

СОДЕРЖАНИЕ

Раздел 27

Метод наэлектризованных частиц

27-1. Основы метода	9
а) Развитие метода	9
б) Преимущества и ограничения	9
в) Главные применения	9
г) Принципы работы	9
д) Трибоэлектрический эффект	10
е) Влияние электрического поля	10
ж) Неэлектропроводящие материалы с металлической основой	11
з) Неэлектропроводящие материалы без металлической основы	11
и) Тонкие изоляционные материалы	12
к) Неэлектропроводящие материалы, плотно соединенные с металлом	12
27-2. Аппаратура и материалы	12
а) Материалы	12
б) Оборудование для работы	12
27-3. Техника выявления дефектов	13
а) Воздействие электрического заряда	13
б) Водяные пары	14
в) Чрезмерный нагрев изделий	15
г) Утеря изображений	15
д) Эталонные образцы с трещинами	15

Раздел 28

Выявление дефектов методом наэлектризованных частиц

28-1. Общие сведения	15
а) Чувствительность метода	15
б) Типы порошковых изображений	15
в) Пористость	16
г) Трещины в тонких покрытиях с металлической подложкой	17
д) Обращенные изображения	18
е) Получение изображений на вторичных покрытиях	18
ж) Получение изображений на неоднородных материалах	18
з) Ложные изображения	19
и) Отсутствие изображений на слабо проводящих материалах	19
28-2. Механизмы повреждений в стеклах и эмалях	19

а) Характерные особенности разви- тия трещин

19

б) Причины возникновения тре- щин в стеклах

19

в) Механизм повреждений в эмали

20

28-3. Промышленные применения

21

а) Контроль стеклянных контей- неров

21

б) Ранние методы контроля по- крытий

22

в) Контроль покрытий наэлек- тризованными частицами

23

г) Контроль соединения стекла с металлом

24

д) Другие применения

26

12. Литература

27

Раздел 29

Принцип контроля магнитно-порошковым методом

29-1. Магнитные поля	28
а) Условия испытаний	28
б) Описание магнитных полей	28
в) Намагничивание электриче- ским током	30
29-2. Методы намагничивания	31
29-3. Процесс испытания	34
29-4. Материалы, используемые для контроля, и способы их приготов- ления	36
а) Материалы, применяемые при мокром методе контроля	37
б) Материалы, применяемые для сухого способа контроля	39
29-5. Особые требования при контро- ле флуоресцентными материалами	39
29-6. Размагничивание деталей	40
а) Остаточный магнетизм	40
б) Факторы, обуславливающие необходимость размагничива- ния	40
в) Причины, вызывающие на- магничивание предметов	40
г) Методы размагничивания	42
29-7. Методы измерения остаточной напряженности магнитных полей детали	43
19. Литература	45

Раздел 30				
Оборудование для контроля магнитно-порошковым методом				
30-1. Выбор оборудования	45	a) Принцип метода	95	
30-2. Портативное оборудование для контроля		б) Оборудование, применяемое для контроля	96	
30-3. Оборудование для контроля с автоматическим управлением		в) Подготовка к измерениям	97	
Литература		г) Измерение толщины стенок	97	
		д) Измерение глубины трещин	97	
Раздел 31		34-2. Расшифровка результатов испытаний	98	
Оценка результатов контроля магнитно-порошковым методом				
31-1. Расшифровка картины осаждения магнитного порошка	50	а) Определение толщины плоских пластин	98	
а) Этапы контроля		б) Определение глубины трещин	99	
б) Классификация видов скоплений порошка		34-3. Руководство по применению метода	101	
в) Осмотр мест скопления порошка		а) Измерение толщины стенок	101	
г) Закрепление скоплений порошка, полученных при магнитно-порошковом методе		б) Измерение глубины трещин	101	
31-2. Дополнительные неразрушающие методы контроля	54	в) Измерение толщины стенок при расположении электродов в форме квадрата	102	
31-3. Дополнительные методы разрушающего контроля	54	г) Изучение распространения трещин	102	
Литература	55	34-4. Испытание железнодорожных рельсов	102	
		а) Принцип испытания	102	
Раздел 32		б) Оборудование для испытания рельсов	104	
Методы измерения магнитных полей				
32-1. Измерители магнитных полей	61	Литература	108	
32-2. Феррозондовые датчики				
32-3. Прибор для измерения магнитного поля	62	Раздел 35		
32-4. Датчики Холла	65	Принцип контроля методом вихревых токов		
32-5. Измерение напряженности магнитных полей при магнитно-порошковом методе контроля	69			
Литература		35-1. Основные принципы	109	
		а) Принцип контроля	109	
Раздел 33		б) Характеристики испытательных катушек	109	
Оборудование для контроля изделий по магнитным характеристикам				
33-1. Определение коэрцитивной силы	70	в) Разработка основных принципов	119	
а) Методика измерения коэрцитивной силы		35-2. Эффективная проницаемость	120	
б) Автоматическая разбраковка готовой продукции по коэрцитивной силе		а) Допущения, принятые в теоретических расчетах	120	
в) Применение разбраковки по коэрцитивной силе		б) Определение эффективной проницаемости	120	
33-2. Контроль методом точечного полюса	75	в) Составляющие полного сопротивления единичной испытательной катушки	125	
33-3. Определение толщины	76			
33-4. Другие области применения	78	Раздел 36		
Литература	80	Контроль цилиндров методом вихревых токов		
		36-1. Проводимость, проницаемость и диаметр цилиндрических испытуемых объектов	126	
Раздел 34		36-2. Распределение напряженности магнитного поля и вихревых токов в цилиндрах	129	
Электрические методы контроля				
34-1. Измерение толщины стенок и глубины трещин	81	36-3. Контроль с помощью проходной катушки	135	
	82	36-4. Контроль трещин в сплошных цилиндрах	136	
	84	36-5. Применение приборов для контроля	143	
	85			
	86	Раздел 37		
	89	Контроль труб методом вихревых токов		
	92	37-1. Контроль тонкостенных труб	147	
	94	а) Важнейшие характеристики труб	147	
	95			

б) Тонкостенная труба из неферромагнитного металла	148	в) Подавление при контроле meshающих факторов	193
в) Тонкостенные ферромагнитные трубы	150	39-4. Контроль, основанный на перемещении световой точки на экране осциллографа	193
г) Чувствительность при контроле тонкостенных труб	151	39-5. Контроль с помощью эллипса на экране осциллографа	196
37-2. Контроль толстостенных труб	155	а) Принцип действия	196
37-3. Контроль с применением внутренней испытательной катушки	157	б) Прибор Сигмафлюкс для контроля методом вихревых токов	197
37-4. Ограничения по глубине проникновения	160	в) Применение способа контроля с помощью эллипса на экране осциллографа	199
37-5. Контроль труб малого диаметра	160	39-6. Контроль с помощью линейного генератора напряжения развертки	199
а) Принцип контроля	161	а) Принцип работы	199
б) Характеристики плоскости полного сопротивления	164	б) Схема прибора	199
в) Типы катушек	164	в) Анализ «щелевого» значения кривой	200
г) Приборы, чувствительные к омической составляющей	168	г) Анализ глубины трещины	202
д) Чувствительность к дефектам	170	39-7. Подавление помех	205
е) Накладная катушка	170	а) Метод фазочувствительного выпрямителя	205
ж) Ограничения в автоматизации контроля	177	б) Метод контроля, основанный на определении изменения полного сопротивления в резонансном контуре	207
		в) Применение техники подавления помех	209

Раздел 38

Контроль методом вихревых токов листов и деталей сферической формы

38-1. Контроль деталей сферической формы	171
38-2. Контроль листов и фольги	177

Раздел 39

Аппаратура для контроля методом вихревых токов

39-1. Контроль, основанный на измерении полного сопротивления	182
39-2. Контроль, основанный на измерении величины реактивного сопротивления	186
а) Принцип действия	186
б) Изменение частоты при изменении электропроводности цилиндров из неферромагнитных материалов	186
в) Изменение частоты, вызываемое изменением диаметра контролируемого цилиндра из неферромагнитного материала	187
г) Изменение частоты, вызываемое наличием трещин в контролируемых цилиндрах из неферромагнитных материалов	187
д) Выбор рабочей частоты	188
е) Дефектоскоп «Радиочастотный прибор для определения трещин»	189
ж) Ограничения при контроле методом, основанным на измерении величины реактивного сопротивления	189
39-3. Контроль, основанный на измерении управляемого по обратной связи полного сопротивления	190
а) Принцип действия	190
б) Анализ работы электрической цепи прибора	190

Раздел 40

Автоматизация контроля методом вихревых токов

40-1. Применение автоматического контроля в промышленных условиях	210
40-2. Автоматизация статистического анализа результатов контроля качества	216

Раздел 41

Применение приборов для контроля методом вихревых токов

41-1. Области применения метода	220
41-2. Измерение электропроводности	226
41-3. Методы контроля, основанные на измерении петли гистерезиса	232
41-4. Контроль с помощью дифференциальных методов	238
41-5. Контроль стали на трещины	255
Литература	260

Раздел 42

Основы ультразвуковой дефектоскопии

42-1. Основные методы ультразвуковой дефектоскопии	263
42-2. Генерирование ультразвуковых колебаний	265
42-3. Распространение ультразвуковых волн	267
42-4. Аппаратура и методика контроля	278

а) Теневой метод	278	г) Роторы реактивных двигателей	350																																
б) Эхо-метод	279	46-2. Ультразвуковой контроль труб	355																																
42-5. Калибровка приборов	285	а) Основные положения	355																																
42-6. Особенности ультразвукового контроля	290	б) Оборудование для контроля	358																																
Литература	293	в) Оборудование для сканирования	359																																
Р а з д е л 43																																			
Излучатели и приемники ультразвука																																			
43-1. Преобразователи	295	д) Методика контроля	359																																
43-2. Конструкция преобразователей Вопросы проектирования пьезоэлектрических преобразователей	297	е) Расшифровка сигналов	360																																
43-3. Зона Френеля	302	ж) Специальное применение	362																																
43-4. Параметры преобразователей	306	Литература	363																																
Литература	307	Р а з д е л 47																																	
Контактный вариант ультразвукового метода контроля																																			
44-1. Введение энергии, отражение и затухание ультразвуковых волн	307	47-1. Искательные головки и промежуточная среда	363																																
44-2. Влияние скорости ультразвука	307	47-2. Приборы, применяемые при контактном варианте ультразвукового метода контроля	366																																
44-3. Влияние формы контролируемой детали	307	47-3. Методика контроля	368																																
44-4. Влияние параметров несплошностей	307	47-4. Применение контактного варианта ультразвукового метода контроля	370																																
44-5. Форма несплошностей	311	47-5. Контроль в эксплуатационных условиях	372																																
Литература	315	47-6. Ультразвуковые эхо-сигналы	376																																
Р а з д е л 44																																			
Структура поля излучателя																																			
44-1. Введение энергии, отражение и затухание ультразвуковых волн	318	Р а з д е л 48																																	
44-2. Влияние скорости ультразвука	322	Методы контроля с раздельными излучателем и приемником																																	
44-3. Влияние формы контролируемой детали	325	48-1. Искатели с двумя преобразователями	382																																
44-4. Влияние параметров несплошностей	325	48-2. Применение искателей с раздельными излучающим и приемным преобразователями	388																																
44-5. Форма несплошностей	326	Литература	392																																
Литература	328	Р а з д е л 49																																	
Резонансный метод ультразвуковой дефектоскопии																																			
45-1. Принцип метода	331	49-1. Особенности метода	393																																
45-2. Оборудование и методика контроля	333	49-2. Аппаратура для контроля	395																																
45-3. Влияние свойств контролируемых материалов	336	49-3. Методика измерений	398																																
45-4. Эталонные образцы для ультразвукового контроля	338	49-4. Области применения	403																																
45-5. Способы промышленного контроля	342	49-5. Контроль в процессе эксплуатации	408																																
45-6. Типичные случаи промышленного использования	342	49-6. Контроль коррозионного утонения стенки	410																																
Литература	342	Литература	418																																
Р а з д е л 45																																			
Иммерсионный вариант ультразвукового метода контроля																																			
45-1. Принцип метода	342	Р а з д е л 50																																	
45-2. Оборудование и методика контроля	342	Метод собственных колебаний				45-3. Влияние свойств контролируемых материалов	343	46-1. Авиационные детали	342	50-1. Характеристика резонанса	418	а) Введение	342	50-2. Аппаратура и методика контроля	421	б) Сигналы от дефектов	343	в) Сигналы, требующие специального рассмотрения	348	Р а з д е л 46				Оценка результатов контроля при иммерсионном варианте ультразвукового метода				46-1. Авиационные детали	342	а) Введение	342	б) Сигналы от дефектов	343	в) Сигналы, требующие специального рассмотрения	348
Метод собственных колебаний																																			
45-3. Влияние свойств контролируемых материалов	343	46-1. Авиационные детали	342	50-1. Характеристика резонанса	418	а) Введение	342	50-2. Аппаратура и методика контроля	421	б) Сигналы от дефектов	343	в) Сигналы, требующие специального рассмотрения	348	Р а з д е л 46				Оценка результатов контроля при иммерсионном варианте ультразвукового метода				46-1. Авиационные детали	342	а) Введение	342	б) Сигналы от дефектов	343	в) Сигналы, требующие специального рассмотрения	348						
46-1. Авиационные детали	342	50-1. Характеристика резонанса	418																																
а) Введение	342	50-2. Аппаратура и методика контроля	421																																
б) Сигналы от дефектов	343																																		
в) Сигналы, требующие специального рассмотрения	348																																		
Р а з д е л 46																																			
Оценка результатов контроля при иммерсионном варианте ультразвукового метода																																			
46-1. Авиационные детали	342																																		
а) Введение	342																																		
б) Сигналы от дефектов	343																																		
в) Сигналы, требующие специального рассмотрения	348																																		

50-3. Примеры промышленного применения	423	52-4. Контрольно-измерительные приборы	452			
Литература	426	а) Классификация приборов	452			
Раздел 51						
Метод хрупких покрытий						
51-1. Материалы для хрупких покрытий	427	б) Прибор с четвертьволновой пластинкой для статических испытаний	452			
а) Основы метода	427	в) Прибор с большим полем для статических испытаний	454			
б) Характеристика хрупких покрытий на основе смол	428	г) Измерительный прибор с большим полем для динамических испытаний	455			
в) Выбор покрытий на основе смол	429	д) Прибор с небольшим полем для статических испытаний	455			
г) Характеристики хрупких керамических покрытий	430	е) Электронный прибор с малым полем для статических и динамических испытаний	456			
д) Выбор хрупких керамических покрытий	430	ж) Прибор для работы с наклонными лучами	456			
51-2. Техника испытаний	431	з) Выбор измерительного прибора	457			
а) Подготовка образцов для наложения покрытий на основе смол	431	52-5. Промышленное применение	457			
б) Вычисление напряжений по деформации	432	а) Области применения	457			
в) Выявление трещин в покрытиях на основе смол	433	б) Конструкция шпунтовой сваи	457			
51-3. Применение хрупких покрытий	436	в) Исследование напряжений в хвостовом оперении управляемого снаряда	458			
а) Зажимные приспособления и испытательная аппаратура	436	г) Узел, выполненный методом точечной сварки	461			
б) Измерение деформации при статической нагрузке	437	д) Мостовые узлы сварной конструкции	461			
в) Измерение деформации при динамической нагрузке	438	е) Применение в качестве преобразователя	462			
г) Типовые испытания методом хрупких покрытий	438	ж) Телеметрирование	462			
д) Сенсибилизация и измерение малых деформаций	439	з) Определение срока службы конструкций и машин	462			
Литература	441	и) Центровка и калибровка испытательных машин	463			
Раздел 52						
Поляризационный метод исследования напряжений с применением фотоупругих покрытий						
52-1. Основные законы	443	к) Визуальное исследование	463			
а) Принцип испытания	443	52-6. Преимущества и недостатки	463			
б) Развитие метода испытания	443	а) Преимущества	463			
в) Объяснение терминов	443	б) Недостатки	463			
52-2. Математическая теория	446	Литература	464			
а) Обозначения	446	Раздел 53				
б) Исследование при нормальном падении луча	446	Измерение деформаций датчиками электрического сопротивления				
в) Исследование при наклонном падении луча	447	53-1. Общие сведения о датчиках	465			
52-3. Техника испытаний и применяемые материалы	449	а) Цель измерения деформаций	465			
а) Техника испытаний	449	б) Способы измерения деформаций	465			
б) Фотоупругие покрытия	449	в) История метода измерения деформаций с помощью датчиков омического сопротивления	466			
в) Калибровка	451	г) Области применения датчиков	466			
г) Подготовка исследуемой детали	451	д) Влияние механических свойств материала, к которому крепится датчик	467			
д) Измерение величины главных деформаций	451	ж) Выбор материала для образовых датчиков	468			
е) Измерение направления главных деформаций	452	53-2. Конструкция и крепление датчиков	468			

б) Потенциометрическая схема	473	д) Электрические свойства датчиков	484
в) Мостовая схема	474		
г) Свойства мостовой схемы	475	53-5. Датчики для измерения деформаций в конструкциях	485
д) Изменение чувствительности датчиков и электрической схемы	476	а) Применение датчиков в технике	485
е) Уравновешивание мостовых схем с датчиками сопротивления	477	б) Испытательное оборудование	486
53-4. Влияние различных факторов на работу датчиков	478	в) Установка датчиков	487
а) Влияние температуры на работу датчика	479	г) Питающие провода	488
б) Влияние влажности среды	480	д) Проверка датчиков	488
в) Влияние величины деформации	481	е) Изоляция датчиков от действия влаги	489
г) Влияние величины приложенного к датчику напряжения	482	ж) Измерение деформаций	489
		з) Анализ результатов измерения	491
		и) Рекомендации по применению датчиков	491
		Литература	492
