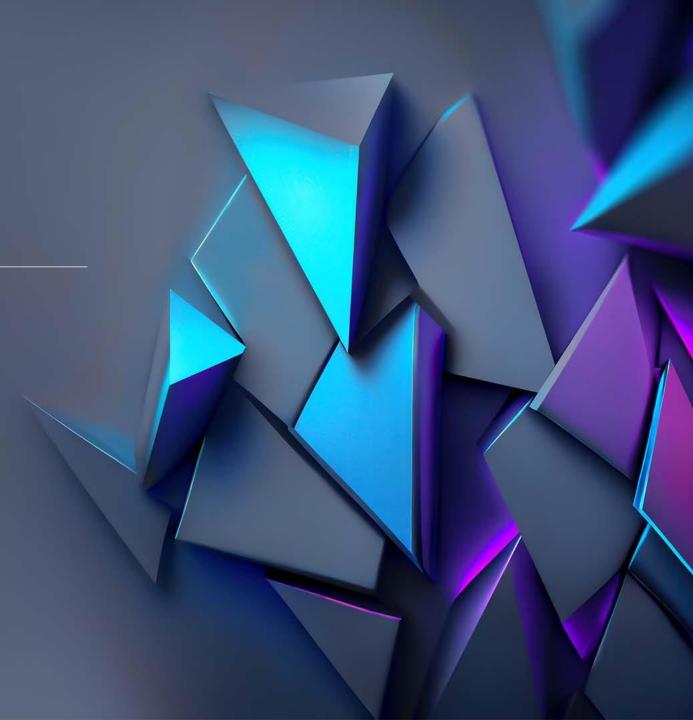


Oerlikon HRS Flow Div. Flow Control

Fabiola Cremonesi

Moldex3D

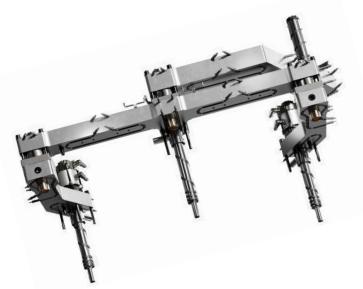






Division Flow Control - Oerlikon HRSflow





Division Flow Control Oerlikon HRSflow

Polymer Processing Solutions Division

A key enabler for a sustainable polymer processing industry with a focus on manmade fiber plant engineering and flow control equipment solutions.







Division Flow Control - Oerlikon HRSflow



Oerlikon HRSflow Know How





Division Flow Control - Oerlikon HRSflow



La nostra presenza nel mondo



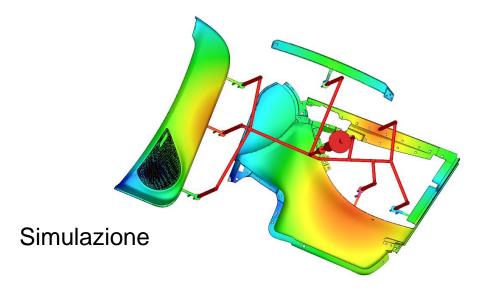
- 3 production plants (Europe, America, Asia)
- 1035 employees worldwide
- 52 branches worldwide
- 5 CAE calculation pools



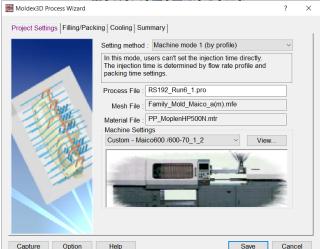
Digital Twin - Esigenza del mercato



Correlare i parametri di processo della simulazione alla prova stampo















Digital Twin - Limiti



Dati simulazione Prova stampo

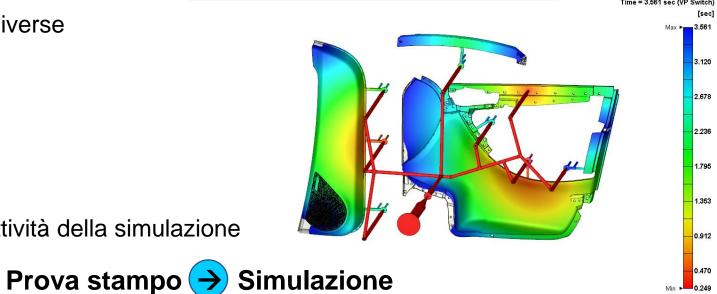


- Non si conosco i dati della macchina e il tempo di risposta
- Non si tiene conto dell'effetto di comprimibilità del materiale davanti alla vite di iniezione che varia in funzione della posizione iniziale della vite stessa
- Condizioni al contorno possono essere diverse
- Modalità CAE MODE

Possibile soluzione?

→ Verifica della correttezza della predittività della simulazione considerando il processo inverso.

Project Settings Filling/Packing | Cooling | Summary | Flow rate profile (1) By volume(%) filled Packing pressure refers to end of filling pressure Mold Temperature Advanced Setting





Digital Twin - Scopo del progetto



Prova stampo Simulazione



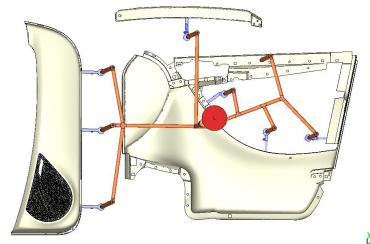
Verificare la bontà della predittività della simulazione per uno stampo multi cavità equipaggiato con sistema Flexflow, a partire dai parametri di processo della prova stampo.

- Bilanciamento delle impronte tramite regolazione dei martinetti elettrici
- Controllo del fronte di flusso e posizionamento delle giunzioni
- Analisi delle possibili cause di errore

Software: Moldex3D Studio 2022

Pressa di iniezione: Maico M-N 600 2i





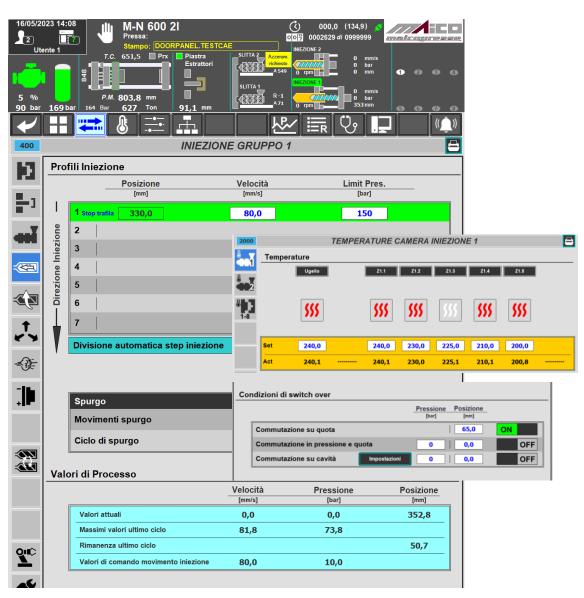


Digital Twin - Dati disponibili



Dati disponibili

- 3D dello stampo
- Parametri di stampaggio e dati macchina
- Parziali dei pezzi stampati
- Materiale caratterizzato a database Moldex: Moplen HP500N
- Geometria dell'ugello pressa
- Dati provenienti dalla centralina FLEXflow relativi al movimento reale della vite (posizione, velocità,..) e aperture/chiusure otturatori



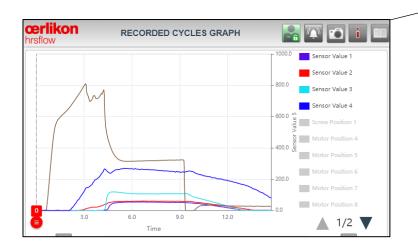


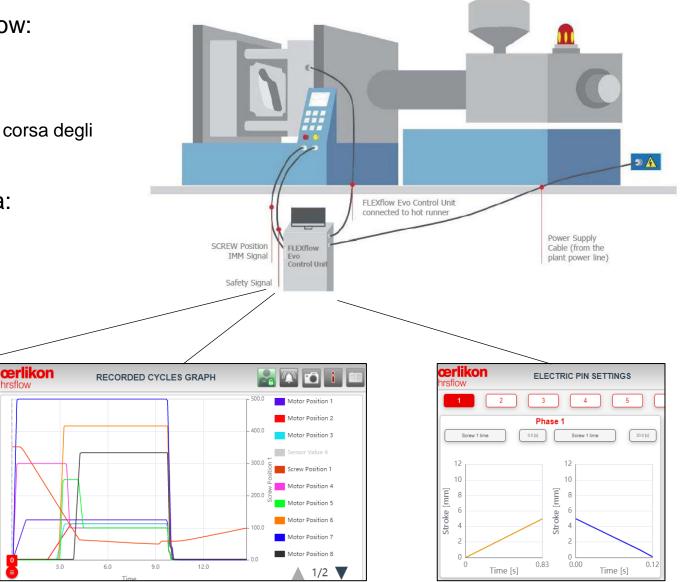
Digital Twin - Strumentazione



Camera equipaggiata con Sistema FLEXflow:

- Azionamento elettrico dei Martinetti
 - Possibilità di regolare in maniera differente la corsa degli otturatori e la velocità di apertura
- Raccolta dati tramite centralina dedicata:
 - Movimento effettivo vite
 - Movimento otturatori (impostato e reale)
 - Pressione dei sensori in cavità
 - Pressione di ingresso alla camera calda



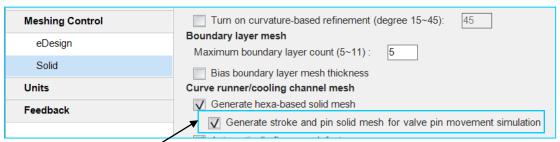




Set up analisi - Mesh

Mesh BLM di Moldex3D Studio

- Parte e canali freddi, da CAD 3D stampo
- Condizionamenti, con ingressi e uscite differenziate (no connettori)
- Nodi sensore posizione dei trasduttori di pressione
- Sistema camera calda HRS come da progetto:
 8 punti, serie M, otturazione conica, Flexflow



Attiva la «compréssion zone» per il calcolo della fase dinamica degli otturatori



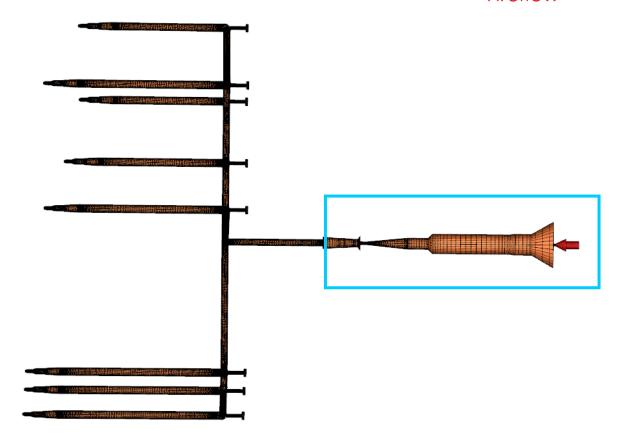


Set up analisi - Mesh



Mesh BLM di Moldex3D Studio

- Ugello pressa
 - modellato geometricamente
 - con proprietà di «hot runner» generico





La simulazione con *valve pin movement* non è compatibile con la movimentazione 3D della vite.

Tuttavia la presenza dell'**ugello pressa** nel modello consente di dare una migliore stima del volume difronte alla vite e quindi della comprimibilità del materiale.

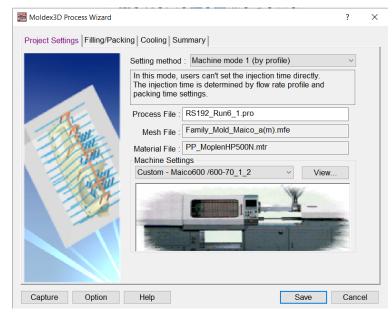




Prova stampo Simulazione



- Viene replicato a simulazione il processo reale utilizzando come dati di input gli stessi parametri impostati dall'operatore a bordo macchina, grazie alla modalità di calcolo "Machine mode"
- Viene creato un modello "Custom" di macchina con le specifiche tecniche della pressa di iniezione (pressione, tonnellaggio,..)
- Nel calcolo iniziale si suppone che la macchina reale lavori in condizioni ideali.
- Viene poi definito un set di simulazioni che tenga in considerazione un numero crescenti di variabili o condizioni al contorno più stringenti.
- → Si individuano le cause di maggiore disallineamento tra il dato sperimentale e il simulato



tem	Content	Unit
Maker	Custom	
Grade	Maico600 /600-70_1_2	
Last modified date (yy/mm/dd)		
Comment		
Screw Diameter	70	mm
Screw Stroke	370	mm
Shot Weight	2000	g
Injection Pressure	222	MPa
Injection Rate	770	cm^3/sec
Clamping Force	612	tf





Prova stampo Simulazione



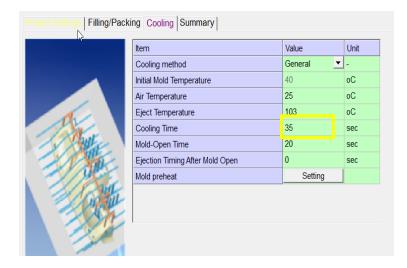


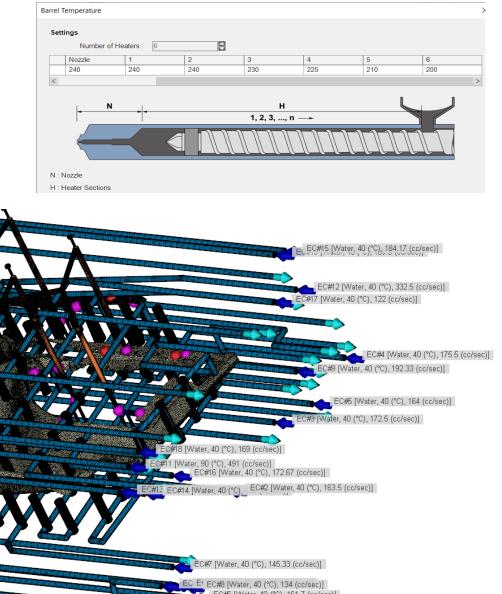
Stesse condizioni di

Tempo ciclo

Temperatura del fuso

Temperature stampo (Analisi Cool Transient)







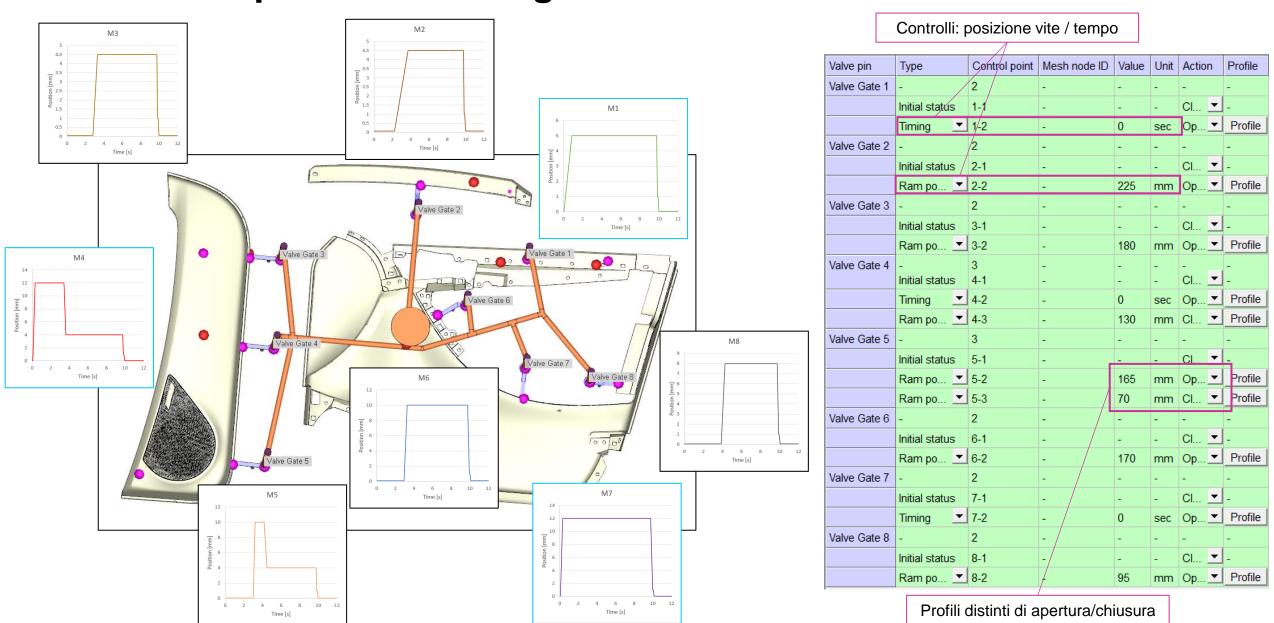


Movimentazione otturatori:

gestione indipendente e differenziata per ciascun otturatore in termini di Corsa massima di apertura/chiusura Regolazione velocità **AUTOMATIC MODE**







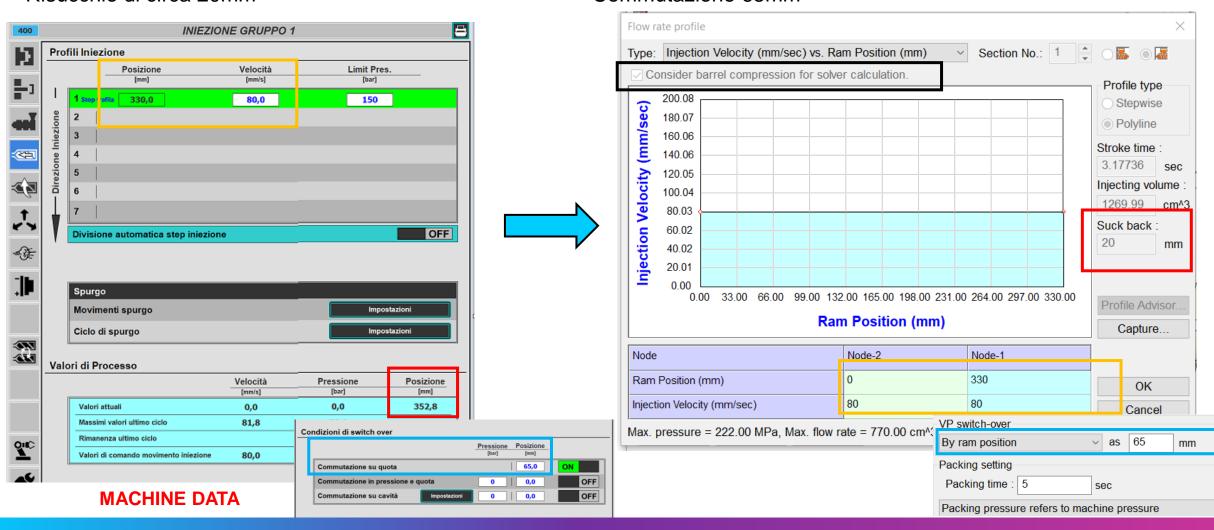


Test 1 – Condizioni macchina ideali



- No caratterizzazione macchina, solo dati del produttore
- Posizione iniziale della vite @330mm (dosaggio)
- Risucchio di circa 20mm

- Attivata la comprimibilità del materiale nel cilindro
- Velocità iniezione costante = 80mm/s
- Commutazione 65mm

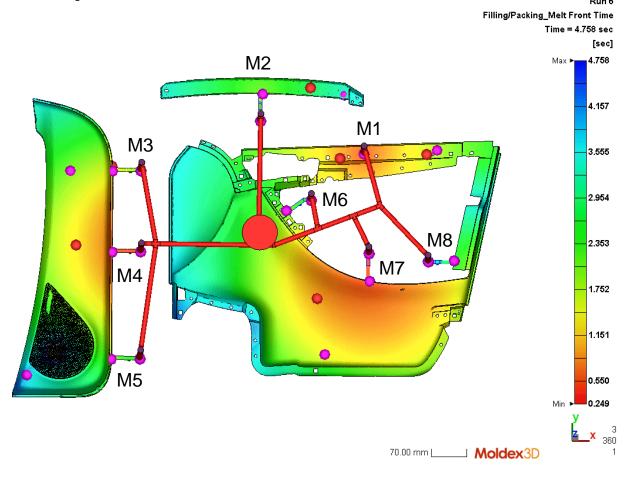




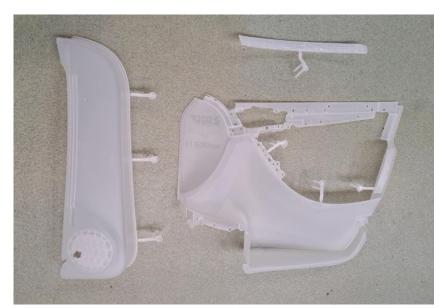
Test 1 – Condizioni macchina ideali

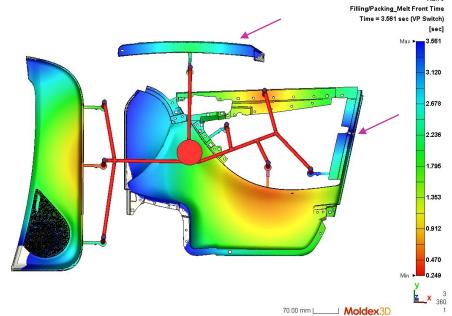


Riempimento



M1 – M4 – M7: aprono a inizio iniezione, ma con diverse velocità e corse



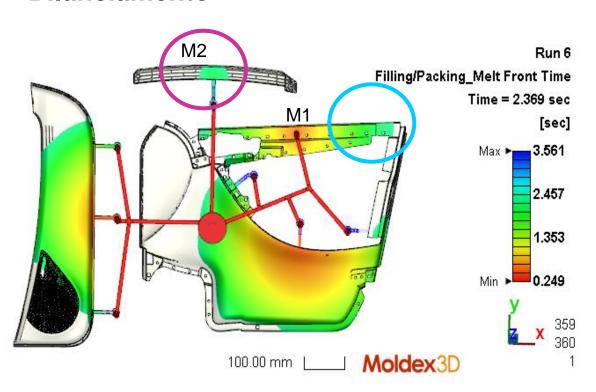




Test 1 – Condizioni macchina ideali



Bilanciamento





- Iniettore M1 che apre all'inizio del riempimento con corsa ridotta è in ritardo
- Il riempimento del componente più piccolo, gestito dal solo iniettore M2, la cui apertura è in funzione della posizione vite (@225mm) è in anticipo



Test $1 \rightarrow$ Test 2

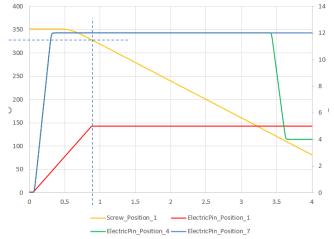


Considerazioni

Il comportamento della vite non è ideale!

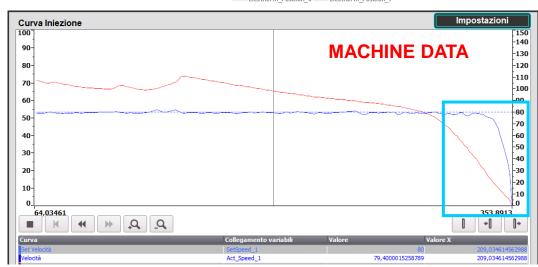
Step 1: Posizione vite

- La quota di partenza della vite reale è maggiorata dal risucchio
 → volume non trascurabile
- Il consenso di iniezione e l'apertura dei martinetti iniziano dalla quota di risucchio.



Step 2: Regolazione tempi

- Esiste un transitorio prima di raggiungere la velocità di iniezione impostata
- Ritardo di movimentazione dato dal tempo di risposta della macchina.





Test $1 \rightarrow$ Test 2

cerlikon

Assunzioni del software

- Durante il risucchio non viene iniettato materiale in camera
 → pressione a 0 fino a quota di dosaggio di 330mm
- il software considera tutti gli iniettori chiusi fino al raggiungimento della quota di dosaggio
 - → perdo il vantaggio di avere aperture differenziate

Velocità e posizione iniziale della vite influenzano il bilanciamento iniziale

→ cambia la comprimibilità del materiale

No	Time(sec)	Pres(MPa)	Q(cc/sec)	Fill(%)	RamPosition(mm)	CPU(sec)
1	6.355e-04	0.00	307.88	0.000	349.847	0
2	1.271e-03	0.00	307.88	0.000	349.797	0
3	1.906e-03	0.00	307.88	0.000	349.746	0
4	2.542e-03	0.00	307.88	0.000	349.695	0
5	3.177e-03	0.00	307.88	0.000	349.644	0
6	3.813e-03	0.00	307.88	0.000	349.593	0
7	4.448e-03	0.00	307.88	0.000	349.542	0
8	5.084e-03	0.00	307.88	0.000	349.492	0
9	5.719e-03	0.00	307.88	0.000	349.441	0
10	6.355e-03	0.00	307.88	0.000	349.390	0
No	Time(sec)	Pres(MPa)	Q(cc/sec)	Fill(%)	RamPosition(mm)	CPU(sec)
11	6.990e-03	0.00	307.88	0.000	349.339	0
12	7.626e-03	0.00	307.88	0.000	349.288	0
13	8.261e-03	0.00	307.88	0.000	349.237	0
14	8.897e-03	0.00	307.88	0.000	349.187	0
15	9.532e-03	0.00	307.88	0.000	349.136	0
16	1.017e-02	0.00	307.88	0.000	349.085	0
17	1.080e-02	0.00	307.88	0.000	349.034	0
18	1.144e-02	0.00	307.88	0.000	348.983	0
390	0.248	0.00	307.88	0.000	330.072	Ø
No	Time(sec)	Pres(MPa)	Q(cc/sec)	Fill(%)	RamPosition(mm)	CPU(sec)
					330 034	
391	0.248	0.00	307.88	0.000	330.021	0

>>> Reading mold temperature distribution from transient cool result!

```
>>> Valve Pin #1 is opening at time = 0.249108 (Type: Timing)
```

>>> Valve Pin #7 is opening at time = 0.249108 (Type: Timing)

>>> Valve Pin #4 is opening at time = 0.249108 (Type: Timing)



Test 2 – Regolazione posizione iniziale vite



Step 1. Gestione del bilanciamento tramite regolazione della posizione della vite

Quota di risucchio integrata nella posizione iniziale della vite, al netto del transitorio

→ Posso gestire le aperture dei martinetti fin dal principio



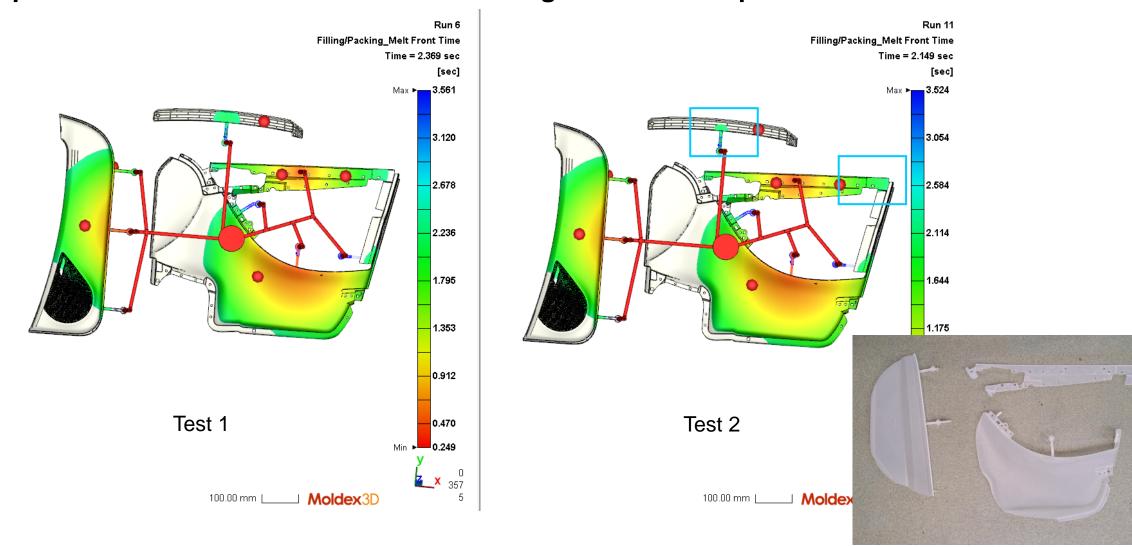
- >>> Valve Pin #1 is opening at time = 3.17746e-06 (Type: Timing)
 >>> Valve Pin #4 is opening at time = 3.17746e-06 (Type: Ram Position)
 >>> Valve Pin #7 is opening at time = 3.17746e-06 (Type: Ram Position)
 - Pres(MPa) Q(cc/sec) Fill(%) RamPosition(mm) CPU(sec) 3.177e-06 0.00 307.88 0.000 346.898 62 307.88 346.898 220 6.673e-06 0.00 0.000 1.052e-05 0.00 307.88 0.000 346.897 390 1.475e-05 0.00 307.88 0.000 346.897 559 1.940e-05 0.00 307.88 0.000 346.897 721 2.452e-05 0.00 307.88 0.000 346.896 874 3.014e-05 0.00 307.88 0.000 346.896 976 3.634e-05 307.88 0.000 346.895 1063 0.00 4.315e-05 0.00 307.88 0.000 346.895 1157 5.064e-05 0.01 307.88 0.000 346.894 1251 Pres(MPa) O(cc/sec) Fill(%) RamPosition(mm) CPU(sec) Time(sec) 5.888e-05 0.01 307.88 0.000 346.894 1354 6.795e-05 0.01 307.88 0.000 346.893 1454 7.792e-05 307.88 346.892 13 0.01 0.000 1554 346.891 8.889e-05 0.01 307.88 0.000 1660 1.010e-04 0.01 307.88 0.000 346.890 1763 16 1.142e-04 0.02 307.88 0.000 346.889 1866 17 1.288e-04 0.000 346.888 1982 0.02 307.88



Test 2 – Regolazione posizione iniziale vite



Step 1. Gestione del bilanciamento tramite regolazione della posizione della vite

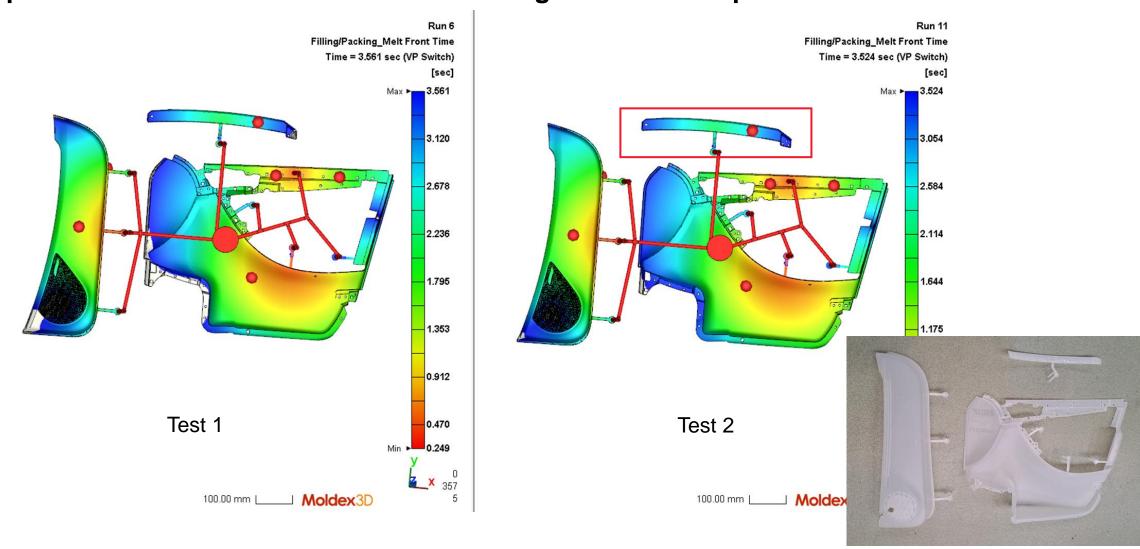




Test 2 – Regolazione posizione iniziale vite



Step 1. Gestione del bilanciamento tramite regolazione della posizione della vite





Test 3 – Regolazione aperture martinetti



ritardo

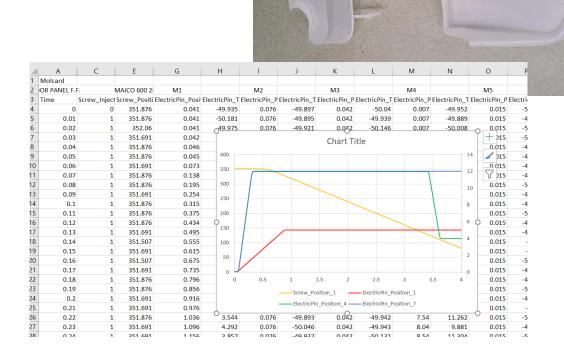
Step 1. Gestione del bilanciamento tramite regolazione della posizione della vite

Regolazione dell'istante di inizio di apertura dei martinetti in funzione della quota reale della vite.

Il materiale inizia a entrare in cavità molto dopo rispetto alla quota di apertura impostata.

Inoltre, c'è un ritardo tra la quota impostata di apertura degli iniettori e quando effettivamente iniziano ad aprire.

Grazie ai segnali raccolti dalla centralina FLEXflow è possibile ricavare l'effettiva posizione della vite a cui apre ciascun martinetto.

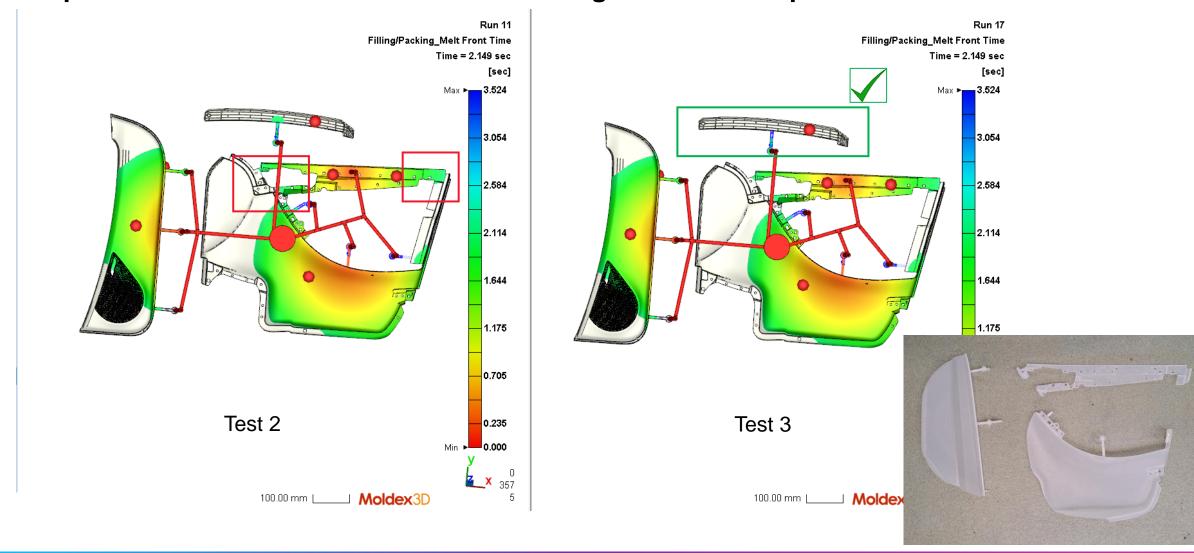




Test 3 – Regolazione aperture martinetti



Step 1. Gestione del bilanciamento tramite regolazione della posizione della vite

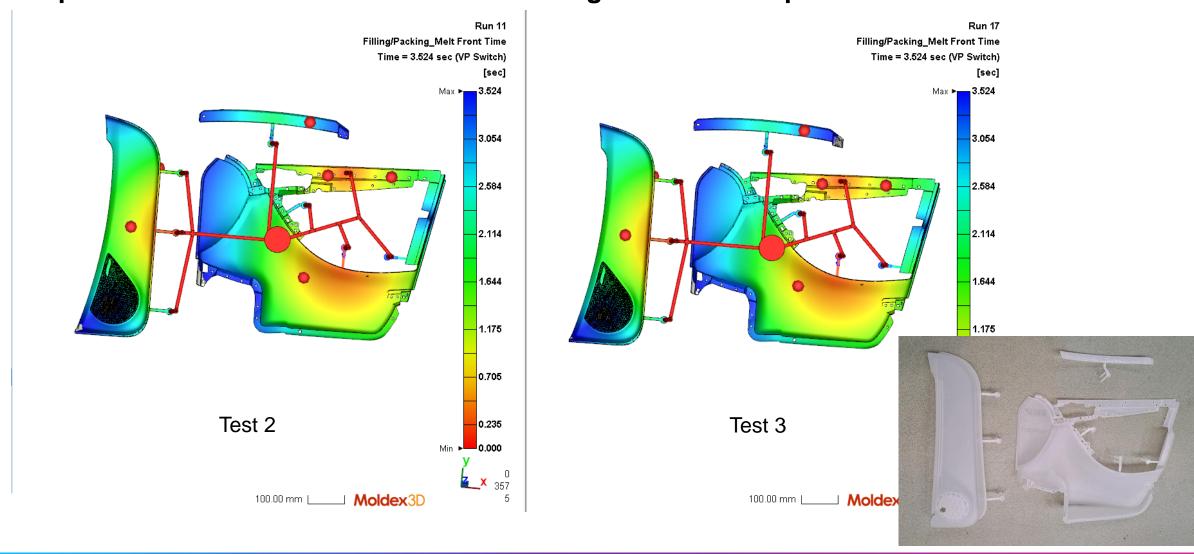




Test 3 – Regolazione aperture martinetti



Step 1. Gestione del bilanciamento tramite regolazione della posizione della vite





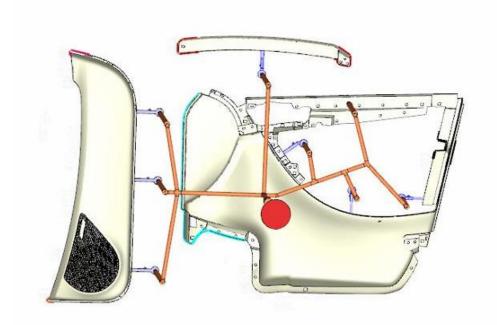
Test 4 – Air Venting

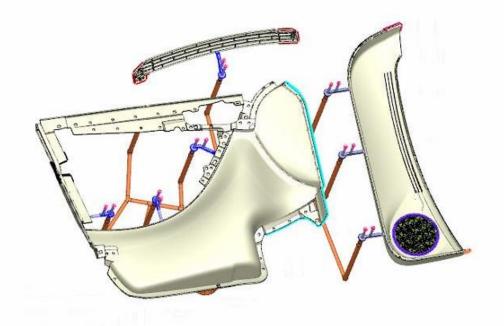


Inserite le condizioni di «air venting» al modello:

introducendo anche gli sfiati d'aria, la resistenza del materiale in cavità aumenta.

Set di analisi per ottimizzare le impostazioni di "venting" \rightarrow il riempimento diventa molto sensibile al bilanciamento alla commutazione, soprattutto in zona della griglia, con rischio short shot.



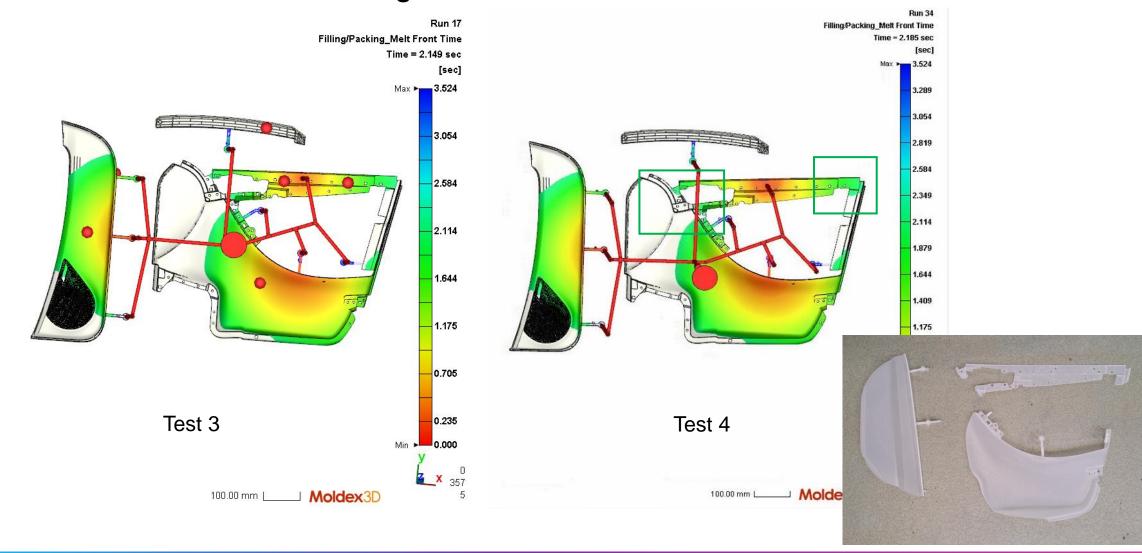




Test 4 – Air Venting



Inserite le condizioni di «air venting» al modello

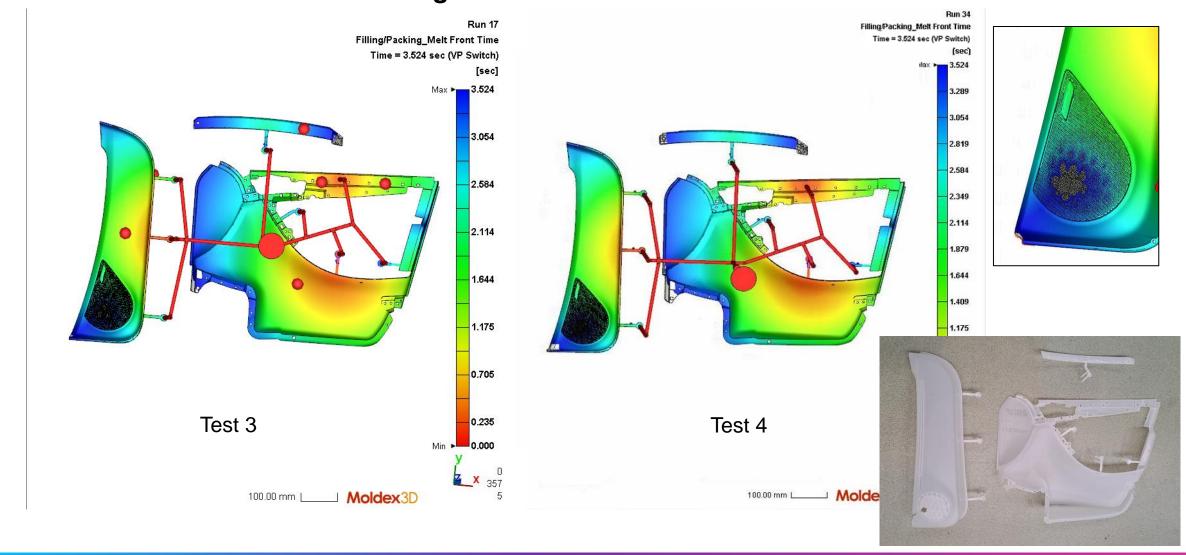




Test 4 – Air Venting



Inserite le condizioni di «air venting» al modello



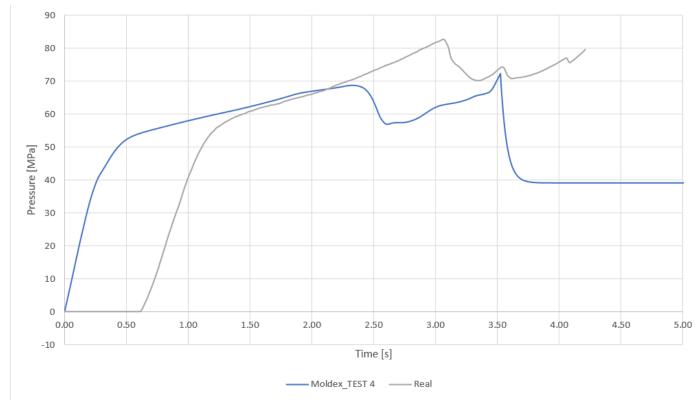


Test $4 \rightarrow$ Test 5



Considerazioni:

- Le pressioni mostrano un andamento simile, ma traslato rispetto alla curva reale. Manca infatti la parte di transitorio e la gestione del tempo di risposta della macchina.
- La difficoltà di completare il riempimento nella zona della griglia può essere legato alla differenza di volume data dalla quota di partenza.



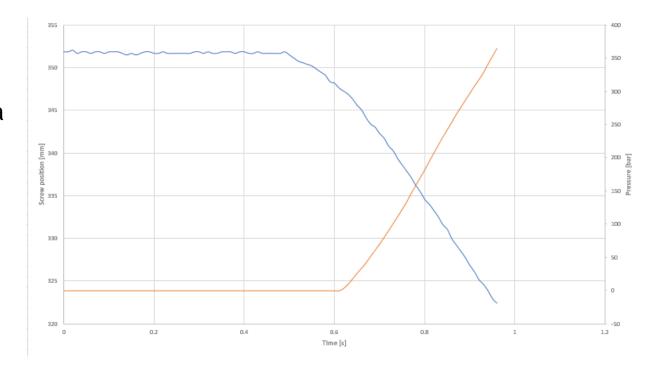




Step 2: Regolazione tempi – Macchina reale

- Esiste un transitorio prima di raggiungere la velocità di iniezione impostata.
- Ritardo di movimentazione dato dal tempo di risposta della macchina.

Grazie ai segnali raccolti dalla centralina FLEXflow è possibile ricavare l'effettivo ritardo della movimentazione vite (pari a circa 0.6s) e la velocità della macchina nel transitorio.

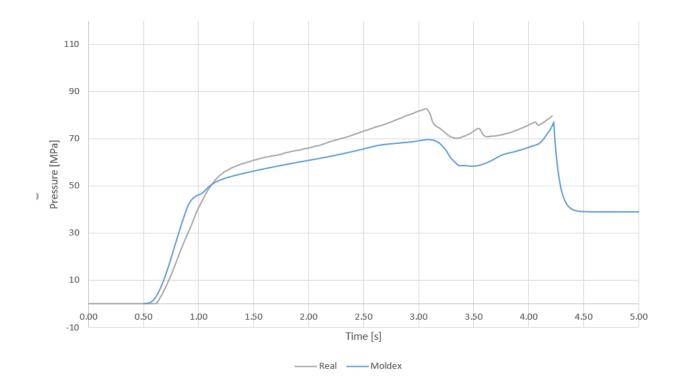






Grazie al supporto del team Moldex,

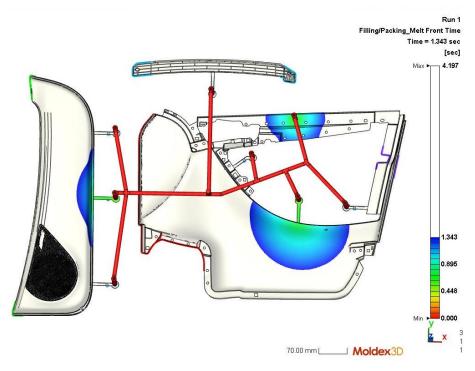
rielaborando i dati raccolti dalla centralina, in termini di posizione e velocità di avanzamento della vite, tempi e pressioni, è stato possibile introdurre a simulazione anche la caratterizzazione della macchina di iniezione.



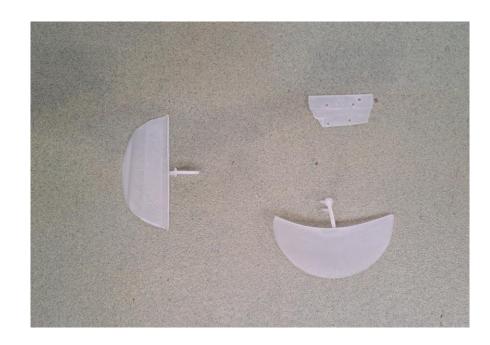
No	Time(sec)	Pres(MPa	Q(cc/sec)	Fill(%)	RamPosition(mm)	CPU(sec)
386	0.454	0.11	0.00	0.000	352.000	5469
387	0.458	0.11	0.02	0.000	351.999	5480
388	0.463	0.11	1.16	0.000	351.994	5494
389	0.467	0.12	4.18	0.000	351.983	5507
390	0.471	0.13	8.82	0.000	351.966	5520
No	Time(sec)	Pres(MPa	Q(cc/sec)	Fill(%)	RamPosition(mm)	CPU(sec)
391	0.475	0.16	14.76	0.000	351.940	5532
392	0.479	0.20	21.73	0.000	351.905	5544
>>>	Reading mold	temperatu	e distribut	ion from	n transient cool	result!
393	0.483	0.27	29.51	0.000	351.860	5561
394		0.35	37.89	0.000	351.804	5573
395	0.492	0.45	46.73	0.000	351.737	5585
396	0.496	0.58	55.87	0.000	351.660	5597
397	0.500	0.72	65.19	0.000	351.571	5610
398	0.504	0.88	74.60	0.000	351.471	5622
399	0.508	1.06	84.00	0.001	351.360	5634
400	0.513	1.26	93.32	0.002	351.238	5646
No	Time(sec)	Pres(MPa	Q(cc/sec)	Fill(%)	RamPosition(mm)	CPU(sec)
401	0.517	1.48	102.51	0.002	351.106	5659
402	0.521	1.71	111.52	0.003	350.962	5672
403		1.96	120.31	0.005	350.809	5686
404		2.22	128.84	0.011	350.646	5698
405	0.534	2.57	137.10	0.022	350.430	5712
406		3.07	145.06	0.038	350.113	5726
407	0.551	3.76	154.60	0.058	349.669	5739
408	0.562	4.61	166.90	0.089	349.109	5752
409	0.575	5.74	181.48	0.122	348.345	5768
410	0.590	7.10	196.45	0.158	347.432	5782





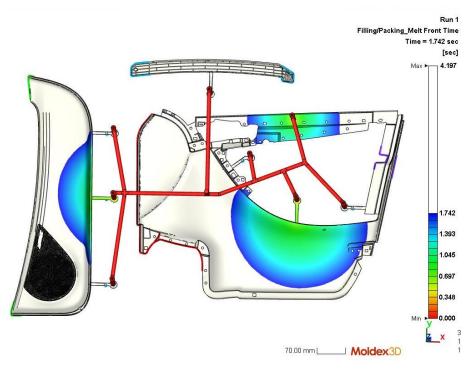




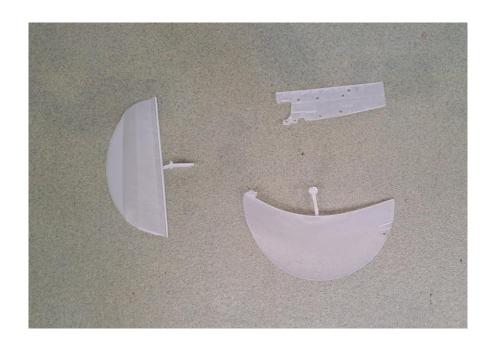






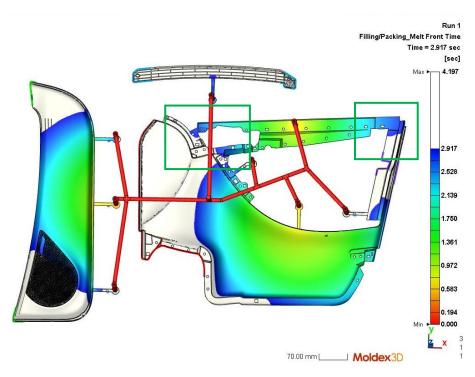




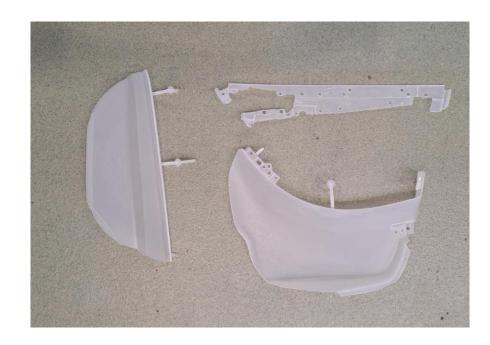






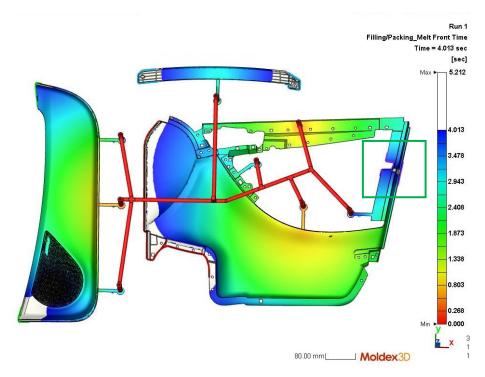


Test 5

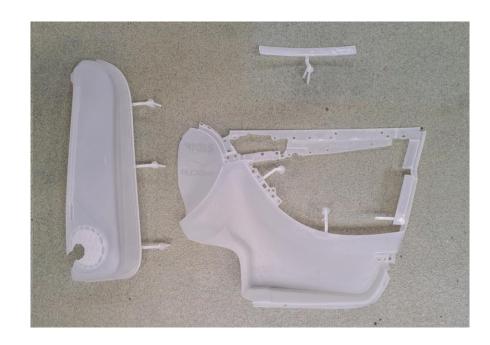






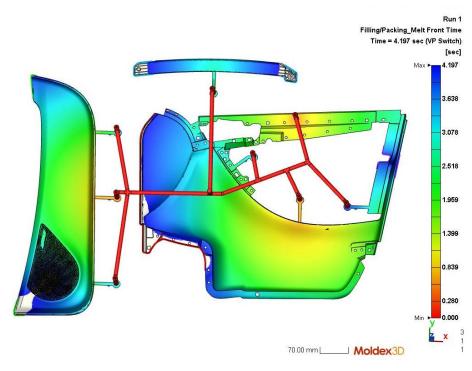


Test 5

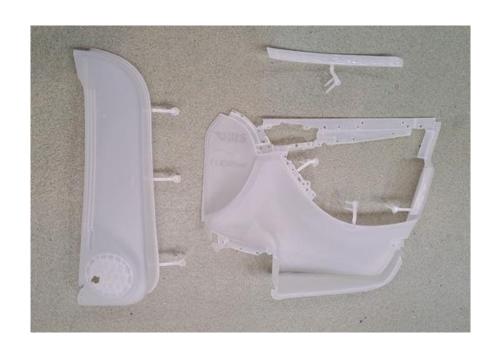








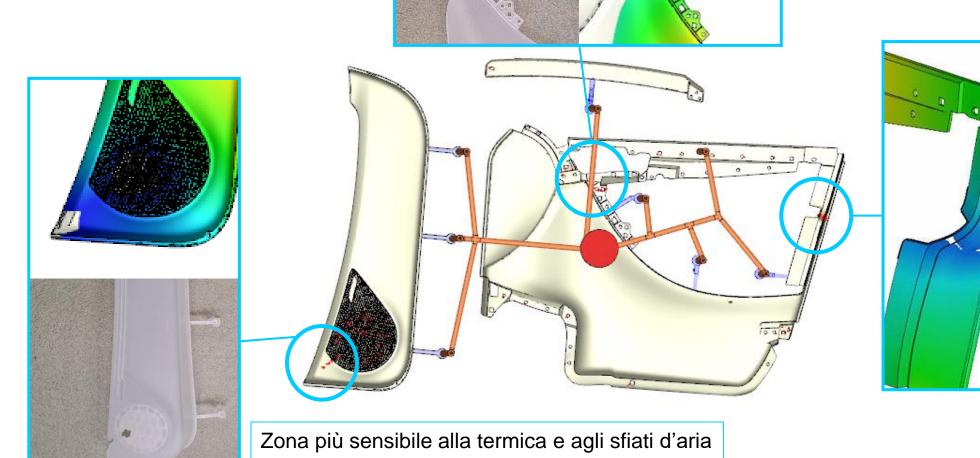


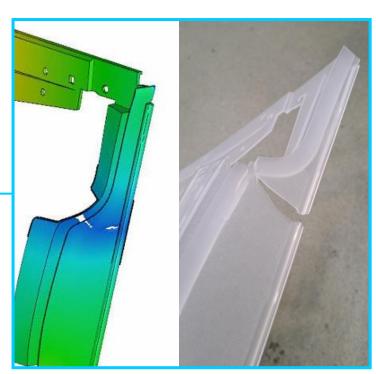




Giunzioni







Effetti groffatura



Conclusioni



Conoscenze acquisite

Il comportamento reale della vite è diverso da quello impostato dall'operatore macchina (ideale).

- La quota di partenza della vite reale è maggiorata dal **risucchio** → **volume** non trascurabile
- Il consenso di iniezione e l'apertura dei martinetti iniziano dalla quota di risucchio, serve quindi poter gestire l'attivazione fin dal principio

Una corretta caratterizzazione della macchina consente di

- Gestire il transitorio, cioè il tempo necessario alla macchina per raggiungere la velocità di iniezione impostata, grazie alla regolazione del tempo di risposta.
- Regolare il ritardo di movimentazione della macchina.
- Anche gli sfiati d'aria devono essere correttamente realizzati nello stampo per non compromettere il bilanciamento atteso.

Tutte queste componenti agiscono sulla comprimibilità del materiale nel cilindro e nello stampo, che a sua volta influenza il comportamento del fronte di flusso in maniera tanto più differenziata quanto più sono differenti le cavità nello stampo, con effetti sul bilanciamento.

