

拉伸的理论与实际应用

(英) P. F. 葛雷欣 著

王 哲 中 译

紡織工業出版社

PDG

內 容 簡 介

本書作者P.F.葛雷欣，对苏联华西里也夫教授的牵伸理論作了比較深入的分析，其中特別对部分牵伸的分配、牵伸过程中纖維的位移、并合原理和半成品及成紗的不匀率从各方面加以分析；同时說明了如何将理論应用到实际中去；最后还探討了超大牵伸采用棉条喂入和粗紗喂入的比較和超大牵伸机构采用两对罗拉的可能性。本書涉及的理論較多，对于目前正从事牵伸理論和牵伸机构研究的技术人員有一定的帮助。本書可供从事紡紗生产、研究和教学人員閱讀。

牽伸的理論與實際應用

P.F. 葛雷欣 著
王哲中 譯
严 灝 校

六

紡織工業出版社

目 录

序.....	(4)
第一章 現有理論、特別是华西里也夫理論的研討.....	(5)
第一节 現有的牽伸理論.....	(5)
第二节 华西里也夫的理論.....	(6)
第二章 牽伸过程的分析.....	(20)
第一节 公理.....	(20)
第二节 移距值的意义.....	(20)
第三节 纖維与其平均位置有偏差的原因.....	(24)
第四节 移距的統計理論.....	(26)
第五节 移距理論的實驗証明.....	(31)
第三章 牽伸过程的綜合.....	(44)
第一节 引言.....	(44)
第二节 理想牽伸条件下的不匀率.....	(46)
第三节 实际牽伸条件下的不匀率.....	(54)
第四节 实际产品的总不匀率.....	(60)
第五节 多区牽伸机构的情况.....	(62)
第六节 牽伸理論的實驗校核.....	(65)
第四章 理論的实际应用.....	(69)
第一节 公式提要.....	(69)
第二节 各系数的計算.....	(70)
第三节 各种紡紗机构中的不匀率.....	(72)
第四节 大牽伸机构中的不匀率.....	(83)
第五节 超大牽伸机构中的不匀率.....	(86)
第六节 两对罗拉超大牽伸机构的討論.....	(94)
参考文献.....	(99)

符号索引.....	(102)
附录 I	(104)
第一組試驗.....	(104)
第二組試驗.....	(107)
附录 II	(110)
牽伸理論的實驗校核.....	(110)

序

本書的目的是为了发展控制牽伸过程的主要定律。全文都針對棉紡工程而言，但按第四章所述方法算出相应的系数后，这些定律就可适用于任何纖維。如果情况理想，牽伸規律发现后，就有可能对牽伸問題的研究用計算方法来代替規模巨大的試驗，虽然目前的措施与理想相差很远，但作者还用很多的数据說明这种可能性。

早在1902年，华西里也夫教授首先在紡紗問題上应用机率与統計理論。近年来F.T.皮尔斯、A.J.透納、L.H.C.鉄別脫、F.蔡萊等均有成就地加以应用，他們的著作構成了本書的基础。

本書分成如下四个主要部分：

一、現有牽伸理論的研討，即对华西里也夫的著作作了特別的論述，因此本書实际上是华西里也夫理論的繼續与合理推論。

二、牽伸过程的分析，即对牽伸过程中纖維的运动作了分析与实验。

三、牽伸过程的綜合，即由单纖維的研討逐步推演成对纖維束断面的研究，从而导出牽伸定律。

四、牽伸理論的实际应用，将目前大家所熟悉的牽伸机构及牽伸过程作了比較，根据前面各部分推导出的理論得出最适宜的紡紗条件。

第一章 現有理論、特別是 华西里也夫理論的研討

第一节 現有的牽伸理論

各別地來討論現有的即使是最重要的牽伸理論是很困難的，所以本書只準備對各種牽伸理論作簡要的分類。除了實驗部分外，根據著述者採取的方式，所有的處理方法可分為四種主要類型：

一、敘述法及定性法

這一類不具備或很少具備數學基礎。這一類型的典型研究可參閱參考文獻〔4〕〔5〕〔15〕〔29〕。這些著作企圖以牽伸造成不均的常識來表達牽伸過程的實質。

二、机构法

它的特點是或多或少地以實踐來計算牽伸機構中纖維束每一截面的纖維數，或計算牽伸時的纖維速度。這方面的典型研究可參閱參考文獻〔1〕〔2〕〔9〕〔11〕〔12〕〔24〕〔25〕〔26〕〔28〕〔31〕〔33〕〔34〕。

三、統計法

這是指所有採用大數法則，或其他統計學定律，或機率理論以及用不均的特殊情況所進行的研究。這些著作大部分根本不論述牽伸，但是却探求所謂“理想不均率”，使它成為截面中纖維根數及纖維性質的函數。正如在本書第三章中可以看出的，它們是代表牽伸理論的特殊情況。這是一個重要的部分，如果不考慮纖維數目的影響，那末對牽伸造成不均的研究，將是無成效的。在很多情況下，所謂“牽伸波”就是指牽伸時的統計現象。這類著作可參閱參考文獻〔1〕〔6〕〔7〕〔8〕〔14〕〔16〕〔17〕〔18〕〔19〕〔20〕〔21〕〔23〕〔30〕〔32〕。

四、綜合法

这一类是指机构法及统计法的综合研究，研究的目的是探求产品不匀的函数，这一函数的因素比截面中纖維数目的因素要多，包括牽伸本身、隔距、纖維的长度及长度不匀率等。这类著作可參閱参考文献〔10〕及〔27〕。本書也属于这一类，因为本書主要是根据参考文献〔10〕〔11〕〔12〕〔13〕〔14〕的著作写出的。参考文献目录中的部分研究项目可同时属于几个类型。

第二节 华西里也夫的理论⁽¹⁾

一、引言

本書所述的理論是华西里也夫教授的著作在邏輯上的繼續。这一著作最先发表于1915年，它企图用数学来表达浮游纖維的問題。所以对华西里也夫的理论必須作較詳盡的叙述，但是理論中的数学部分已加以簡化，并且避免应用机率理論。

二、浮游纖維的理論

(一) 华西里也夫从下列基础出发：

1. 只观察纖維丛中的一根或两根纖維。

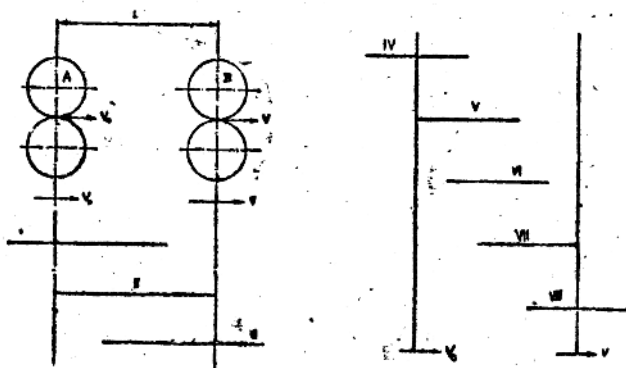


图 1 正常纖維与浮游纖維

2. 假設纖維是伸直和平行的。

(二) 圖1中的 l 是纖維長度， L 是羅拉中心距離， $l=L$ 。纖維用三個位置Ⅰ、Ⅱ及Ⅲ來表示。

當纖維在第一個位置時，纖維的速度是完全固定不變的。當在第二個位置時，纖維的速度瞬時地從 V_0 變成 V 。而在第三個位置時，纖維以前羅拉的速度運動。因此在任何時候，纖維位置與牽伸羅拉的相對關係是可以知道的，並且牽伸後產品中纖維的位置是完全一定的。

(三) 當纖維長度小於羅拉中心距離，即 $l < L$ 時，纖維的運動情況如圖1中從位置Ⅳ到Ⅶ。在Ⅴ位置上，纖維已離開後羅拉，但還沒有到達前羅拉，從這一點開始纖維的速度變成不固定。在Ⅵ位置上，纖維的位置介於後羅拉與前羅拉之間，受到被前羅拉及後羅拉握住的纖維所包圍。纖維的速度顯然介於 V_0 與 V 之間，實際速度將取決於與這一根特殊纖維相接觸的、以後羅拉速度 V_0 及前羅拉速度 V 運動的纖維的相對根數。在任何情況下，在後羅拉與前羅拉之間運動的纖維是浮游的，並以經常改變著的速度移動著，其平均速度無法知道，因為它取決於很多變數。

(四) 如果纖維位於某一特殊位置，就會形成紗條厚度的增加或減小。華西里也夫論証出被牽伸產品中短纖維的位置不固定是產生不勻的一個根源。

這種想法加以進一步的推論後，即能證明產品的不勻率隨纖維長度不勻率的增加而增加。實踐中必須使羅拉中心距離大約等於最長的纖維長度，因為隔距過小會造成纖維斷裂或成紗斷裂，使大多數纖維變成浮游，造成成紗的不均勻。

棉纖維的長度不勻率約為25%，亞麻纖維的長度不勻率約為50~60%。這裡所說的不勻率是統計學中的變異系數，用百分率表示。雖然在棉紡中仍能採用最基本的簡單的加壓羅拉的牽伸機構，但在亞麻紡紗過程中則不能採用，因為纖維長度差異很大。

即使纖維非常整齊（如粘膠短纖維），但是由於纖維的伸直或

平行不充分，仍有可能引起不均匀。如果纖維不真正伸直或平行，其实际长度对罗拉中心距离來說还是不固定的，这样就能产生浮游纖維与不均匀。纖維的松解不充分是不均匀的另一个重要因素。这在后面将作討論。

三、“移距”及“浮游速度”的原理

(一) 纖維条截面的大小与其中包含的纖維根数成正比。华西里也夫曾建議：牽伸前与牽伸后纖維条截面大小的比較只須將图2中上部纖維排成下面位置即可很便利地获得。

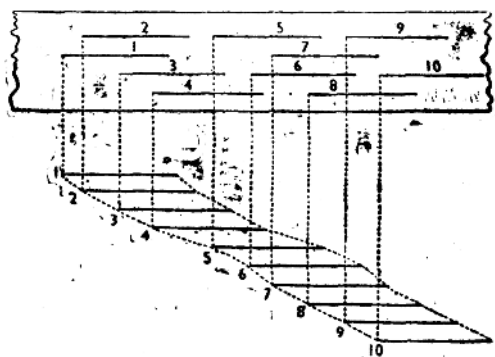


图 2 纖維的分布与产品的不匀

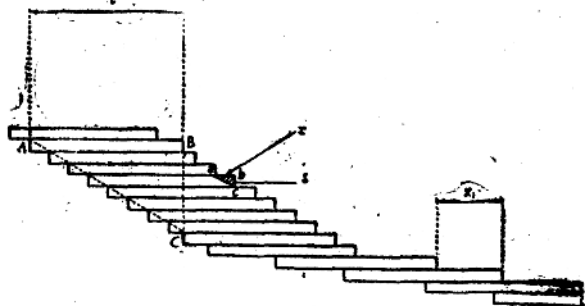


图 3 牽伸过程中的转变

图3的纖維排列是根据华西里也夫所提出的方法排列而成的理想纖維束。纖維的相对位置可以根据纖維头端或纖維中心来决定。在以后会知道最好是以纖維的重心即纖維的中心点为根据。华西里也夫則取纖維的前端为基准面，两根相邻纖維前端之間的距离称为移距，用 x 来表示。

(二) 为了証明移距与牽伸倍数成正比例，可以參看图3中的 $\triangle ABC$ 及 $\triangle abc$ ，

$$\frac{x}{\delta} = \frac{l}{\tau}$$

式中 x = 移距， l = 纖維长度， δ = 纖維厚度， τ = 牽伸后的纖維束厚度(即 BC)。

同样，在牽伸后

$$x_1 = \frac{l\delta}{\tau_1} \dots\dots\dots (1)$$

但牽伸后纖維束的厚度与牽伸倍数 s 成反比，其关系式为

$$\tau_1 = \frac{\tau}{s} \dots\dots\dots (2)$$

将(2)式代入(1)式后

$$x_1 = sx \dots\dots\dots (3)$$

由图3可知，在理想情况下，显然所有纖維的移距都相等。

(三) 由图4可見，当移距不变时，牽伸后的纖維束截面也不变(截面 AB 及 CD)；移距愈大，截面愈小，例如移距为 y 时，截面为 MN 。可見由于不均匀的移距結果，牽伸后纖維束从 P 点到 Q 点形成細的部分。因而纖維束有可能变細或变粗，即牽伸后的纖維束厚度有减少或增加。

(四) 公式(3)在数学上并不适用于这一情况，与正常移距有偏差存在，这一偏差用 α 来表示，

$$x_1 = sx + \alpha \dots\dots\dots (4)$$

因而正常移距的偏差为正常移距 $\bar{x}$ 的一种增量。这一偏差为牵伸后

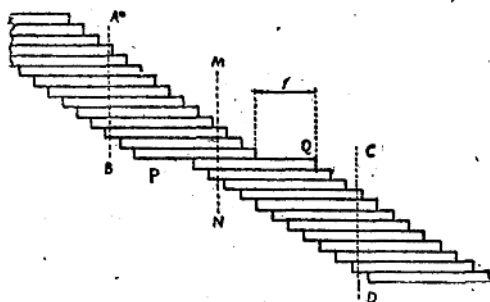


图 4 根据华西里也夫理論产生細截面的情况
纖維束不均勻的根源，也就是不均率計算的出发点。

(五) 設纖維的伸直平行度相当理想，其方向与牽伸方向一致。浮游纖維对长度等于罗拉中心距离的纖維的关系，可用横坐标表示。

(六) 取两根纖維，設 $\bar{x}$ 表示这两根纖維前端之間的移距， y 表示两根纖維后端之間的移距， x 是两根纖維中心点之間的移距。图

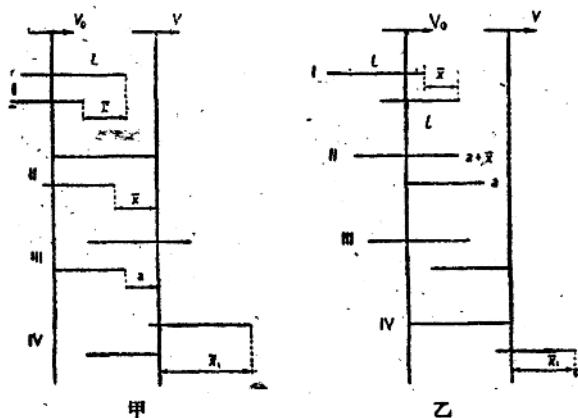


图 5 牽伸过程中纖維的位置

5中I的位置表示两根纖維进入牽伸罗拉以后移距保持不变，直至长度为 l 的纖維完全离开后罗拉为止（如II的位置）。从这时起，短纖維接受前罗拉所握持纖維的影响，而较长纖維則落在后面。超前值的大小将取决于各随机因素，纖維到达位置III后，两根纖維間的距离将与位置I及II的距离不同。在位置III上，短纖維以前罗拉的速度运动，移距变化很快，直至长纖維抵达前罗拉为止（如图中位置IV所示）。此时移距一直保持不变，除非它的数值为牽伸机构中另一对罗拉所改变。

（七）現在来计算移距 x 及正常移距的偏差 α 。設纖維的浮游時間为 t_1 ，改变移距的总時間为 t 。設浮游的距离为 a ，

$$a = L - l \dots \dots \dots (5)$$

而浮游速度，即纖維在距离 a 中的平均速度用 u 表示。

$$t_1 = \frac{a}{u}$$

設 t_2 为纖維从位置III过渡到位置IV的时间， $t_2 = t - t_1$ ，則

$$t = \frac{a + \bar{x}}{v_0}$$

$$t_2 = \frac{a + \bar{x}}{v_0} - \frac{a}{u}$$

但是移距 $\bar{x}_1$ 为

$$\bar{x}_1 = v t_2 = v \frac{a + \bar{x}}{v_0} - \frac{a}{u} v$$

将上式与下式合并

$$\frac{v}{v_0} = \frac{N}{N_0} z \dots \dots \dots (6)$$

得出

$$\bar{x}_1 = a z + \bar{x} v - \frac{a}{u} v$$

$$\text{或根据 (4) 式 } \bar{\alpha} = a \left(z - \frac{v}{u} \right) \dots \dots \dots (7)$$

（八）这样就求出了纖維前端与正常移距的平均偏差，即所謂

“头端移距”。平均偏差显然是随纖維的平均速度的增加而增加，

因为 z 大于 $\frac{v}{u}$ ；由此得出結論，头端移距应该只能是正的或是零，

后者只有当浮游纖維 l 的速度等于后罗拉速度时才能发生，这是最有利的条件。最不利的情况是浮游纖維随前罗拉速度运动，在这种情况下，偏差用下式表示：

$$\alpha_{\text{总}} = a(z-1) \dots \dots \dots (8)$$

四、总牵伸分解成部分牵伸

(一) 华西里也夫主要用机率理論的几何方法来解这个问题。两对牵伸罗拉情况下的另一种解法可以用下列方法进行。

以三綫式牵伸机构为例，正和华西里也夫所假设的一样，假定罗拉中心距离相等，则

$$x_1 = \bar{x}_0 z_1 + \bar{\alpha}_1 \dots \dots \dots (9)$$

式中 $\bar{x}_0$ 是后罗拉牵伸前的移距， z_1 是后罗拉的牵伸倍数， $\bar{\alpha}_1$ 是后罗拉区正常移距的偏差。同样，在第二对罗拉牵伸后。

$$\bar{x}_2 = \bar{x}_1 z_2 + \bar{\alpha}_2 \dots \dots \dots (10)$$

因为 $z_1 z_2 = z$ ，由公式(9)及(10)：

$$\bar{x}_2 = \bar{x}_0 z + \bar{\alpha}_1 z_2 + \bar{\alpha}_2 \dots \dots \dots (11)$$

式中 $\bar{\alpha}_1 z_2 + \bar{\alpha}_2$ 显然为正常移距 $\bar{x}_0 z$ 的总偏差，即

$$\bar{\alpha} = \bar{\alpha}_1 z_2 + \bar{\alpha}_2 \dots \dots \dots (12)$$

(二) 华西里也夫所作的更进一步的推演如在本書中介绍将嫌过于繁复，它主要根据下列几个假设：

1. $\bar{\alpha}_1$ 及 $\bar{\alpha}_2$ 的频率曲线是平行于 x 轴的直线，即任一正常移距的偏差的机率是常数。

2. 偏差 α_1 及 α_2 之間最合宜的关系为：选择 α_1 与 α_2 时，必須使它們的最小与最大总偏差的机率为極小值，而总偏差接近其平均值的机率为極大值。必須注意，当 $\bar{\alpha}$ 的值改变时， $\bar{\alpha}$ 的机率也随之改变。

本書对这問題不能作詳細討論。必須提一下的是第二个假定似乎是錯誤的，因为在最合宜的情况下，我們对总偏差的要求为它的

最小值(接近于零)的机率是極大值,而最大值的机率是極小值。但是正如作者〔9〕所指出的,华西里也夫的这一个假设,只不过是他的另一个假设的修正,即假设移距是纖維前端之間的距离而并非纖維中心間的距离(見本書第二章)。

华西里也夫推演的近似方法列示在下列基本分析中,当然这种近似方法在数学上并不像华西里也夫的推演那样严格。

設 α_1 及 α_2 为平均偏差(均方差),則对移距分布的任何法則來說,平均偏差和偏差分布的極差成比例,或和(8)式得出的移距偏差的極大值成比例。取华西里也夫更簡化的形式,即牽伸的条件及两对罗拉間的中心距离相同,則

$$\bar{\alpha}_1 = k\alpha(s_1 - 1)$$

及

$$\bar{\alpha}_2 = k\alpha(s_2 - 1) \dots \dots \dots (13)$$

偏差 $\bar{\alpha}_1$ 及 $\bar{\alpha}_2$ 的选择必須使总的偏差 $\bar{\alpha}$ 等于零,但是在华西里也夫所采用的条件下这是不可能的,因为在(12)式中 $\bar{\alpha}_1$ 及 $\bar{\alpha}_2$ 只能是正值,因此需要有像华西里也夫所作的上述修正那样的修正。这个修正就是移距可以是正值或負值〔这在第二章中将詳加証明,公式(33)就是其結果,移距必須只当作纖維中心間的距离〕。

使 $\bar{\alpha}_1$ 及 $\bar{\alpha}_2$ 具有相反的符号,将(13)式代入(12)式:

$$(s_1 - 1)s_2 - (s_2 - 1) = 0$$

这就是华西里也夫得出的結論。故

$$s_2 = \frac{s+1}{2}; \quad s_1 = \frac{2s}{s+1} \dots \dots \dots (14)$$

这是著名的华西里也夫的双区牽伸分配公式。

(三)可以很容易地为任意对牽伸罗拉得出相当于(14)式的公式。如果牽伸机构有 m 对罗拉,須将总牽伸倍数进行分配,那末可以假设,对任意二对罗拉來說,(14)式是适用的。假定分成的两个牽伸倍数是 s_i 及 s_{i+1} , 則根据(14)式

$$s_{i+1} = \frac{s_i s_{i+1} + 1}{2}$$

于是
$$z_{i+1} = \frac{1}{2-z_i} \dots\dots\dots (15)$$

这是一个递推公式，即由前面的牵伸倍数转化变成后面牵伸倍数的公式。例如讨论四对罗拉三个部分牵伸 z_1 、 z_2 、 z_3 。

由(15)式

$$z_2 = \frac{1}{2-z_1}; \quad z_3 = \frac{1}{2-z_2}; \quad z_1 \times z_2 \times z_3 = z$$

或

$$\left. \begin{aligned} z_1 &= \frac{3z}{2z+1} \\ z_2 &= \frac{2z+1}{z+2} \\ z_3 &= \frac{z+2}{3} \end{aligned} \right\} \dots\dots\dots (16)$$

(四)(16)式是华西里也夫的公式适用于隔距相差不很大的机台。

必须注意，牵伸罗拉的连续序号1、2、3等是按工艺次序排列的，即从后面数向前面。如果保持像习惯上采用的与此相反的序号时，则用罗马字I、II、III等表示。

(五)五罗拉牵伸机构的相应公式为：

$$z_1 = \frac{4z}{3z+1}; \quad z_2 = \frac{3z+1}{2z+2}; \quad z_3 = \frac{2z+2}{z+3}; \quad z_4 = \frac{z+3}{4} \dots\dots (17)$$

在有 m 个部分牵伸时，

$$z_1 = \frac{ms}{(m-1)z+1}; \quad \dots\dots; \quad z_m = \frac{z+m-1}{m} \dots\dots\dots (18)$$

实际上从公式(18)求出 z_1 后，再由公式(15)算出所有的牵伸倍数较为简便。

(六)有趣的是总牵伸倍数 z 很大时，除最后牵伸区的牵伸倍数外，所有的部分牵伸倍数都是不大的有限值。例如四罗拉牵伸机构，当总牵伸倍数 $z = \infty$ 时，各部分牵伸接近于

$$z_1 = 1.5; \quad z_2 = 2; \quad z_3 = \infty$$

头二个牵伸倍数很小。

对五罗拉牵伸机构来说，头三个牵伸倍数相对地较小，即头三个区的牵伸的总倍数趋近于4。

$$s_1 = 1.333; \quad s_2 = 1.5; \quad s_3 = 2, \quad s_4 = \infty$$

对 m 个部分牵伸来说，除了最后的牵伸区外，总牵伸倍数是

$$s_{1 \cdot 2 \cdot 3 \cdots (m-1)} = \frac{ms}{s+m-1} \quad (19)$$

但是当 $s \rightarrow \infty$ 时，

$$s_{1 \cdot 2 \cdot 3 \cdots (m-1)} \rightarrow m;$$

即对六对罗拉来说，其值接近5，对十对罗拉来说，其值接近9等。因此最后一个牵伸区的牵伸倍数总是远比前面所有牵伸倍数的总值大。这不难从公式(12)得到解释。前罗拉造成的偏差 α_2 仅限于前罗拉，而后罗拉造成的偏差 α_1 最后在前罗拉处增大很多，从数学上来说要乘上前罗拉的牵伸倍数即 s_2 倍〔见(12)式〕。因此即使同样隔距，在前罗拉处可以进行难以相对比的高倍数的牵伸。

(七)对华西里也夫的理論作了討論后，就可将华西里也夫理論所得出的部分牵伸与正常实际紡紗的数据作一比較。

表 1 按华西里也夫公式求得的部分牵伸

机构型式	s	s_1	s_2	s_3	s_4	s_5
三罗拉.....	5	1.67	3.00	—	—	—
四罗拉.....	6	1.38	1.63	2.66	—	—
五罗拉.....	14	1.30	1.43	1.77	4.30	—
六罗拉.....	16	1.23	1.30	1.43	1.75	4.00

表 2 实际紡紗时采用的部分牵伸

机构型式	s	s_1	s_2	s_3	s_4
三罗拉精紡机.....	7	1.1	6.35	—	—
三罗拉粗紡机.....	5	1.2	4.17	—	—
四罗拉并条机.....	6	1.25	1.86	2.58	—
五罗拉并条机.....	14	1.40	1.54	1.90	3.35
五罗拉并条机.....	16	1.20	1.60	2.50	3.32