

طراحی و ساخت اکسترودر خودپاک کن برای اکستروژن واکنشی ملامین فرمالدهید

Design and Manufacture of Self-Wiping Extruder for the Reaction Extrusion
of Melamine Formaldehyde

محمد رضا شفیعی، محمد حسین نوید فامیلی^{*}، مهرداد کوکبی

۱- تهران، دانشگاه تربیت مدرس، دانشکده فنی و مهندسی، گروه مهندسی پلیمر، صندوق پستی ۱۴۱۱۵/۱۱۱

دريافت: ۸۲/۴/۲۵، پذيرش: ۸۳/۳/۲۵

چكیده

اکسترودرها بدون شک از مهمترین ماشین‌های مورد استفاده در صنایع فراورش پلیمرها بشمار می‌روند. از فرایندهای مهم در این زمینه اکستروژن واکنشی است. هنگام اکستروژن مواد گرم‌اسخت به دلیل انجام واکنش، کنترل فرایند بسیار مشکل است. استفاده از اکسترودرهای خاص و همچنین دانستن سینتیک واکنش از عوامل مؤثر در انجام موقفيت آمیز اکستروژن واکنشی است. از انواع پیچ‌های خاص مورد استفاده مدول خودپاک کن است. در این گونه مدول‌ها امکان چسبیده شدن هیچ ماده‌ای به سطح پیچ داده نمی‌شود. در این پژوهش، طراحی و ساخت پیچ‌های خودپاک کن بررسی شده است. در ادامه برای تعیین خاصیت خودپاک کنندگی، اکستروژن واکنشی ملامین فرمالدهید انجام و نتایج حاصل با نمونه‌های تولید شده به روش پیمانه‌ای مقایسه شده است.

واژه‌های کلیدی

اکسترودر دوپیچه، خودپاک کن،
لامین فرمالدهید، اکستروژن واکنشی، فرایند

مقدمه

خواص محصول انجام شده است. اکستروژن ماده یاد شده، با انجام واکنش درون اکسترودر همراه است. پس از مدتی، به علت رشد لایه گرم‌اسخت در دیوارهای کanal، دستگاه از حرکت باز می‌ایستد. در سرعت‌های زیاد شکسته شدن جعبه دنده بسیار محتمل است.

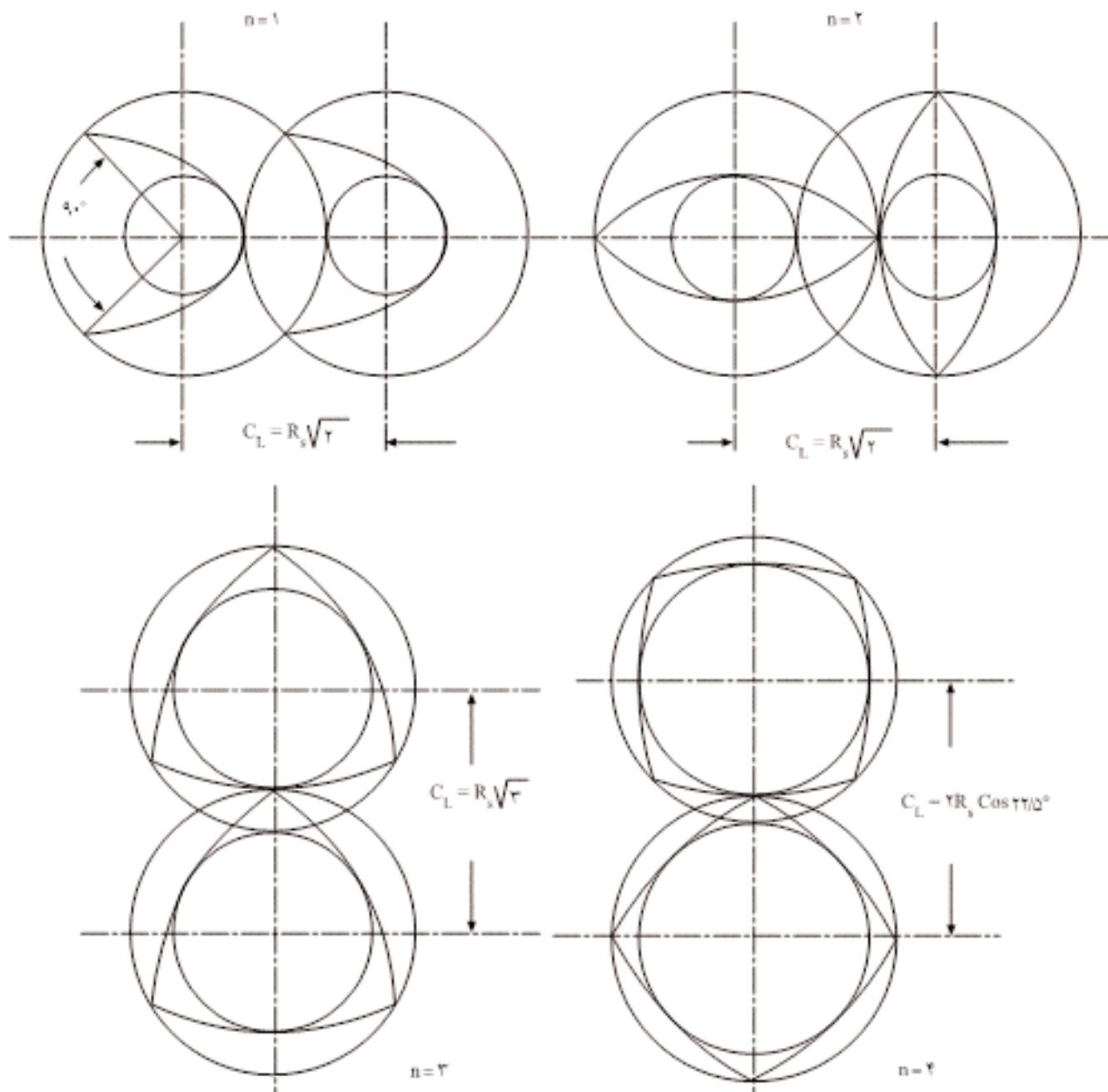
اکستروژن واکنشی فرایندی است که در آن از اکسترودر به عنوان راکتور شیمیایی استفاده می‌شود. این واکنش می‌تواند انجام یا تکمیل پلیمر شدن، تهیه آلیاژ پلیمری، اصلاح یا تجزیه نوعی پلیمر باشد^[۱]. در سال‌های اخیر، آزمایش‌های زیادی روی ملامین فرمالدهید، برای بررسی

Key Words

twin screw extruder, self-wiping,
melamine formaldehyde,
reaction extrusion, processing

پیچ با قطر، گام، سرعت و جهت چرخش یکسان است. شکل ۱ نشان دهنده سطوح مقطع پیچ هایی با تعداد رئوس ۱، ۲، ۳ و ۴ است. برای مقایسه، شعاع پیچ ها، R_s ، یکسان در نظر گرفته شده است. پیچ را می توان به شکل مجموعه ای از بی نهایت صفحه (disk) نازک در نظر گرفت که هر صفحه نسبت به صفحه مجاورش دچار کمی چرخش شده است. برای اینکه کل پیچ دارای خاصیت خودپاک کنندگی باشد، باید هر جفت از صفحات خودپاک کن باشند [۳]. برای مشخص کردن

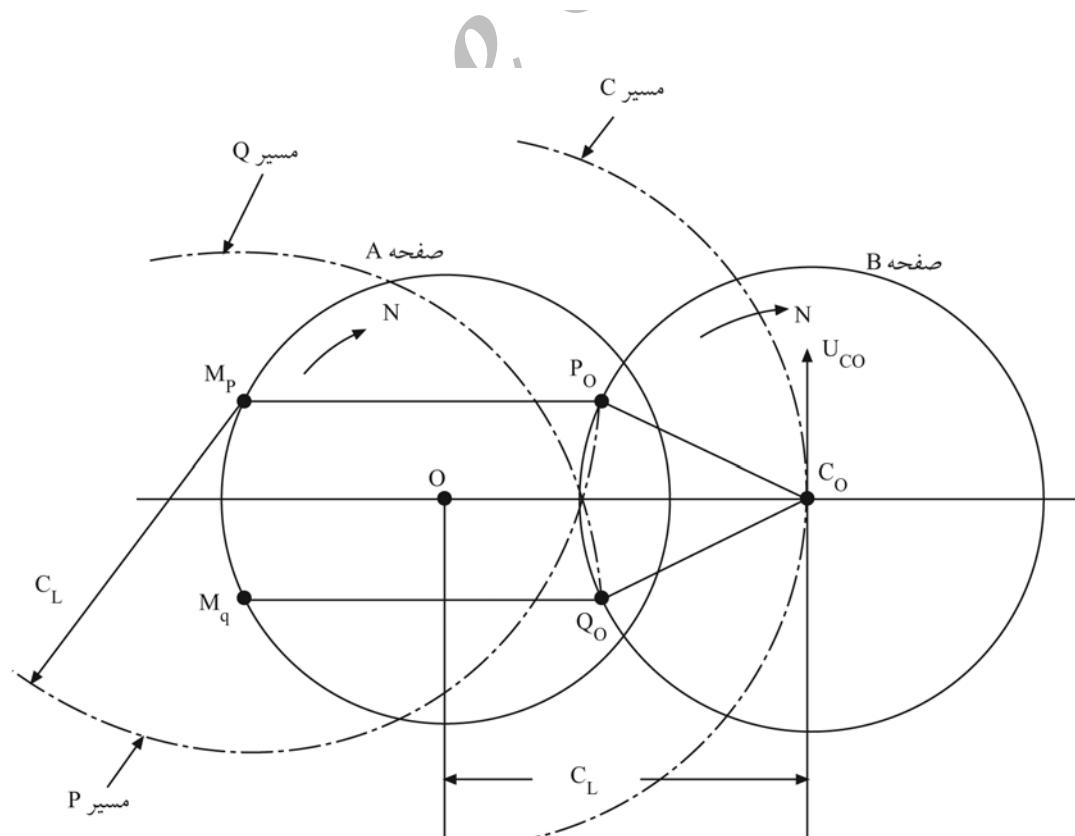
برای طراحی و ساخت پیچ های خودپاک کن دانستن شکل هندسی سطح مقطع ضروری است. شکل هندسی سطح مقطع پیچ های خودپاک کن همسو گرد از اصول ساده سینماتیکی پیروی می کند [۲، ۳]. با در نظر گرفتن سطح مقطع یکسان برای دو پیچ می توان سرعت های دو پیچ را مشابه یا متفاوت در نظر گرفت. اگر قطر، فاصله مرکز به مرکز و تعداد رئوس ثابت در نظر گرفته شوند، شکل سطح مقطع منحصر به فرد خواهد شد [۴]. ساده ترین جفت پیچ های هم جهت متشکل از دو



شکل ۱ - سطوح مقطع پیچ های خودپاک کن [۳].

می‌شود. بطور مشابه مرکز مسیر حرکت نقطه Q_q است. شکل ۳ موقعیت‌های مختلف رأس PQ را هنگام حرکت نسبی نشان می‌دهد. همان‌طور که مشاهده می‌شود مسیر حرکت نقطه Q دایره‌هایی به شعاع C_L و مرکز M_q است. C_1 و C_2 طوری انتخاب می‌شوند که خطوط A و C_L از مرکز O عبور کنند. بین C_1 و C_2 ، منحنی بسته صفحه P_0Q_0 به وسیله رأس دایروی PQ جاروب می‌شود. به عبارتی دیگر P_0Q_0 مکان هندسی نقاط موجود روی کمان P_0Q_0 در حرکت از C_1 به C_2 است. خارج از ناحیه یاد شده، یعنی OQ_1P_1 ، محیط بسته متشكل از مکان هندسی نقاط P و Q است. همان‌طور که از شکل ۳ مشخص است، باز شده کمان P_1Q_1 کمانی از دایره به مرکز O و شعاع $R_B = C_L - R_s$ است. زاویه P_1OQ_1 برابر زاویه رأس یعنی α است، بنابراین محیط بسته کلی متشكل از کمان دایروی P_1Q_1 به شعاع R_B ، مکان هندسی نقاط Q_0 و P_0 به شعاع C_L و کمان دایره رأس به شعاع R_s است. در این مقاله بحث به پیچ‌هایی محدود می‌شود که در آن هر دو صفحه دارای زاویه رأس و ریشه برابر هستند که در بخش نتایج و بحث به روش طراحی، معادلات مربوط و نتایج بدست آمده پرداخته می‌شود. در این پژوهش، پس از انجام طراحی پیچ‌های خودپاک کن و ساخت آنها، آزمایش‌هایی با استفاده از ملامین فرمالدهید انجام شده است که نتایج بدست آمده از

سطح مقطع دو پیچ فقط یک جفت از صفحات در نظر گرفته می‌شود. شکل ۲ نشان‌دهنده سطح مقطع پیچ تک رأس با شعاع R_s و فاصله مرکز به مرکز C_L است. P_0Q_0 در شکل ۲ رأس صفحه B است. حال باید شکل صفحه A را طوری بدست آورد که از لحظه ریاضی خاصیت خودپاک کنندگی برقرار باشد. به عبارتی دیگر، باید مسیر حرکت P_0Q_0 را نسبت به صفحه A مشخص کرد. بدست آوردن مسیر مورد نظر در حالتی که حرکتی به سیستم صفحات A و B داده شود آسانتر می‌شود. فرض می‌شود دو صفحه با سرعت N در جهت عقربه‌های ساعت می‌چرخند. حال اگر حول O حرکتی چرخشی با سرعت $-N$ ایجاد شود صفحه A به سکون می‌رسد و مرکز صفحه B با سرعت $-N$ حول O حرکت چرخشی خواهد داشت که سبب ایجاد دایره فرضی به مرکز O و شعاع C_L می‌شود. در همان لحظه حرکت صفحه B حول مرکز O متوقف می‌شود. چون صفحه B با سرعت نسبی می‌چرخد، تمام نقاط صفحه روی دایره‌ای به شعاع C_L قرار می‌گیرند. مرکز مکان هندسی M_p ، P روی دایره عبوری از رأس صفحه A است. بطور مشابه مرکز مکان هندسی نقطه Q است. شکل ۲ مکان هندسی نقاط P و Q را نشان می‌دهد. با توجه به شکل که شعاع مسیر حرکت نقطه مرکز C_0 را برابر C_L نشان می‌دهد، شعاع حرکت نقطه P نیز برابر C_L یعنی

شکل ۲ - مکان هندسی نقاط Q و P . [۳]

شربت و در فواصل زمانی مشخص اضافه شد. مواد خروجی خشک، سپس پودر و قالبگیری شدند [۶].

آزمایش سوم

آزمایش همانند آزمایش دوم انجام شد اما اضافه کردن الیاف از استوانه های اول و دوم انجام گرفت. مواد خروجی خشک، سپس پودر و قالبگیری شدند.

از اختلاط مناسبی برخوردار بودند. مقدار ۳۶۳ g روغن و مل از سیستم خارج شد. سپس اکسیترودر باز و پیچ ها خارج شدند. وزن مواد باقیمانده در استوانه نیز اندازه گیری شدند. درصد خودپاک کنندگی طبق معادله ۱ بدست می آید:

$$\frac{\text{استوانه (روغن + مل)} + \text{خروجی (روغن + مل)}}{\text{ورودی (روغن + مل)}} \times 100 = \text{درصد خودپاک کنندگی} \quad (1)$$

با جایگذاری، این مقدار ۹۳/۶ درصد بدست می آید.

تهیه شربت رزین با فرمالین ۳۷ درصد

برای تهیه شربت رزین MF، مقدار ۵۲۵ g فرمالین ۳۷ درصد به همراه ۳۰ ۲/۴ g بلور ملامین و ۵۰۰ g سود ۲N وارد راکتور شد نسبت مولی (F/M) برابر ۷/۷۵ و دمای سیستم ۷۰°C در نظر گرفته شد. با ادامه همزدن و پیشرفت واکنش به دلیل کاهش pH محلول، برای رسیدن به pH حدود ۱۰-۸ و قلیایی نگه داشتن محیط، هر ۵ min مقدار ۵۰۰ g سود ۲N به سیستم اضافه شد. انجام واکنش ۱۵ min به طول انجامید تا اینکه محلول از حالت شیری رنگ به حالت نسبتاً شفاف تغییر رنگ یافتد. با حل شدن ملامین، متیول ملامین ها در حال تشکیل اند. محلول حاصل همان رزین ملامین فرمالدهید است که در اثر سرد شدن بتدریج بلوری می شود و پس از ۱ h در دمای اتاق، خمیر سفید رنگ از الیگومرهای رزین ملامین فرمالدهید پدید آمد [۵].

آزمایش اول

به شربت رزین تهیه شده با فرمالین ۳۷ درصد، مقدار ۴۵ g سلولوز، ۴۵ g کلسیم کربنات، ۱۳/۷ g سدیم دی سولفیت، ۱۳/۷ g شکر و ۷۳/۷ g روی استثارات اضافه و با دست مخلوط شد. پس از رسیدن گرانزوی به حد مناسب مواد به قسمت خوراک اکسیترودر با زمان اقامت ۵ min و نیمرخ دمایی ۴۰، ۶۰، ۶۰ و ۶۵ به ترتیب از خوراک تا سر قالب اضافه شد [۶]. به دلیل درصد زیاد آب در خروجی از اکسیترودر قالبگیری امکان پذیر نبود. پس از خروج کامل مواد، اکسیترودر به مدت ۲ h بدون مواد کار کرد تا اینکه بازمانده های مواد درون اکسیترودر تخلیه شد. مواد خروجی خشک، سپس پودر و در نهایت قالبگیری شدند.

آزمایش دوم

آزمایش همانند آزمایش اول انجام شد اما، عملیات اضافه کردن الیاف درون اکسیترودر انجام گرفت. الیاف از نقطه ورود خوراک همزمان با

آزمایش چهارم (سیستم بخارزدایی)

با انتخاب نیمرخ دمایی ۱۰۰، ۱۱۰، ۱۱۵ و ۱۲۰ به ترتیب از خوراک تا سر قالب آزمایش دوم تکرار شد. مواد با کیفیت بسیار خوبی از دستگاه خارج شدند. به علت افزایش دما آب موجود در رزین بخار شده و مخلوط حاصل بطور مستقیم آماده قالبگیری شد. کنترل دما به وسیله ترموکوپل و دمنده انجام شد [۵].

آزمایش پنجم (سیستم بخارزدایی)

الیاف از نقطه ورود خوراک و شربت از استوانه اول اضافه شد. با انتخاب نیمرخ دمایی ۱۰۰، ۱۱۰، ۱۱۵ و ۱۲۰ به ترتیب از خوراک تا سر قالب آزمایش تکرار و مخلوط حاصل بطور مستقیم به داخل قالب هدایت شد.

آزمایش ششم

آزمایش پنجم تکرار شد اما مواد خروجی پس از خشک شدن و پودر شدن قالبگیری شدند.

آزمایش هفتم

آزمایش پنجم تکرار اما سیستم بخارزدایی حذف شد، مواد خروجی گرانزوی کمی داشتند.

آزمایش هشتم

آزمایش هفتم انجام شد اما مواد خروجی پس از خشک شدن و پودر شدن قالبگیری شدند.

از پیش پخت پودرها قبل از بکاربردن فشار کامل باید اجتناب کرد، در غیر این صورت نتیجه آن به هم پیوستگی ضعیف سطح و استحکام کم قطعات قالبگیری شده است [۶]. با رعایت موارد یاد شده مقدار معینی از پودر ساخته شده در داخل قالب مربوط ریخته و به کمک دستگاه پرس قالبگیری شد.

نتائج و بحث

می ماند. عمق کanal (h) طبق معادله ۵ بدست می آید:

$$h = \gamma R_s - C_L \quad (\textcircled{5})$$

بطور کلی فاصله مرکز به مرکز و قطر پیچ دو پارامتر مشخص و معلوم در طراحی اند که به کمک آنها می توان شکل سطح مقطع را بدست آورد [7]. چگونگی رسم سطح مقطع پیچی با تعداد رئوس برابر ۲ و ۱/۶ در شکل ۵ نشان داده شده است. نقطه B به گونه ای انتخاب شده است که $C_L = AB$ باشد. این فرض، زاویه $\psi = 2\psi$ از $COB = \angle$ تعريف می کند. نقطه D طوری انتخاب می شود که $DOC = \pi/n$ باشد. P در فاصله ای مساوی از نقاط B و D انتخاب می شود. با اعمال PD = DQ، یک رأس به وسیله P و Q محدود می شود. رأس دوم P'Q' نسبت به محور x با رأس اول متقارن است. مرکز M_p یعنی مرکز منحنی فلانک (Flank) که از نقطه P می گذرد، در فاصله ای به اندازه C_L از P قرار می گیرد. همان طور که از شکل ۵ مشخص است مثلث OAB مثلثی متساوی الساقین با وتری به طول C_L است. برای اینکه بتوان فاصله C_L از نقطه P را بدست آورد باید مثلث OAB را طوری حول O چرخاند که B روی P قرار بگیرد. چون P بین B و D قرار دارد و زاویه $\angle OPQ$ برابر α و زاویه چرخش برای حرکت از B به P برابر $\alpha/2$ است، بنابراین نقطه A نیز به اندازه $\alpha/2$ چرخش پیدا می کند. M_p روی ضلع زاویه ای به اندازه $\alpha/2$ ، یعنی روی ضلع OM_p از زاویه $\angle OAM_p$ است بطوری که M_p روی دایره OD قرار می گیرد. منحنی های ریشه به وسیله خطوط عبوری از D، به مراکز منحنی های فلانک محدود می شود.

شکل ۶ به شکل نمایشی سطح مقطع پیچ رادر صفحه عمود و عبوری از محور پیچ نشان می دهد. نقاط P_1 و P_2 در فاصله t/n از یکدیگر قرار دارند که t فاصله بین دو سریله (flight) متواالی است. عمق کانال بین نقاط B_1 و B_2 ثابت، اما بین A_1 و A_2 تابعی از θ است. در نقطه C مبدأ مختصات تعریف می شود که با اعمال آن محور Z با θ معادله ۶ را برقرار می کند:

$$z = \frac{t\theta}{\gamma\pi} \quad (8)$$

عمق کanal با توجه به شکل ۶ از معادله ۷ محاسبه می شود:

$$h_{\theta} = R_S(1 + \cos\theta) - \sqrt{C_L^2 - R_S^2 \sin^2\theta} \quad (v)$$

برای ساخت پیچ‌ها فرض می‌شود پیچ‌هایی با مشخصات شعاع پیچ $R = 224\text{ mm}$, $L = 73\text{ cm}$, $C_1 = 40\text{ mm}$, L ، طول پیچ‌ها

همان طور که گفته شد، در این پژوهش طراحی پیچ های خودپاک کن به پیچ هایی محدود شده است که در آنها هر دو صفحه دارای زاویه رأس و ریشه برابرند. در این حالت به دنبال مطالب منعکس شده در مقدمه، زاویه β به شکل معادله ۲ بدست می آید:

$$\psi = \cos^{-1}\left(\frac{C_L}{\gamma R_S}\right) = \cos^{-1}\left(\frac{\rho_c}{\gamma}\right) \quad (2)$$

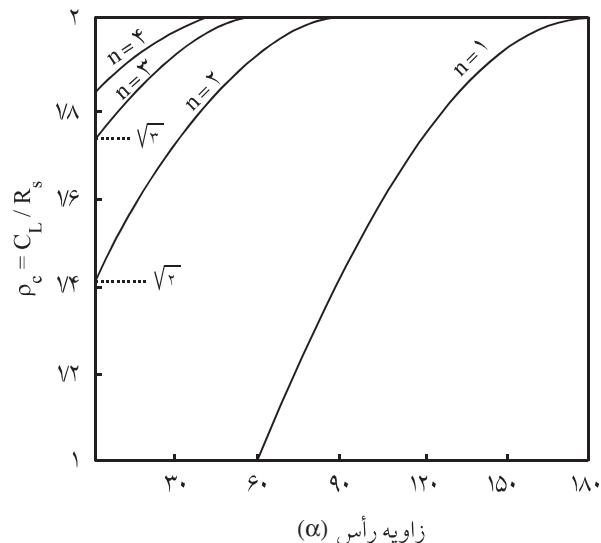
پارامتر بدون بعد ρ نسبت فاصله مرکز تا مرکز (C_L) به شعاع استوانه (R_s) است که به اختصار نسبت مرکز به مرکز نامیده می‌شود. از آنجا که $\angle Q_1OP_1 = 2\psi$ است، با جمع زوایا حول نقطه O معادله ۳ بدست می‌آید:

$$\alpha + \beta + \xi\psi = \gamma\pi \quad (3)$$

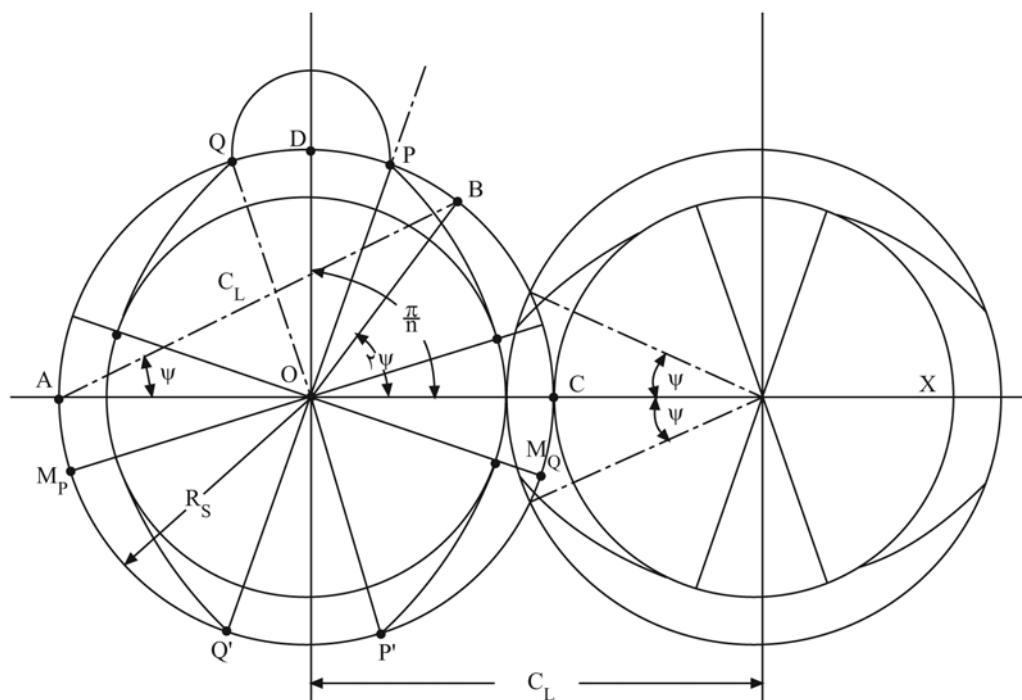
که β و α نشان دهنده زوایای رأس مطابق شکل ۳ اند.
و اگر $\alpha = \beta$ آنگاه:

$$\alpha = \pi - \gamma \cos^{-1} \left(\frac{p_c}{\gamma} \right) \quad (4)$$

این نسبت (P_C) در شکل ۴ به شکل تابعی از α و n رسم شده است که تعداد رئوس پیچ‌ها را نشان می‌دهد. از این شکل می‌توان پارامترهای اصلی طراحی پیچ‌های خودپاک کن را بدست آورد. با طراحی استوانه مقادیر C_L و R_S ثابت می‌شوند که در نتیجه مقدار P_C نیز ثابت



شکل ۴ - نسبت مرکز به مرکز به شکل تابعی از زاویه رأس.



شکل ۵ - ترسیم سطح مقطع پیچ‌های خودپاک کن.

طبق معادله $P = \pi D \tan \phi$ برابر $14/8$ mm بدست می‌آید. به علت محدودیت‌های ماشین‌کاری، گام 16 mm و در نتیجه زاویه پیچ $6/5$ درجه محاسبه شدند. از رابطه $L = N \times P$ (N تعداد کانال‌های پر و L طول پیچ) N برابر $45/63$ بدست می‌آید. با توجه به زمان اقامت 5 min درون N اکسترودر می‌توان سرعت پیچ را محاسبه کرد [۶]. زمان اقامت در ناحیه مذاب طبق معادله ۹ به شکل زیر قابل محاسبه است [۸].

$$T = \frac{2D - 9\sqrt{Dh}}{D \cos \phi} \frac{N}{n} \quad (9)$$

با قرار دادن اعداد در معادله ۹ مقدار n برابر $15/8$ rpm بدست می‌آید:

$$n = \frac{2 \times 44/8 - 9\sqrt{44/8 \times 4/8}}{44/8 \times \cos^2 6/5} \frac{45/63}{15/8} \quad (10)$$

عرض سر پله طبق معادله ۱۱ محاسبه می‌شود:

$$e = \frac{P \alpha \cos \phi}{2\pi} = \frac{16 \times 127 \times \cos 6/5}{2 \times 180} = 5/6 \text{ mm} \quad (11)$$

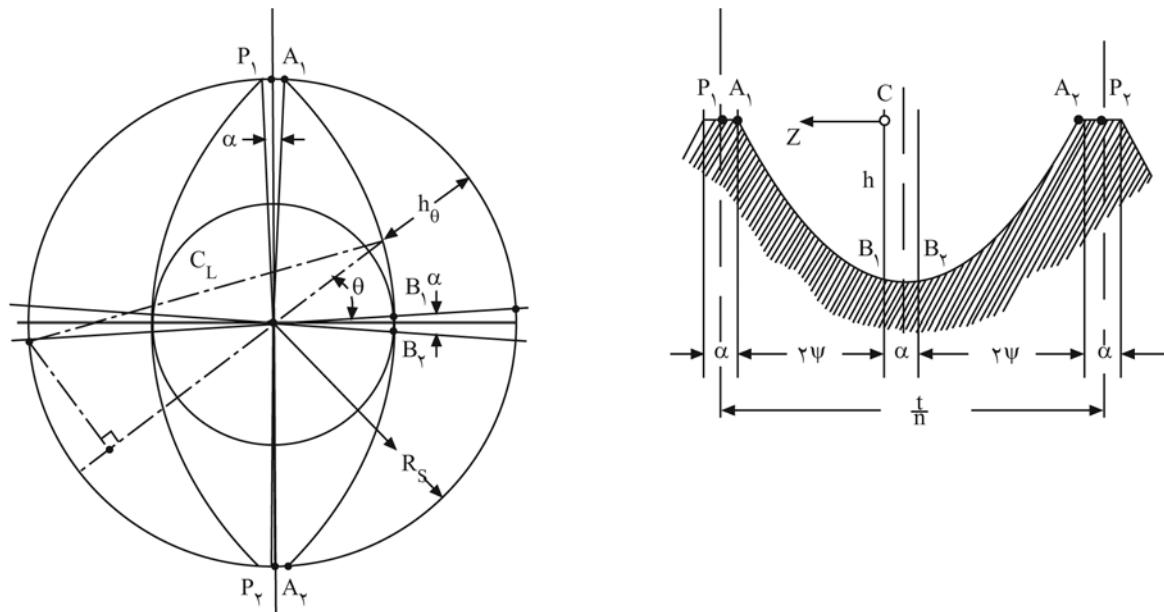
که زاویه رأس با جایگذاری در معادله $\alpha = \pi - 2 \cos^{-1} (\frac{P_c}{2})$ درجه بدست می‌آید.

گام پیچ‌ها $P = 16$ mm، فاصله هوایی سر پله تا دیواره داخلی استوانه $\delta = 1/79$ mm، نسبت مرکز به مرکز $\rho_c = 1/79$ ، زاویه رأس $\alpha = 127^\circ$ ، عرض سر پله $e = 5/6$ mm مطلوب باشد.

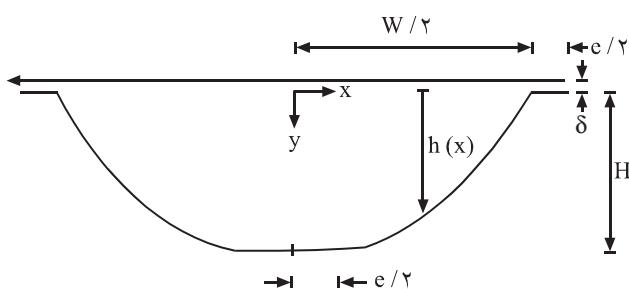
با توجه به اینکه ساخت دستگاهی در مقیاس آزمایشگاهی مدنظر است، اولین گام انتخاب D/L مناسب است که برابر 15 در نظر گرفته شد. فاصله مرکز به مرکز و قطر پیچ با توجه به یاتاقان‌های موجود در بازار 40 و $44/8$ mm انتخاب شدند. با توجه به مقدار D/L برابر $1/79$ mm محاسبه شد. 58 mm برای اطمینان از عدم برگشت مواد در ناحیه خوراک در نظر گرفته شد. بنابراین، طول کلی پیچ در 730 mm ثابت شد. فاصله هوایی (clearance) بین سر پله و دیواره داخلی استوانه 10 mm در نظر گرفته شد. این مقدار به علت محدودیتهای مکانیکی انتخاب گردید. مقدار بیشتر فاصله هوایی، نشیتی مواد را به دنبال دارد. طبق معادله ۸ نسبت مرکز به مرکز محاسبه می‌شود:

$$\rho_c = \frac{C_L}{R_S} = \frac{40}{22/4} = 1/79 \quad (8)$$

با توجه به اینکه خوراک در حالت مایع وارد می‌شود، طراحی قسمت ناحیه مذاب برای این قسمت در نظر گرفته می‌شود. با توجه به داده‌های گرانروی سنجی زاویه پیچ برابر 6 درجه انتخاب شد که از آنجا گام پیچ



شکل ۶- سطح مقطع پیچ در صفحه عبوری و عمود بر محور پیچ.



شکل ۷- کanal در مختصات کارتزین.

مته مرغک، عملیات روتراشی انجام گرفت. سپس جای خارها به کمک دستگاه فرز درآورده شد. پس از انجام عملیات تراشکاری، عملیات پرداخت به وسیله سنباده انجام شد. برای آب بندی پیچ ها، دستگاه به مدت 24 h بدون مواد کار کرد و در حین کار ایرادهای مکانیکی دستگاه رفع شد. رسم فنی پیچ در شکل ۸ و شکل کلی دستگاه در شکل ۹ نشان شده است.

با توجه به اینکه در اکسیتروژن واکنشی ملامین فرمالدھید گرانروی محیط زیاد است، قبل از شروع آزمایشی برای بررسی عملکرد دستگاه هنگام



شکل ۸- رسم فنی پیچ.

با توجه به شکل ۷ و همچنین معادلات ریاضی ساده می توان سیستم مختصات قطبی را طبق معادله ۱۲ به کارتزین تبدیل کرد [۹].

$$x = \frac{P\theta \cos\phi}{2\pi} + \frac{e}{2} \quad (12)$$

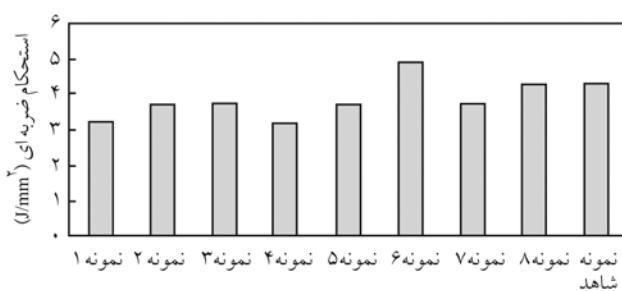
معادله کanal در راستای محور پیچ از معادلات ۱۳-۱۵ بدست می آید [۱۰].

$$h(x) = 2R_S - C_L \quad 0 \leq x \leq \frac{e}{2} \quad (13)$$

$$h(x) = R_S \left\{ 1 + \cos \left[\frac{2\pi(x - \frac{e}{2})}{p \cos \phi} \right] \right\} - \sqrt{C_L^2 - R_S^2 \sin^2 \left[\frac{2\pi(x - \frac{e}{2})}{p \cos \phi} \right]} \quad \frac{e}{2} \leq x \leq \frac{w}{2} \quad (14)$$

$$h(x) = 0 \quad \frac{w}{2} \leq x \leq \frac{w+e}{2} \quad (15)$$

در محیط Matlab برنامه ای نوشته شد که از آن می توان مختصات نقاط مختلف کanal را بدست آورد. خروجی برنامه تحت فایل Post Script به محیط Autocad انتقال داده شد و سطح مقطع کanal در این محیط رسم شد. خروجی این برنامه به فایل CAD-CAM تبدیل و به دستگاه Wirecut انتقال داده شد. شابلون مورد نظر به کمک دستگاه بدقت بریلده شد. محوری (shaft) به طول 1 m و قطر 50 mm انتخاب و پس از زدن

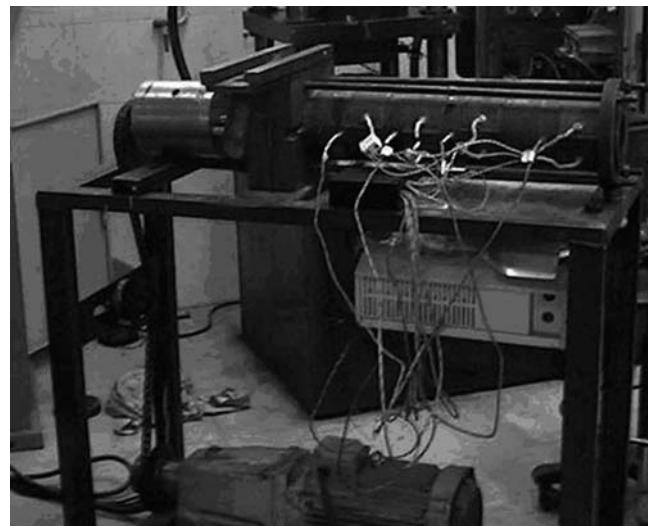


شکل ۱۱ - استحکام ضربه ای.

آزمایش ضربه پذیری در آزمایش دوم، استحکام بهتر قطعه را در مقایسه با نوع قبلی نشان می دهد. در آزمایش سوم با اضافه کردن الیاف در نواحی مختلف احتمال وجود نقاط خالی از الیاف در قطعه کاهش می یابد. از طرفی چون الیاف زمان کمتری در اکسترودر می ماند، اختلاط آن با شربت کم می شود. خواص در مقایسه با محصول قبلی تفاوت چندانی نداشت. از آنجا که مواد خروجی از اکسترودر باید قالبگیری شوند نیاز به مرحله خشک کردن دارند که فرایندی طولانی و هزینه بر است. در آزمایش چهارم با توجه به بخار شدن آب موجود در رزین قطعه بطور مستقیم آماده قالبگیری می شود، بنابراین در مقایسه با آزمایش های قبلی بسیار مقرون به صرفه خواهد بود. چون الیاف و رزین در آزمایش پنجم از دو نقطه مختلف وارد می شوند، کنترل میزان ورود الیاف نیز با توجه به میزان رزین و رودی آسانتر می شود. همچنین، نتایج حاصل از آزمایش، خواص ضربه پذیری بهتر قطعه را در مقایسه با نوع قبلی نشان می دهد. در آزمایش ششم به علت کم شدن رطوبت، خواص ضربه پذیری بهتر شده است. به علت وجود آب در سیستم آزمایش هفتم و در نتیجه انجام واکنش در محیطی با گرانروی کم فرایند اکستروژن واکنشی براحتی انجام شده است. ولی به علت رطوبت بیشتر در محصول، خواص ضربه پذیری آن کاهش یافته است. در آزمایش هشتم محصول خروجی که دارای مقدار زیادی رطوبت بوده است پس از خشک شدن، قالبگیری شده و تحت آزمون ضربه پذیری قرار گرفته است که به علت کم شدن رطوبت در قطعه، خواص مکانیکی بهبود یافته است.

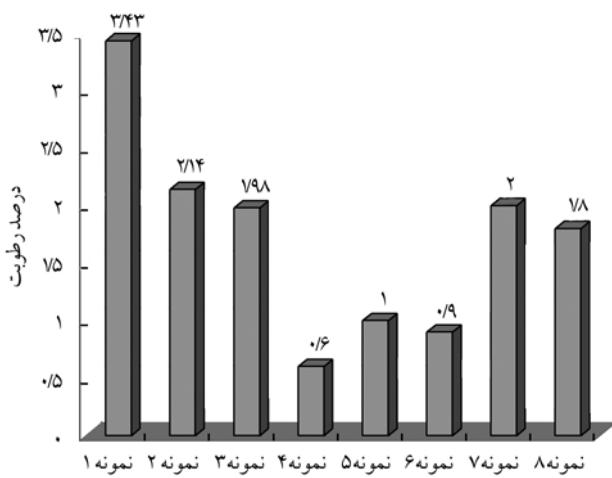
نتیجه گیری

طراحی و ساخت اکسترودرهای دوپیچه خودپاک کن توانایی انجام واکنش های پلیمری کنترل شده را در حین شکل دهنی پلیمر امکان پذیر می سازد، بطوری که دستگاه یاد شده به عنوان راکتور شیمیایی قابل



شکل ۹ - اکسترودر دو پیچه همسو گرد.

برخورد با محیط های گرانرو انجام شد. مواد بدون هیچ گونه مشکلی از دستگاه خارج شدند. پس از انجام آزمایش با توجه به مقدار روغن باقیمانده روی پیچ میزان خودپاک کنندگی محاسبه شد که نتیجه آن کاملاً رضایت بخش بود. علت باقی ماندن مواد روی پیچ ها وجود لقی (tolerance) مکانیکی بین پیچ و استوانه و همچنین بین پیچ هاست که امری اجتناب ناپذیر است. خواص محصولات آزمایش های مختلف با توجه به آزمون های رطوبت و مقاومت ضربه پذیری در شکل های ۱۰ و ۱۱ با یکدیگر مقایسه شده اند. در آزمایش اول با توجه به اینکه نوع پیچ های مورد استفاده خود پاک کن بود، اجازه چسبیدن هیچ گونه ماده ای به پیچ داده نشد. در این مرحله به علت وجود آب در سیستم، زمان نسبتاً زیادی صرف خشک کردن مواد می شود. نتایج حاصل از



شکل ۱۰ - میزان رطوبت نمونه ها.

یا سه رأس وجود دارد می‌توان خواص محصول خروجی را مطابق خواص مورد نظر تنظیم کرد. از آنجا که فرمالین در حین واکنش بویی بسیار تند و نامطبوع ایجاد می‌کند که سبب مختل شدن سیستم بینایی و تنفسی می‌شود، استفاده از محیط پیوسته اکسترودر با سیستم مجهز به خروجی گازهای فرمالین سبب راحتی کاربر هنگام کار با اکسترودر می‌شود و مشکلات زیست محیطی کاملاً مرتفع می‌گردد.

استفاده است. بکارگیری این سیستم امکان تهیه مخلوط‌های بسیار همگن (در این پژوهش الیاف و رزین ملامین فرمالدھید) را عملی می‌سازد، به علاوه موجب افزایش سرعت تولید با کیفیت مطلوب و کاهش هزینه‌ها می‌شود.

از طرفی با توجه به اینکه امکان کنترل دقیق سرعت پیچ‌ها و دمای اکسترودر و همچنین امکان تغییر طراحی پیچ‌ها از حالت تک‌رأس به دو

مراجع

1. Xanthos M., *Reactive Extrusion, Principles and Practices*, Hanser, Germany, Chap.1, 1992.
2. White J.L., *Twin Screw Extruder:Technology and Principles*, Hanser, Germany, Chap. 1-3, 1990.
3. Booy M.L., Geometry of Fully Wiped Twin-Screw Extruder, *Polym. Eng. Sci.*, **18**, 973-981, 1979.
4. Todd D.B., *Plastic Compounding*, Hanser, Germany, Chap. 1 and 2, 1998.
5. Qamari A., *Modified Reaction Extrusion of Melamine Formoldehyde*, MSc Thesis, Polymer Engineering Group, Tarbiat Modares University, 1999.
6. Navarchian M.H., *Reaction Extrusion of Melamine Formoldehyde*, MSc Thesis, Polymer Engineering Group, Tarbiat Modares University, 1997.
7. Rauwendall C., *Polymer Extrusion*, Hanser, Germany, Chap. 11, 1994.
8. Martelli F.G., *Twin-screw Extruder:A Basic Understanding*, Van Nostrand Reinhold, New York, Chap. 1 and 2, 1983.
9. Denson C.D. and Hwang Jr.B.K., The Transport Processes in a Twin Screw Extruder, *Polym. Eng. Sci.*, **20**, 971-995, 1980.
10. Booy M.L., Isothermal Flow of Viscouse Liquid in Corotating Twin Screw Devices, *Polym. Eng. Sci.*, **20**, 1221-1230, 1980.