

**НЕРАЗРУШАЮЩИЙ КОНТРОЛЬ СВАРНЫХ  
СОЕДИНЕНИЙ.  
УЛЬТРАЗВУКОВОЙ КОНТРОЛЬ.  
ХАРАКТЕРИСТИКА ИНДИКАЦИЙ ДЕФЕКТОВ  
СВАРНЫХ ШВОВ**

EN

**1713:1998**

### **ВВЕДЕНИЕ**

Классификация индикаций дефектов, как плоскостных, так и неплоскостных, основана на нескольких параметрах:

- способ сварки;
- геометрическое положение индикаций;
- максимальная амплитуда эхо-сигнала;
- направленная отражательная способность;
- форма эхо-сигнала при неподвижном преобразователе, А-сканирование (эхо-статическая форма);
- форма эхо-сигнала при движущемся преобразователе (например, эхо-динамическая форма).

Процесс классификации включает в себя контроль каждого из параметров в зависимости от всех остальных для получения точного заключения.

В качестве руководства алгоритм в приложении А дает классификацию индикаций внутренних дефектов сварного шва, пригодную для общего применения. Данный алгоритм должен применяться совместно с двумя первыми вышеуказанными параметрами, а не использоваться изолированно.

Такая классификация должна выполняться только в соответствии со стандартами EN 1712, если это согласовано между участниками контракта.

### **1. ОБЛАСТЬ ПРИМЕНЕНИЯ**

Данный стандарт определяет процедуру выполнения алгоритма (см. приложение А), которая служит для классификации внутренних индикаций, как плоскостных, так и неплоскостных.

Данный стандарт пригоден только для индикаций, расположенных по меньшей мере на 5 мм ниже нешлифованной поверхности соединения (рис. 1).

### **2. ССЫЛКИ НА ДОКУМЕНТЫ**

Данный европейский стандарт содержит в виде датированных или недатированных ссылок выдержки из других публикаций. Эти ссылки на стандарты приводятся в соответствующих местах по тексту, а затем перечисляются публикации. Для датированных ссылок последующие дополнения или пересмотры любой из этих публикаций прикладываются к данному европей-

скому стандарту, если только в нем используются эти дополнения или пересмотренные публикации. Для недатированных ссылок прикладывается только их последняя публикация.

EN 1712. Неразрушающий контроль сварных швов — Ультразвуковой контроль сварных соединений — Уровни приемки.

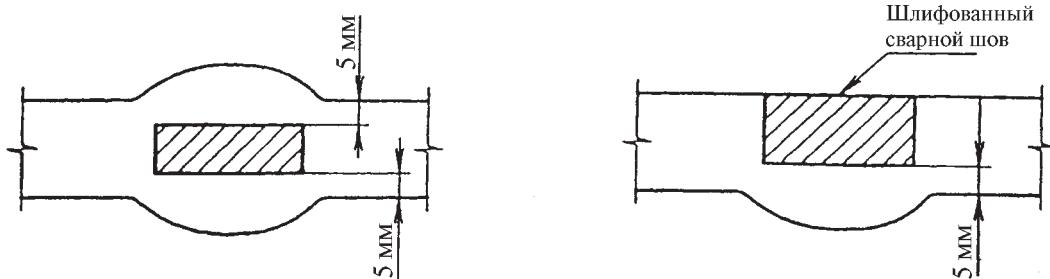


Рис. 1. Положение индикаций дефектов

### 3. ОПИСАНИЕ

#### 3.1. Общее

Классификация выполняется последовательным применением нескольких исключающих критериев, а именно:

амплитуды эхо-сигнала;

направленная отражательная способность;

форма эхо-сигнала при неподвижном ультразвуковом преобразователе (A-сканирование);

форма эхо-сигнала при движущемся ультразвуковом преобразователе.

Процедура выполнения алгоритма прекращается, как только один из вышеуказанных критериев выполняется.

Ультразвуковые преобразователи, используемые для классификации, как правило, те же, что и указанные для контроля.

Процедура выполнения алгоритма стандартизирует систему квалификации контроля качества. Установлено несколько уровней в децибелах сравнением с DAC-кривой (кривой зависимости амплитуды от расстояния) или сравнением максимальных амплитуд эхо-сигналов от несплошности, полученных при контроле с различными углами ввода.

Предлагаемые уровни в децибелах для различных этапов процедуры выполнения алгоритма приведены в табл. 1.

Таблица 1

Различные этапы процедуры выполнения алгоритма

S1	S2	S3	S4
DAC -10 дБ	DAC +6 дБ	DAC -6 дБ	9 дБ/15 дБ

В процедуре выполнения алгоритма 5 этапов, каждый из которых имеет четкую цель:

первый этап: не допустить классификации индикаций со слишком малыми амплитудами эхо-сигналов;

второй этап: классифицировать все индикации с большой амплитудой эхо-сигналов как плоскостные;

третий этап: предварительно классифицировать отсутствие сплавления;

четвертый этап: предварительно классифицировать включения инородных материалов;

пятый этап: предварительно классифицировать трещины.

**Примечание.** «Гибридные» индикации, возникающие из наличия как включения, так и отсутствия сплавления, классифицируются как плоскостные процедурой выполнения алгоритма. Пример этого типа дефекта дан на рис. А.3.

### 3.2. Принятые условности

Эталонные эхо-сигналы должны приниматься от боковых просверленных отверстий диаметром 3 мм.

Принято, что:

отрицательные значения уровня означают, что индикация имеет амплитуду эхо-сигнала меньшую, чем амплитуда эталонного эхо-сигнала;

положительные значения уровня означают, что индикация имеет амплитуду эхо-сигнала большую, чем амплитуда эталонного эхо-сигнала.

### 3.3. Критерии величины амплитуды эхо-сигнала

#### 3.3.1. Малые амплитуды (этап 1)

Принято считать, что индикация с амплитудой эхо-сигнала, меньшей, чем уровень  $S1$  (DAC-кривая  $-10$  дБ), пренебрежима. Для специальных применений это значение может быть уменьшено по согласованию договорных сторон.

#### 3.3.2. Большие амплитуды (этап 2)

Принято считать, что индикация с амплитудой эхо-сигнала, по меньшей мере равная уровню  $S2$  (DAC-кривая  $+6$  дБ), связана с плоскостной индикацией.

### 3.4. Критерии направленной отражательной способности (этап 3)

Этот этап процедуры выполнения алгоритма должен применяться либо ко всем индикациям, либо по согласованию договорных сторон только к индикациям, превышающим конкретную длину. Для диапазона толщин  $8 \text{ мм} \leq t \leq 15 \text{ мм}$  — это длина  $t$ , а для толщин свыше  $15 \text{ мм}$  — это  $t/2$  или  $20 \text{ мм}$  (брать наибольшую из этих величин). Для индикаций, не превышающих указанную длину, переходить к этапу 4.

Для нижеуказанных критериев угол ввода, используемый при контроле и дающий максимальную амплитуду эхо-сигнала по отношению к DAC-кривой, считается отсчетным углом  $H_{d\max}$ . Минимальная амплитуда эхо-сигнала по отношению к DAC-кривой, полученная при других углах ввода  $H_{d\min}$ , сравнивается с  $H_{d\max}$ .

Для удовлетворения критерия направленной отражательной способности должны одновременно выполняться следующие условия:

1) амплитуда эхо-сигнала индикации по меньшей мере для одного из углов ввода больше или равна  $S3$  (DAC-кривая  $-6$  дБ);

2) направленная отражательная способность считается большой, если:

а) имеется разность по меньшей мере в 9 дБ амплитуд эхо-сигналов при двух углах ввода, если контроль выполняется поперечными волнами:

$$|H_{d\max} - H_{d\min}| \geq 9 \text{ дБ};$$

б) имеется разность по меньшей мере в 15 дБ амплитуд эхо-сигналов при двух углах ввода, если контроль выполняется продольными волнами:

$$|H_{d\max} - H_{d\min}| \geq 15 \text{ дБ}.$$

Угол ввода при контроле определяется углом преломления и условиями контроля (с отражением от стенок и без отражения). Некоторые примеры даны в приложении Б.

Пример применения данного критерия дан на рис. А.2.

Следует принимать во внимание затухание в сварном шве.

Условия применения:

а) обычно длина волны при различных углах ввода при контроле должна быть почти одинаковой (пример: 4 МГц для продольных волн и 2 МГц для поперечных волн);

б) во всех случаях разность сравниваемых углов ввода равна или больше чем  $10^\circ$  (принимаются во внимание номинальные углы преломления);

- в) сравнение отраженных способностей должно производиться в положении индикации, которая соответствует максимальной отражательной способности;
- г) такое сравнение имеет смысл, если только известно, что сравниваемые эхо-сигналы идут от одного и того же отражателя;
- д) перед применением данных критериев необходимо убедиться в том, что:
  - в основном металле нет расслоений;
  - нет коррозии и обе стороны параллельны, если используется отражение от стенок;
  - материал является изотропным.

### **3.5. Критерии формы эхо-сигнала при неподвижном преобразователе (этап 4)**

На этом этапе рассматривается форма эхо-сигнала при неподвижном преобразователе (например, А-сканирование).

Если выполняются требования по амплитуде эхо-сигнала (которая не слишком велика, но и не слишком мала), а направленная отражательная способность мала и если при неподвижном преобразователе эхо-сигнал одиночный и имеет гладкую форму, то индикация дефекта классифицируется как неплоскостная.

Если при неподвижном преобразователе эхо-сигнал неодиночный и имеет гладкую форму, то нужно переходить к следующему этапу алгоритма.

Форма эхо-сигнала при неподвижном преобразователе зависит от используемого ультразвукового преобразователя и оборудования. Таким образом, настоятельно необходимо сравнить форму эхо-сигнала с формой эхо-сигнала, полученного от эталонного отражателя (бокового вы сверленного отверстия диаметром 3 мм).

### **3.6. Критерии формы эхо-сигнала при движущемся преобразователе (этап 5)**

Если эхо-сигнал при неподвижном преобразователе неодиночный и гладкий, то он должен быть классифицирован как одиночный и зубчатый или как множественный. Здесь используется пятый этап алгоритма.

Форма эхо-сигнала отражателя при движущемся преобразователе и поперечной волне является огибающей результирующих эхо-сигналов. При анализе принимают во внимание не только огибающую кривой, но и вид эхо-сигналов внутри нее.

Форма эхо-сигнала может быть классифицирована четырьмя типами, как указано в приложении В.

Если форма эхо-сигнала при движущемся преобразователе и поперечной волне соответствует форме 3 при не менее чем двух углах ввода, то индикация классифицируется как плоскостная.

Обычно выбранные два угла ввода являются углами с наибольшим отражением.

Если форма 3 эхо-сигнала при движущемся преобразователе наблюдается только при одном угле ввода, то можно использовать третий угол ввода или прибегнуть к дополнительному контролю (см. п. 3.7).

Другие типы форм эхо-сигналов при движущемся преобразователе указывают на индикации неплоскостных дефектов:

- форма 1: одиночный неплоскостной дефект;
- форма 4: скопление неплоскостных дефектов.

На этом этапе процедуры выполнения алгоритма форма 2 эхо-сигнала не может быть получена, поскольку такие индикации были бы классифицированы как плоскостные на более ранних этапах (большая отражательная способность).

### **3.7. Дополнительный контроль**

В случае какого-либо сомнения должен быть выполнен следующий контроль:  
анализ формы эхо-сигнала при преобразователе, движущемся сбоку от сварного шва;

использование дополнительных ультразвуковых преобразователей; другой тип неразрушающего контроля (например, радиография). Данный перечень можно продолжить.

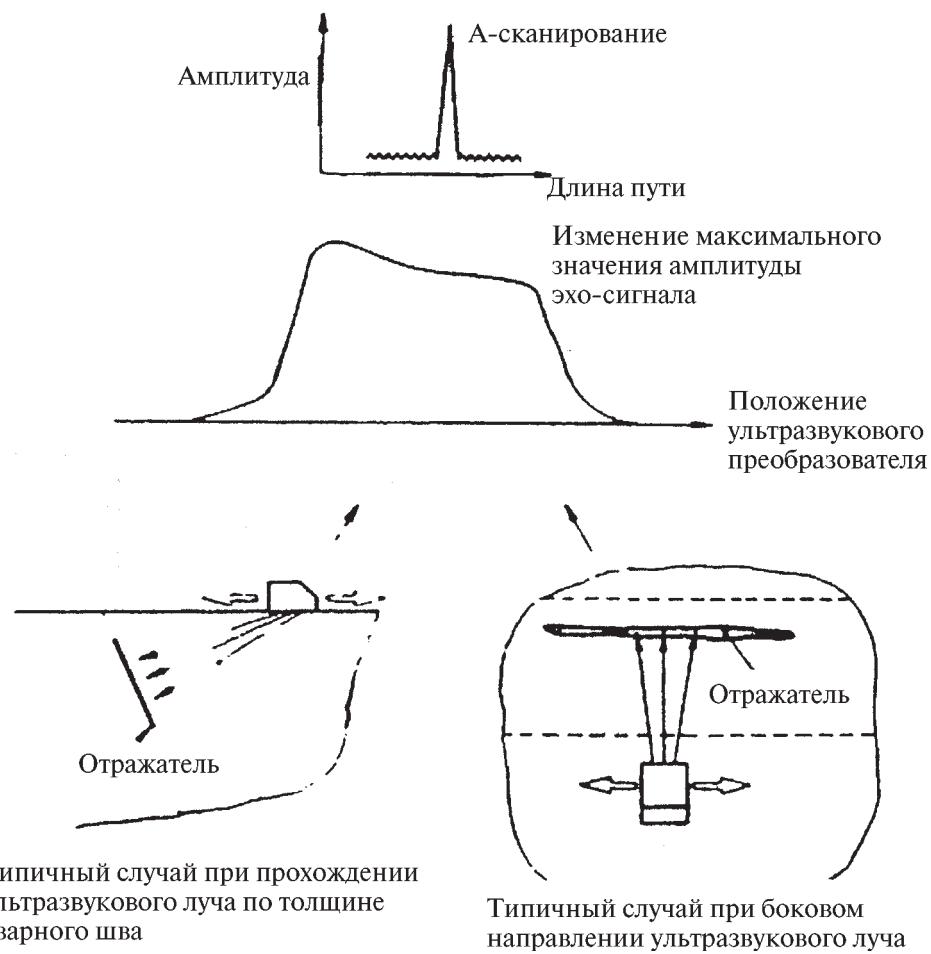
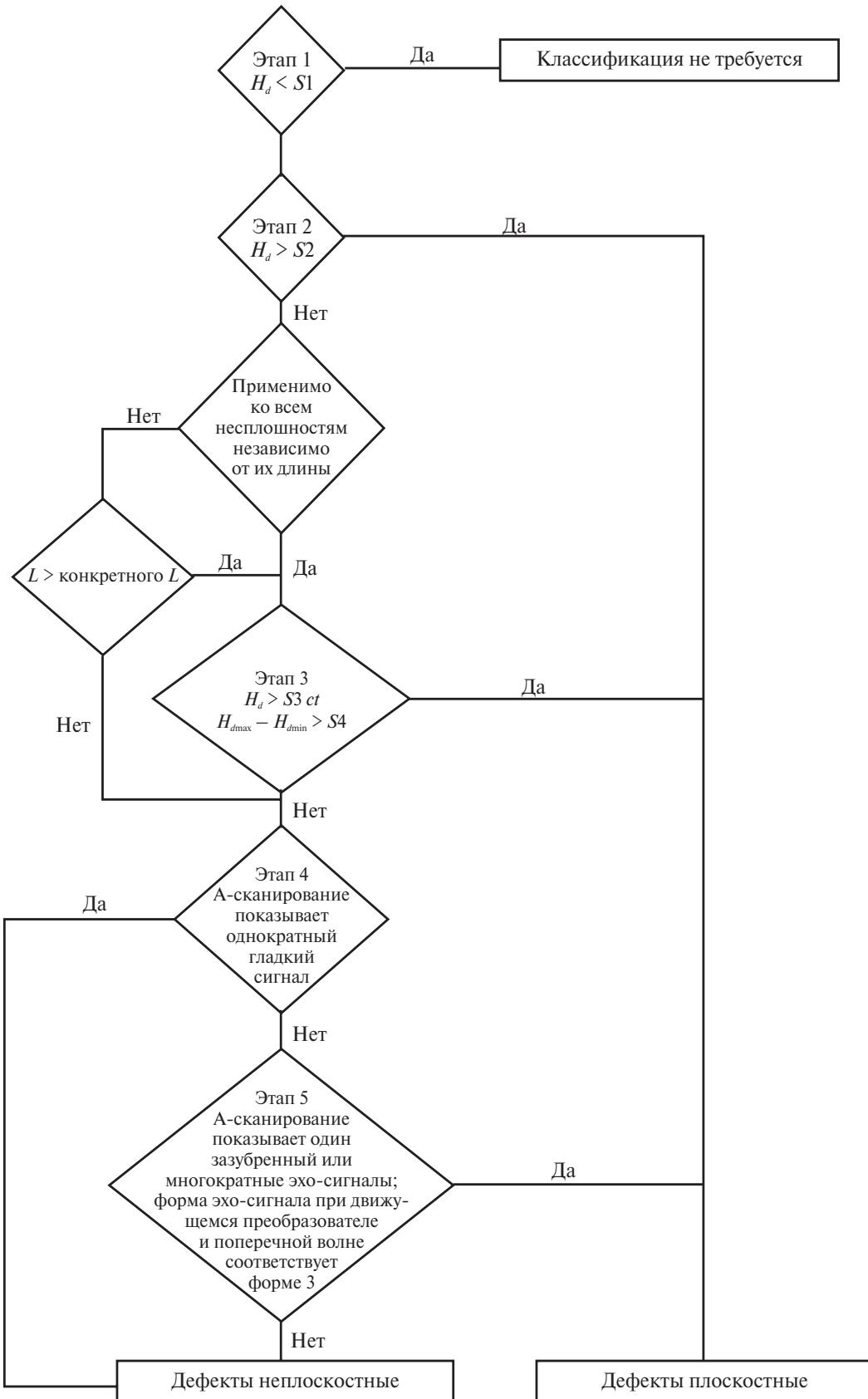


Рис. 2. Форма 2 ультразвукового эхо-сигнала

**Классификация индикаций внутренних дефектов в сварных швах — Алгоритм.**  
**Процедура выполнения алгоритма**



**Рис. А.1.** Процедура выполнения алгоритма

**Таблица A.1****Процедура выполнения алгоритма**

<i>S1</i>	<i>S2</i>	<i>S3</i>	<i>S4</i>
DAC -10 дБ	DAC +6 дБ	DAC -6 дБ	9 дБ/15 дБ

$H_d$  — амплитуда эхо-сигнала дефекта.

1) ( $S1 = DAC -10$  дБ): это означает, что все индикации ниже этого уровня не классифицируются.

2) ( $S2 = DAC +6$  дБ): индикация, которая по меньшей мере вдвое превышает эталонный отраженный сигнал, классифицируется как плоскостная.

3) ( $S3 = DAC -6$  дБ): если амплитуда индикации эхо-сигнала по меньшей мере равна половине эталонного отраженного сигнала и если разность отраженных сигналов больше или равна  $S4$ , то индикация классифицируется как индикация плоскостного дефекта:

при  $S4 = 9$  дБ для поперечных волн;

при  $S4 = 15$  дБ между отражениями, полученными при поперечных и продольных волнах.

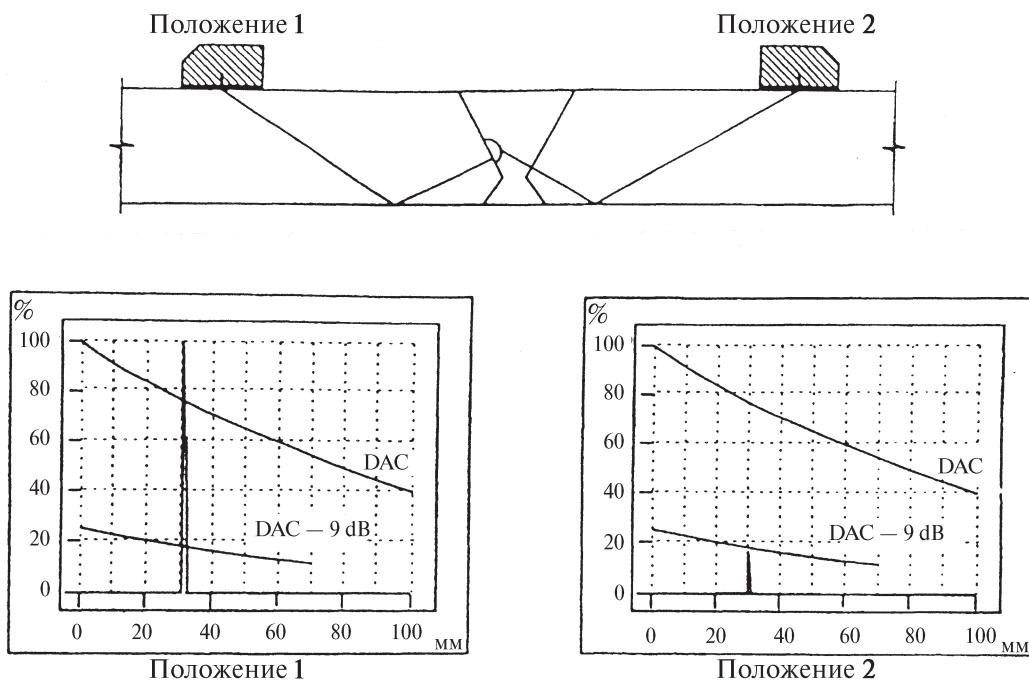
Углы, при которых ультразвуковой луч падает на дефект, должны отличаться не менее чем на  $10^\circ$ . Сравнение должно производиться на одной и той же площади дефекта.

4) и 5) Эти критерии должны выполняться по меньшей мере для двух углов контроля.

5) Если движение преобразователя не создает эхо-сигналов формы 3, то индикация классифицируется как индикация неплоскостного дефекта.

Формы эхо-сигналов являются такими же, как и формы, приведенные в приложении В.

**Примечание.** Эталонные эхо-сигналы должны быть получены от боковых просверленных отверстий диаметром 3 мм.



**Рис. А.2.** Пример применения критерия направленной отражательной способности

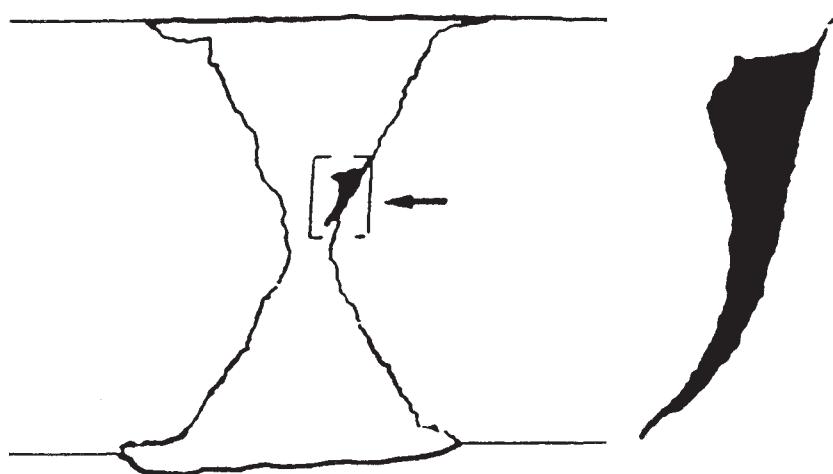
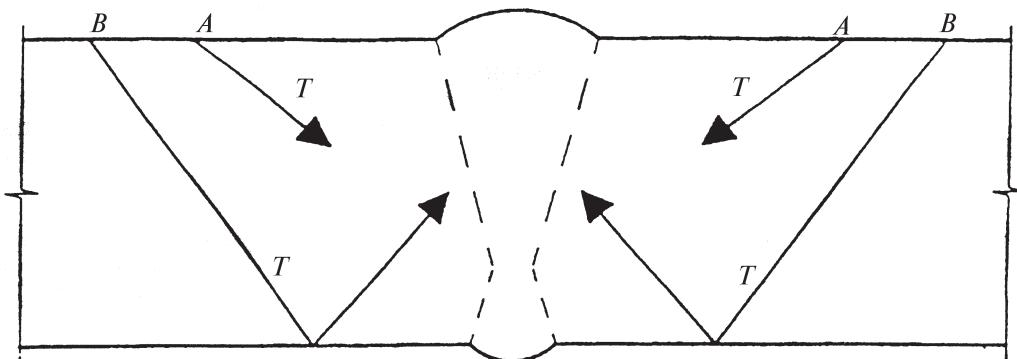
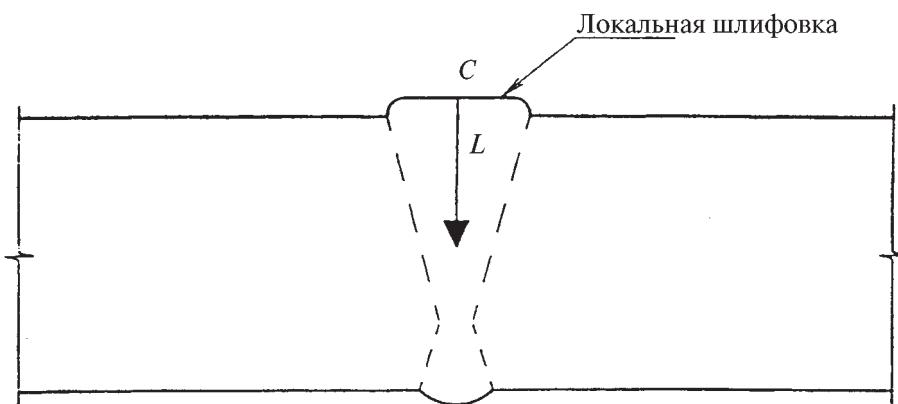


Рис. А.3. Пример гибридной индикации. Включение инородного материала и отсутствие сплавления

**Угол ввода при контроле**



**Рис. Б.1а.** Поперечная волна,  $T$



**Рис. Б.1б.** Продольная волна,  $L$

**Основные формы эхо-сигналов от отражателя при движущемся преобразователе****C.1. Форма 1 эхо-сигнала.**

Эхо-сигнал от точечного отражателя (рис. С.1). При любом положении ультразвукового преобразователя А-сканирование дает один-единственный четкий эхо-сигнал. При движении ультразвукового преобразователя амплитуда постепенно увеличивается до единственного максимального значения, а затем спадает до уровня шума.

**C.2. Форма 2 эхо-сигнала.**

Эхо-сигнал от вытянутого гладкого отражателя (рис. С.2). При любом положении ультразвукового преобразователя А-сканирование дает один-единственный четкий эхо-сигнал.

При движении ультразвукового преобразователя над отражателем амплитуда эхо-сигнала постепенно увеличивается до некоторого значения, которое удерживается с колебаниями до 4 дБ, а затем при удалении преобразователя от отражателя амплитуда плавно спадает до уровня шума.

**C.3. Форма 3 эхо-сигнала.**

Эхо-сигнал от отражателя с грубой поверхностью. Имеются два варианта изображения в зависимости от угла ввода ультразвукового луча, попадающего на отражатель.

**C.4. Форма 3а эхо-сигнала.**

На рис. С.3а показан случай падения ультразвукового пучка почти под углом 90° на отражатель. В любом положении ультразвукового преобразователя А-сканирование дает единственный, но зубчатый эхо-сигнал. При движении преобразователя возможны большие случайные флюктуации амплитуды ( $> \pm 6$  дБ). Эти флюктуации обусловлены отражением от различных граней отражателя и наложением ультразвуковых волн, рассеянных от нескольких граней.

**C.5. Форма 3б эхо-сигнала.**

При косом угле падения ультразвукового пучка на отражатель с грубой поверхностью возникает эхо-сигнал меняющейся формы (рис. С.3б). В любом положении ультразвукового преобразователя А-сканирование дает последовательность следующих друг за другом сигналов с колоколообразной огибающей. При движении преобразователя каждый сигнал перемещается внутри огибающей, имея свой максимум в центре колокола и затем спадая. Суммарный сигнал может случайным образом меняться в большом диапазоне по величине амплитуды ( $> \pm 6$  дБ).

**C.6. Форма 4 эхо-сигнала.**

Многочисленные эхо-сигналы от отражателя (рис. С.4). При любом положении ультразвукового преобразователя А-сканирование дает группу сигналов, которые можно или нельзя различить друг от друга. При движении преобразователя сигналы возникают и исчезают случайным образом, но эхо-сигнал от каждого отдельного элемента отражается, если его можно выделить из других сигналов, имеет форму 1.

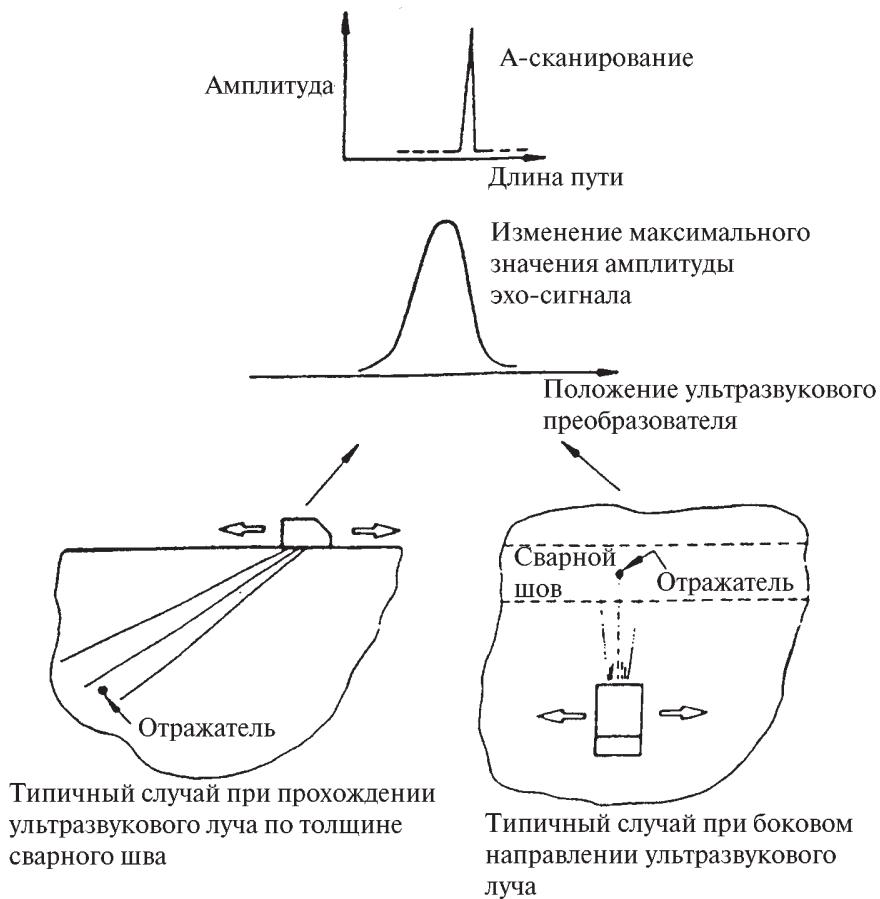


Рис. С.1. Форма 1 ультразвукового эхо-сигнала

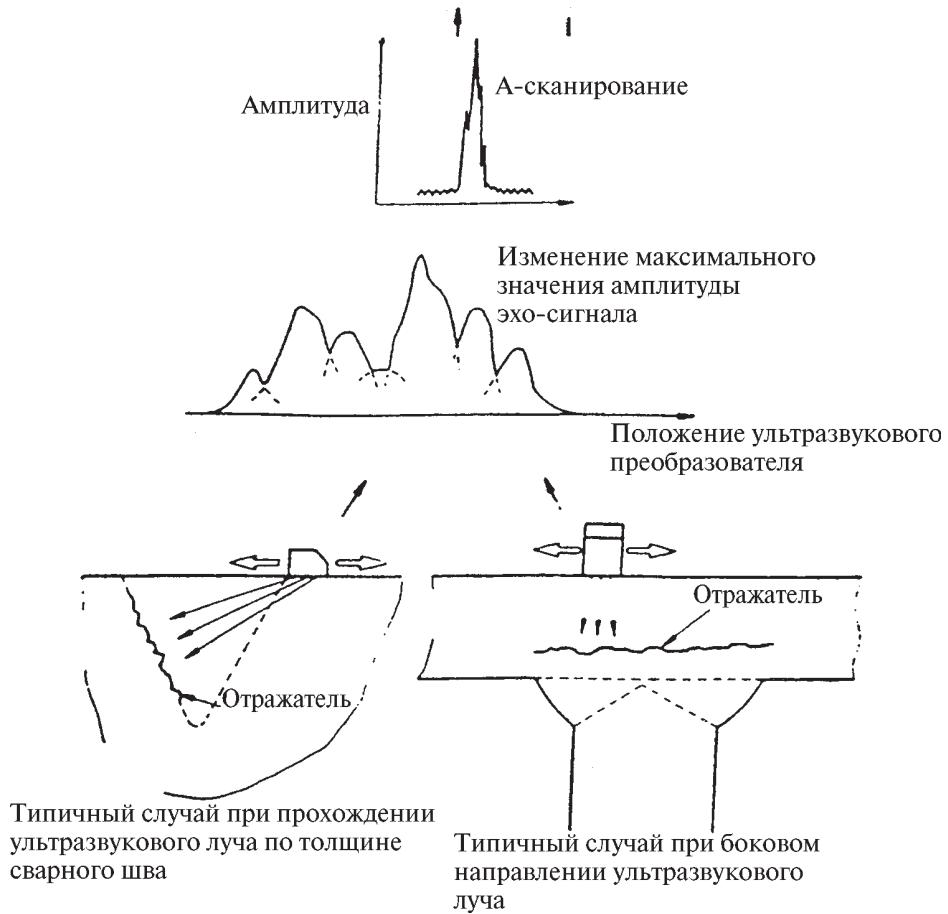


Рис. С.2. Форма 2 ультразвукового эхо-сигнала

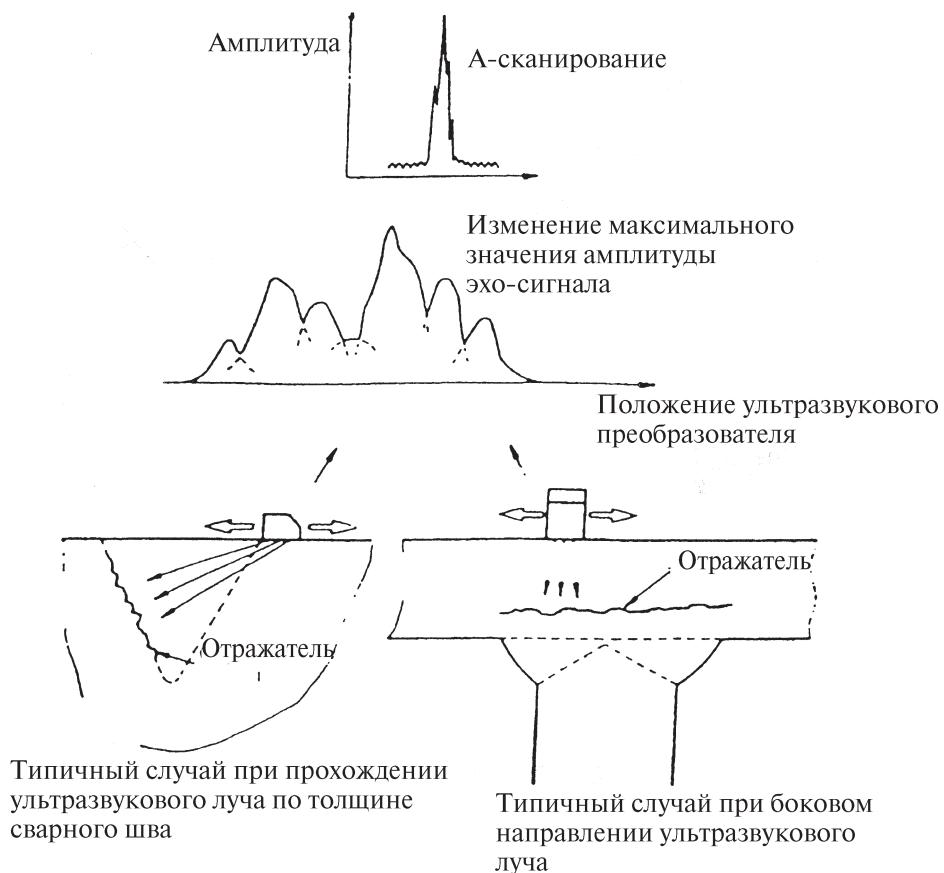


Рис. С.3а. Форма За ультразвукового эхо-сигнала

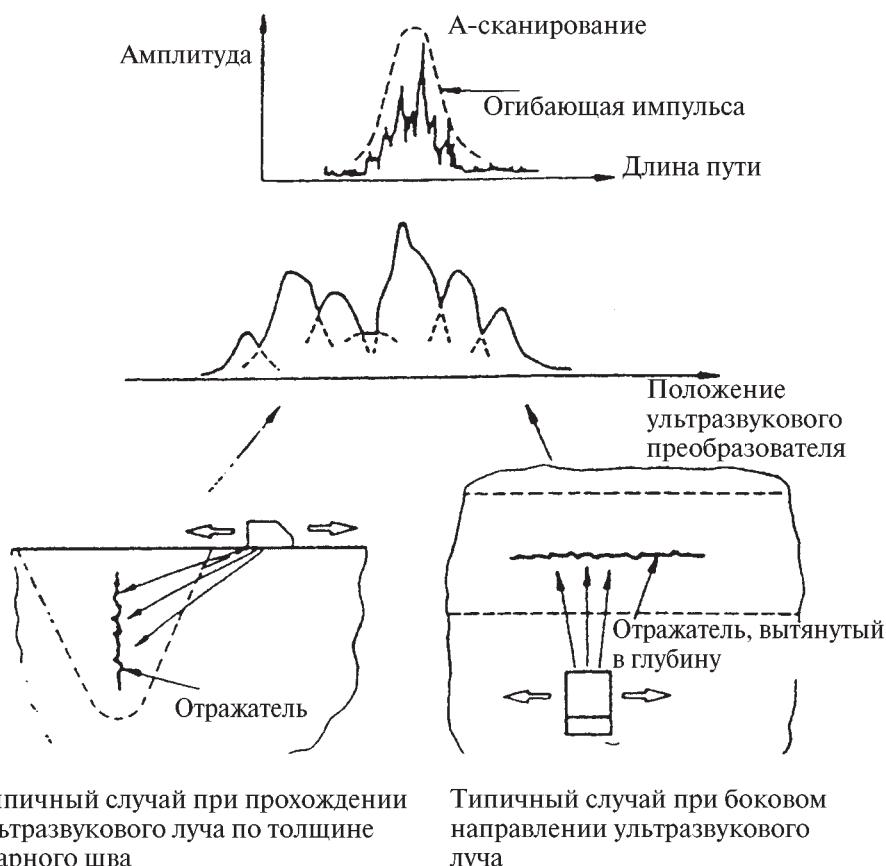


Рис. С.3б. Форма 3б ультразвукового эхо-сигнала

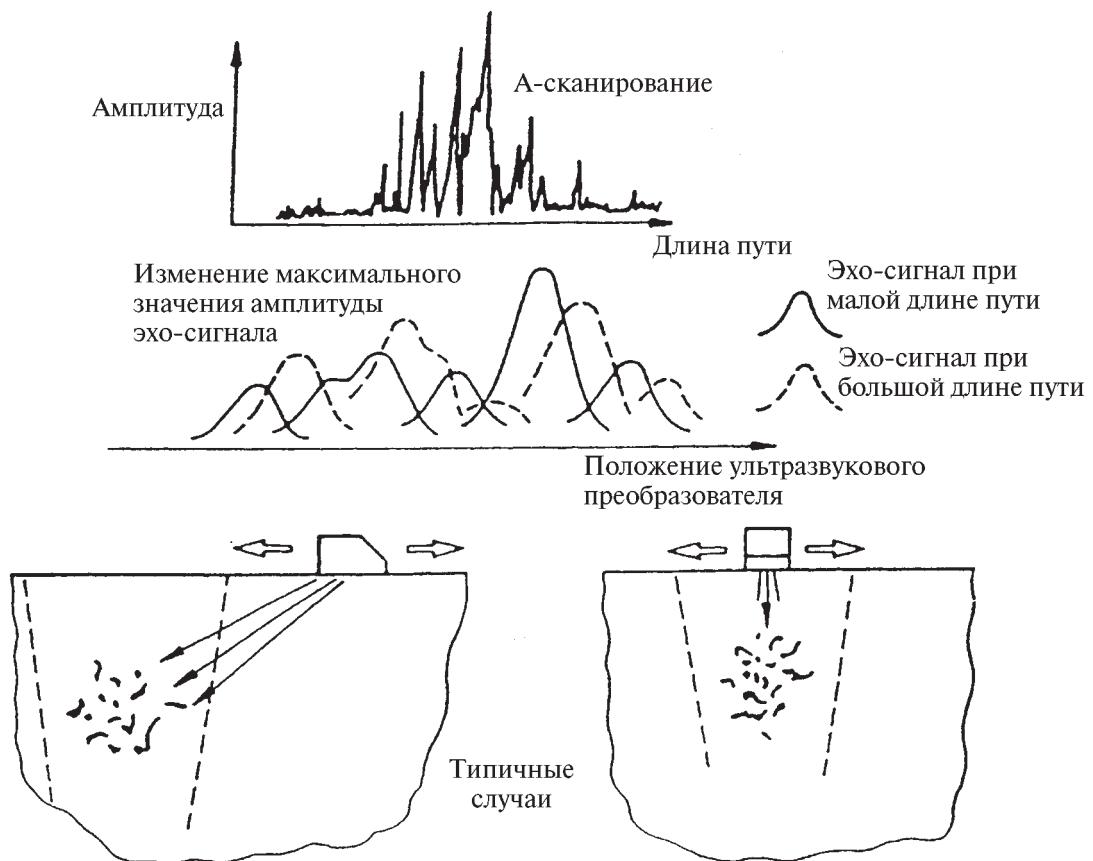


Рис. С.4. Форма 4 ультразвукового эхо-сигнала