

Основы теории центробежных насосов

Дисциплина: “Нагнетатели и тепловые двигатели. Часть 2”

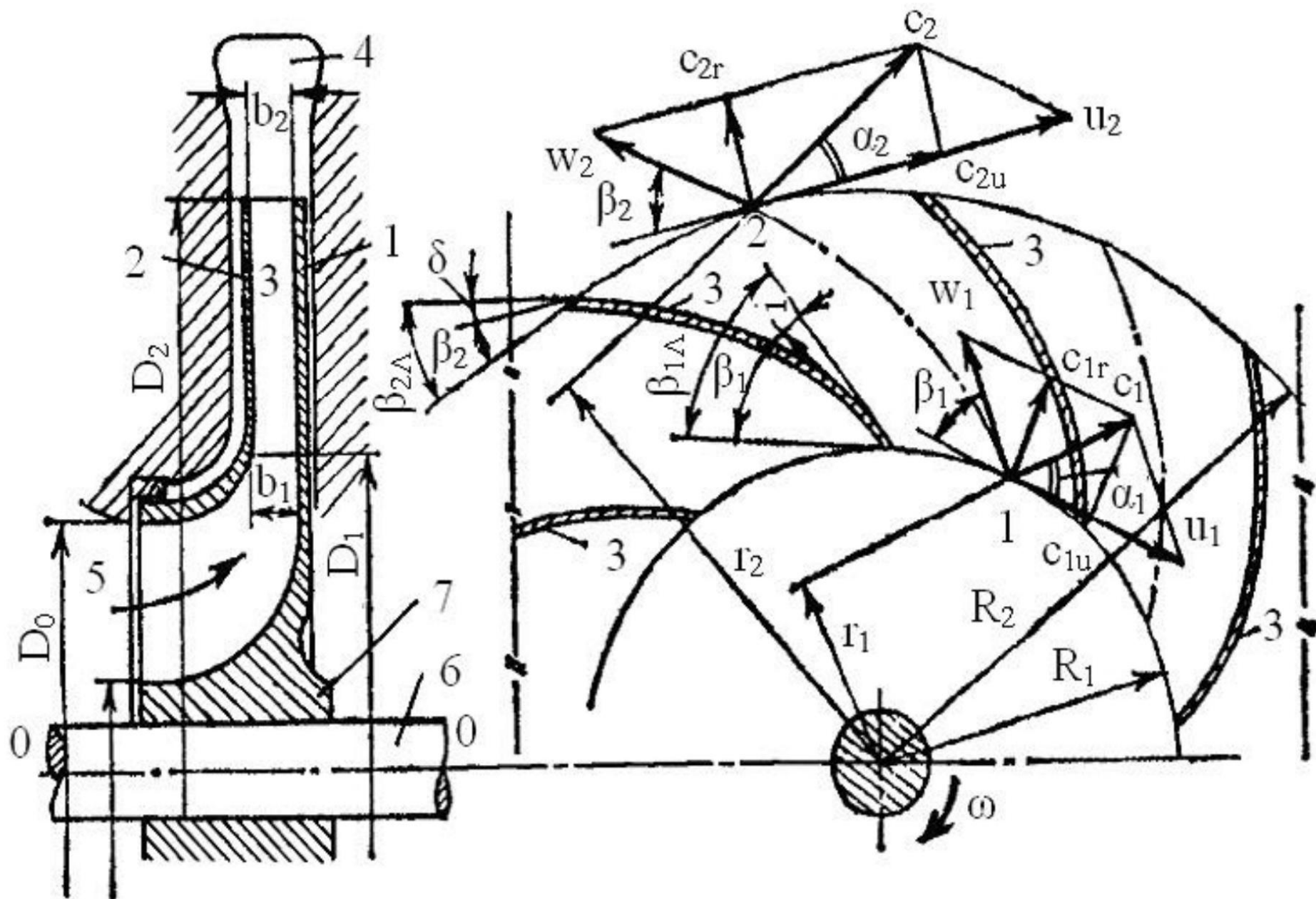
Вопросы:

1. Конструктивная схема
2. Параллелограмм скоростей
3. Уравнение Эйлера
4. Характеристики центробежных насосов
5. Подобие центробежных насосов

Основная литература

1. П.И. Сыромаха, В.Л. Плешанов, Н.Н. Гладышев, В.Д. Иванов, Т.Ю. Короткова. Насосы конденсатных систем: учеб. пособие/ СПбГТУРП.- СПб., 2002
2. Н.Н. Гладышев, В.В. Филатов, Т.Ю. Короткова, В.Д. Иванов. Технологические энергоносители предприятий (Воздухоснабжение предприятий): учеб. пособие/ СПбГТУРП.- СПб., 2008

1. Конструктивная схема



2. Параллелограмм скоростей

относительная скорость - w

окружная скорость - u

абсолютная скорость - c

на входе в межлопастной канал – индекс "1", на выходе - "2"

угол между векторами окружной и абсолютной скоростей - α

угол между вектором относительной скорости и отрицательным направлением окружной скорости - β .

угол атаки - i

угол отставания - δ

c_u - скорость закручивания потока

c_r - радиальная составляющая абсолютной скорости

3. Уравнение Эйлера

Момент количества движения для секундной массы ($\rho \cdot Q$)

- на входе в колесо

$$M_1 = \rho \cdot Q \cdot c_1 \cdot r_1, \left[\frac{\text{кг}}{\text{м}^3} \cdot \frac{\text{м}^3}{\text{с}} \cdot \frac{\text{м}}{\text{с}} \cdot \text{м} = \frac{\text{кг} \cdot \text{м}}{\text{с}^2} \cdot \text{м} = \text{Н} \cdot \text{м} = \text{Дж} \right],$$

где c_1 – абсолютная скорость на входе, м/с;

r_1 – радиус вектора скорости c_1 (плечо), м.

- на выходе из рабочего колеса

$$M_2 = \rho \cdot Q \cdot c_2 \cdot r_2$$

Приращение момента количества движения в колесе

$$M_{T\infty} = M_2 - M_1 = \rho \cdot Q \cdot (c_2 \cdot r_2 - c_1 \cdot r_1)$$

Из рисунка (параллелограмм)

$$r_1 = R_1 \cdot \cos\alpha_1, \quad r_2 = R_2 \cdot \cos\alpha_2, \quad c_1 \cdot \cos\alpha_1 = c_{1u}, \quad c_2 \cdot \cos\alpha_2 = c_{2u},$$
$$c_1 \cdot r_1 = R_1 \cdot \cos\alpha_1 \cdot c_1 = R_1 \cdot c_{1u}$$

↓

$$M_{T\infty} = \rho \cdot Q \cdot (c_{2u} \cdot R_2 - c_{1u} \cdot R_1)$$

↓

гидравлическая мощность

$$N_{ГТ} = M_{T\infty} \cdot \omega = \rho \cdot Q \cdot (c_{2u} \cdot R_2 \cdot \omega - c_{1u} \cdot R_1 \cdot \omega)$$

$R_2 \cdot \omega = u$ – окружная скорость

мощность $N = \rho \cdot Q \rightarrow$ давление $p = N/Q$

$$N_{ГТ\infty} = \rho \cdot Q \cdot (c_{2u} \cdot u_2 - c_{1u} \cdot u_1)$$

\rightarrow теоретическое давление

$$p_{T\infty} = \rho \cdot (c_{2u} \cdot u_2 - c_{1u} \cdot u_1) \quad (1)$$

\rightarrow теоретический напор

$$H_{T\infty} = \frac{c_{2u} \cdot u_2 - c_{1u} \cdot u_1}{g} \quad (2)$$

3. Уравнение Эйлера

Уравнения Эйлера – основные теоретические уравнения центробежного нагнетателя при бесконечном числе лопастей для несжимаемых жидкостей:

- **приращение момента количества движения**

$$M_{T\infty} = \rho \cdot Q \cdot (c_{2u} \cdot R_2 - c_{1u} \cdot R_1), \text{ Дж}$$

- **мощность**

$$N_{GT\infty} = \rho \cdot Q \cdot (c_{2u} \cdot u_2 - c_{1u} \cdot u_1), \text{ Дж/с (Вт)}$$

- **удельная работа**

$$L_{T\infty} = c_{2u} \cdot u_2 - c_{1u} \cdot u_1, \text{ Дж/кг}$$

- **полный напор**

$$H_{T\infty} = \frac{c_{2u} \cdot u_2 - c_{1u} \cdot u_1}{g}, \text{ м}$$

- **полное давление**

$$p_{T\infty} = \rho \cdot (c_{2u} \cdot u_2 - c_{1u} \cdot u_1)$$

3. Уравнение Эйлера

Теоретический напор

$$H_T = \mu \cdot H_{T\infty},$$

где $\mu < 1$ – поправочный коэффициент, учитывающий количество лопастей.

Формула Стодолы:

$$\mu = 1 - \frac{u_2}{c_{2u}} \cdot \frac{p}{z} \cdot \sin\beta_2$$

где z — число лопастей.

Ориентировочно $\mu \approx 0,8$.

Действительный напор:

$$H = \eta_r \cdot H_T = \eta_r \cdot \mu \cdot H_{T\infty}$$

где η_r – гидравлический КПД = 0,80-0,96.

4. Характеристики центробежных насосов

$$H = f(Q), \quad p = f(Q), \quad N = f(Q), \quad \eta = f(Q), \quad H_{CT} = f(Q)$$

1. При $\alpha_1 = 90^\circ$

$$H_{T\infty} = \frac{u_2 \cdot c_{2u}}{g}$$

т.к. $c_{1u} = 0$ (нет закручивания на входе).

2. Из параллелограмма скоростей

$$c_{2u} = u_2 - c_{2r} \cdot \operatorname{ctg} \beta_2$$

3. Уравнение неразрывности

$$Q = c_{2r} \cdot F_2$$

где F_2 – сечение выхода потока из рабочего колеса, которое для бесконечно тонких пластин равно

$$F_2 = \pi \cdot D_2 \cdot b_2$$

↓

$$c_{2r} = \frac{Q}{\pi \cdot D_2 \cdot b_2}$$

↓

$$c_{2u} = u_2 - \frac{Q}{\pi \cdot D_2 \cdot b_2} \cdot \operatorname{ctg} \beta_2$$

↓

4. Теоретический напор

$$H_{T\infty} = \frac{u_2}{g} \cdot \left(u_2 - \frac{\operatorname{ctg} \beta_2}{\pi \cdot D_2 \cdot b_2} \cdot Q \right)$$

4. Характеристики центробежных насосов

5. Окружная скорость

$$u_2 = \frac{\pi \cdot D_2 \cdot n}{60}$$

↓

6. Теоретический напор

$$H_{T\infty} = \frac{(\pi \cdot D_2 \cdot n)^2}{3600 \cdot g} - \frac{n}{60 \cdot b_2 \cdot g} \cdot Q \cdot \operatorname{ctg} \beta_2$$

где $\frac{(\pi \cdot D_2 \cdot n)^2}{3600 \cdot g} = A = \operatorname{const}$, и $\frac{n}{60 \cdot b_2 \cdot g} = B = \operatorname{const}$,

↓

7. Уравнение характеристики $H_{T\infty} = f(Q)$ имеет вид

$$H_{T\infty} = A - B \cdot Q \cdot \operatorname{ctg} \beta_2$$

↓

уравнение прямой линии, положение которой зависит от угла β_2 .

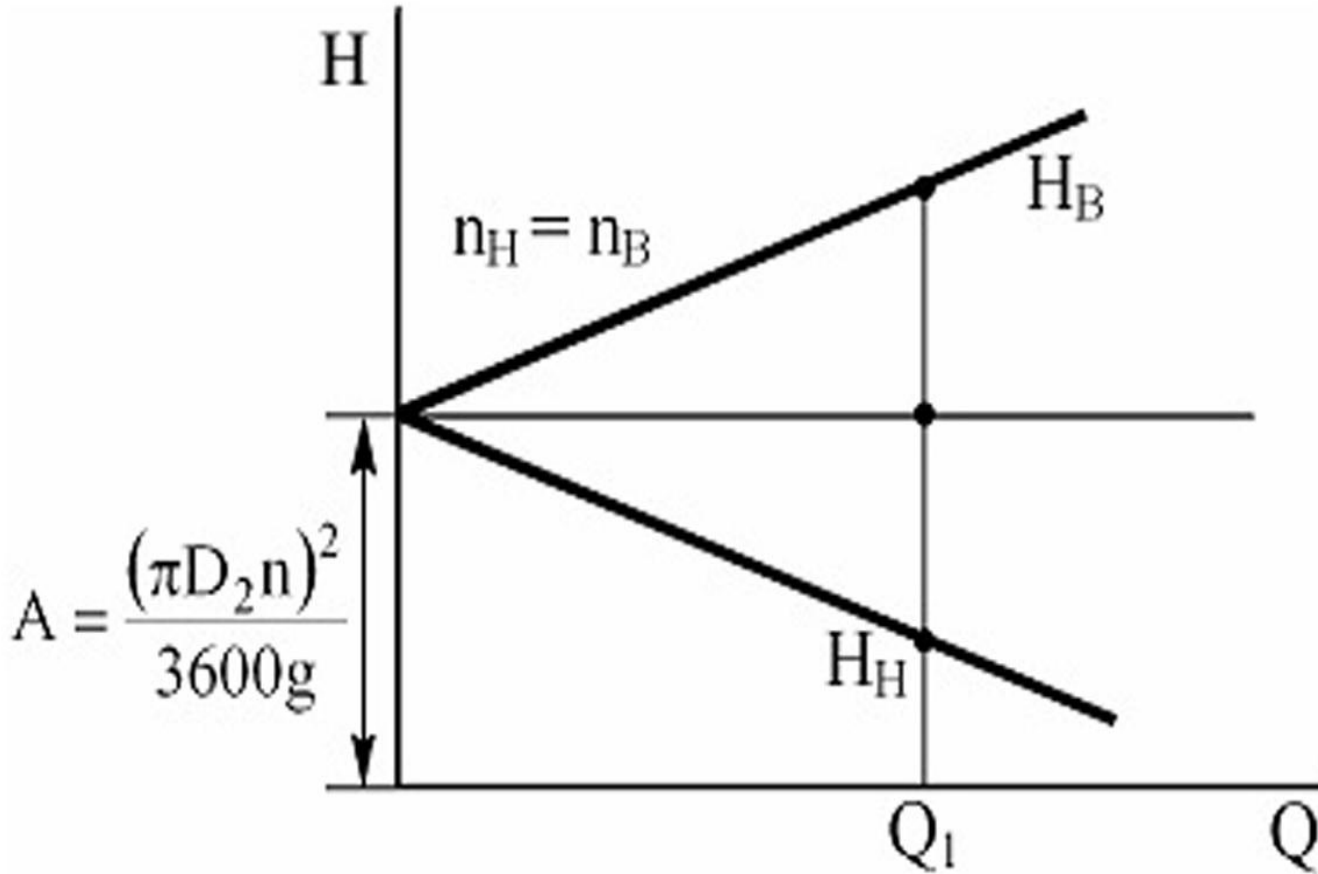
если $\beta_2 > 90$ (лопатки загнуты вперед), то $\operatorname{ctg} \beta_2 < 0$;

если $\beta_2 = 90$, $\operatorname{ctg} \beta_2 = 0$;

если $\beta_2 < 90$ (лопатки загнуты назад), то $\operatorname{ctg} \beta_2 > 0$.

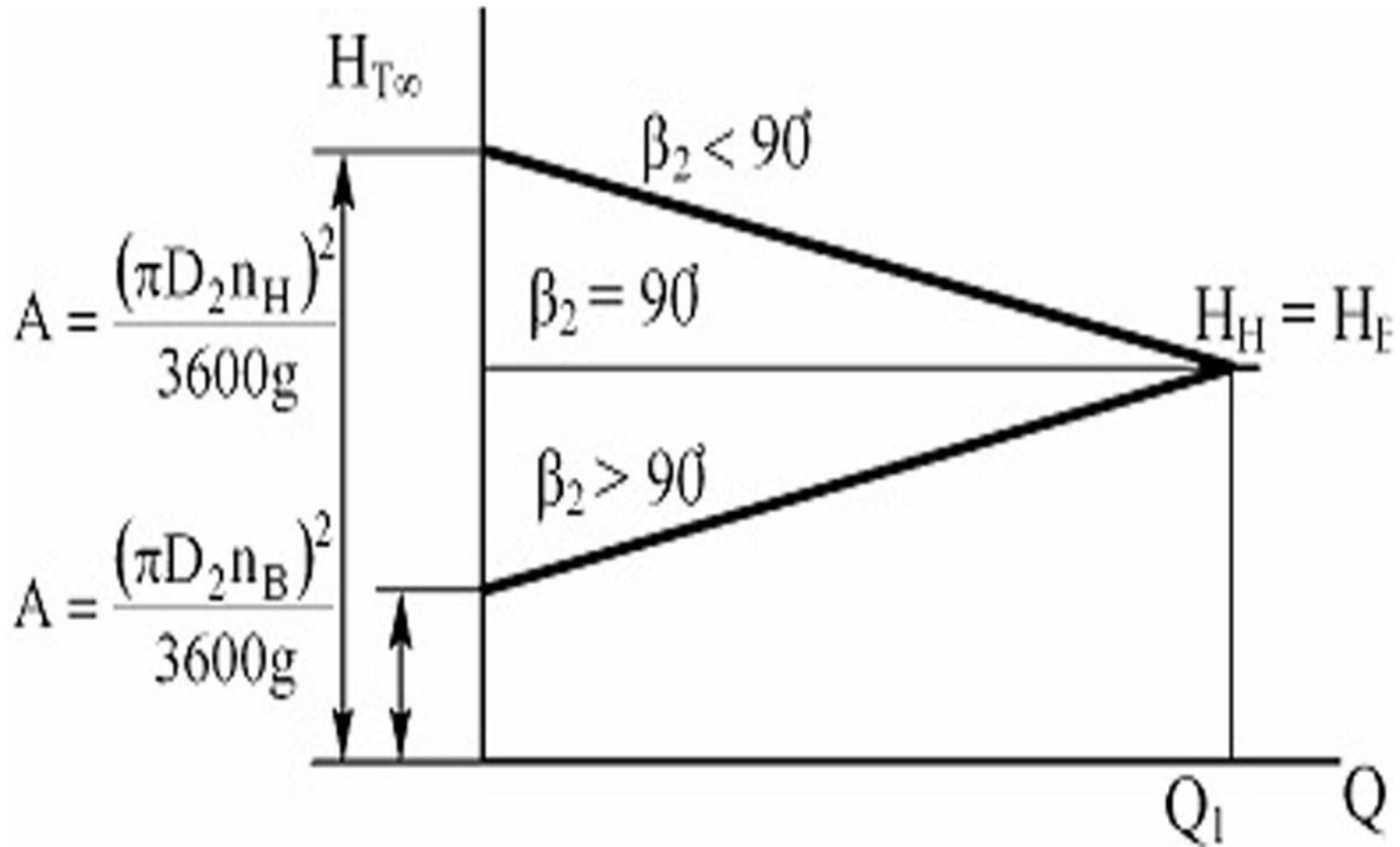
4. Характеристики центробежных насосов

Теоретические характеристики нагнетателей при одинаковом числе оборотов рабочего колеса и разном направлении лопаток



4. Характеристики центробежных насосов

Теоретические характеристики при разном числе оборотов и одинаковом напоре при заданной подаче.

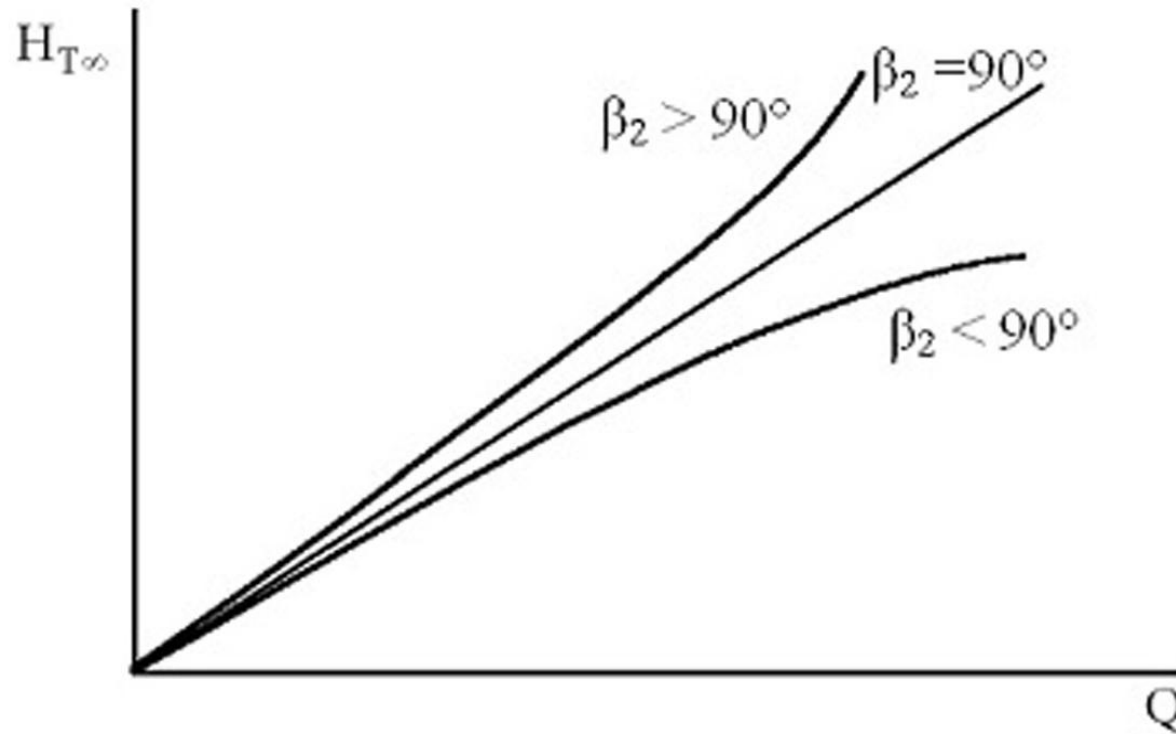


4. Характеристики центробежных насосов

Теоретически характеристики мощности:

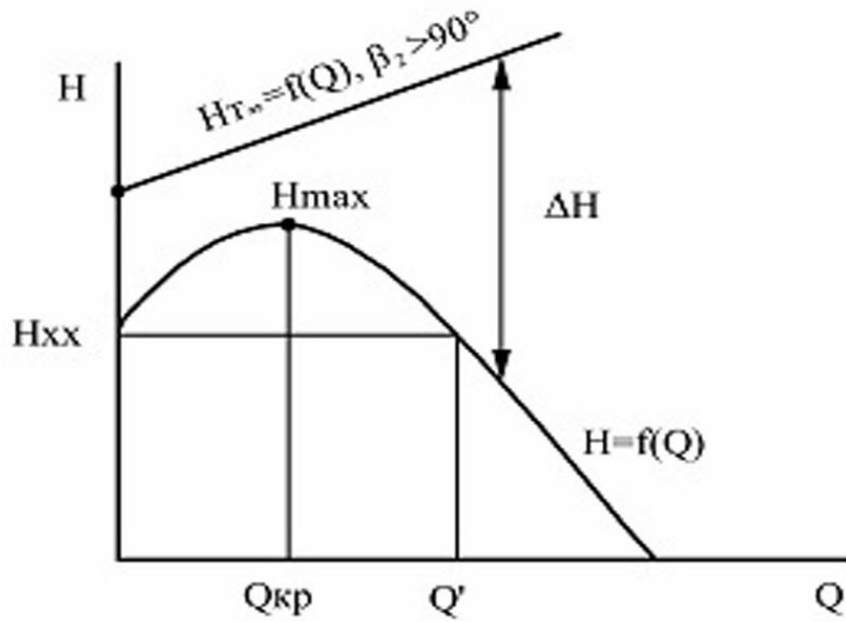
$$N_{T\infty} = \rho \cdot g \cdot H_{T\infty} \cdot Q = \rho \cdot g \cdot Q \cdot (A - B \cdot Q)$$

Теоретическая зависимость мощности от подачи при разном направлении лопаток

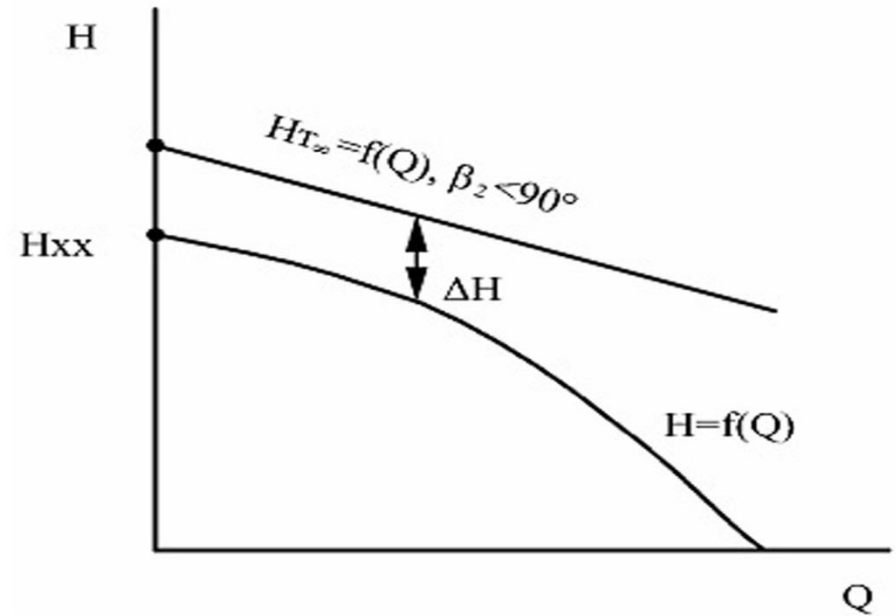


4. Характеристики центробежных насосов

Теоретическая и действительная характеристика, $\beta_2 > 90^\circ$

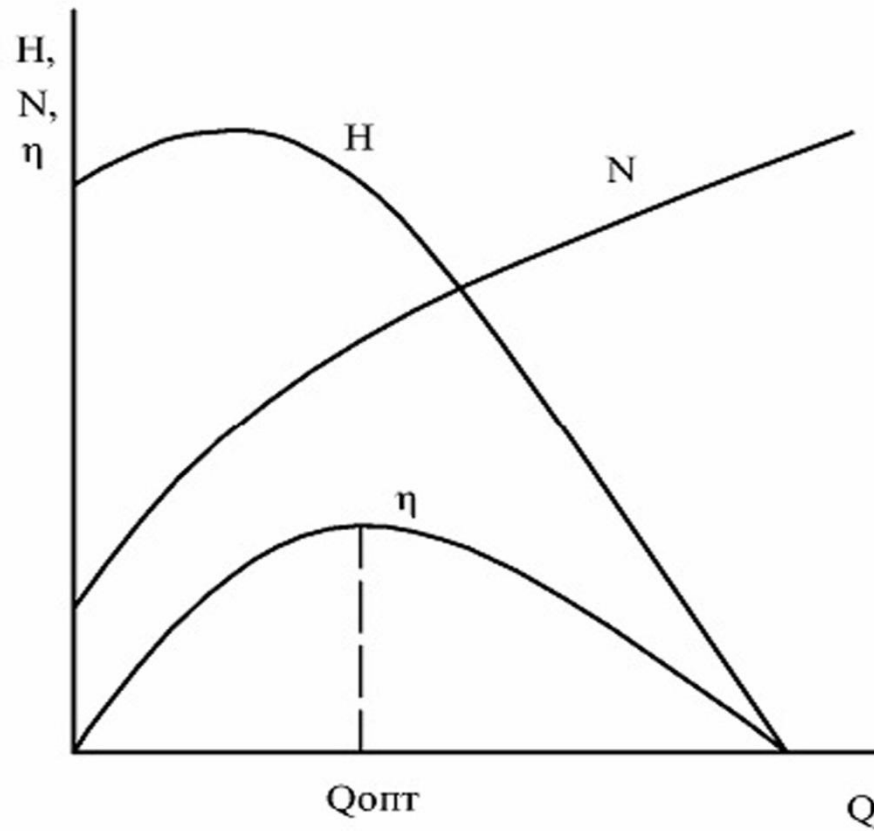


Теоретическая и действительная характеристика, $\beta_2 < 90^\circ$



4. Характеристики центробежных насосов

Действительные характеристики центробежного нагнетателя



КПД нагнетателя

$$\eta = \frac{\rho \cdot g \cdot H \cdot Q}{N}$$

5. Подобие центробежных насосов

$$\frac{D_{2a}}{D_{2\zeta}} = \frac{D_{1a}}{D_{1\zeta}} = \frac{b_{2a}}{b_{2\zeta}} = \dots = \frac{l_{1a}}{l_{1\zeta}} = \delta_1 = const,$$
$$b_{1a} = b_{1\zeta} = b_1; \quad b_{2a} = b_{2\zeta} = b_2,$$

δ_1 – коэффициент геометрического подобия

$$\alpha_{1a} = \alpha_{1\zeta} = \alpha_1; \quad \beta_{2a} = \beta_{2\zeta} = \beta_2;$$
$$\frac{u_{1a}}{u_{1\zeta}} = \frac{u_{2a}}{u_{2\zeta}} = \frac{c_{1a}}{c_{1\zeta}} = \frac{c_{2a}}{c_{2\zeta}} = \frac{w_{1a}}{w_{1\zeta}} = \dots = \delta_c = const,$$

δ_c – коэффициент кинематического подобия.

$$\frac{p_{1a}}{p_{1\zeta}} = \frac{p_{2a}}{p_{2\zeta}} = \dots = \frac{p_{ia}}{p_{i\zeta}} = \delta_p = const,$$

где δ_p – коэффициент динамического подобия;

$$Re_a = Re_\zeta; \quad Eu_a = Eu_\zeta; \quad Fr_a = Fr_\zeta; \quad Sh_a = Sh_\zeta$$

$Re = \frac{c \cdot l}{\nu}$ – критерий Рейнольдса;

$Eu = \frac{p}{\rho \cdot c^2}$ – критерий Эйлера;

$Fr = \frac{c^2}{g \cdot l}$ – критерий Фруда;

$Sh = \frac{l \cdot n}{c}$ – критерий Струхалия;

l – линейный размер,

n – число оборотов в секунду.

5. Подобие центробежных насосов

Объемная подача

$$Q = F_2 \cdot c_{2r} \cdot \eta_0 = \pi \cdot D_2 \cdot b_2 \cdot c_{2r} \cdot \eta_0 \rightarrow \frac{Q_a}{Q_b} = \frac{D_{2a}}{D_{2b}} \cdot \frac{b_{2a}}{b_{2b}} \cdot \frac{c_{2ra}}{c_{2rb}} \cdot \frac{\eta_{0a}}{\eta_{0b}},$$

Из кинематического подобия $\rightarrow \frac{c_{2ra}}{c_{2rb}} = \frac{u_{2a}}{u_{2b}} = \frac{n_a \cdot D_{2a}}{n_b \cdot D_{2b}}$

Из геометрического подобия $\rightarrow \frac{b_{2a}}{b_{2b}} = \frac{D_{2a}}{D_{2b}}$

$$\downarrow$$
$$\frac{Q_a}{Q_b} = \frac{D_{2a}^3}{D_{2b}^3} \cdot \frac{n_a}{n_b} \cdot \frac{\eta_{0a}}{\eta_{0b}}$$

\downarrow

Объемные подачи центробежных машин, работающих в подобных режимах, относятся как кубы наружных диаметров рабочих колес и первые степени частоты вращения валов и объемных КПД.

Если $D_{2a} = D_{2b} \rightarrow$

$$\frac{Q_a}{Q_b} = \frac{n_a}{n_b} \cdot \frac{\eta_{0a}}{\eta_{0b}}$$

5. Подобие центробежных насосов

Отношение напоров и давлений

$$H_{T\infty} = \frac{u_2 \cdot c_{2u}}{g}, \quad p_{T\infty} = f \cdot u_2 \cdot c_{2u} = H_{T\infty} \cdot \rho \cdot g.$$

↓

Вывод с использованием кинематического подобия

$$\frac{H_a}{H_b} = \frac{D_{2a}^2}{D_{2b}^2} \cdot \frac{n_a^2}{n_b^2} \cdot \frac{\eta_{га}}{\eta_{гб}}, \quad \frac{p_a}{p_b} = \frac{D_{2a}^2}{D_{2b}^2} \cdot \frac{n_a^2}{n_b^2} \cdot \frac{\rho_a}{\rho_b} \cdot \frac{\eta_{га}}{\eta_{гб}}$$

Давления создаваемые центробежными машинами в подобных режимах, относятся как квадраты наружных диаметров рабочих колес, квадраты частот вращения вала первые степени плотностей жидкости и первые степени гидравлических КПД.

При $D_{2a} = D_{2b}$, $\rho_a \neq \rho_b$

$$\frac{H_a}{H_b} = \frac{n_a^2}{n_b^2} \cdot \frac{\eta_{га}}{\eta_{гб}}, \quad \frac{p_a}{p_b} = \frac{n_a^2}{n_b^2} \cdot \frac{\rho_a}{\rho_b} \cdot \frac{\eta_{га}}{\eta_{гб}}$$

5. Подобие центробежных насосов

Мощность

$$N = \frac{Q \cdot \rho \cdot g \cdot H}{\eta}$$

↓

$$\frac{N_a}{N_b} = \frac{D_{2a}^5}{D_{2b}^5} \cdot \frac{n_a^3}{n_b^3} \cdot \frac{\rho_a}{\rho_b} \cdot \frac{\eta_a}{\eta_b}$$

Мощности центробежных машин, работающих в подобных режимах, относятся как пятые степени наружных диаметров рабочих колес, кубы частот вращения валов, первые степени плотностей, перемещаемых, машинами сред и обратно пропорциональны КПД.

При $D_{2a} = D_{2b}$

$$\frac{N_a}{N_b} = \frac{n_a^3}{n_b^3} \cdot \frac{\rho_a}{\rho_b} \cdot \frac{\eta_a}{\eta_b}$$

5. Подobie центробежных насосов

Коэффициент быстроходности

Подача $Q_s = 1 \text{ м}^3/\text{с}$

Напор $H_s = 0,102 \text{ м}$

Удельная работа $l_s = gH = 1 \text{ Дж/кг}$

$$n_s = n \cdot \frac{Q^{\frac{1}{2}}}{(g \cdot H)^{\frac{3}{4}}}$$

Безразмерная характеристика в безразмерных координатах

$$\bar{H} = f(\bar{Q}),$$

где \bar{Q} и \bar{H} безразмерные подачи и напор.

Безразмерные величины имеют вид:

Подача:

$$\bar{Q} = \frac{Q}{\frac{\pi \cdot D_2^2}{4} \cdot u_2}$$

Напор:

$$\bar{H} = \frac{H}{\rho \cdot u_2^2}$$

Мощность:

$$\bar{N} = \frac{N}{\frac{\pi \cdot D_2^2}{4} \cdot \rho \cdot u_2^3}$$

КПД

$$\bar{\eta} = \eta$$