





## La barra di Hopkinson

## COSTRUZIONE DI MACCHINE E PROGETTAZIONE AGLI ELEMENTI FINITI





## Leggi costitutive del materiale



#### Parte elastica

$$\sigma = E\varepsilon$$

Hooke

## Parte plastica

$$\sigma = k \varepsilon_{tot}^{n}$$

Power law

$$\sigma = B + H\varepsilon_{tot}$$

$$\sigma = \sigma_0 + H\varepsilon_{pl}$$

**Bilineare** 

$$\sigma = \sigma_0 + A(1 - e^{-b\varepsilon_{pl}}) + A_0\varepsilon_{pl}$$

Voce



## Leggi costitutive del materiale



#### Plasticità ciclica

$$\begin{cases}
\sigma = \sigma_0 + A(1 + e^{-b\varepsilon_{pl}}) \\
d\alpha_{ij} = \frac{C}{\sigma_0} \cdot (\sigma_{ij} - \alpha_{ij}) \cdot d\varepsilon_p - \gamma \cdot \alpha_{ij} \cdot d\varepsilon_p
\end{cases}$$

Chaboche

## High strain rate

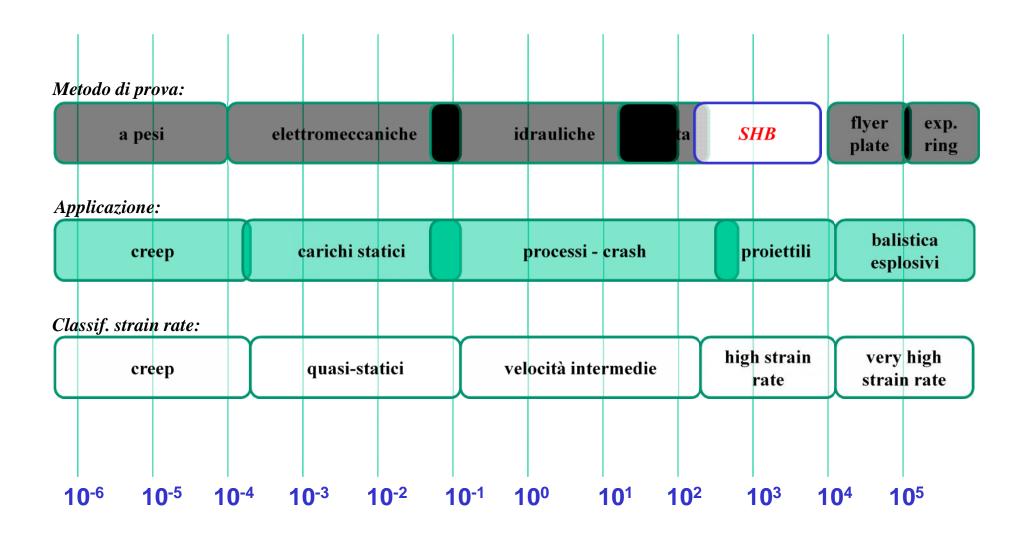
$$\sigma = \left(A + B\varepsilon_{pl}^{n}\right) \cdot \left(1 + C\log\frac{\dot{\varepsilon}}{\dot{\varepsilon}_{0}}\right) \cdot \left(1 - T^{*m}\right)$$
Johnson-Cook

$$T^* = \frac{T - T_{amb}}{T_{melt} - T_{amb}}$$







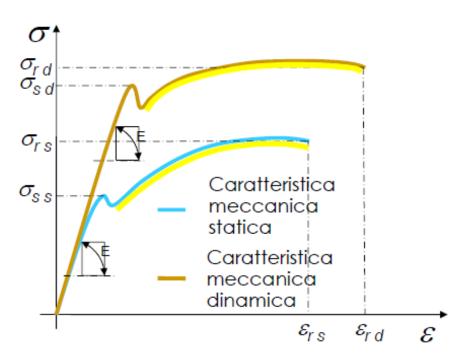








#### PERCHÉ STUDIARE I MATERIALI AD ELEVATA VELOCITÀ DI DEFORMAZIONE?



- Variazione della tensione di snervamento
- Variazione della tensione di rottura
- Variazione dell'allungamento a rottura??
- Variazione del comportamento incrudente del materiale

La velocità di deformazione non ha effetto rilevante sul modulo di elasticità del materiale per molti materiali







#### PERCHÉ STUDIARE I MATERIALI AD ELEVATA VELOCITÀ DI DEFORMAZIONE?

- La sensibilità allo strain rate varia da materiale a materiale
- Alcuni materiali presentano una sensibilità già a strain rate dell'ordine di 10<sup>0</sup> s<sup>-1</sup>
- Altri invece iniziano a mostrare un marcato comportamento dipendente dallo strain rate solo al disopra di un certo valore





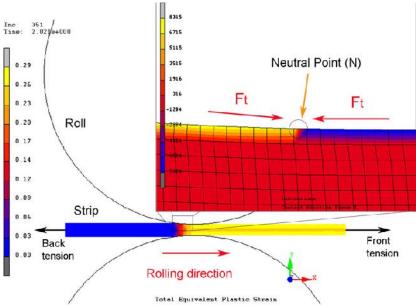
#### PERCHÉ STUDIARE I MATERIALI AD ELEVATA VELOCITÀ DI DEFORMAZIONE?

### Different applications:

- Crash test
- Ballistic
- Fast forming processes (e.g. Rolling, sheet metal forming, etc.)











#### PROVE AD ALTA VELOCITÀ DI DEFORMAZIONE (STRAIN-RATE)

Velocità di deformazione: definizione

$$\dot{\delta} = \frac{d\delta}{dt}$$
  $\dot{\varepsilon} = \frac{d\varepsilon}{dt}$ 

Se la velocità di deformazione è costante:

$$\dot{\delta} = \frac{\delta}{t}$$

• Se si considera deformazione ingegneristica:

$$\frac{d\varepsilon}{dt} = \frac{1}{L_0} \frac{dL}{dt} = \frac{V}{L_0}$$





#### PROVE AD ALTA VELOCITÀ DI DEFORMAZIONE (STRAIN-RATE)

• Poiché:

$$\delta = \int_0^l \frac{dl}{l} = \ln(1 + \varepsilon)$$

Ne risulta

$$\dot{\delta} = \frac{1}{dt} \ln(1+\varepsilon) = \frac{\dot{\varepsilon}}{1+\varepsilon}$$





La barra di Hopkinson deve il proprio nome al suo **ideatore**, l'inglese **Bertram Hopkinson** (1874 – 1918). Nel **1914** ne propose la prima versione e sviluppò una procedura sperimentale per **misurare** la massima pressione generata dall'impatto di un proiettile.



Nel **1948**, **Rhisiart Morgan Davies** (1903 – 1958), intuendo i limiti tecnologici del metodo originale di Hopkinson, introdusse una nuova tecnica **per la misura delle deformazioni assiali e radiali ad alta velocità di deformazione**.

Nel **1949**, **Herbert Kolsky** (1917 – 1992) pubblicò un articolo sulla misura delle proprietà meccaniche di diversi materiali (polietilene, gomma, PMMA, rame e piombo) ad alte velocità di carico usando una Hopkinson Pressure Bar modificata, in seguito conosciuta come "Kolsky Bar" o "Split-Hopkinson Pressure Bar" (SHPB).

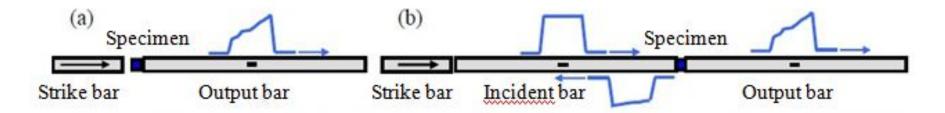




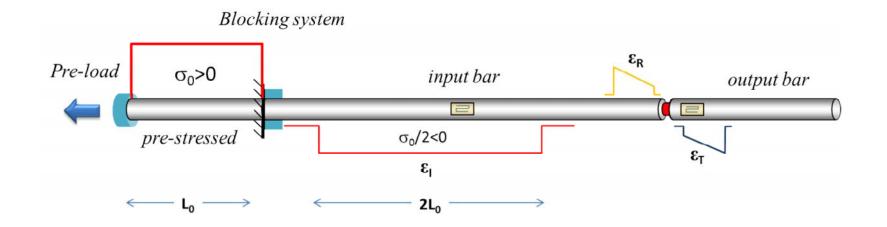


#### Versione Classica

Esistono due configurazioni di base: la "sigle pressure bar" (o barra di Davies) (a) e la "Split-Hopkinson Pressure Bar" (SHPB) (b).



#### Versione a trazione diretta

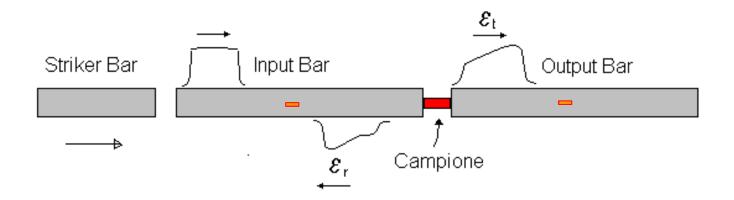






#### Versione Classica

 Consiste di tre barre allineate, una denominata Striker Bar, che viene sparata contro la prima barra denominata Input Bar, la quale è separata dall'ultima barra, denominata Output Bar, mediante l'interposizione del campione

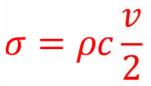


• Il principio di funzionamento si basa sulla generazione di un'onda di tensione-deformazione e la sua propagazione attraverso i componenti dell'apparato. L'impulso, che si propaga lungo la barra, si trasmette al provino che subisce deformazioni plastiche. Dallo studio della propagazione delle onde nelle barre si risale al comportamento del materiale del provino.



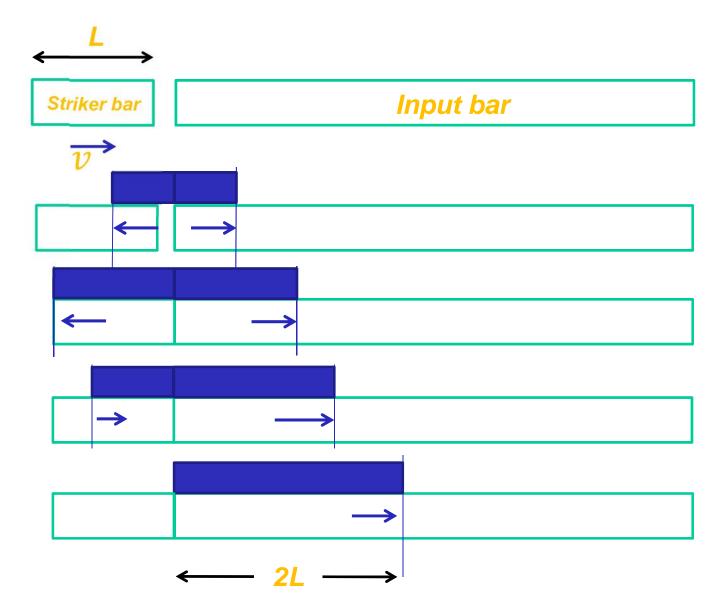


#### GENERAZIONE DELL'ONDA ELASTICA



$$t = 2\frac{L}{c}$$

$$c = \sqrt{\frac{E}{\rho}}$$

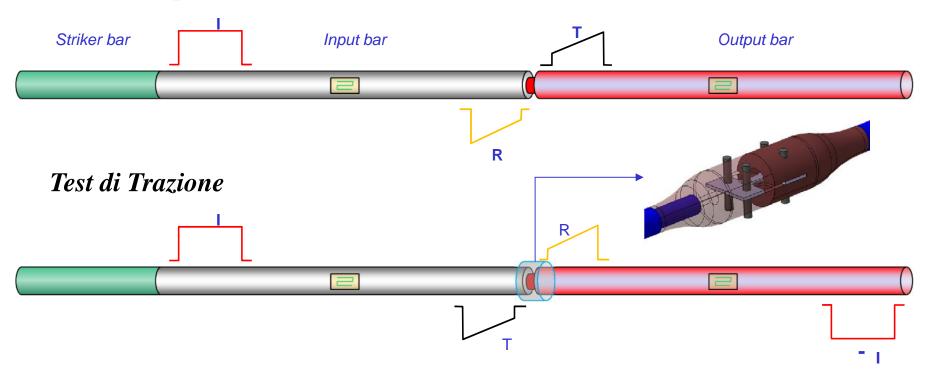






## La barra di Hopkinson nella versione classica

#### Test di Compressione



$$\sigma(t) = \frac{A_b \cdot E_b}{A_s} \varepsilon_t(t) \qquad \dot{\varepsilon}(t) = -\frac{2C_0}{L_s} \varepsilon_r(t) \qquad \varepsilon(t) = -\frac{2C_0}{L_s} \int_0^t \varepsilon_r(t) dt$$





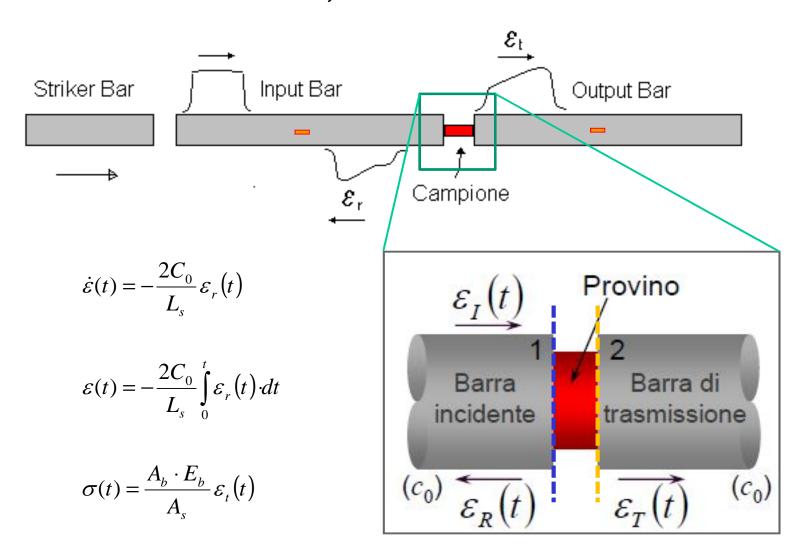


- Ipotesi semplificative:
  - 1. la propagazione delle onde nelle barre di pressione può essere descritta da una teoria monodimensionale elastica
  - 2. all'interno del provino la distribuzione delle deformazioni è uniforme e lo stato tensionale è anch'esso uniforme e monoassiale
  - 3. l'effetto dell'inerzia sia radiale che longitudinale del provino è trascurabile e quindi il campione si trova in equilibrio dinamico;
  - 4. l'attrito alle interfacce tra le barre di pressione ed il provino è trascurabile;
  - 5. l'effetto dell'inerzia laterale delle barre di pressione è trascurabile e quindi il fenomeno della dispersione meccanica delle onde elastiche non si verifica;
  - 6. la lunghezza del provino è trascurabile.





#### MISURA DELLA DEFORMAZIONE, VELOCITÀ DI DEFORMAZIONE E TENSIONE







#### MISURA DELLA DEFORMAZIONE, VELOCITÀ DI DEFORMAZIONE E TENSIONE NOMINALI NEL PROVINO

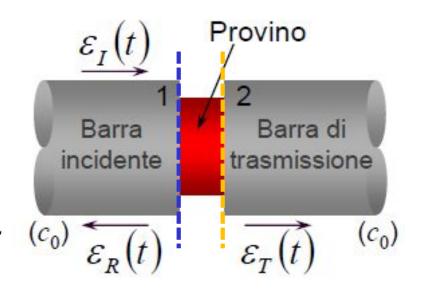
(i valori che si ottengono sono valori medi)

$$arepsilon_i$$
  $arepsilon_r$   $arepsilon_t$ 

Secondo la teoria della propagazione monodimensionale delle onde elastiche

$$u_1 = c_0 \int_0^t [\varepsilon_r(\tau) - \varepsilon_i(\tau)] d\tau \stackrel{(c_0)}{\varepsilon_R(t)} \underbrace{\varepsilon_R(t)}_{\varepsilon_T(t)}$$

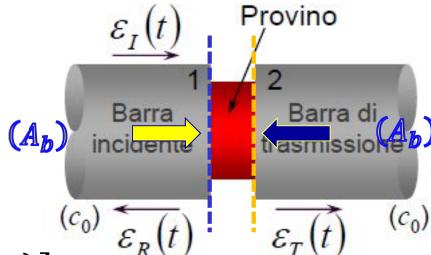
$$u_2 = -c_0 \int_0^t [\varepsilon_t(\tau)] d\tau$$







$$arepsilon_i$$
  $arepsilon_r$   $arepsilon_t$ 



$$P_1 = A_b E_b [\varepsilon_i(\tau) + \varepsilon_r(\tau)]$$

$$P_2 = A_b E_b [\varepsilon_t(\tau)]$$





$$u_1 = c_0 \int_0^t [arepsilon_r( au) - arepsilon_i( au)] d au$$
 $u_2 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_2 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_3 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_4 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_5 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_6 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_7 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_8 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 

$$\varepsilon(t) = \frac{u_2(t) - u_1(t)}{L_s} = \frac{c_0}{L_s} \int_0^t [\varepsilon_i(\tau) - \varepsilon_r(\tau) - \varepsilon_t(\tau)] d\tau$$





$$u_1 = c_0 \int_0^t [arepsilon_r( au) - arepsilon_i( au)] d au$$
 $u_2 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_2 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_3 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_4 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_5 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_6 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_7 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 
 $u_8 = -c_0 \int_0^t [arepsilon_t( au)] d au$ 

$$\dot{\varepsilon}(t) = \frac{d[u_2(t) - u_1(t)]}{L_s dt} = \frac{c_0}{L_s} [\varepsilon_i(t) - \varepsilon_r(t) - \varepsilon_t(t)]$$





$$P_1 = A_b E_b [arepsilon_i( au) + arepsilon_r( au)]$$
 Provino Provino Barra di Incidente Provino  $(A_s)$  Pr

$$\sigma(t) = \frac{P_1(t) + P_2(t)}{2A_s} = \frac{A_b E_b}{2A_s} [\varepsilon_i(t) + \varepsilon_r(t) + \varepsilon_t(t)]$$





#### MISURA DELLA DEFORMAZIONE, VELOCITÀ DI DEFORMAZIONE E TENSIONE NOMINALI NEL PROVINO

Se P1(t) è uguale a P2(t), allora il provino si deforma uniformemente e si trova in equilibrio dinamico

$$P_1(t) = P_2(t) \rightarrow \varepsilon_i(t) + \varepsilon_r(t) = \varepsilon_t(t)$$

$$\dot{\varepsilon}(t) = -\frac{2c_0}{L_s} [\varepsilon_r(t)] \quad \left[ \varepsilon(t) = -\frac{2c_0}{L_s} \int_0^t [\varepsilon_r(\tau)] d\tau \right]$$

$$\sigma(t) = \frac{A_b E_b}{A_s} [\varepsilon_t(t)]$$

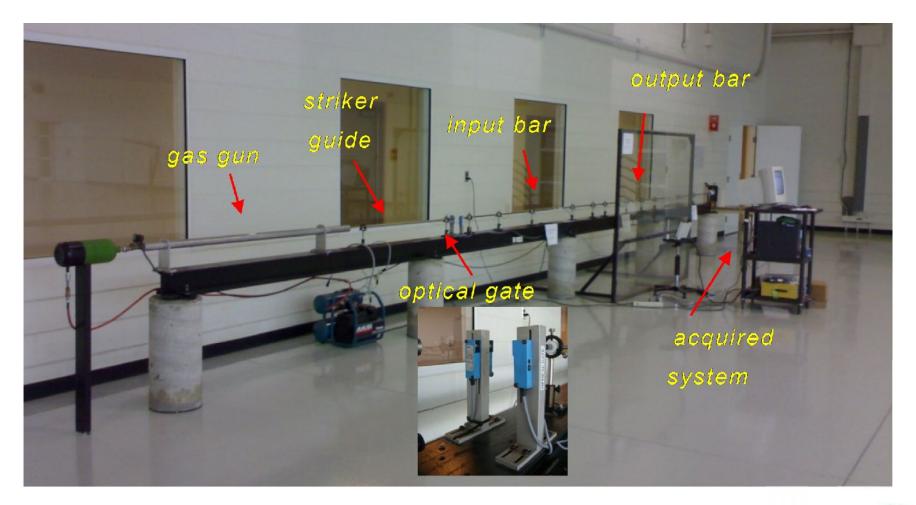
Eliminando il tempo dalle precedenti relazioni (cioè, sincronizzando i segnali riflesso e trasmesso) si ricava la legge tensione-deformazione del materiale alla velocità di deformazione raggiunta durante la prova



## **Split Hopkinson Bar Versione Classica**



• SHPB «Detroit, MI USA»

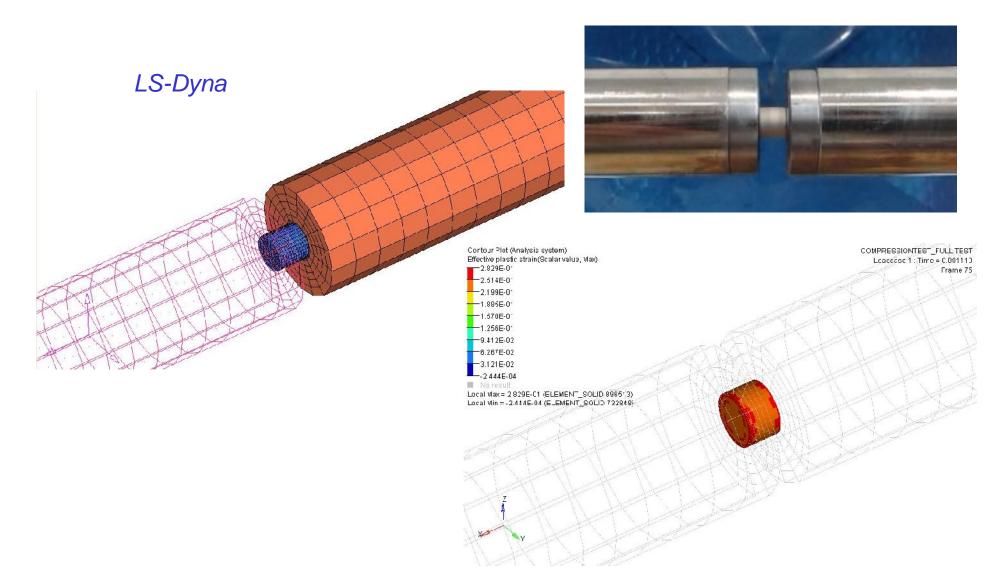


Tipical dimensions: bars  $3000 (L) \times 15 mm ()$  samples  $5 (L) \times 5 mm ()$ 

$$\sigma = \rho c \frac{v}{2}$$

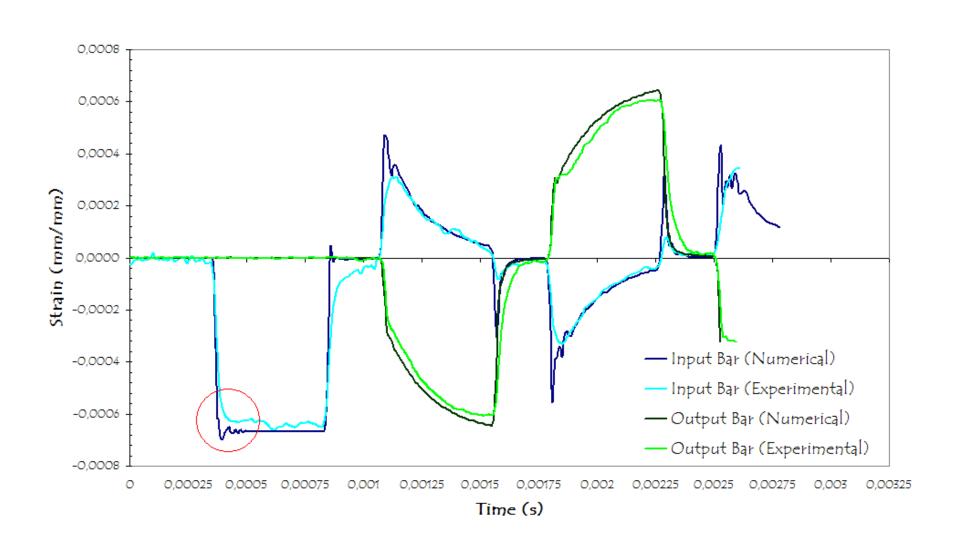






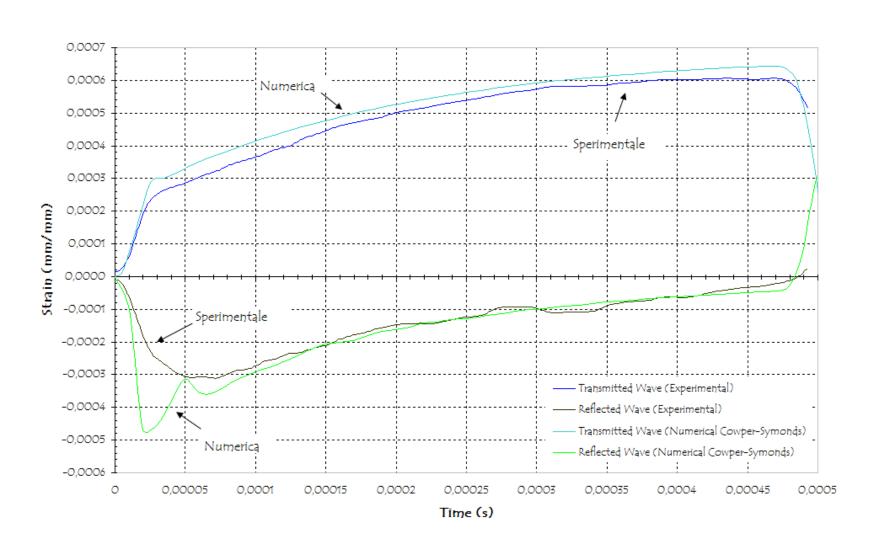










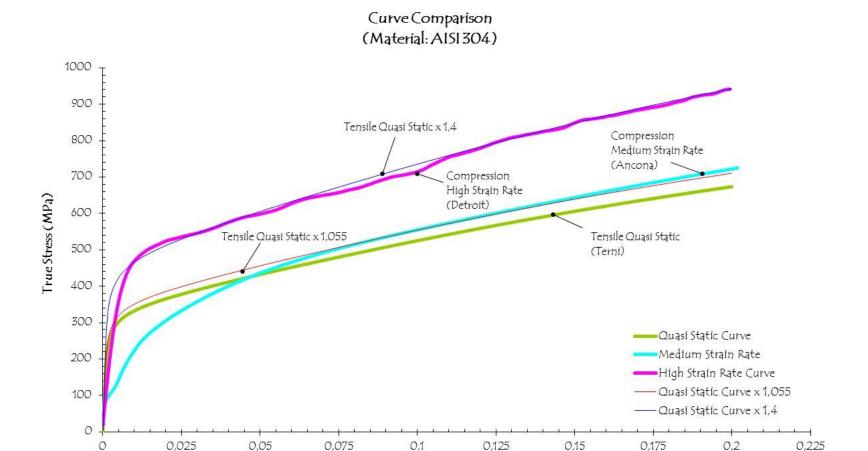




## **Split Hopkinson Bar Versione Classica**



#### Confronto Curve del materiale



True Strain







## La barra di Hopkinson nella versione diretta

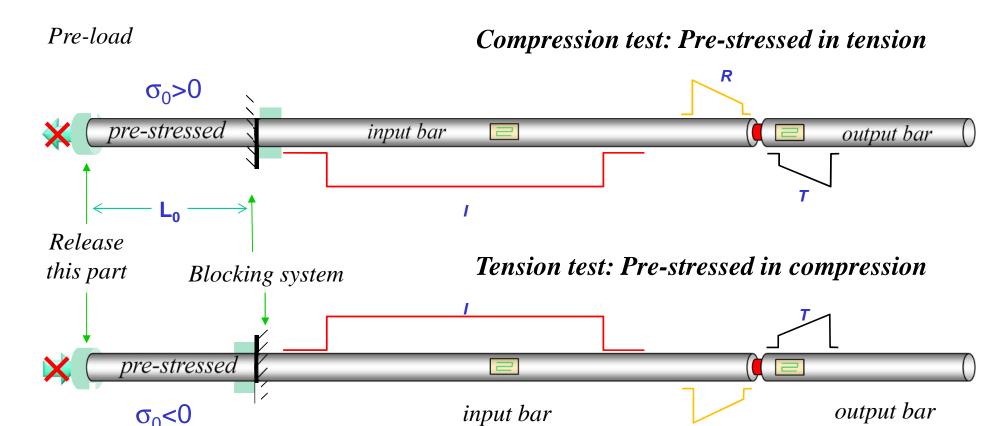
- Le onde di pressione vengono generate pretensionando parte della input bar
- È più compatta rispetto alla versione classica
- Il sistema di generazione dell'onda di input è basato sulla tranciatura di un disco a taglio
- Da la possibilità di ottenere onde di trazione e compressione con rottura dell'elemento sacrificale sempre a monte della pretensionata
- La lunghezza dell'onda è tale che permettere di coprire un range dello strain rate che va da circa 10<sup>2</sup> a circa 2x10<sup>3</sup>







## La barra di Hopkinson nella versione diretta

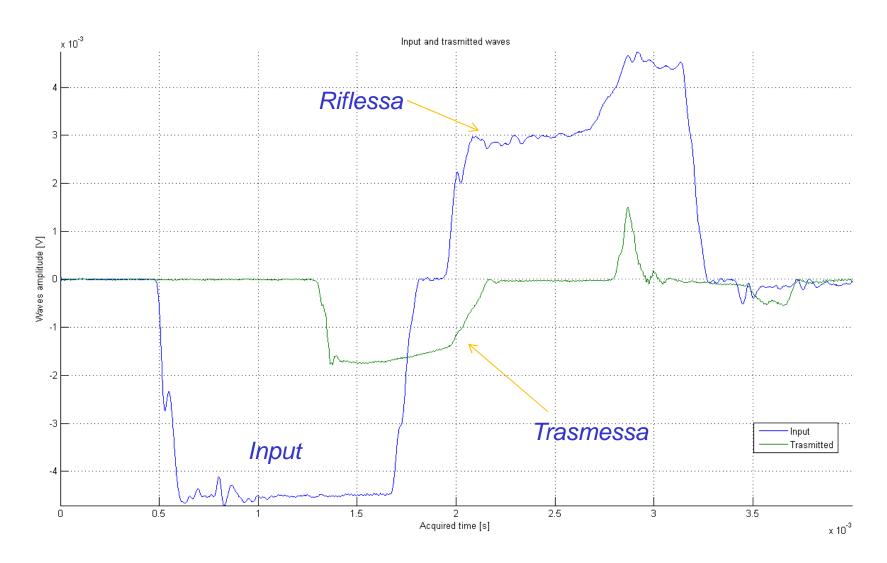


$$\sigma(t) = \frac{A_b \cdot E_b}{A_s} \varepsilon_t(t) \qquad \dot{\varepsilon}(t) = -\frac{2C_0}{L_s} \varepsilon_r(t) \qquad \varepsilon(t) = -\frac{2C_0}{L_s} \int_0^t \varepsilon_r(t) dt$$

R



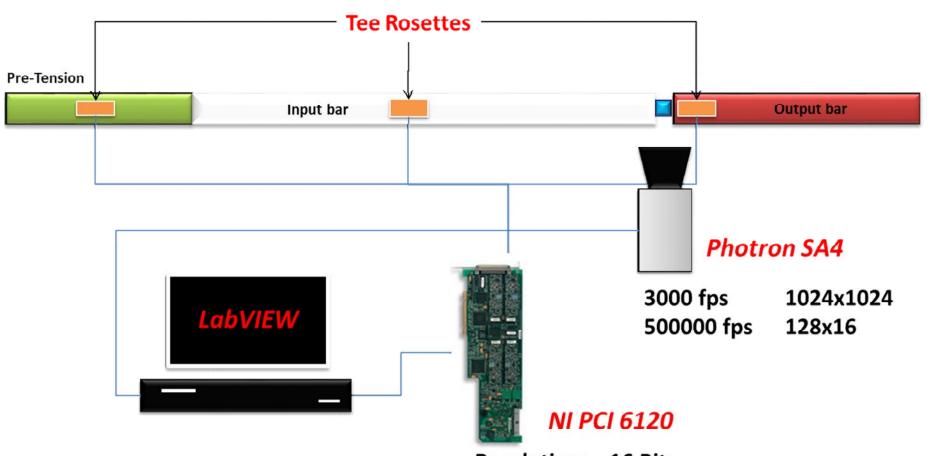








#### APPARATUS - Acquisition system



Resolution: 16 Bit

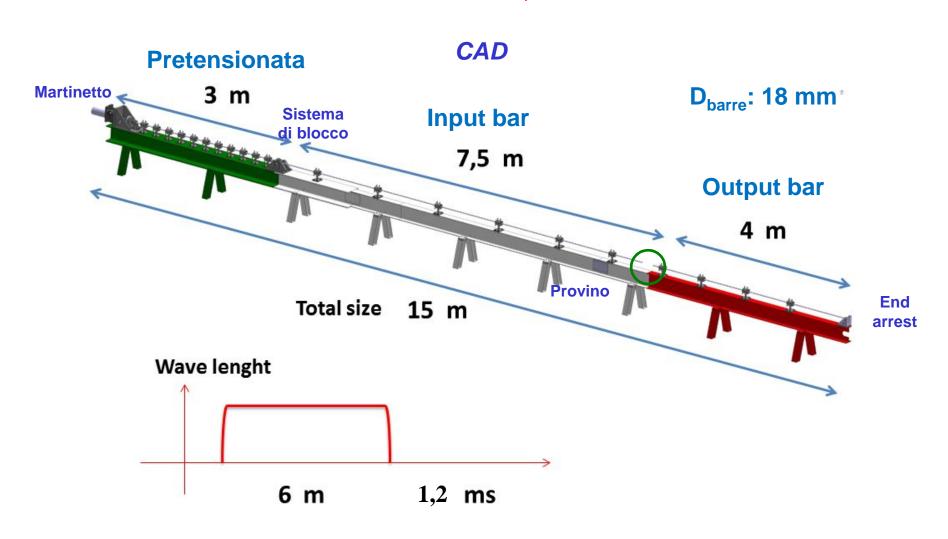
Sample rate: 1 MS/s





#### **Split Hopkinson Bar Versione Trazione-Compressione Diretta**

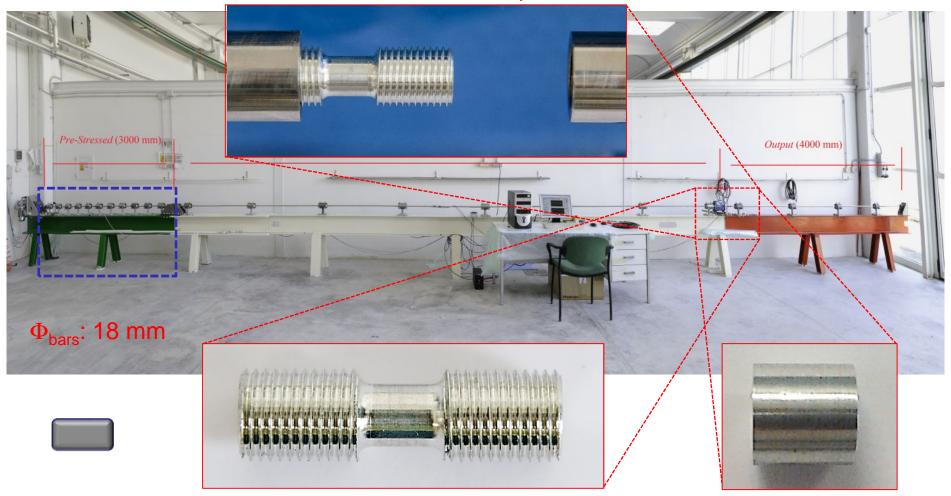
### • SHTCB «DIISM, ANCONA»



# Split Hopkinson Bar Versione Trazine-Compressione Diretta

SAPIENZA UNIVERSITÀ DI ROMA

• SHTCB «DIISM, ANCONA»



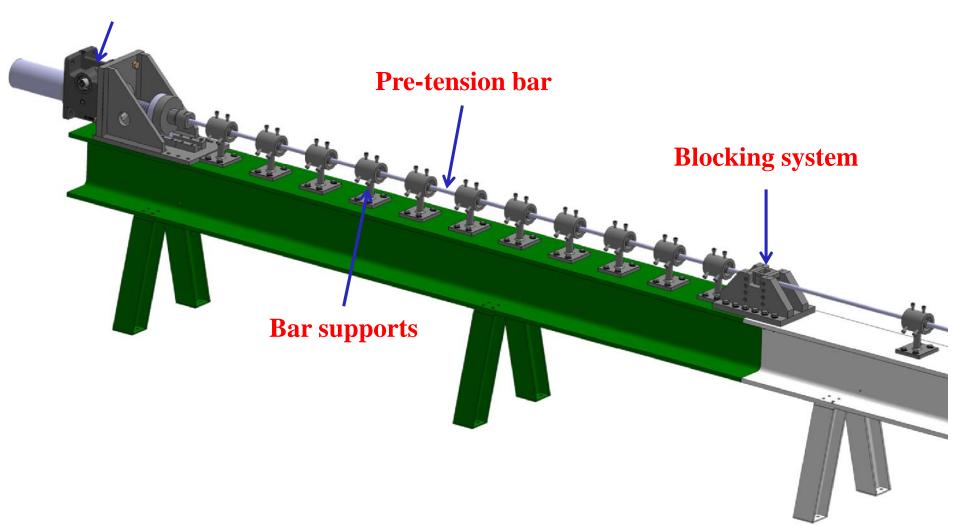
Mancini et al. "Design of an innovative system for wave generation in Direct Tension-Compression Split Hopkinson Bar", Journal of Dynamic Behavior of Materials, Springer, 2015, accepted.





#### APPARATUS – Pre-Tension system

#### Martinetto elettrico







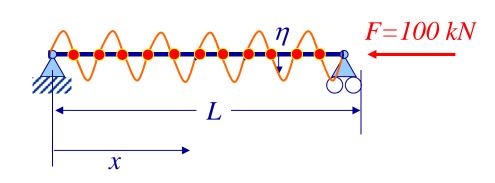
#### APPARATUS – Pre-Tension system



#### Instabilità elastica: carico di punta

per n = 12







$$F_{cr} = \frac{EJ}{L^2} n^2 \pi^2$$

Posto:

$$L = 3000mm$$

$$d = 18mm$$

$$A = \frac{\pi d^2}{4} = 254,47 \text{ mm}^2$$

$$J = \frac{\pi d^4}{64} = 5153 \,\mathrm{mm}^4$$

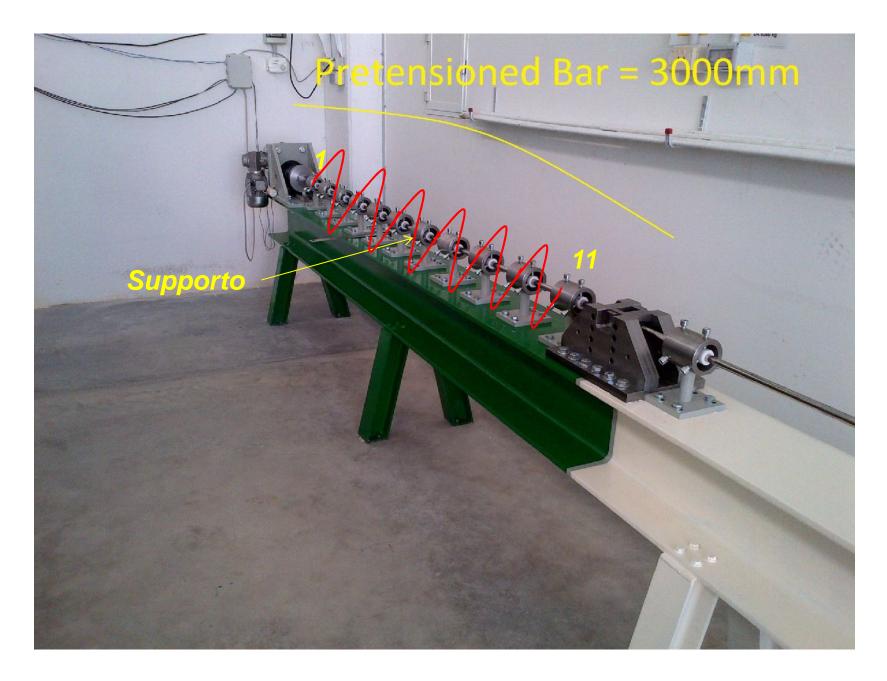
$$E = 200000 \text{ MPa}$$

$$F_{cr} = \frac{200000 \cdot 5153}{3000^2} 12^2 \pi^2 = 162746 \text{ N}$$



#### Instabilità elastica: carico di punta

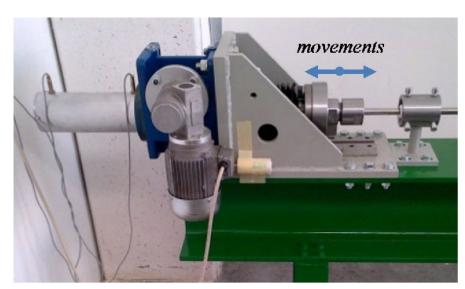








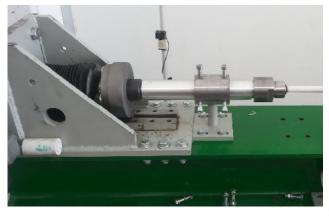
#### APPARATUS – Pre-Tension system



Sacrificial element

(b) CAD

(a) Component



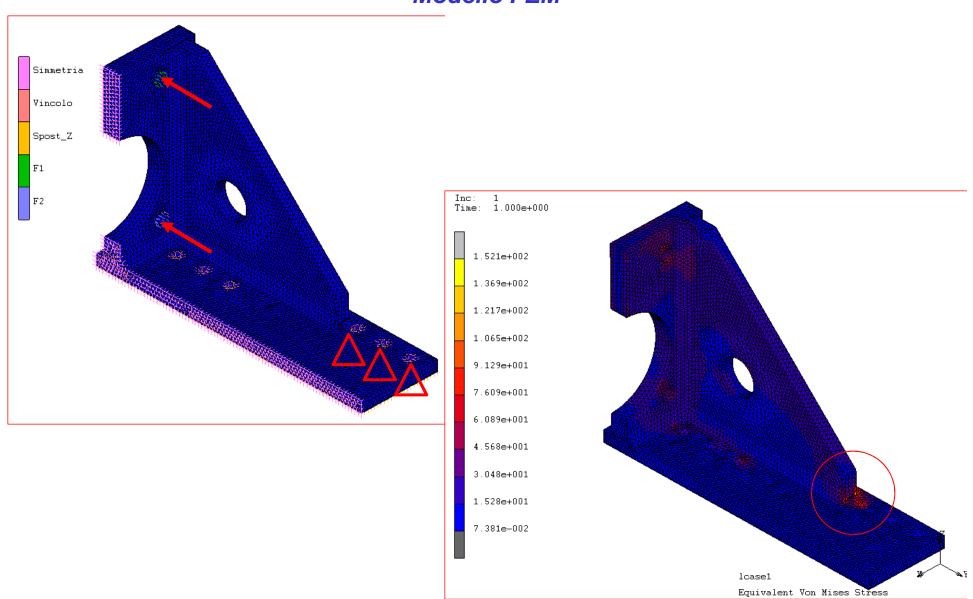


(c) Sacrificial disk element





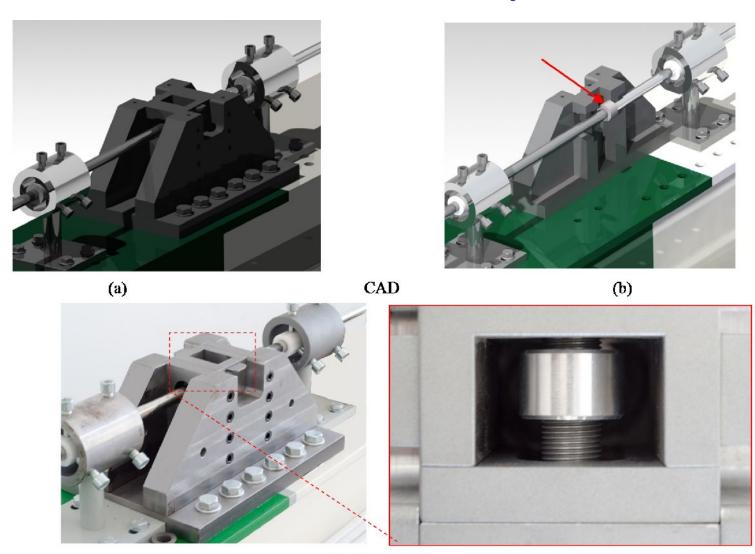
#### Modello FEM







#### APPARATUS – Pre-Tension system

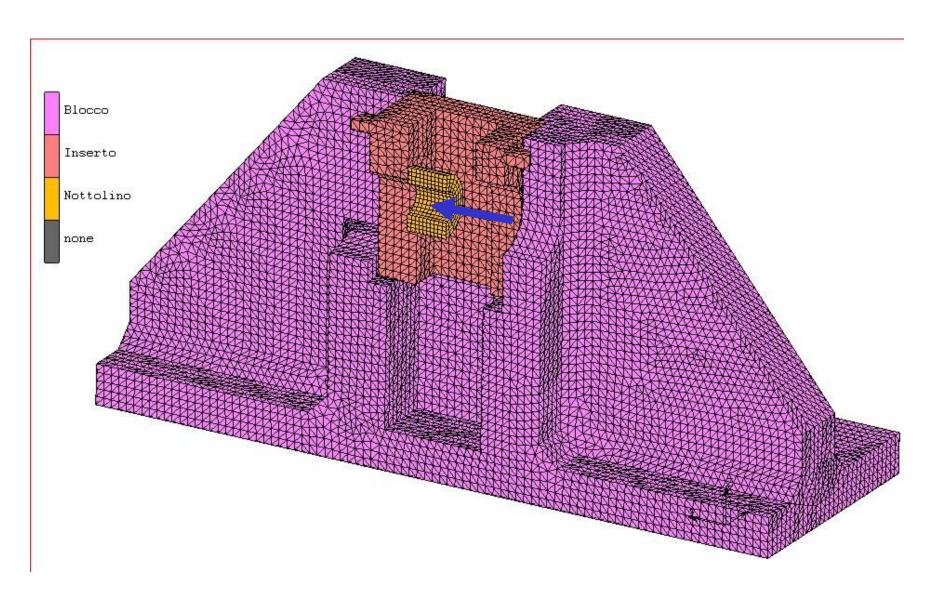


(c) Component





#### **Modello FEM**



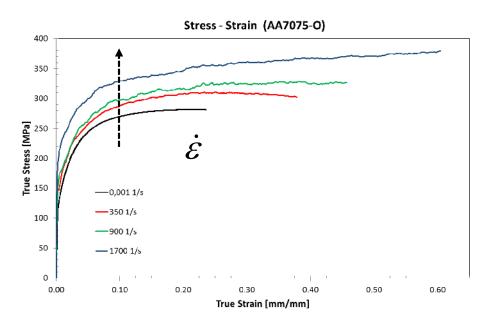




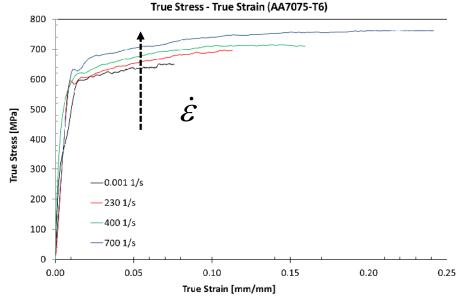
#### Results

## **Compression test**





#### **AA7075-T6**

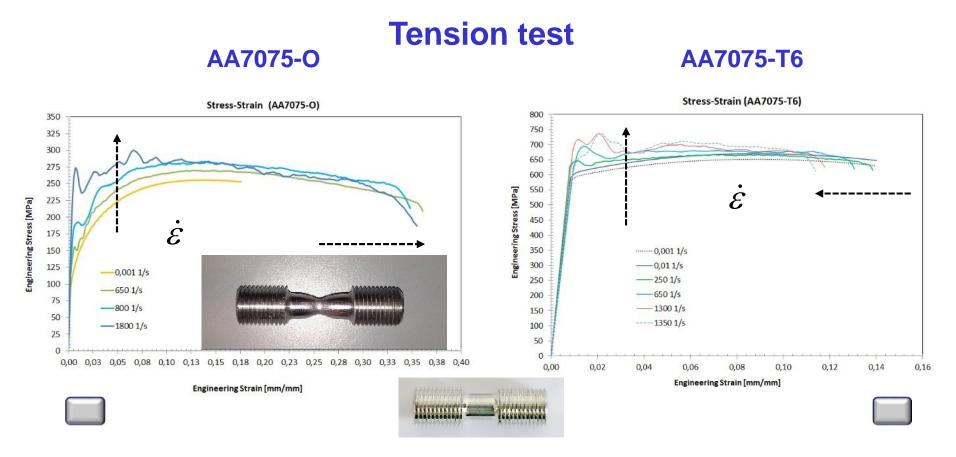








#### Results



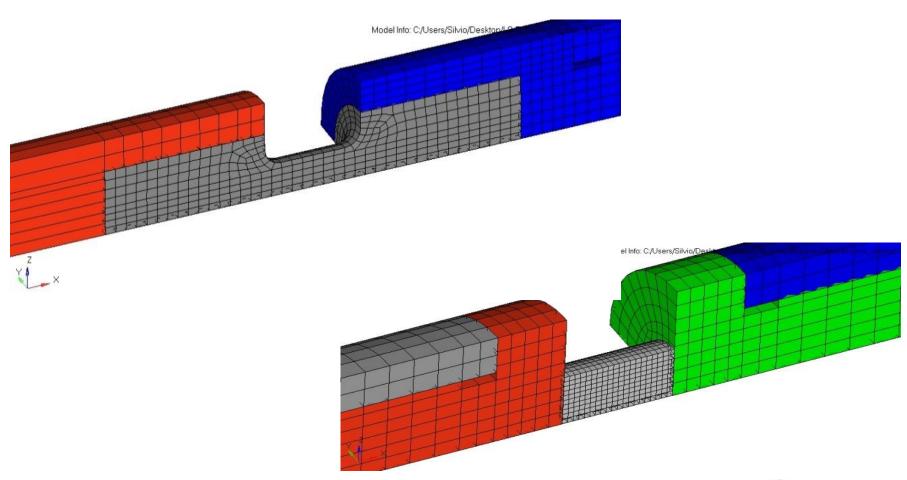
AA7075-T6 exhibits an opposite behaviour in terms of failure strain, which indicates a more brittle behaviour under dynamic conditions







**FEM** 











# La barra di Hopkinson

Grazie per l'attenzione

