ОПТИМИЗАЦИЯ ПРОФИЛЯ ИНЕРЦИОННОГО ЭЛЕМЕНТА ГАСИТЕЛЕЙ КОЛЕБАНИЙ

Прокофьев А.Б., Шестаков Г.В. Самарский государственный аэрокосмический университет, г. Самара

Для коррекции динамических характеристик различных гидравлических и топливных систем, с целью снижения динамических нагрузок на узлы и агрегаты этих систем используются гасители колебаний давления рабочей среды. Одним из основных элементов гасителей (см. рис. 1) является зауженный участок трубопровода, в котором проявляются инерционные свойства рабочего тела. Реализация инерционного элемента связана с уменьшением площади проходного сечения трубопровода и, следовательно, с увеличением гидравлического сопротивления потоку жидкости. Таким образом, неизбежно встает проблема обеспечения уровня гидравлических потерь, определяемых протеканием рабочей жидкости через инерционный канал, не выше заданного при сохранении расчетной индуктивности этого канала. Удовлетворить противоречивые требования по





1 - инерционный канал.



гидравлическому сопротивлению и инерционности можно профилированием проточной части канала. Некоторые возможные варианты профилирования представлены на рис. 2. Из приведенного рисунка следует, что в общем случае проточный канал состоит из цилиндрического участка постоянного сечения и участков входа и выхода, которые могут быть выполнены:

- в виде внезапного сужения и расширения (1,2);
- в виде конфузора (3) и диффузора (4);
- в виде лемнискатного профиля (5,6).

Наиболее равномерным полем скоростей, характеризующим гидравлические потери обладают каналы лемнискатного



Рисунок 1 - Схема профилирования инерционного канала.

 $\Delta P_{z_{\Sigma}} = \Delta P_{z_{\theta X}} + \Delta P_{z_{\eta}} + \Delta P_{z_{\theta b b X}}$ $\Delta P_{z_{\theta X}, \theta h, cy \pi} = \xi_{\theta h, cy \pi} \frac{8\rho Q^2}{\pi^2 d_{\eta}^4}$ $\Delta P_{z_{\theta X}, noc. cy \pi} = \xi_{noc. cy \pi} \frac{8\rho Q^2}{\pi^2 d_{\eta}^4}$ $\Delta P_{z_{\eta}} = \lambda_{mp} \frac{l_{\eta}}{d_{\eta}} \frac{8\rho Q^2}{\pi^2 d_{\eta}^4}$ $\Delta P_{z_{\theta b b X}, \theta h, pac} = \left(I - \frac{1}{n}\right)^2 \frac{8\rho Q^2}{\pi^2 d_{\eta}^4}$ $\Delta P_{z_{\theta b b X}, noc. pac} = \left[\frac{\lambda_{mp}}{8\sin\frac{\alpha_{\theta b b X}}{2}} \left(1 - \frac{1}{n^2}\right) + k\left(1 - \frac{1}{n}\right)^2\right] \frac{8\rho Q^2}{\pi^2 d_{\eta}^4}$

где △ P<sub>2_{6X.6H.суж} - гидравлические потери входного участка профиля, выполненного в виде внезапного сужения (1) (см. рис. 2);
 △ P<sub>2_{6X.пос.суж} - гидравлические потери входного конического участка
</sub></sub>

профиля;

 $\Delta P_{\mathcal{Z}_{\mathcal{U}}}$ - гидравлические потери центрального цилиндрического участка

профиля. Однако их практическая реализация затруднена, поэтому целесообразно рассматривать наиболее близкий к ним профиль, представляющий комбинацию цилиндрического и конических участков.

В формализованном виде зависимость гидравлических потерь от геометрических параметров профиля можно представить: профиля;

- ∆**Р**_{2 вых. вн. рас.} гидравлические потери выходного участка профиля, выполненного в виде внезапного расширения (2) (см. рис. 2);
- ∆*P*_{2 вых. пос. рас.} гидравлические потери выходного конического участка профиля:
- *5ен. суж* коэффициент сопротивления при внезапном (резком) сужении трубопровода, который определяется по формуле

$$\xi_{\mathcal{BH. суж}} = \left(\frac{1}{\varepsilon} - 1\right)^2;$$

Е - коэффициент сжатия струи, представляющий собой отношение пло-



Рисунок 3 - Внезапное сужение трубопровода

щади сечения сжатой струи S_{cm} к площади сечения узкой трубы S_{μ} (рис. 3), т. е.

$$\varepsilon = \frac{S_{cHC}}{S_{u}}$$

Величина коэффициента сжатия струи *Е* зависит от степени сжатия потока h (отношение площадей сечения узкой и широкой трубы) и может быть найдена по приближенной формуле А. Д. Альтшуля

[2]

$$\varepsilon = 0.57 + \frac{0.043}{1.1-h};$$

Епос. суже - коэффициент сопротивления конфузоров, который зависит от угла конусности и соотношения диаметров. Он может быть найден по формуле [2]:

$$\xi_{noc.\ cyse} = k_{n.\ c} \left(\frac{1}{\varepsilon} - 1\right)^2 + \frac{\lambda_{mp}}{8tg \frac{\alpha_{ex}}{2}} \left(1 - \frac{1}{n^2}\right);$$

k_{n.c} - коэффициент смягчения при постепенном сужении, значения ко-

торого приводятся в таблице 1 в зависимости от угла конусности $\alpha_{g\chi}$. Таблица 1

Средние значения коэффициента $k_{n,c}$ для конфузора

α _{вх} ,	град	5	10	15	20	30	40	50
k	nc	0,48	0,40	0,32	0,25	0,20	0,20	0,19 =
α,	град	60	70	80	90	100	140	180
k	n c	0,20	0,25	0,30	0,35	0,40	- 0,60 -	1,00 -

2mn - коэффициент сопротивления по длине, определяемый по формуле

$$\lambda_{mp} = \left[1.8 \, lg \frac{Re}{\frac{k'}{d_u} Re + 7} \right]^{-2};$$

n - степень пережатия;

 $Re = \frac{4Q}{\pi v d_{\mu}}$ - число Рейнольдса для потока;

Q - объемный расход жидкости, проходящей через канал;

кинематическая вязкость рабочей среды;

ρ - плотность рабочей среды;

*d*_и - диаметр цилиндрического участка профиля;

*l*_и - длина цилиндрического участка профиля;

k' - размер, пропорциональный абсолютной шероховатости внутренних стенок канала ($k' = 2 \cdot 10^{-6}$ м [1])

*а*_{вх} - угол конусности входного участка профиля;

 $\alpha_{\it cbix}$ - угол конусности выходного участка профиля;

k - коэффициент смягчения удара, представляющий собой отношение потерь на расширение в диффузорах к теоретическим потерям на удар при внезапном расширении сечения ($\alpha = 180^\circ$). При больших числах Рейнольдса ($Re \ge 2.10^5$) коэффициент смягчения удара диффузоров с утлами расширения $0 < \alpha < 40^\circ$ может быть вычислен по предложенной И. Е. Идельчиком формуле [3]:

$$k = 3.2k_{\partial}tg\frac{\alpha}{2}\sqrt[4]{tg\frac{\alpha}{2}},$$

где k_{∂} - коэффициент, учитывающий неравномерность профиля скорости во входном сечении. На основании опытов [4] для конических диффузоров $k_{\partial} \approx 1$.

При $\alpha >40^{\circ}$, как следует из опытов [5], коэффициент смягчения удара плавно возрастает до максимальных значений k = 1, 1... 1, 2 при $\alpha =60...70^{\circ}$, а затем уменьшается до k = 1, 0... 1, 05 при $\alpha = 180^{\circ}$. В расчетах при $\alpha >40^{\circ}$ будем принимать k = 1. Это правомочно тем более что, как будет показано далее, выходные участки с такими углами конусности реализовывать не имеет смысла, даже если принимать во внимание несколько заниженные значения k.

Изменение одного или нескольких геометрических параметров позволяет существенно изменять значения гидравлических потерь.

Однако наибольший интерес, как было показано ранее, представляет следующая постановка задачи о гидравлических потерях - определение оптимального с точки зрения гидравлики профиля канала, при условии сохранения его акустических свойств. В формализованном виде эту задачу можно представить:

L = const $\Delta P_2 \rightarrow min$

Выполнение этого условия означает, что сопротивление проточного канала $\mathbb{Z}_{n\kappa}$ при изменении его геометрических размеров должно оставаться неизменным. Для выработки механизма профилирования канала с учетом этого условия сравним выражения для волновых сопротивление цилиндрического канала и канала, приведенного на рис. 4. При этом учтем, что величина волнового сопротивления канала в превалирующей степени зависит от его инерционных свойств (емкостные свойства канала считаются незначительными). Наша задача - подобрать комбинированный профиль, состоящий из цилиндрического и входного и выходного конических участков, суммарная индуктивность которых L_{Σ} равна индуктивности эквивалентного цилиндрического канала L_{mp} . Инерцион-

ность L_{Σ} проточного канала, расчетная схема которого изображена на рис. 4., складывается из инерционности цилиндрической части

$$L_{\mu} = \frac{\rho l_{\mu}}{S_{\mu}} = \frac{4\rho l_{\mu}}{\pi d_{\mu}^2} \quad (1)$$

и инерционностей конусных участков входа и выхода L_i (i = 1, 2).



Формулы для определения величин L_i получим, записав в соответствии с (1) выражение для инерционности элементарного участка протяженностью dx и сечением

$$S(x) = \frac{\pi}{4} \left[d_{mp} - \frac{x}{l_{KOH}} \left(d_{mp} - d_{\mu} \right) \right]^2,$$

где d_{mp} - диаметр подводящего трубопровода, d_{μ} - диаметр цилиндрической части профиля (рис. 4). Проинтегрировав полученное соотношение при изменениях **x** в пределах $\left[0; l_{кон i}\right]$ будем иметь:

$$L_{\kappa o \mu} = \int_{0}^{l_{\kappa o \mu}} \frac{4\rho dx}{\pi \left[d_{mp} - \frac{x}{l_{\kappa o \mu}} \left(d_{mp} - d_{\mu} \right) \right]^2} = \frac{4\rho l_{\kappa o \mu}}{\pi d_{mp} d_{\mu}}$$
(2)

С учетом формул (1), (2) при одинаковых степенях пережатия *п* обоих конусных участков получим:

$$L_{\Sigma} = \frac{4\rho}{\pi d_{\mathcal{U}}} \left[\frac{l_{ex}}{d_{mp}} + \frac{l_{\mathcal{U}}}{d_{\mathcal{U}}} + \frac{l_{eblx}}{d_{mp}} \right]$$

Учитывая, что мы должны выдержать равенство $L_{\Sigma} = L_{mp}$, получаем:

$$L_{mp} = \frac{4\rho}{\pi d_{u}} \left[\frac{l_{ex}}{d_{mp}} + \frac{l_{u}}{d_{u}} + \frac{l_{ebix}}{d_{mp}} \right]$$
(3)

Рассмотрим задачу оптимизации комбинированного профиля, принимая в качестве параметров оптимизации длины входного и выходного конусных участков. При такой постановке задачи при заданных $l, l_{ex}, l_{ebix}, d_{mp}$ из (3) определим d_{μ} . Получаем квадратное уравне-

ние относительно d_u :

$$L_{mp}d_{\mu}^{2} - \frac{4\rho}{\pi d_{mp}}(l_{ex} + l_{eblx})d_{\mu} - \frac{4\rho l_{\mu}}{\pi} = 0.$$

Данное уравнение имеет два корня:

$$d_{u1,2} = \frac{\frac{2\rho}{\pi d_{mp}} (l_{ex} + l_{gbix}) \pm \sqrt{\frac{4\rho^2}{\pi^2 d_{mp}^2} (l_{ex} + l_{gbix})^2 + \frac{4\rho l_u}{\pi} L_{mp}}}{L_{mp}}$$

Второе решение исключаем, как не имеющее физического смысла. Итак,

$$d_{ij} = \frac{\frac{2\rho}{\pi d_{mp}} (l_{ex} + l_{ebix}) + \sqrt{\frac{4\rho^2}{\pi^2 d_{mp}^2} (l_{ex} + l_{ebix})^2 + \frac{4\rho l_{ij}}{\pi} L_{mp}}}{L_{mp}}$$
(4)

Таким образом задача оптимизации сводится к отысканию минимума функции двух переменных $\Delta P_{z_{\Sigma}} = f(l_{ex}, l_{eblx})$ при соблюдении условия $L_{mp} = const$, что обеспечивается подбором d_{μ} по формуле (4). Нахождение экстремума функции $\Delta P_{z_{\Sigma}}$ путем отыскания ее производной в связи с очевидной громоздкостью формул, используемых для расчета гидравлических потерь, не представляется возможным. Поэтому для нахождения минимума гидравлических потерь рассматриваемого профиля разработано программное обеспечение, реализующее поиск экстремума методом покоординатного спуска.

Для обеспечения повышения наглядности результатов расчета предлагается искать решение об оптимальных длинах входного и выходного конусных участков в безразмерном виде:

$$\bar{l}_{6x. onm.} = \frac{l_{6x. onm.}}{l}$$
$$\bar{l}_{6blx. onm.} = \frac{l_{6blx. onm.}}{l}$$

Эти величины в общем случае являются функциями трех пере-

енных; то есть
$$\bar{l}_{ex. onm.} = f_1(l, d_{u. 3Ke.}, d_{mp})$$
 и

 $I_{abix. onm.} = f_2(l, d_{u. 3KB.}, d_{mp})$ и очень мало зависят от значений засхода, а также плотности и вязкости рабочей среды. Так, например, при увеличении объемного расхода через канал в 10 раз $\bar{l}_{ex. onm.}$ увеличива-

В результате расчета было установлено, что выполнение выходного участка в виде конуса целесообразно лишь до определенных значений степени пережатия $\mathbf{n}_{\text{крит}}$. Так для $\mathbf{I} = 0.2$ м и $\mathbf{d}_{\text{и}, 3 \text{кв}} = 8$ мм $\mathbf{n}_{\text{крит}} = 11.4$. Это объясняется тем, что образование выходного конусного участка, сопровождающееся уменьшением гидравлических потерь на расширение, приводит к уменьшению диаметра цилиндрической части канала, следующему из условия обеспечения постоянства индуктивности. А заужение диаметра центральной части, в свою очередь, вызывает увеличение гидравлического сопротивления этой части канала. При относительно небольших степенях пережатия уменьшение потерь на выходе превышает увеличение гидропотерь цилиндрического участка. Но значительные степени пережатия требуют существенного заужения цилиндрической части, а это может оказаться невыгодным в смысле гидравлического сопротивления. Однако в практике проектирования гасителей колебаний в большинстве случаев не требуется реализации степени пережатия, превышающей пкрит.

На рис. 5 приведены графики оптимальных значений $\bar{l}_{ex. onm.}$ и $\bar{l}_{ebix. onm.}$ в зависимости от диаметра подводящего трубопровода d_{rp} при различных величинах эквивалентного диаметра цилиндрического канала. Результаты расчета можно также представить в виде зависимостей $\bar{l}_{ex. onm.}$ и $\bar{l}_{ebix. onm.}$ от углов конусности входного $\alpha_{ex. onm.}$ и выходного $\alpha_{ebix. onm.}$ участков (см. рис. 6).

Профилированием проточного канала гасителя можно снизить уровень его гидравлических потерь в 1,4...1,6 раза.



Рисунок 5 - Зависимость оптимальных значений относительных длин входного \bar{l}_{ex} и выходного \bar{l}_{eblx} конусных участков инерционного канала гасителя от диаметра подводящего трубопровода $d_{\rm Tp}$ и эквивалентного диаметра цилиндрической части $d_{\rm и,экв}$



Рисунок 6 - Зависимость оптимального угла входного α_{gx} и выходного α_{gblx} конусных участков инерционного канала гасителя от диаметра подводящего трубопровода \mathbf{d}_{rp} и эквивалентного диаметра цилиндрической части $\mathbf{d}_{u,xxa}$

Список литературы

- Некрасов Б. Б. Гидравлика и ее применение на летательных аппаратах.
 М.: Машиностроение, 1967. 368 с.
- Справочник по гидравлическим расчетам/ Под ред. П. Г. Киселева. -М.: Энергия, 1972. - 312 с.
- Идельчик И. Е. Справочник по гидравлическим сопротивлениям/ Под ред. М. О. Штейнберга. - М.: Машиностроение, 1992. - 672 с.
- 4. Идельчик И. Е. Аэродинамика потока и потери напора в диффузорах // Промышленная аэродинамика, 1947, №3. С. 132-209.
- 5. Идельчик И. Е. Гидравлические сопротивления (физико-механические основы). М.: Госэнергоиздат, 1954 316 с.