^4 \cdot 3,14}{4 \cdot 3,14 \cdot 15 \cdot 30} \cdot 0,125 = 33,2 \text{ [rad/sec]}$$

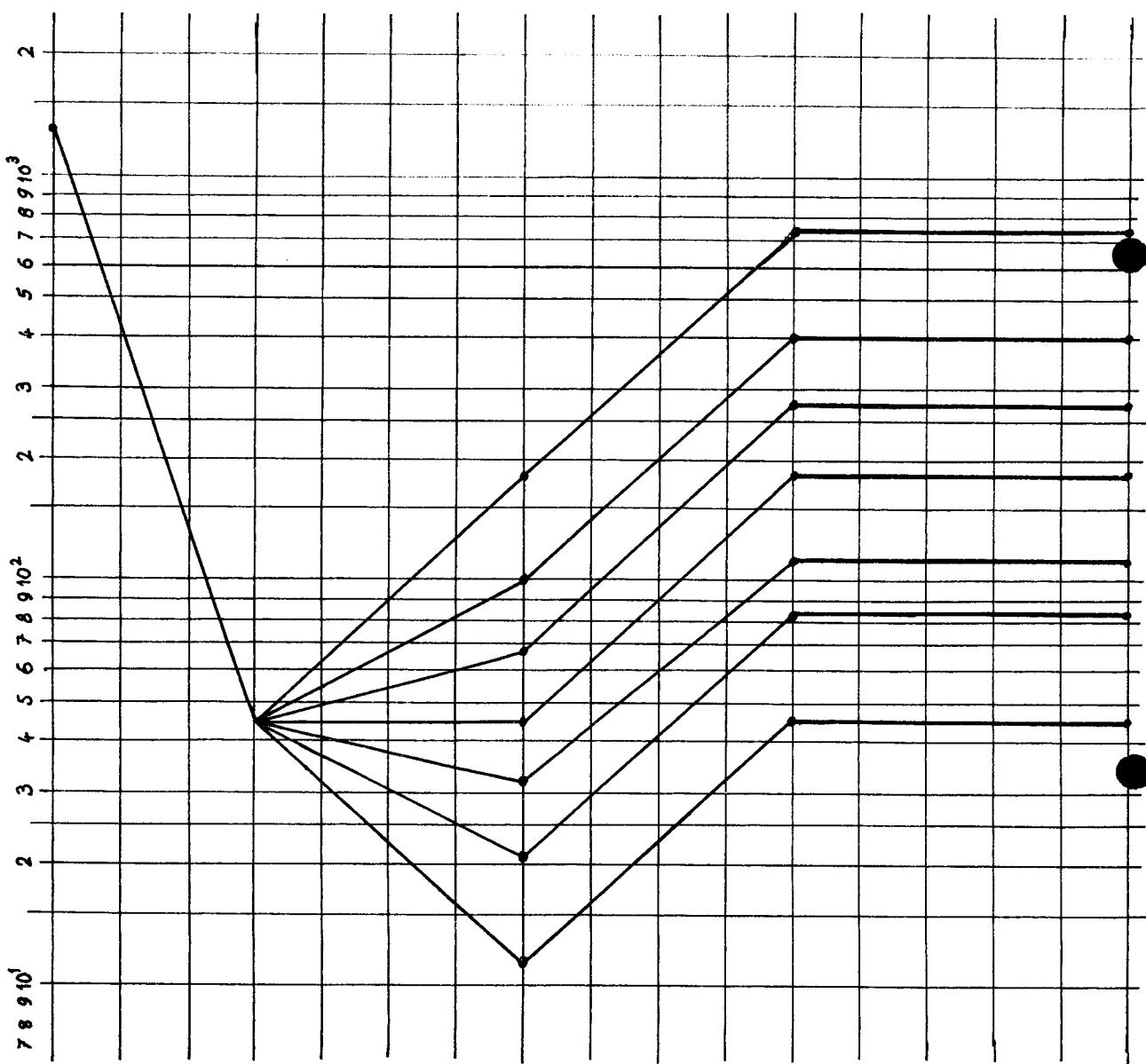
$$n_{max} = \frac{30 \cdot 33,2}{3,14} = 318 \text{ [ot/min]}$$

Z toho plyne, že potřebujeme poměr mezi maximálními a minimálními otáčkami

$$\frac{n_{max}}{n_{min}} = \frac{300}{200} = 1,5$$

Při použití stávajících výmenných kol dosáhneme poměru maximálních a minimálních otáček asi 12,5 : 1. To znamená, že tento poměr pro naše účely plně vyhovuje. Při použití motoru o $n = 1360$ ot/min snížíme otáčky šnekovým a třecím převodem, abychom dostali požadovaný rozsah otáček.

Diagram rozdělení otáček viz obr. 14.

Diagram rozdělení otáček

(obr. č. 14)

VŠST Liberec

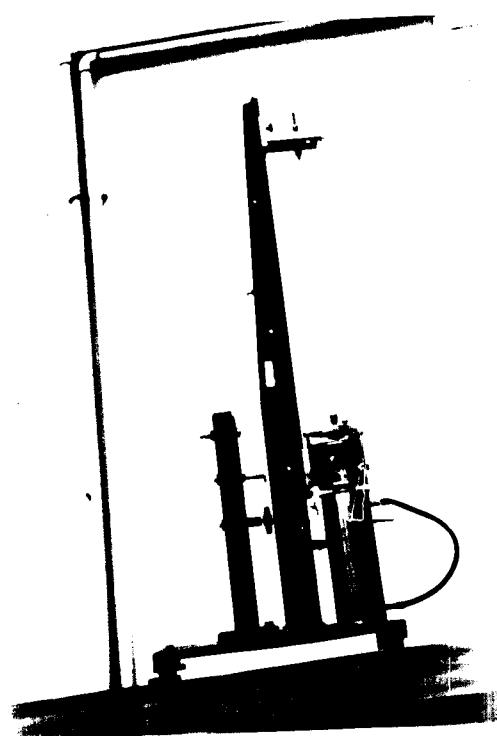
Fakulta strojní

ROTAČNÍ VISKOSIMETR

Katedra: Sklářství a keramiky

DP 12-147/72

List č. 38



VŠST Liberec

Fakulta strojní

ROTAČNÍ VISKOSIMETR

Katedra: Sklářství a keramiky

DPl2-147/72

List č. 39



Výpočty

Kontrola motoru :

Vycházíme z kroutícího momentu na vnitřním válci.

$$M_{kl6} = M_{kmax} = K \cdot \varphi_{max} = 48 \cdot 10^4 \cdot 3,14 = 153 \cdot 10^4 \text{ dyn cm}$$

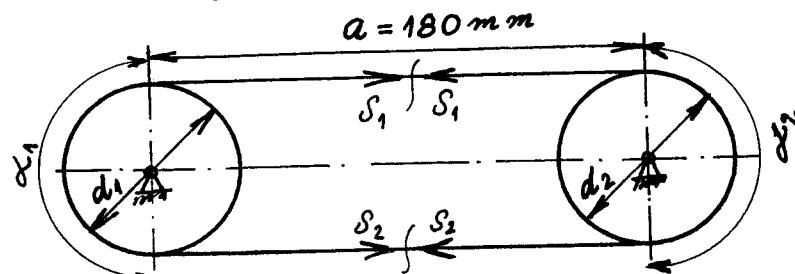
$$153 \cdot 10^4 \text{ dyn cm} = 15,3 \text{ N cm} = 1,56 \text{ kp cm}$$

$$N = \frac{M_{kmax} \cdot n_{max}}{71620 \cdot 1,36} = \frac{1,56 \cdot 318}{71620 \cdot 1,36} = 0,51 \cdot 10^2 \text{ kW}$$

$$N = 5,1 \text{ W}$$

Navržený motor má výkon $N = 16 \text{ W}$, což je větší než požadovaný výkon.

Návrh řemenového převodu :



(obr. č. 15)

$$P = \frac{M_k}{R_{ře.z}} = \frac{1,56}{3,2} = 0,487 \text{ kp}$$

$$\bar{\alpha}_{obl.} = \frac{\alpha}{180} \cdot \pi = 3,14$$

$$S_1 = P \cdot \frac{m}{m-1} = 0,487 \cdot \frac{2,24}{1,24} = 0,84 \text{ kp}$$

$$S_2 = P \cdot \frac{1}{m-1} = 0,487 \cdot \frac{1}{1,24} = 0,392 \text{ kp}$$

součinitel tření $f = 0,3$

$$m = e^{\bar{\alpha} \cdot f} = e^{3,14 \cdot 0,3} = 2,24$$

$$S = \frac{S_1 + S_2}{2} = 0,636 \text{ kp}$$

Střední délka řemene

pro úhel $\alpha < 140^\circ$ vypočítáme podle vzorce

$$l_p = \frac{\pi}{2} \cdot a / d_1 + d_2 / + 2 \cdot a \sin \frac{\alpha}{2} + \frac{\pi(\pi - \alpha)}{180} \cdot \frac{d_1 - d_2}{2}$$

a pro 140°

$$l_p = 2 \cdot a + \frac{d_1 + d_2}{2} + \frac{d_1 + d_2}{4 \cdot a}$$

pro náš případ $= 180^\circ - 140^\circ = 40^\circ$

$$l_p = 2 \cdot 180 + \frac{\pi}{2} \cdot \frac{64 + 64}{2} = 465 \text{ mm}$$

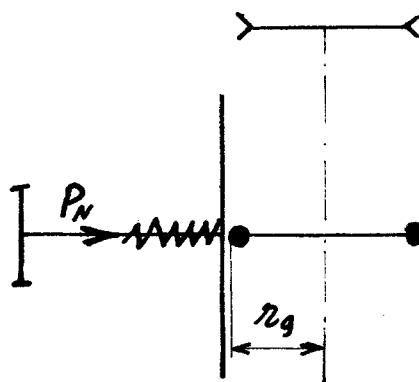
Návrh pro stlačenou pružinu:

$$M_{k16} = M_{k14} = M_9 = 1,56 \text{ kp cm}$$

P_N = síla stlačení pružiny

f = koeficient tření = 0,3

$$M_{k9} = P_N \cdot f \cdot r_9$$



$$P_N = \frac{M_{k9}}{r_9 \cdot f} = \frac{1,56}{1,5 \cdot 0,3} = 3,46 \text{ kp}$$

průměr pružinového drátu:

$$d_p = \sqrt{\frac{\sigma \cdot P_N \cdot d_s \cdot \rho_w}{\pi \cdot C_{dov} \cdot E}} = \sqrt{\frac{8 \cdot 3,46 \cdot 2^3 \cdot 1,1}{\pi \cdot 6 \cdot 30}} = 1,11 \text{ mm}$$

zvolíme $\varnothing d = 1,6 \text{ mm}$

Kontrola ozubených kol:

Kontrolu provádíme na nejmenších kolech

$$m = 2 \text{ mm}$$

$$t_r = \dots m = 6,28 \text{ mm}$$

$$z = 16 \text{ zubů}$$

$$d = m \cdot z = 32 \text{ mm}$$

$$b = 5 \text{ mm}$$

materiál : 11 421.00

$$\sigma_{pt} = 47 \text{ kp mm}^{-2}$$

$$\sigma_n \leq \frac{\sigma_{co}}{\mu} \quad \text{bezpečnost} = 1,25$$

$$\sigma_{co} = 0,4 \cdot \sigma_{pt} = 18,8 \text{ kp mm}^{-2}$$

$$\frac{\sigma_{co}}{\mu} = 15 \text{ kp mm}^{-2}$$

$$\sigma_n = 12 \text{ kp mm}^{-2}$$

$$P_{max} = f_v \cdot y_L \cdot n \cdot b \cdot t_r = 35 \text{ kp}$$

$$f_v = \frac{3}{3+v} = 1 \quad v = \text{obvodová rychlosť m/sec}$$

$$v = \frac{\pi \cdot d \cdot n}{60} = \frac{0,032 \cdot 45}{60} = 0,075 \text{ m s}^{-1}$$

$$y_L = 0,154 - \frac{0,921}{z} = 0,093$$

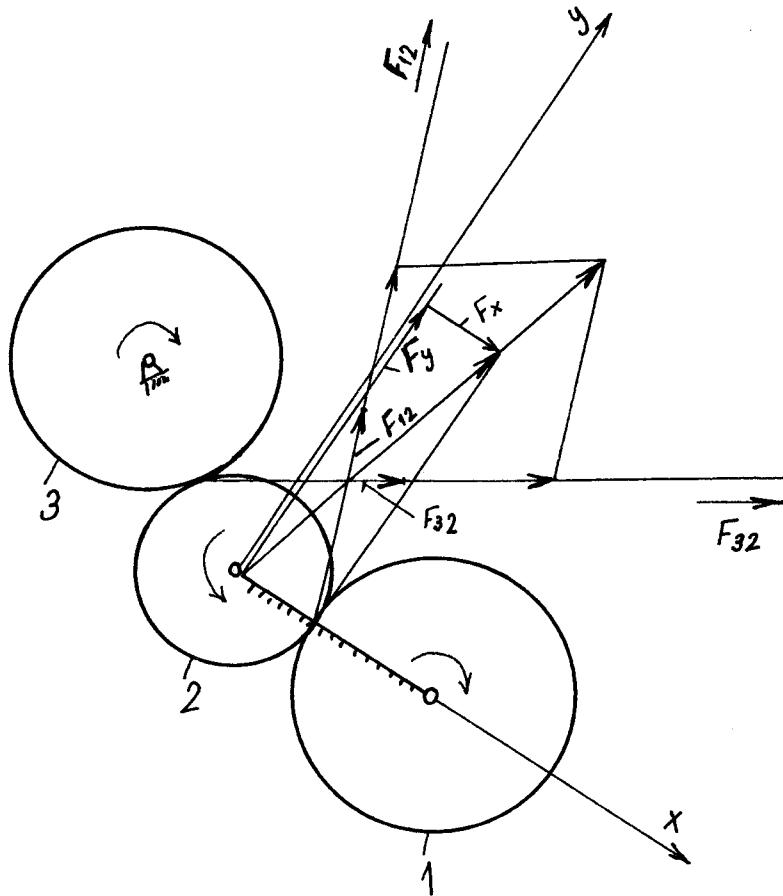
$$M_K = 97400 \cdot \frac{N}{n} = 97400 \cdot \frac{16}{45} = 35 \text{ kp cm}$$

$$P_N = \frac{2 \cdot M_K}{d \cdot \cos \alpha} = 25 \text{ kp}$$

$P_N < P_{max}$ ozubení kola nám vyhovuje

Kontrola stálosti záběru:

kontrolu provádíme na ozubení kola č. 2



měřítko: 1 mm = 1 kp

(obr.č. 16)

$$F_{21} = F_{12} = \frac{M_{k1}}{r_1 \cos \alpha} = 30,6 \text{ kp}$$

$$F_{32} = F_{23} = \frac{M_{k2}}{r_2 \cos \alpha} = 27,3 \text{ kp}$$

$$M_{k1} = 97400 \frac{N}{m} = 97400 \frac{26}{50 \cdot 1000} = 50,6 [\text{kp} \cdot \text{cm}]$$

$$M_{k2} = \frac{1}{i} M_{k1} = \frac{12,5}{18,5} \cdot 50,6 = 33,6 [\text{kp} \cdot \text{cm}]$$

$$F_x = 12 \text{ kp}$$

$$F_y = 44 \text{ kp}$$

VŠST Liberec	ROTAČNÍ VISKOSIMETR	Katedra: Sklářství a keramiky
Fakulta strojní	DP 12-147/72	List č. 44

8) POSTUP PŘI CEJCHOVÁNÍ VISKOSIMETRU

Cejchování provedeme při konstantní hodnotě rychlostního gradientu. K cejchování použijeme kapaliny o známé viskositě (např. glicerinu - 8,5 P) Výchylku odečteme když se měřící kotouč zcela ustáli. Cejchování provedeme stupňovitě pro celý rozsah otáček.

Dostaneme závislost $f(n)$ a z této závislosti určíme konstantu viskosimetru K .

M je úměrné n , a $M = K \cdot n$.

9) PŘÍPRAVA NENEWTONSKÝCH KAPALIN K MĚŘENÍ

Suspense se rozmíchá 5 - 15 min (podle své povahy a hustoty) na elektrické míchačce asi při 1300 ot/min. Pak se ihned přelije do měřící nádoby a nechá se zestrukturovat přímo mezi válci přístroje. Měření pak provedeme po uplynutí určité doby, nutné k vytvoření struktury.

Kdybychom totiž nenechali strukturu vytvořit přímo v přístroji, potom ponořením válců přístroje do suspense dojde k porušení její struktury právě v těch místech, kde budeme vlastnosti suspense měřit.

U suspensi, které časem sedimentují nelze ovšem čekat na úplné vytvoření struktury, ale je nutné najít vhodný kompromis.

10) Z Á V Ě R

Vzhledem k některým potížím při výrobě (vratný šroub) a značnému rozsahu práce, nebylo možno uvést viskosimetr do takového stavu, aby na něm mohla být prováděna měření.

Po zhotovení viskosimetru bude nutno provést jeho ocejchování a vyzkoušet vhodnou zapisovací aparaturu.

Avšak vzhledem k tomu, že obdobný viskosimetr je používán ve Společné laboratoři VŠCHT a ČSAV na VŠCHT v Praze, dá se předpokládat, že mnou navržená úprava viskosimetru bude po odzkoušení vyhovovat při měření viskosity keramických licích kalů.

1	količ 2h6 x 20	tyč	11500	84
1	břídel 25 x 70	ČSN42651012	11340.0	83
1	plech 8x52x1000	ČSN42530121	10340	82
1	řemen	kůže		81
1	pero 3x3x20	ČSN022562		80
1	pero 3x3x16	ČSN022562		79
1	poj.kroužek 8	ČSN022930		78
1	podložka 5,3	ČSN021702		77
1	šnek	výkovek	11421.0	76
1	podložka 3x100x90	ČSN42530121		75
1	podložka 3x65x75	ČSN42530121		74
4	šroub M6 x 15	ČSN021101		73
4	podložka 6,4	ČSN021702		72
1	spojka 3x25x70	plech	ČSN42530121	10340
1	motor	výkovek	11421.0	71
2	ozub. kola	výkovek	11421.0	69
1	šroub M4 x 8	ČSN021146		68
1	deska 20x25x30	odlitek	423223	67
1	deska 20x40x50	odlitek	423223	66
3	podložka 32x8	plech	ČSN42530121	65
3	stav. šroub 16x65	tyč	ČSN42651012	11340.0
1	stojan			64
1	třecí válec	dřevo		63
1	válec 32x42x230	odlitek	423223	62
1	svářenec		11500	60
1	svářenec		11500	59

SAIDELCHAKI

ROTAČNÍ
VISKOSIMETR

DP-12-147/72-0000

1	víko 35x95x12	odlitek						58
1	bubínek ø95x75	odlitek						57
2	pouzdro 45x55x10	odlitek	423223					56
2	ložisko 50x9	ČSN 024633						55
1	víko 20x95x15	odlitek						54
2	svářenec 25x30x140		11340					53
1	plech 10x50x85	ČSN425310.21	10340					52
1	matici M3	ČSN0211401						51
2	plech 5x10x30	ČSN425310.21	10340					50
2	plech 15x65x65	ČSN425310.11	10340					49
1	svářenec		10340					48
30	šroub M5 x 5	ČSN021131						47
2	šroub M4 x 10		11600					46
1	závit ø 20 x 60		13500					45
24	šroub M3 x 5	ČSK 021146						44
2	matici M4 x 12		11600					43
2	pouzdro 8x20x18		423223				DP12-147/72-0011	42
2	matici M8 x 13		11600					41
1	šroub M3 x 5		11600					40
2	matici M 35		11600					39
1	kotouč 95x25		11600					38
1	pouzdro 35x50x70		423182					37
1	řemenice 45x70x12	odlitek	422413					35
1	juzíček		10340					35
1	pouzdro 8x20x10	odlitek	423223				DP12-147/72-0007	34
1	kroužek 22 x30	ČSN692200	pryz					33
1	svářenec		11600				DP12-147/72-0006	32
1	závit 5 x 10		11600				DP12-147/72-0013	31
1	pružinac, 2x4x10	ČSN026003	13250					30

SAIDEL CHAKI

ROTAČNÍ
VISKOSIMETR

DP-12-147/72-0000

1	šroub M8 x 10		11321				DP12-147/72-0006	29
1	šroub M6 x 13		11321					28
2	matice M6	ČSN 021401						27
6	šroub M4 x 10	ČSN 021131						26
2	pouzdro 8x20x12 odlitek		423182					25
2	závit M4 x 45							24
1	tyč ø 20x135		423223				DP12-147/72-0008	23
2	víko 5 x 45	odlitek						22
1	příidel ø 15x145	tyč 426510.12	11600				DP12-147/72-0009	21
2	matice M6	ČSN 021401						20
1	řemenice 5x70x12	odlitek						19
2	pouzdro 7x15x12	odlitek	423182					18
1	svářenec		11500				DP12-147/72-0003	17
1	svářenec		11500				DP12-147/72-0004	16
1	svářenec		11500				DP12-147/72-0002	15
1	pružina 1,6x23x25 ČSN 026003		13250					14
1	ozub. kola	výkovek	11421.0					13
1	kroužek 18x35x18	odlitek					DP12-147/72-0012	12
1	šroub M3 x 4	ČSN 021131						11
1	ozub. kols	výkovek	11421.0					10
2	šroub M4 x 8		11500					9
4	pouzdro 10x14x7	odlitek	423182					8
1	tyč 10 x 95	ČSN 426510.12	11340					7
1	šnek. kolo	odlitek	423145					6
10	šroub M6 x 20	ČSN 021131						5
10	podložka ø 8,5	ČSN 021702.11	11423					4
1	plech 12x240x440	ČSN 426310.11	10340				DP12-147/72-0001	3
1	ozub. kola	výkovek	11421.0					2
1	motor N 16 W							1

SAID EL CHAKI

ROTAČNÍ
VISKOSIMETR

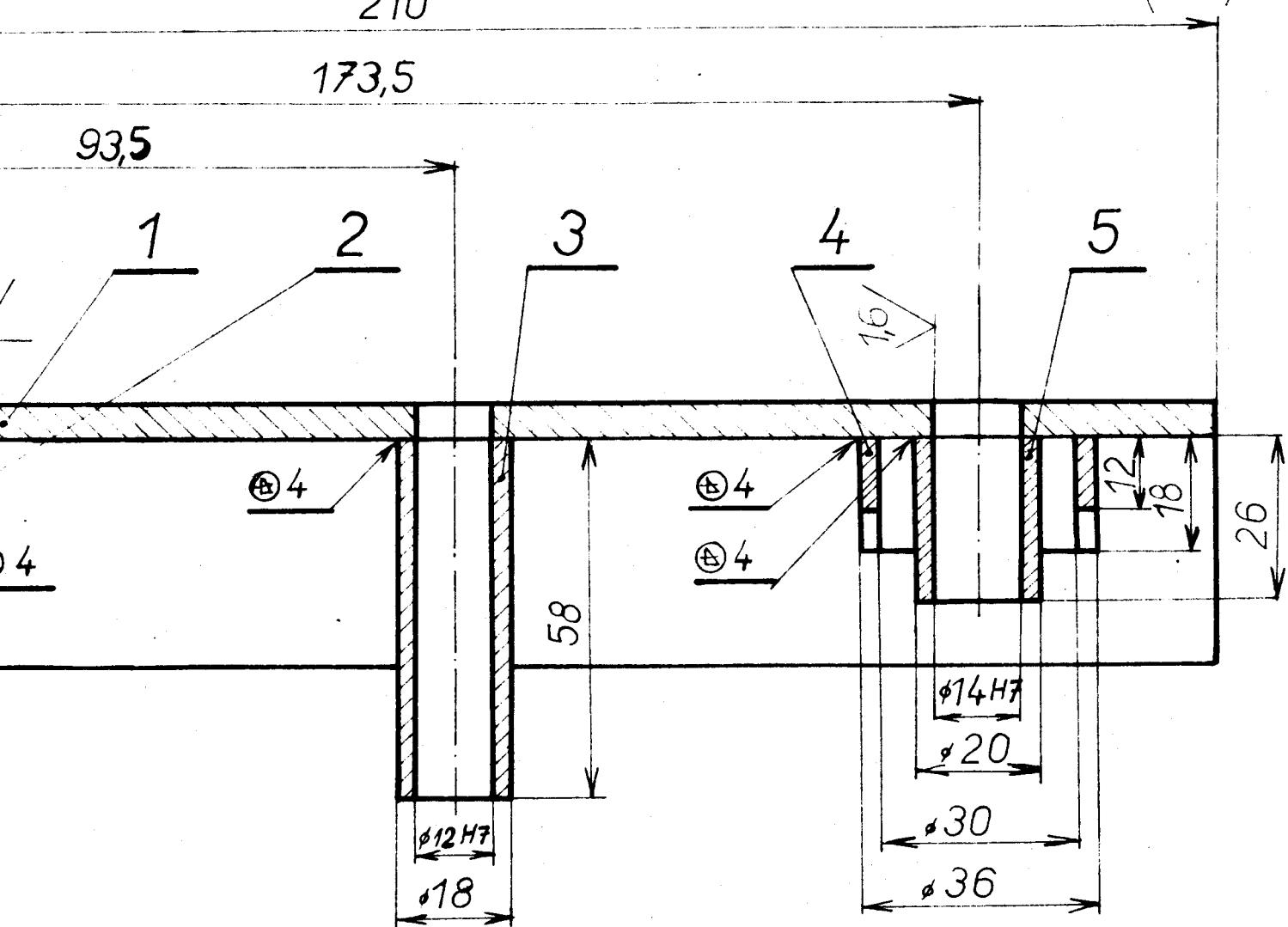
DP-12-147/72-0000

210

173,5

93,5

32 / 16 /



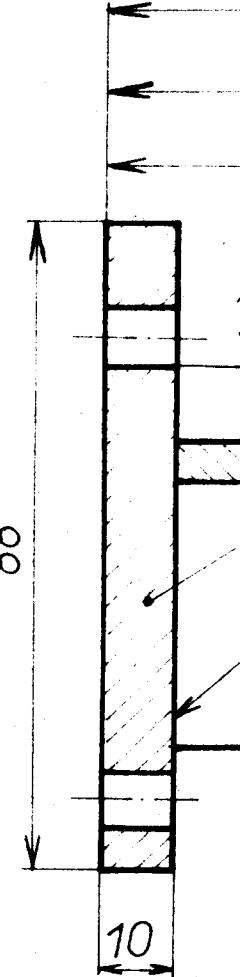
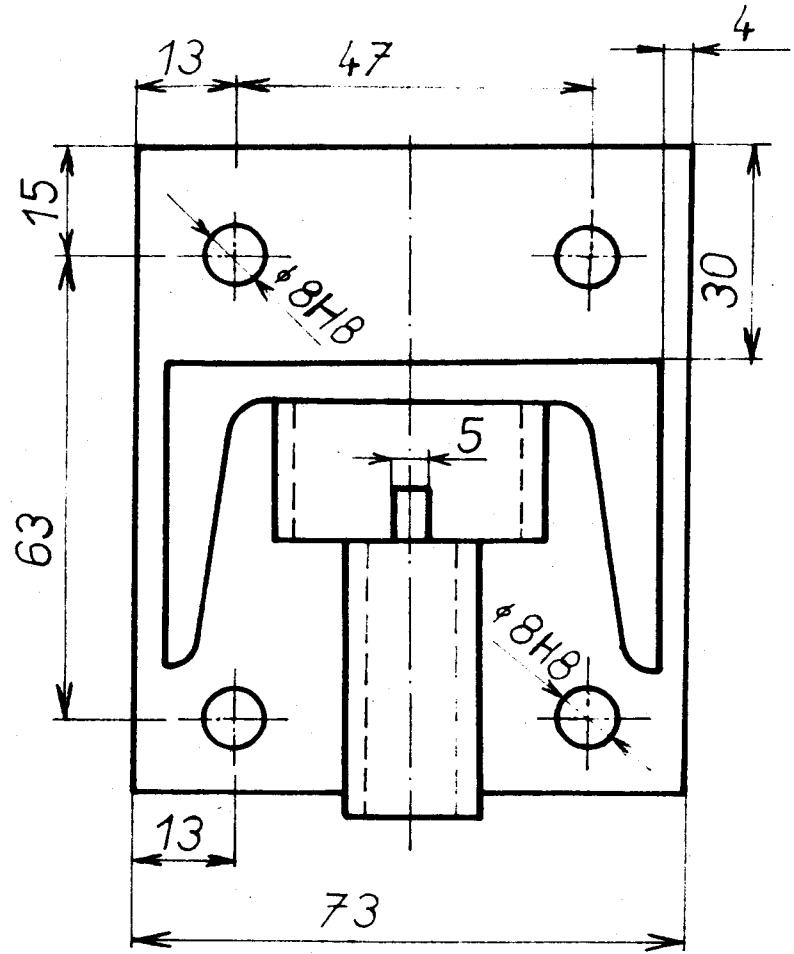
1	TRUBKA 38x20	ČSN 42 5715	11 353.1						5
1	TRUBKA 22x30	ČSN 42 5715	11 353.1						4
1	TRUPKA 22x60	ČSN 42 5715	11 353.1						3
1	PLECH 10x75x90	ČSN 42 5310.11	10 340						2
1	TYČ U 6 1/2x200	ČSN 420076	10 373.0						1

29.6.972 SAID EL CHAKI

1:1

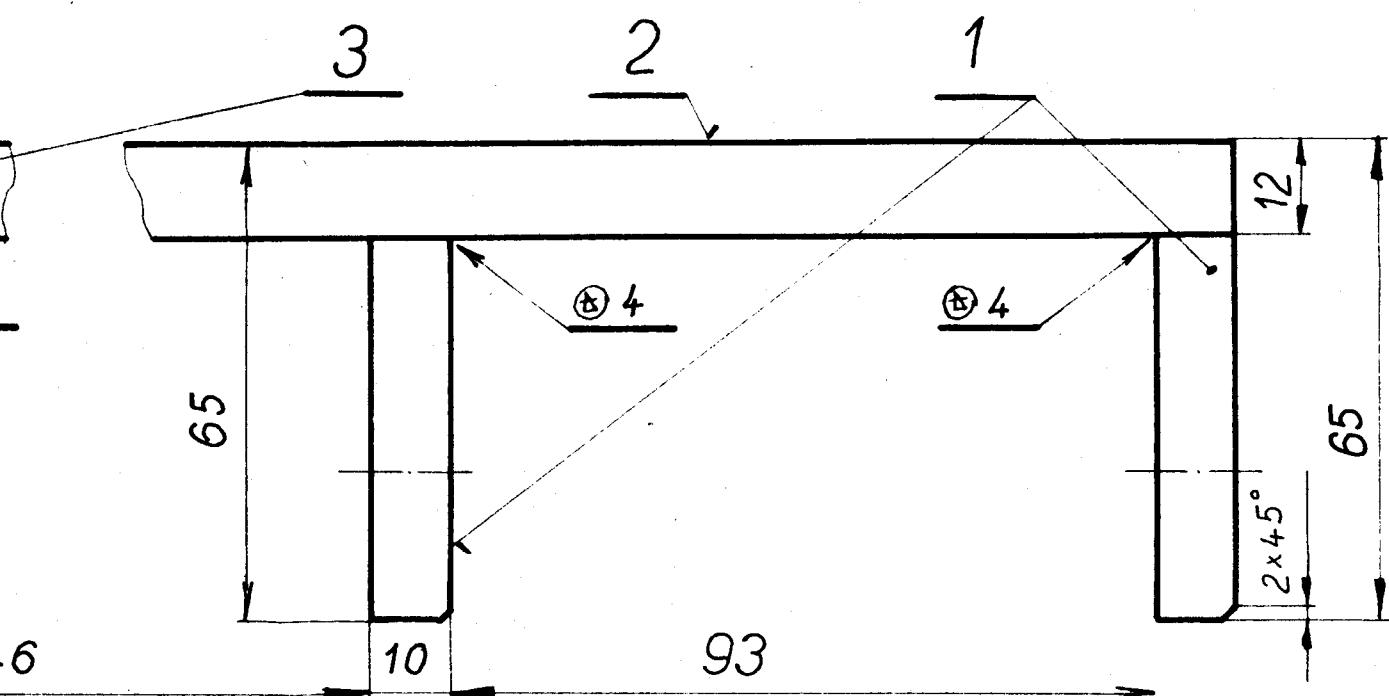
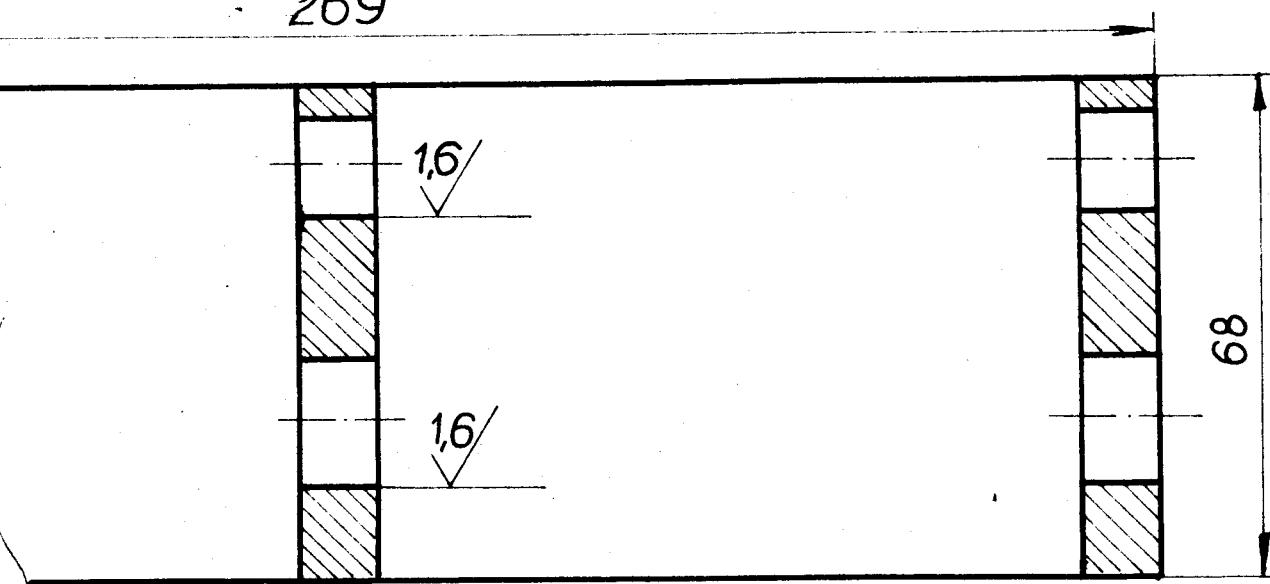
SVARENÉC

DP-12-147/72-0002



269

32/16



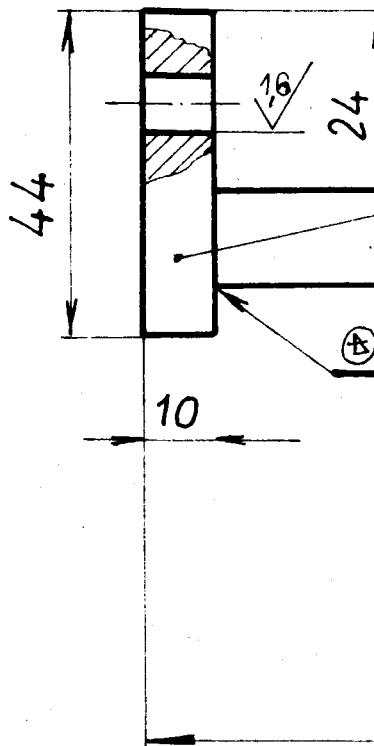
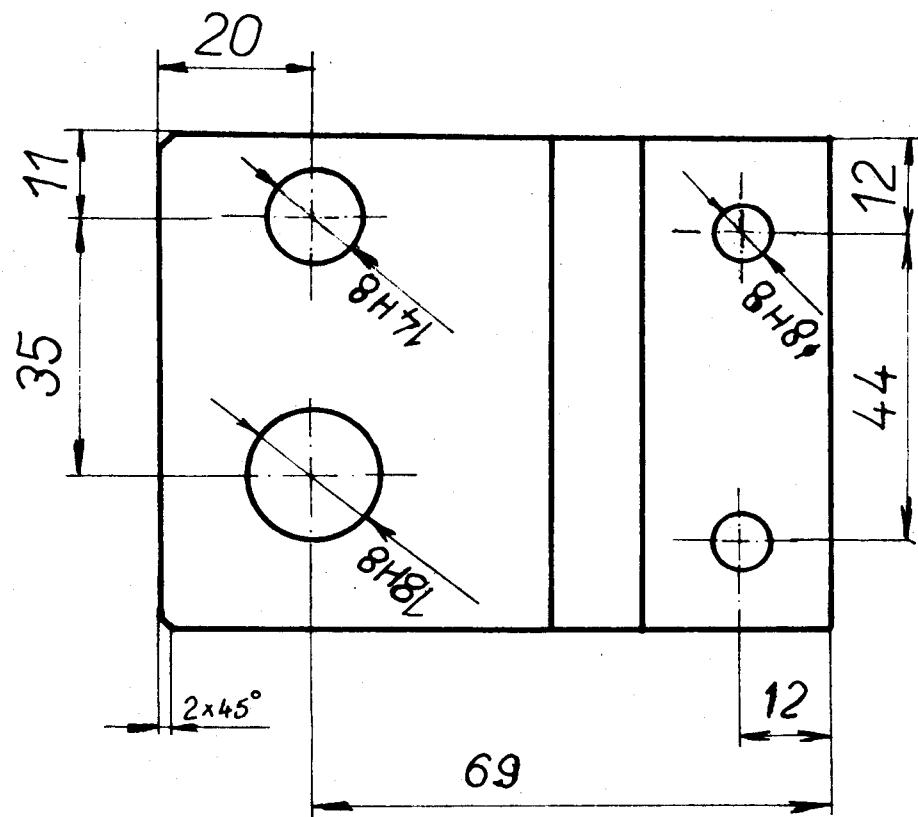
1	PLECH 10x47x70	ČS 425310.11	10340						3
1	PLECH 12x70x265	ČSN 425310.11	10340						2
2	PLECH 10x60x70	ČSN 425310.11	10340						1

29.6.972 SAID EL CHAKI

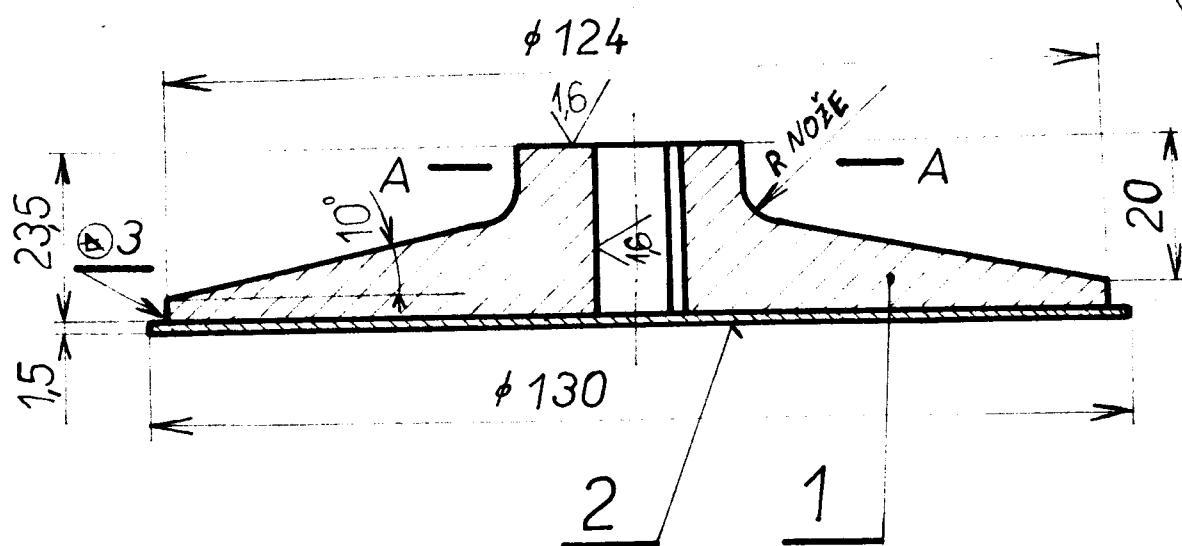
1:1

SVÁŘENEC

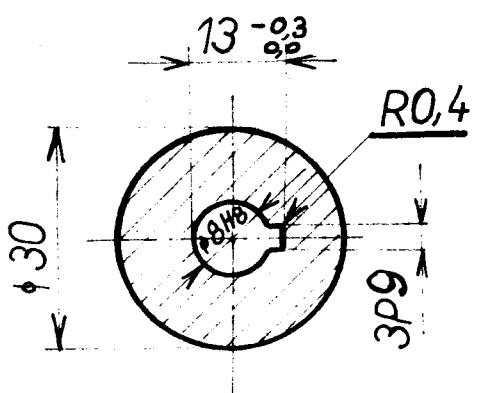
DP-12-147/72-0003



32/ (✓) (16/✓)



RÉZ A-A



1	PLECH 3x140x40	ČSN 42 531011	10340							2
1	KOTOUČ $\phi 130 \times 25$		11 500							1

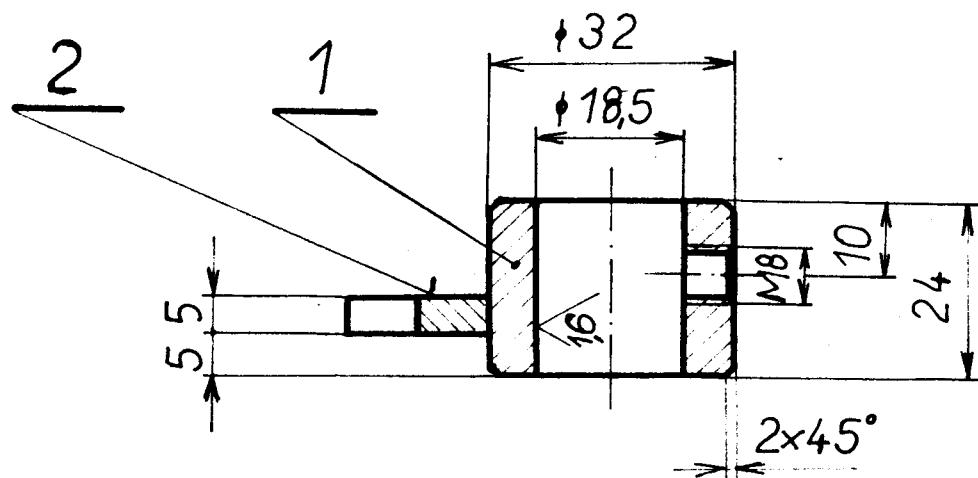
29.6.972 SAID EL CHAKI

1:1

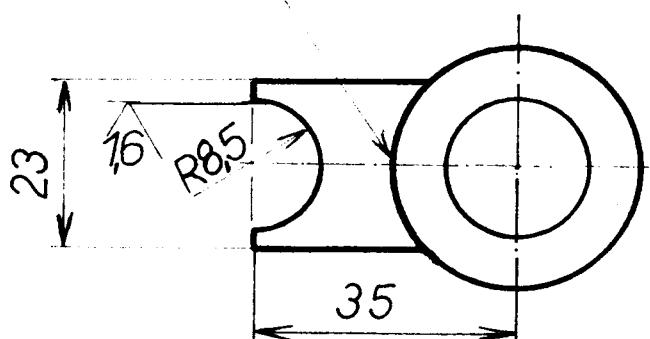
SVÁŘENEC

DP-12-147/72-0004

32' (16/)



3



1	PLECH 30 25	CSN42531011	10 340							2
1	POUZRO 34 27	ODLITEK	11500							1

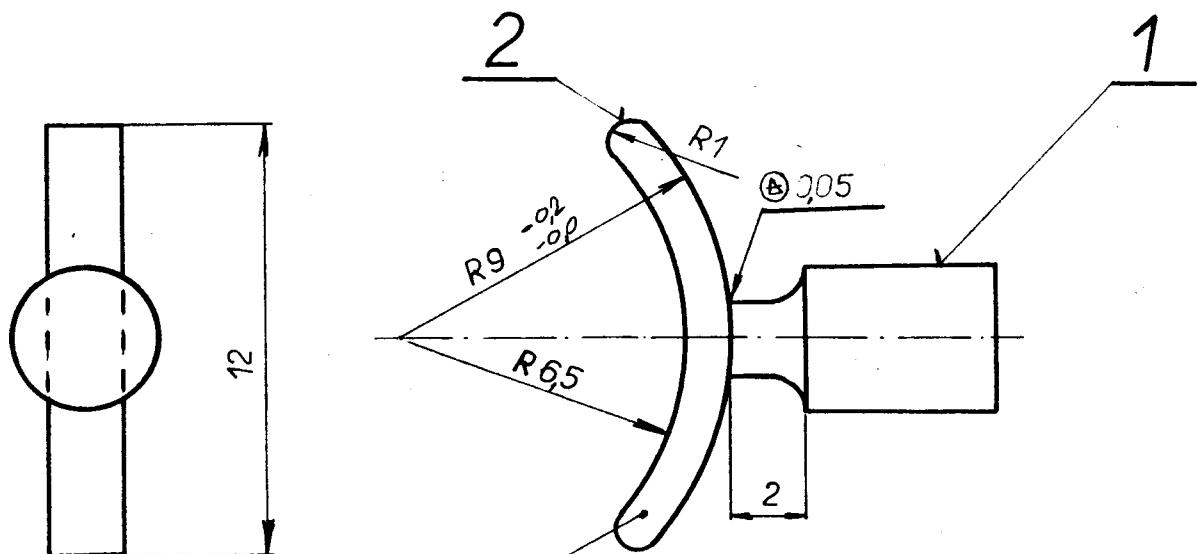
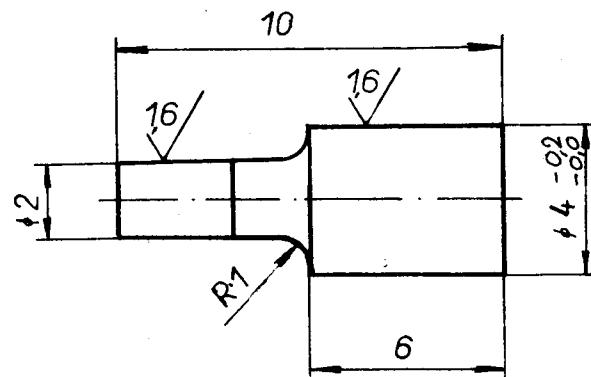
29.6.1972 SAID EL CHAKI

1:1

SVÁŘENEC

DP-12-147/72-0005

16



LÍCOVAT S POSICÍ Č. 23

1	TYČ $\phi 3 \times 20$	11321							2
1	TYČ $\phi 6 \times 10$	11321							1

2.7.972

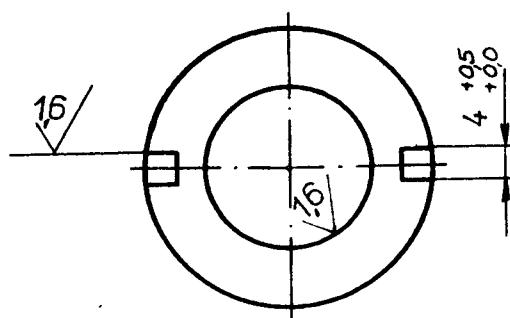
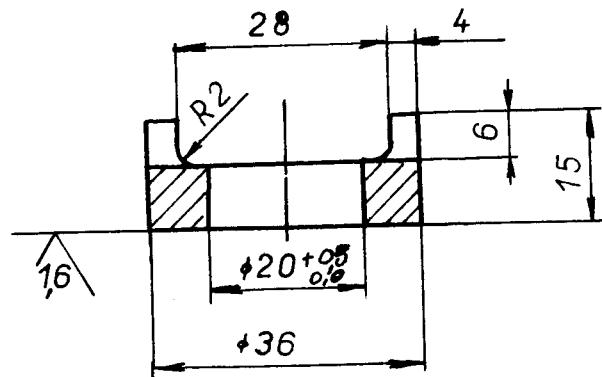
SAID EL CHAKI

5:1

KOLÍK

DP-12-147/72-0013

(16✓) 32✓

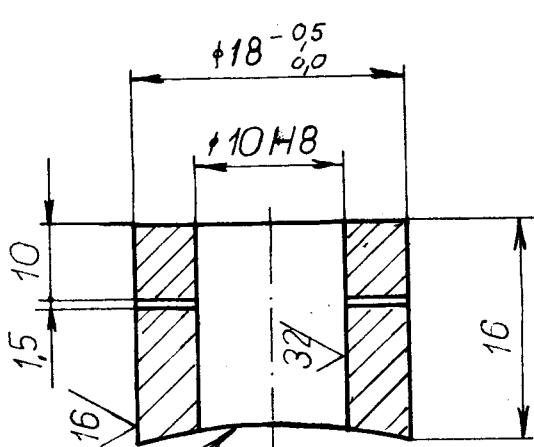


2.7.972

SAID EL CHAKI

1:1

POUZDRO DP-12-147/72-0012



$\checkmark / \left(\checkmark / \checkmark \right)$

VYPROUŠIT PO MONTÁŽI S POZICI Č. 23

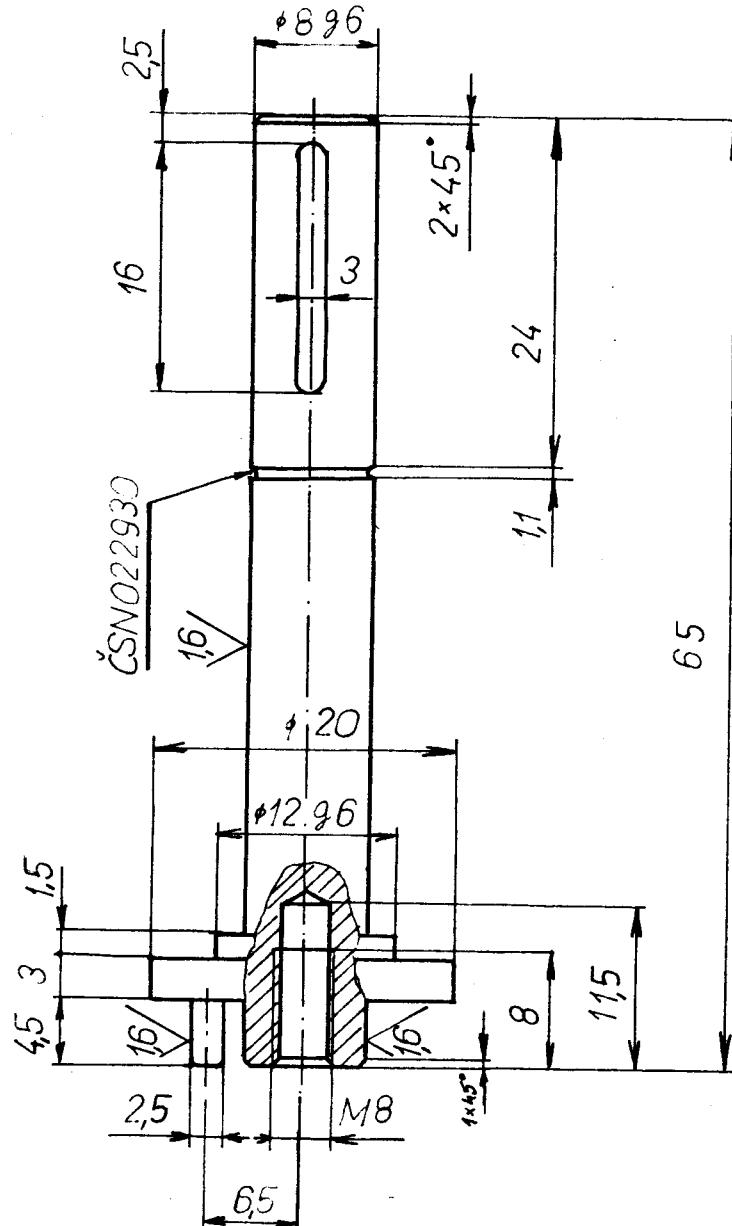
30.6.972 SAID EL CHAKI

2:1

POUZDRO

DP-12-147/72-0011

✓ (✓)



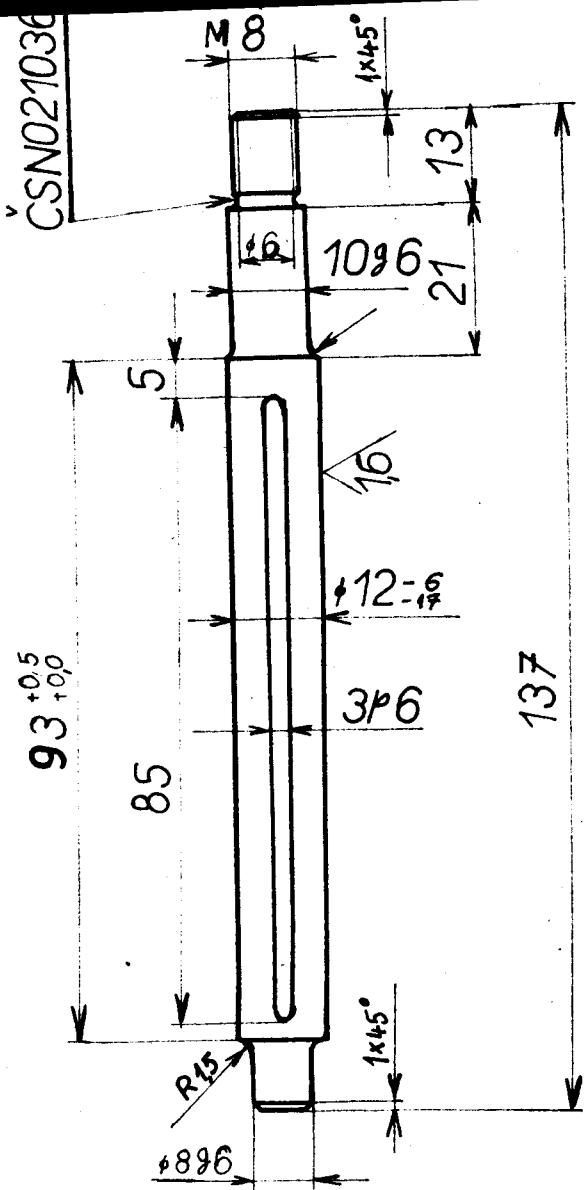
30.6.972

SAID EL CHAKI

2:1

HR'DEL

DP-12-147/72-0010



16/ (16/)

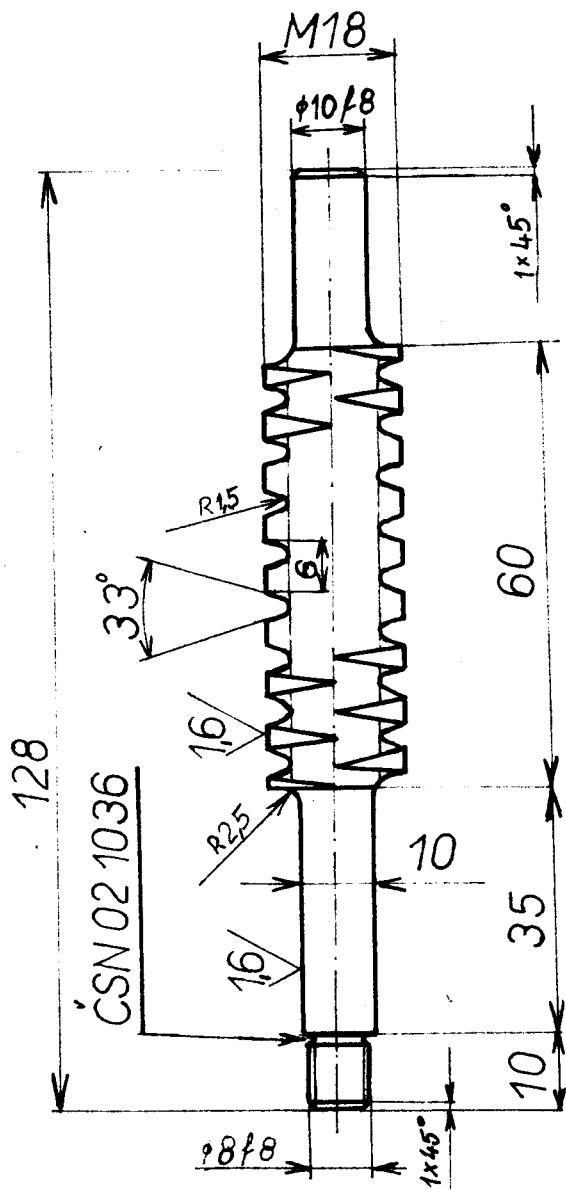
29.6.972 SAID EL CHAKI

1:1

HRÍDEL

DP-12-147 / 72-0009

16 ✓ (16 ✓)



PŘÍŘEZÁNÍ LEVÉHO ZAVÍTU OTOCET O 180°

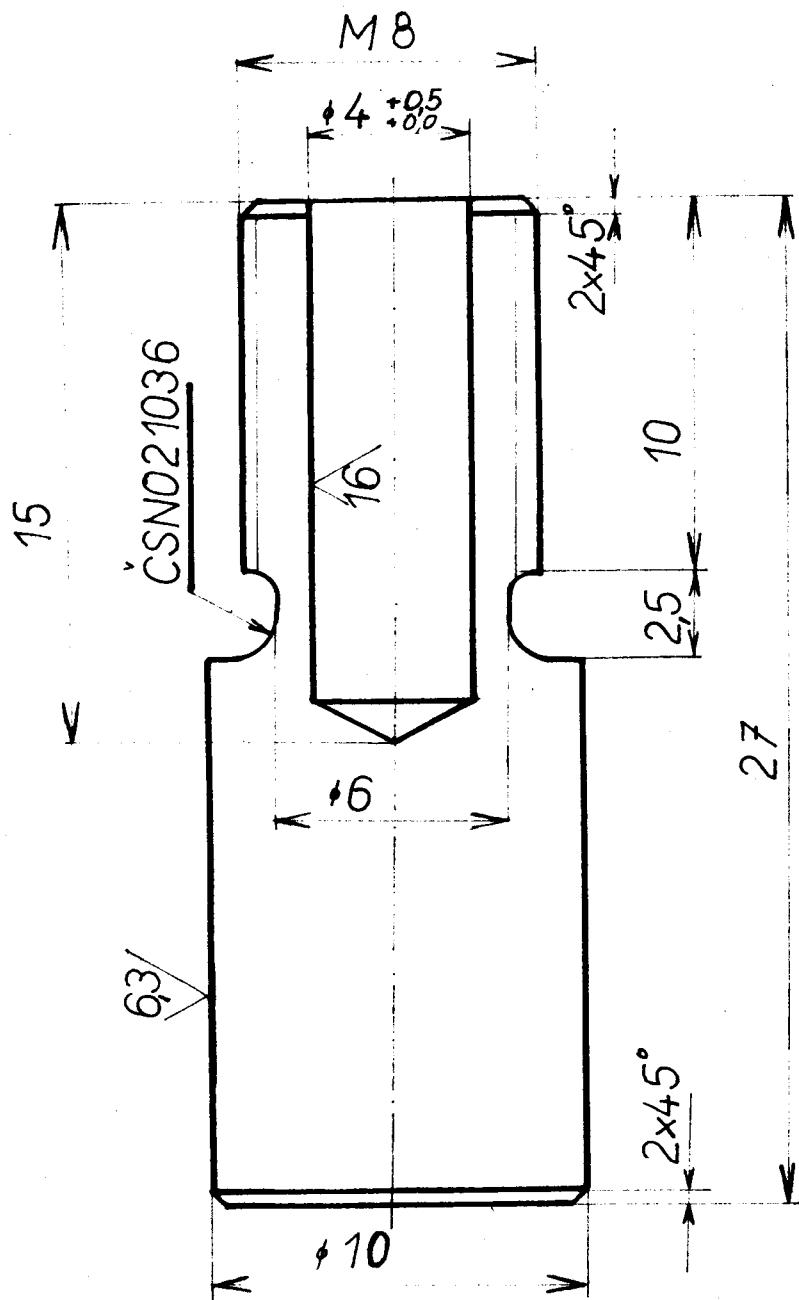
29-6-972 SAID EL CHAKI

1:1

VRATNÍ ŠROUB

DP-12-147 / 72-0008

(6,3 ✓ 1,6 ✓)



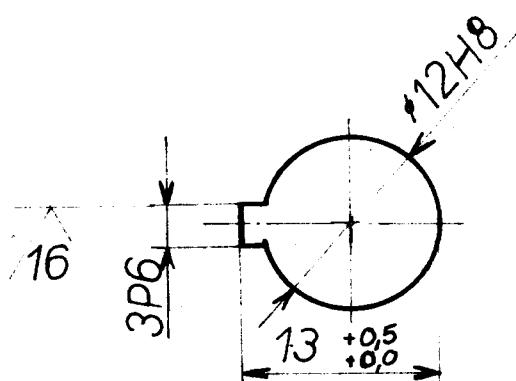
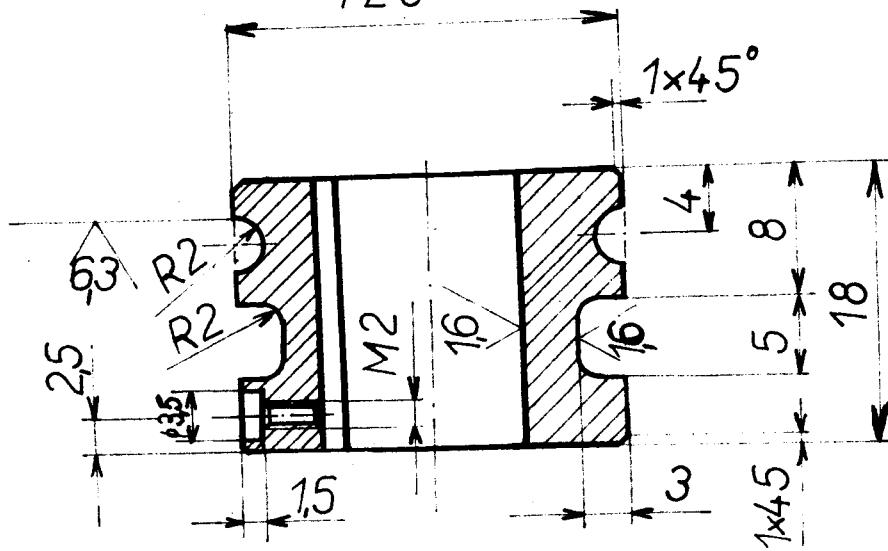
5:1

ŠROUB

DP-12-147 / 72-0006

32/ (63/16/)

26



2:1

POUZDRO

DP-12-147/72-0007

1	PLECH 12x70x75	ČSN 425310	10340							3
1	DESKA 40x40x75	ČSN 029021								2
1	PLECH 12x240x445	ČSN 425310	10340							1

27-6-972 SAID EL CHAKI

1:1

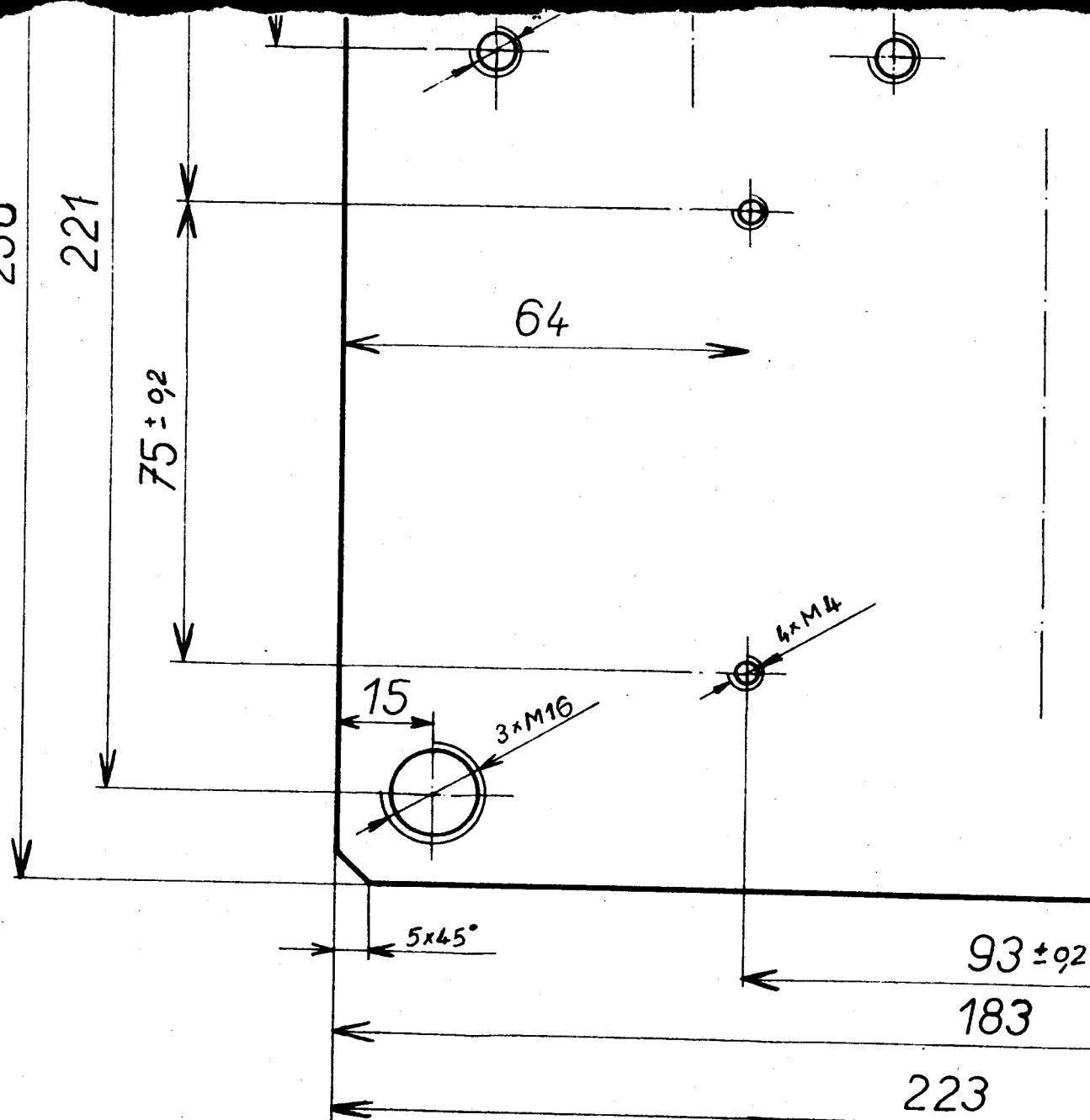
STÜL

1 DP-12-147/72-0001

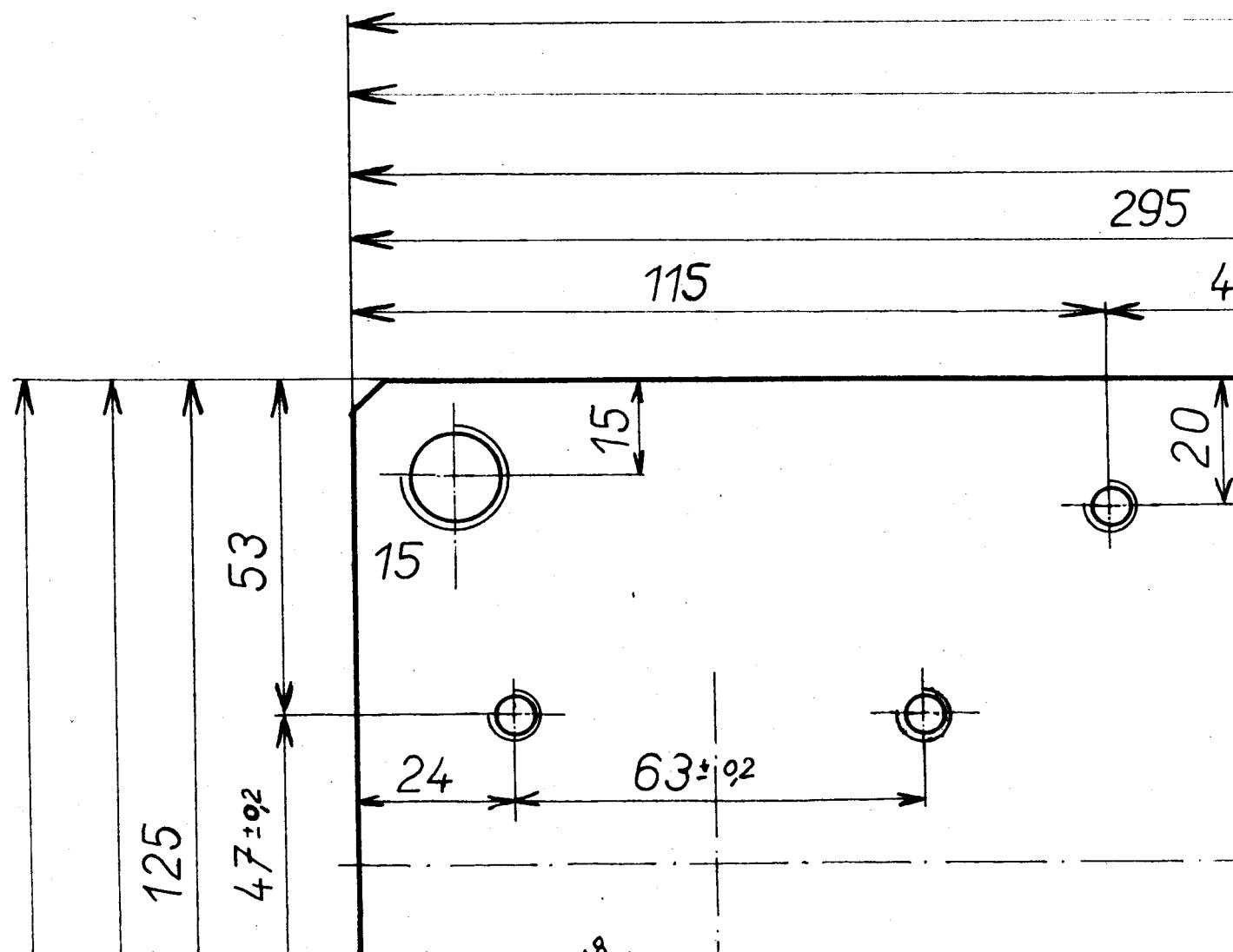
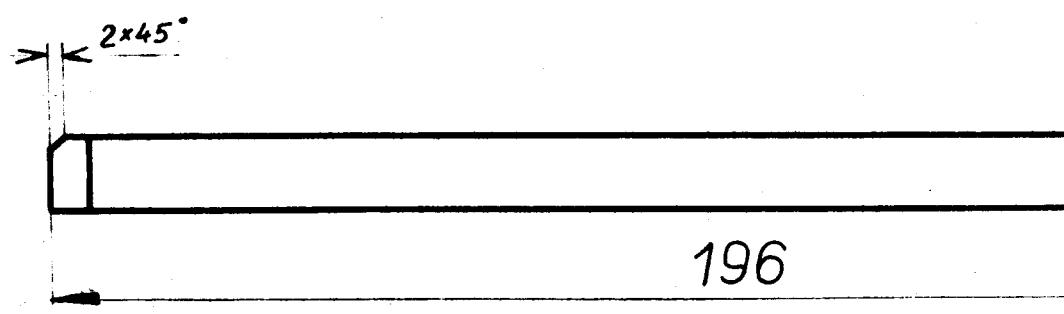
\checkmark 6,3 / (\checkmark 3,2 /)

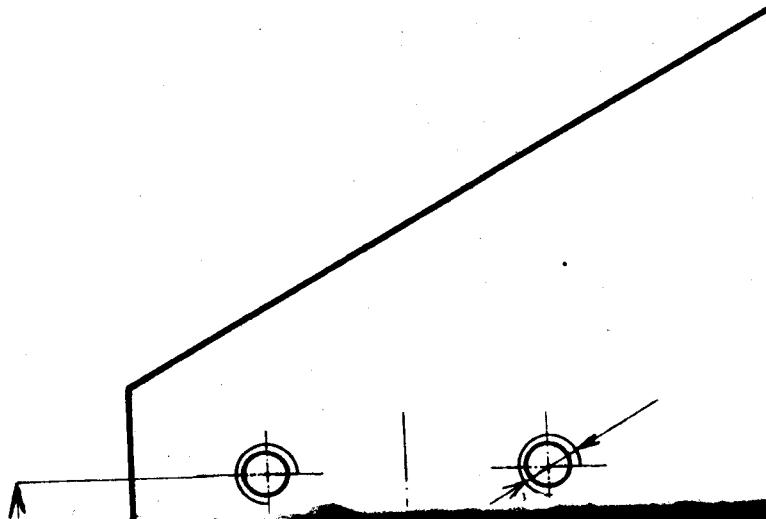
236

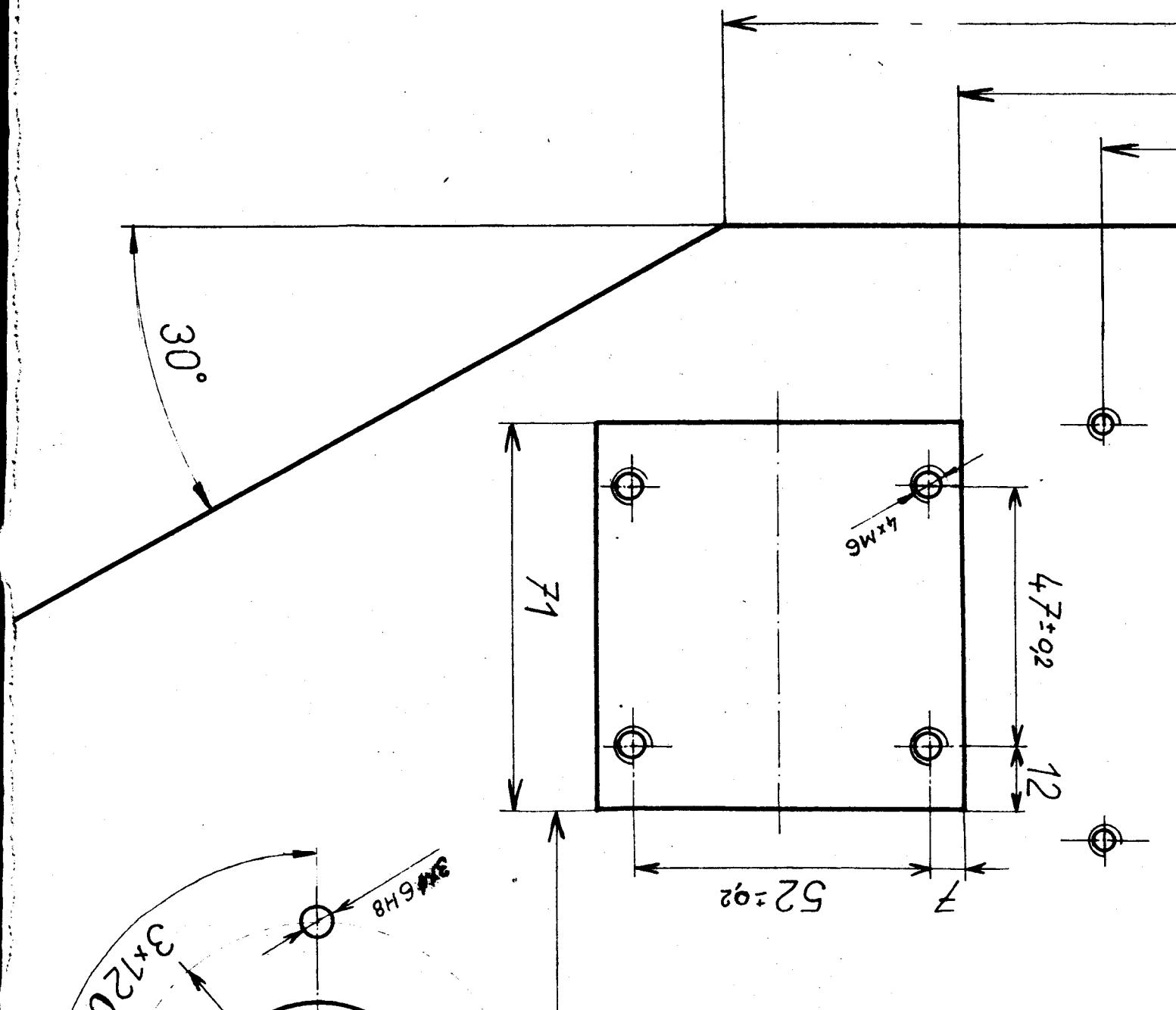
221

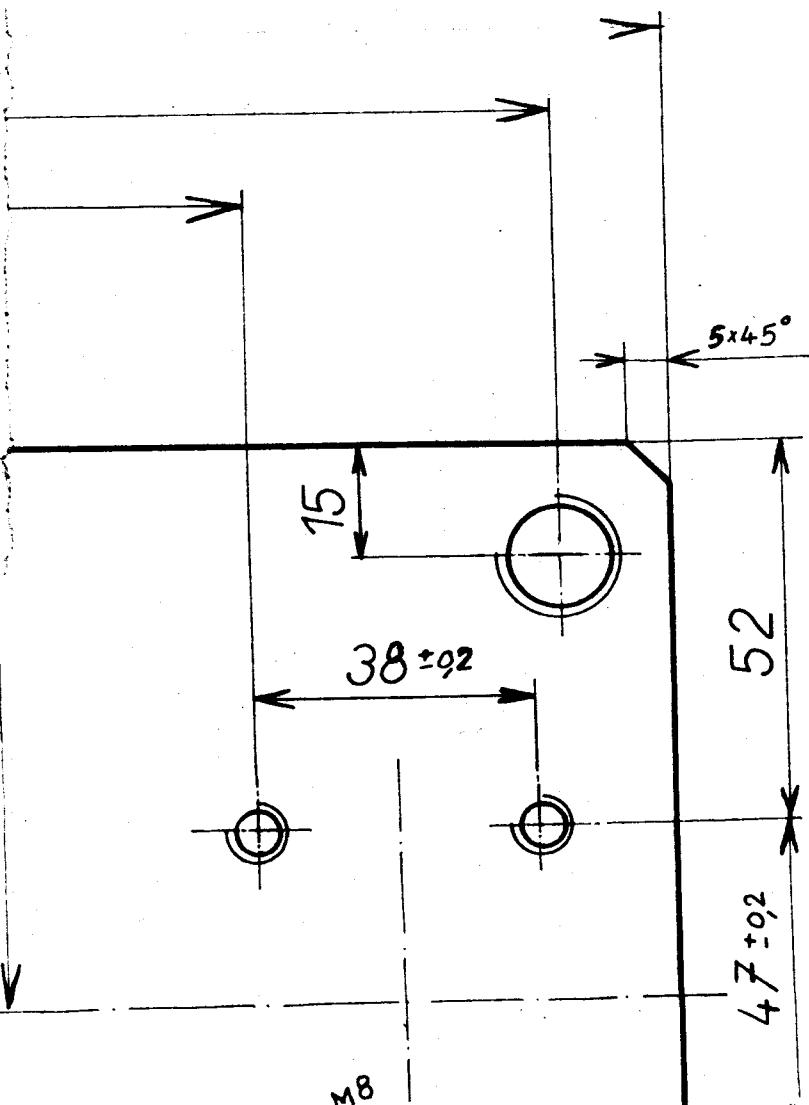
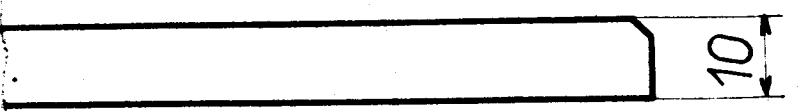


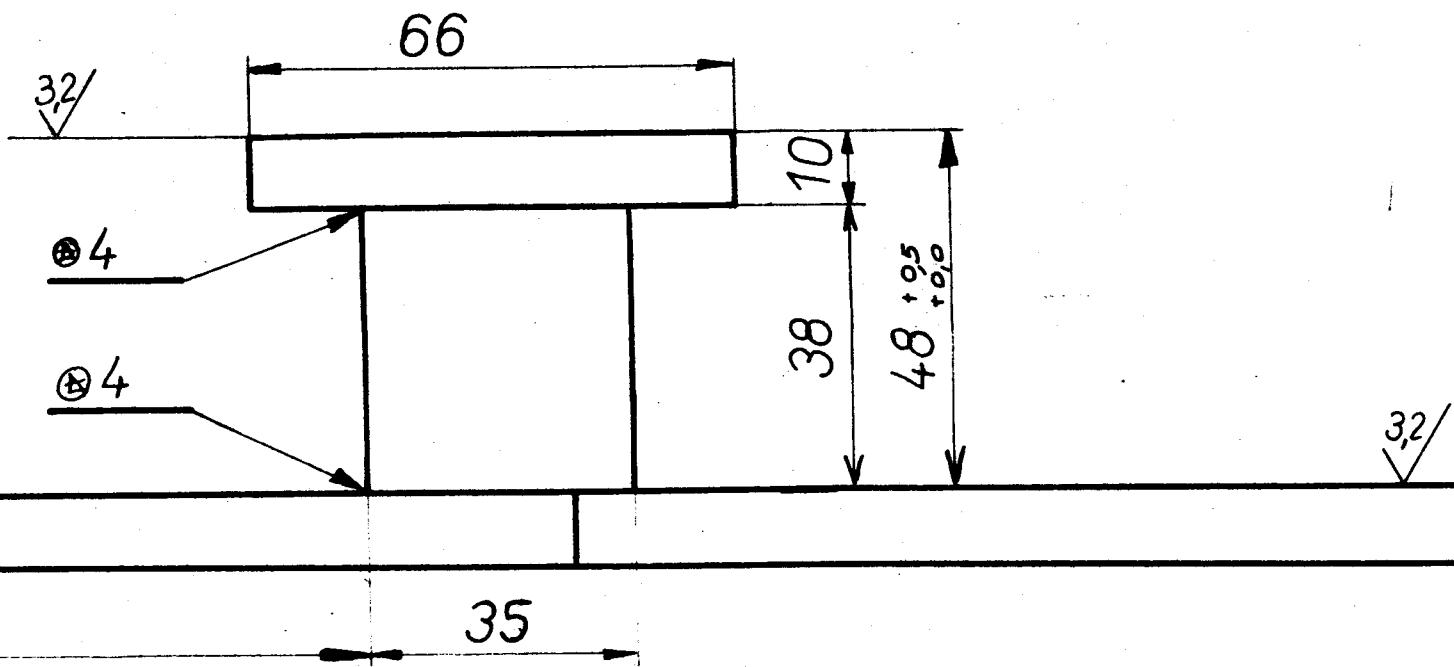
223











440

435

385

