

**РАСЧЕТ ПЕРЕПАДА ДАВЛЕНИЯ  
В ЗАЗОРЕ МЕЖДУ РОТОРОМ И СТАТОРОМ  
МНОГОСТУПЕНЧАТОГО ГИДРОУДАРНО-  
КАВИТАЦИОННОГО УСТРОЙСТВА**

**Мещеряков И.В.**

научный руководитель д-р техн. наук, проф. Анушенков А.Н.

*Сибирский федеральный университет*

Гидродинамический анализ работы многоступенчатого гидроударно-кавитационного устройства кроме определения числа, формы и размера щелей в статоре и роторе, пропускной способности ступени, частоты вращения ротора, исходного размера поступающей на обработку частицы, давления в рабочей камере, силы гидроудара, интенсивности диффузионного обмена между воздушной и жидкой средами, степени кавитационного воздействия, достаточности импульсов для резонансного разрушения частицы, частоты на разряжение в статоре и на сжатие в роторе подразумевает в том числе и учет дополнительного давления в зазоре между ротором и статором устройства, обусловленного центробежными силами инерции, возникающими при вращении рабочей жидкости в зазоре. Для расчёта перепада такого давления необходимо найти зависимость угловой скорости жидкости от радиальной координаты и используя эту зависимость, провести интегрирование и вычислить искомый перепад давления.

Итак, найдем зависимость угловой скорости жидкости от радиальной координаты. Пусть имеется два бесконечно высоких коаксиальных цилиндра с радиусами  $R_1$  и  $R_2$ , причем, пространство между ними заполнено жидкостью с вязкостью  $\eta$  и плотностью  $\rho$ . Внутренний цилиндр (с радиусом  $R_1$ ) вращается с угловой скоростью  $\omega_1$ , внешний же цилиндр (с радиусом  $R_2$ ) неподвижен (рисунок 1). Необходимо найти функцию  $\omega(r)$  – зависимость угловой скорости жидкости от радиальной координаты [1].

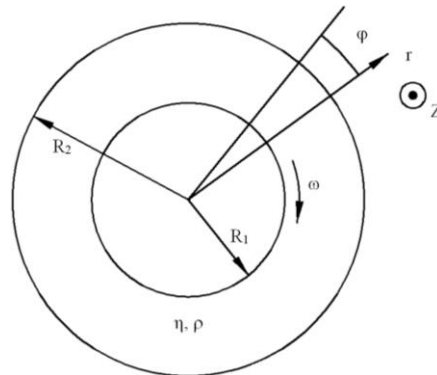


Рисунок 1 – К определению зависимости угловой скорости от радиальной координаты

Для этого выберем цилиндрические координаты  $r$ ,  $\phi$  и  $z$  с осью  $z$ , ориентированной по оси цилиндров, тогда справедливы следующие очевидные равенства для компонентов вектора скорости и скалярного давления:

$$v_z = v_r = 0; v_\phi = v(r); p = p(r) \quad (1)$$

При этом уравнение неразрывности удовлетворяется тождественным образом и остается решить уравнения Навье-Стокса, которые в данных цилиндрических координатах и в данном случае имеют вид:

$$\rho \frac{z}{r} = \frac{d}{dr} \left( \frac{d^2}{dr^2} + \frac{1}{r} \cdot \frac{d}{dr} - \frac{1}{r^2} \right) = 0 \quad (2)$$

Второе из этих уравнений имеет решение:  $v(r) = Ar + B/r$ . Константы  $A$  и  $B$  определим из граничных условий:  $v(R_1) = \omega_1$ ;  $v(R_2) = 0$ .

Определенные таким образом величины  $A$  и  $B$  равны соответственно:

$$A = \frac{\omega_1 R_1^2}{R_2^2 - R_1^2}; B = \frac{\omega_1 R_1^2 R_2^2}{R_2^2 - R_1^2} \quad (3)$$

Тогда решение для азимутального компонента скорости течения жидкости выглядит следующим образом:

$$v(r) = \frac{-\omega_1 R_1^2}{R_2^2 - R_1^2} \cdot r + \frac{\omega_1 R_1^2 R_2^2}{R_2^2 - R_1^2} \cdot \frac{1}{r} \quad (4)$$

Поскольку линейная и угловая скорости связаны радиальной координатой  $\omega = v/r$ , то угловая скорость частиц жидкости как функция радиальной координаты  $\omega(r)$  определится по выражению:

$$\omega(r) = \frac{-\omega_1 R_1^2}{R_2^2 - R_1^2} \cdot r + \frac{\omega_1 R_1^2 R_2^2}{R_2^2 - R_1^2} \cdot \frac{1}{r} \quad (5)$$

После тождественных преобразований получим:

$$\omega(r) = \omega_1 \frac{R_1^2 R_2^2}{R_2^2 - R_1^2} \left[ \frac{1}{r^2} - \frac{1}{R_2^2} \right] \quad (6)$$

Вданное решение не входит вязкость жидкости, так как  $v_z = v_r = 0$ ;  $v_\phi = v(r)$ ;  $\rho = \rho(r)$ . Однако именно вязкость жидкости обеспечивает азимутальное движение (вращение) жидкости и, например, при расчете моментов сил инерции. Действующих как на внутренний цилиндр (ротор), так и на внешний (статор).

В зазоре устройства  $\delta$  пренебрегая краевыми эффектами (то есть, переходя от бесконечно высоких цилиндров к ротору и статору с конечной высотой), из формулы (6) получим:

$$\omega(r) = \omega_1 \frac{R_1}{2\delta} \left[ \frac{R_1^2 + 2R_1\delta}{r^2} - 1 \right] \quad (7)$$

В формуле (7) следующее:

$$R_2 = R_1 + \delta; R_2^2 = R_1^2 + 2R_1\delta; \delta < R_1 \quad (8)$$

Для расчета дополнительного давления, создаваемого вращающейся в зазоре жидкости за счет центробежных сил инерции необходимо вычислить следующий интеграл:

$$\Delta P_{\text{зазор}} = \rho \cdot \int_{R_1}^{R_2} \omega^2 r dr \quad (9)$$

Структура данного интеграла такова, что использование приближения  $R_2^2 = R_1^2 + 2R_1\delta$  соответствующей ему формулы (7) непосредственно в интеграле (9) приводит к ошибочным результатам. Это связано с тем, что на этапе интегрирования пренебрежение в суммах членами с  $\delta^2$  по сравнению с членами с  $\delta$  в качестве множителя недопустимо [2]. С другой стороны преобразование полученной в результате интегрирования точной формулы ведет к искомому правильному результату. Для решения этой задачи подставим интеграл (6) в выражение для функции  $\omega(r)$ :

$$\Delta P_{\text{зазор}} = \rho \cdot \int_{R_1}^{R_2} \omega_1^2 \cdot \frac{R_1^4 R_2^4}{(R_2^2 - R_1^2)^2} \left[ \frac{1}{r^2} - \frac{1}{R_2^2} \right] r dr \quad (10)$$

После тождественных преобразований формула (10) преобразуется к виду:

$$\Delta P_{\text{зазор}} = \frac{1}{2} \cdot \frac{\rho \omega_1^2 R_1^4}{(R_2^2 - R_1^2)^2} \cdot \int_{R_1}^{R_2} \left[ \frac{R_2^2 - r^2}{r^2} \right]^2 d(r^2) \quad (11)$$

Вычисляя интеграл (11), получим следующее выражение для «центробежного» давления в зазоре:

$$\Delta P_{\text{зазор}} = \frac{1}{2} \cdot \frac{\rho \omega_1^2 R_1^4}{(R_2^2 - R_1^2)^2} \cdot \left[ \frac{R_2^4 - R_1^4}{R_1^2} - 4R_2^2 \ln \frac{R_2}{R_1} \right] \quad (12)$$

Выражение (12) математически точно, однако необходимо преобразовать его, с целью упрощения, воспользовавшись, неравенством  $\delta < R_1$  [3]. Преобразуем «логарифмическую» часть формулы (12):

$$\ln \frac{R_2}{R_1} = \ln \frac{R_1 + \delta}{R_1} = \ln \left[ 1 + \frac{\delta}{R_1} \right] = \frac{\delta}{R_1} - \frac{\delta^2}{2R_1^2}$$

Тогда выражение в скобках формулы (9) преобразуется к виду:

$$\begin{aligned} \frac{R_2^4 - R_1^4}{R_1^2} - 4R_2^2 \cdot \left[ \frac{\delta}{R_1} - \frac{\delta^2}{2R_1^2} \right] &= \frac{4R_1^3\delta + 6R_1^2\delta^2}{R_1^2} - (4R_1^2 + 8R_1\delta + 4\delta^2) \cdot \left[ \frac{\delta}{R_1} - \frac{\delta^2}{2R_1^2} \right] \\ &= 4R_1\delta + 6\delta^2 - 4R_1\delta - 8\delta^2 - \frac{4\delta^3}{R_1} + 2\delta^2 + \frac{4\delta^3}{R_1} + \frac{4\delta^4}{R_1^2} = \frac{2\delta^4}{R_1^2} \end{aligned}$$

Окончательно, для искомого перепада давления получаем:

$$\Delta P_{\text{зззор}} = \frac{1}{2} \cdot \frac{\rho \omega_1^2 R_1^4}{(R_2^2 - R_1^2)^2} \cdot \left[ \frac{R_2^4 - R_1^4}{R_1^2} - 4R_2^2 \ln \frac{R_2}{R_1} \right] = \frac{1}{2} \cdot \frac{\rho \omega_1^2 R_1^4}{(2R_1 + \delta)^2 \delta^2} \cdot \frac{2\delta^4}{R_1^2} = \frac{\rho \omega_1^2 R_1^2}{2} \cdot \frac{2\delta^2}{(2R_1 + \delta)^2} = \frac{\rho \omega_1^2 R_1^2}{2} \cdot \frac{\delta^2}{2R_1^2} \quad (13)$$

Необходимо отметить, что при выводе формулы (13) использовались следующие точные и приближенные соотношения:

$$\begin{aligned} R_2^2 - R_1^2 &= 2R_1\delta + \delta^2; \\ R_2^4 - R_1^4 &= 4R_1^3\delta + 6R_1^2\delta^2; \\ (R_2^2 - R_1^2)^2 &= (2R_1\delta + \delta^2)^2 = (2R_1 + \delta)^2 \delta^2 \end{aligned} \quad (14)$$

В приближенном равенстве (14) сохранены члены порядка  $\delta^2$  и более [4].

Таким образом «центробежное» давление вычислено и определяется по формуле:

$$\Delta P_{\text{зззор}} = \frac{\rho \omega_p^2 R_p^2}{2} \cdot \frac{\delta^2}{2R_p^2} \quad (15)$$

Индекс «1» в предыдущем выражении соответствует параметрам ротора устройства. Выражение (15) можно преобразовать к следующему виду:

$$\Delta P_{\text{зззор}} = \frac{\rho \omega_p^2 \delta^2}{4} \quad (16)$$

Сомножитель  $\frac{\rho \omega_p^2 R_p^2}{2}$  в точности равен «центробежному» давлению в щели ротора. В связи с этим второй сомножитель в правой части выражения (15)  $\frac{\delta^2}{2R_p^2}$  является долей «центробежного» давления в зазоре от «центробежного» давления в роторе. Отсюда следует, что эта доля тем больше, чем больше величина радиального зазора.

### Список использованной литературы

- 1 Соколов В.И. Основы расчета и конструирования машин и аппаратов пищевых производств. М.: Машиностроение, 1983.
- 2 Червяков В.М., Однолько В.Г. Использование гидродинамических и кавитационных явлений в роторных аппаратах. – М.: Машиностроение, 2008. – 116 с.
- 3 Корн Г., Корн Т. Справочник по математике для научных работников и инженеров. Определения, теоремы, формулы. М.: Наука, 1977.- 832 с.
- 4 Запорожец Е. П. Исследование вихревых и кавитационных потоков в гидравлических системах // Теор. основы хим. технол. 2004. №3.С. 243-252.