робіт і сприятиме зменшенню часу, який необхідний для їх проведення.

Література

1. Семенцов Г.Н., Горбійчук М.І. Оптимальне адаптивне керування процессом буріння свердловин. // Нафтова і газова промисловість. – 2002. – №2. – С. 18-20.

2. Батырбаев Э.М. Суммирующие трансмиссии силовых приводов буровых установок, методы диагностики их состояния и востановления // Химическое и нефтяное машиностроение. – 1996. – № 5. – С. 32.

3. Лобанов В.А., Мнацаканов А.В., Мурадов Б.М., Шубладзе А.М. Автоматизация технологических процессов бурения // Сер. Бурение газовых и газоконденсатных скважин. – М.: ВНИИЭгазпром, 1986. – 50 с. шин, що дало змогу підвищити їх ККД до 97% ÷ 99%. Натомість в механіці та гідравліці традиційно сформувалися інші, зазвичай емпіричні підходи в моделюванні перетворювачів енергії, результати досліджень яких вже не відповідають вимогам сьогодення. Тому з позицій існування електро- гідромеханічних аналогій [1] доцільно застосувати термодинамічний підхід і

4. Муха Т.И., Януш Б.В., Цупиков А.П. Приводы машин: Справочник / Под ред. В.В.Длоугого. – М.: Машиностроение, 1975. – 344 с.

5. Бабчук С.М. Модель контролю енергетичних параметрів дизельного привода ротора бурових установок // Науковий вісник Івано-Франківського технічного університету нафти і газу. – 2002. – № 1. – С. 60-63.

УДК 621.22+621.67+62.001.57

ПРЕДСТАВЛЕННЯ ВІДЦЕНТРОВОГО НАСОСА У ВИГЛЯДІ ЧОТИРИПОЛЮСНИКА

В.С.Костишин, П.М.Николин

ІФНТУНГ, 76019, м. Івано-Франківськ, вул. Карпатська, 15, тел.(03422) 48003 e-mail: ерео @nung.edu.ua

На основании термодинамического подхода разработано математическую модель центробежного насоса в виде пассивного четырехполюсника, определено параметры его схемы замещения на основании электрогидравлической аналогии, составлено банк расчетных параметров для серии центробежных насосов магистральных нефтепроводов.

Постановка проблеми, актуальність та доцільність досліджень. На сьогоднішній день дедалі відчутнішою стає залежність економіки держави від енергоносіїв. Нафтогазова промисловість є однією із найбільш енергоємних галузей народного господарства. Тому тут є значні потенційні можливості для енергозбереження, зокрема, шляхом реалізації енергоефективних режимів роботи електроприводних насосних агрегатів, установлених на перекачувальних станціях магістральних нафтопроводів. Зазвичай в рух приводяться відцентрові насоси (ВН), визначення оптимальних параметрів режиму яких вимагає в свою чергу створення нових ефективних моделей, здатних адекватно відображати складні фізичні процеси енергоперетворень у машинах.

Одним із шляхів розв'язку цієї актуальної проблеми є використання термодинамічного підходу [4] до аналізу роботи як електромеханічних, так і гідромеханічних перетворювачів енергії, суть якого полягає у представленні цих машин у вигляді чотириполюсника із сторонами різної фізичної природи. Історично такий підхід був реалізований для електричних маOn the basis of thermodynamic approach the centrifugal pump mathematical model as passive quadripole is worked out. Equivalent circuit parameters are defined based on electrohydraulic analogy. Design parameters bank is created for centrifugal pump series of oil – trunk pipelines.

до моделювання гідромеханічних машин, зокрема, до ВН магістральних нафтопроводів.

Аналіз результатів останніх досліджень. Огляд літературних джерел та INTERNET засвідчив, що лише в останні десятиліття зроблено декілька спроб у використанні узагальненого термодинамічного підходу до моделювання довільного перетворювача енергії, зокрема, представленого в працях І.З.Щура, І.Ш.Когана, В.А.Еткіна, М.С.Сафонова [6-9]. Однак конкретних результатів в області гідромеханіки та ВН, зокрема, не отримано. Передумовою створення ефективної термодинамічної моделі ВН є також робота [1], в якій на основі теорії кіл Кірхгофа 2] запропонована схема заміщення гідромашини (рис. 1), що оперує із зосередженими комплексними параметрами. Реактивні опори x_i в цій схемі характеризують внутрішній енергообмін у машині, викликаний силами інерції, в той час як активні опори r_i – незворотні процеси, спричинені силами тертя та дисипації теплової енергії у довкілля. Так, опори x_{mex} та r_{mex} враховують механічні втрати, x_t – внутрішній

гідроопір ВН, $x_{\mu H}$ та $x_{\mu Q}$ – вплив скінченої кількості лопатей на витрату і напір машини, $x_{\Delta Q}$ та $r_{\Delta Q}$ – об'ємні втрати у насосі, $x_{\Delta H}$ та $r_{\Delta H}$ – гідравлічні втрати у спіральному відводі, $r_{\mu a B}$ – гідроопір напірного тракту гідромережі, \underline{H}_0 , \underline{Q}_{∞} – напір та витрата ідеалізованого ВН, \underline{Q}_{μ} та \underline{Q}_{Δ} – об'ємні втрати рідини, спричинені відповідно скінченою кількістю лопатей та зворотними зв'язками через ущільнення та байпаси, \underline{Q}_{μ} та \underline{H}_{μ} – витрата і напір на виході насоса.



Рисунок 1 — Повна комплексна заступна схема ВН

Завдання досліджень. Метою роботи є створення математичної моделі ВН у вигляді чотириполюсника, визначення параметрів його схеми заміщення на основі електрогідравлічної аналогії та створення банку даних розрахункових параметрів ВН магістральних нафтопроводів.

Виклад основного матеріалу. В основі термодинамічного підходу лежить узагальнена теорія кіл Кірхгофа [2] та метод електрогідравлічної аналогії [1], з використанням яких отримана комплексна схема заміщення ВН (див. рис. 1), аналіз якої дає змогу розглядати насос як активний чотириполюсник *А* – схему, що має два вхідні та два вихідні затискачі, всередині якої є джерела енергії (рис. 2).



Рисунок 2 — Представлення ВН у вигляді активного чотириполюсника

Тут \underline{Q}_1 , \underline{H}_1 ; \underline{Q}_2 , \underline{H}_2 — відповідно вхідні та вихідні комплексні значення напорів та витрат насоса. Такий підхід пояснюється тим фактом, що ВН є гідромеханічним перетворювачем енергії, для якого справедливий принцип оборотності, а тому він може бути представлений як чотириполюсник зі сторонами загалом різної фізичної природи.

Повну комплексну заступну схему ВН (див. рис. 1) легко трансформують до вигляду активного чотириполюсника (рис. 3). Ліва частина цієї схеми відображає фізичні процеси у робочому колесі ВН, до якого підходить гідравлічна енергія з вхідного патрубка машини

$$A_1 = \rho \ g \ H_1 \ Q_1 \ t \,, \tag{1}$$

та обертова механічна енергія з валу приводного двигуна, що залежить від його кутової частоти обертання

$$A_{\text{mex}} = \rho \, g \, H_0 \, Q_1 \, t \,. \tag{2}$$



Рисунок 3 — Модифікована комплексна заступна схема ВН

В свою чергу, права частина схеми моделює фізичні процеси у спіральному відводі насоса, на виході якого рідина має гідравлічну енергію

$$A_2 = \rho \, g \, H_2 \, Q_2 \, t \,. \tag{3}$$

Схему активного чотириполюсника (рис. 3) легко спрощуємо шляхом еквівалентування до T-подібної схеми (рис. 4). Модулі результуючого опору x_{pe3} та результуючого рушійного напору H_{pe3} (аналога електрорушійної сили в електричному колі) визначаємо відповідно за такими формулами:

$$x_{pes} = \frac{x_{\mu Q} \left(x_t + x_{\mu H} \right)}{x_{\mu Q} + \left(x_t + x_{\mu H} \right)} , \qquad (4)$$

$$H_{pe3} = H_0 \frac{x_{pe3}}{x_t + x_{M3}} .$$
 (5)



Рисунок 4 — Т-подібна заступна схема ВН

Стан довільного активного чотириполюсника описується системою рівнянь, складених для режиму одночасного короткого замикання входу і виходу схеми в комплексній формі [2]

$$\underbrace{\underline{Q}}_{1K}(\underline{Z}_{1} + \underline{Z}_{3}) - \underline{Q}_{2K}\underline{Z}_{3} = \underline{H}_{pe3}, \\
-\underline{Q}_{1K}\underline{Z}_{3} + \underline{Q}_{2K}(\underline{Z}_{2} + \underline{Z}_{3}) = 0;$$
(6)

де: $\underline{Q}_{1\kappa}$, $\underline{Q}_{2\kappa}$ — відповідно вхідні та вихідні комплексні значення витрат у режимі короткого замикання схеми;

 \underline{Z}_1 , \underline{Z}_2 , \underline{Z}_3 — повні комплексні опори *T*-подібної заступної схеми чотириполюсника (рис. 5), які визначаємо через розрахункові параметри розгорнутої комплексної заступної схеми ВН за такими формулами:

$$\underline{Z}_1 = j x_{pe3} , \qquad (7)$$

$$\underline{Z}_2 = r_{\Delta H} + j x_{\Delta H} \quad , \tag{8}$$

$$\underline{Z}_3 = r_{\Delta O} + jx_{\Delta O} \ . \tag{9}$$



Рисунок 5 — Пасивний чотириполюсник

Результати розрахунків параметрів для магістральних ВН серії НМ у відносних одиницях [1], де базовими вибрані дійсні номінальні параметри гідромашини, наведені в табл. 1.

Для спрощення аналізу розглянемо режим вхідного короткого замикання чотириполюсника, для чого прирівняємо вхідну гідравлічну енергію A_1 до нуля (знехтуємо підпірним напо-

ром $H_1 = 0$). У цьому випадку перепад напорів, що створюється завдяки механічній енергії привода, буде рівний абсолютному значенню напору на виході насоса. Такий загальновживаний підхід до аналізу ВН дає змогу розглядати отриману схему як пасивний чотириполюсник, що живиться від зовнішнього джерела, миттєве значення напору якого в часі можна записати у вигляді гармонічного закону

$$h_{pe3} = H_{pe3}\sin(\omega \cdot t + \varphi) , \qquad (10)$$

де ω , φ — відповідно кутова частота та початкова фаза коливань.

Відомо, що для будь-якого пасивного чотириполюсника можна знайти комплексні термодинамічні коефіцієнти <u>А</u>, <u>В</u>, <u>С</u>, <u>D</u>, які встановлюють зв'язок між вхідними та вихідними параметрами схеми

$$\frac{\underline{H}_{pe3} = \underline{A}\underline{H}_{2} + \underline{B}\underline{Q}_{2},}{\underline{Q}_{1} = \underline{C}\underline{H}_{2} + \underline{D}\underline{Q}_{2}.}$$
(11)

Комплексні коефіцієнти для *Т*-подібної заступної схеми, що залежать від схеми внутрішніх з'єднань чотириполюсника, значень опорів та частоти, визначаємо за формулами [2]

$$\underline{A} = 1 + \frac{\underline{Z}_1}{\underline{Z}_3} , \qquad (12)$$

$$\underline{B} = \underline{Z}_1 + \underline{Z}_2 + \frac{\underline{Z}_1 \underline{Z}_2}{\underline{Z}_3} , \qquad (13)$$

$$\underline{C} = \frac{1}{Z_3} , \qquad (14)$$

$$\underline{\underline{D}} = 1 + \frac{\underline{Z}_2}{Z_3} \ . \tag{15}$$

Даний чотириполюсник відповідає умові взаємності, тобто для нього виконується рівність

$$\underline{AD} - \underline{BC} = 1 . \tag{16}$$

Володіючи інформацією про опори заступної схеми чотириполюсника за формулами (12)-(15), знайдемо комплексні коефіцієнти <u>А, В, С, D</u> для ВН типу НМ магістральних нафтопроводів. Результати розрахунку зводимо в табл. 2.

Із системи рівнянь чотириполюсника (11) ми отримаємо рівняння напірної характеристики ВН в комплексній формі, записане із використанням коефіцієнтів

$$\underline{H}_{\mathcal{A}} = \frac{1}{\underline{A}} \cdot \underline{H}_{pes} - \frac{\underline{B}}{\underline{B}} \cdot \underline{Q}_{\mathcal{A}} , \qquad (17)$$

де $\underline{Q}_{\mathcal{I}}, \underline{H}_{\mathcal{I}}$ – значення витрати та напору на вихідному патрубку ВН.

Рівнянню (17) відповідає зображена на комплексній площині колова діаграма режимів ВН (рис. 6).





Рисунок 7 — Векторна діаграма режимів ВН

Рисунок 6 — Колова діаграма режимів ВН

Повернемо систему координат на кут а проти годинникової стрілки для того, щоб сумістити вектор дійсного напору із віссю реальних чисел Re' (рис. 7) і отримаємо скалярне рі-

$$3_{\mathcal{A}} = \frac{1}{A} \left[\sqrt{(H_{pes})^2 - (B \cdot Q_{\mathcal{A}} \cdot \sin(\beta - \alpha))^2} - (B \cdot Q_{\mathcal{A}} \cdot \cos(\beta - \alpha))^2 - (B \cdot Q_{\mathcal{A}} \cdot \cos(\beta - \alpha))^2 \right].$$

Марка насоса	\underline{Z}_1	\underline{Z}_2	\underline{Z}_3
HM 1250-260	j0.05	0.005+j0.44	24.95+j11.6
HM 2500-230	j0.137	0.002+j0.424	28.64+j21.14
HM 3600-230	j0.293	0.001+j0.415	28.06+j26.46
HM 5000-210	j0.459	0.00081+j0.407	27.67+j32.43
HM 7000-210	j0.59	0.00053+j0.398	25.04+j36.74
HM 10000-210	j0.796	0.00031+j0.39	21.72+j40.42

Таблиця 2 —	- Комплексні коефіцієнти	пасивного чотириполюсника	і для ВН

Марка насоса	<u>A</u>	<u>B</u>	<u>C</u>	<u>D</u>
HM-1250-260	1.001+j0.002	0.004+j0.49	0.033-j0.015	1.007+j0.014
HM-2500-230	1.002+j0.003	0.000833+j0.562	0.023-j0.017	1.007+j0.01
HM-3600-230	1.005+j0.006	0.000964+j0.71	0.019 - j0.018	1.007+j0.008
HM-5000-210	1.008+j0.007	-0.002+j0.869	0.015-j0.018	1.007+j0.006
HM-7000-210	1.011+j0.007	-0.002+j0.992	0.013-j0.019	1.007+j0.005
HM-10000-210	1.015+j0.008	-0.003+j1.192	0.01-j0.019	1.007+j0.004

вняння напірної характеристики ВН

Для підтвердження адекватності створеної математичної моделі у вигляді чотириполюсника побудуємо напірну характеристику (рис. 8) магістрального відцентрового насоса HM-2500-230 за допомогою програмного середовища Mathcad.

Результати порівняння розрахункової та отриманої експериментально [1] напірної характеристики досліджуваного насоса свідчать про добру збіжність результатів.



Рисунок 8— Розрахункова напірна характеристика насоса HM-2500-230

Висновки

 Показано, що з позицій термодинамічного підходу ВН можна розглядати як пасивний чотириполюсник та виконано розрахунок його коефіцієнтів через параметри комплексної заступної схеми для серії ВН магістральних нафтопроводів.

2. Проілюстровано добру збіжність розрахованих за допомогою комплексної моделі та отриманих експериментально напірних характеристик ВН магістральних нафтопроводів, де відносна похибка розрахунків для експлуатаційного інтервалу витрат машин не перевищує 2%.

3. Отримана термодинамічна модель ВН дає можливість в подальшому проводити дослідження ефективності енергетичних перетворень у лопатевих гідромашинах.

Література

1. Костишин В.С. Моделювання режимів роботи відцентрових насосів на основі електрогідравлічної аналогії. – Івано-Франківськ: Факел, 2000. – 163 с.

2. Бессонов Л.А. Теоретические основы электротехники. – М.: Высшая школа, 1973. – 752 с.

3. Меньшов Б.Г., Суд И.И. Электрификация предприятий нефтяной и газовой промыш-

УДК 622.242.6

ленности. – М.: Недра, 1984. – 416 с.

4. Вейник А.И. Термодинамика необратимых процессов. – Минск: Наука и техника, 1966. – 360 с.

Надійність та довговічність клапанного вузла поршневого бурового насоса головним чином визначається якістю та довговічністю ущільнення. Руйнування ущільнення зумовлено проникненням в нього абразиву в місцях контакту тарілки і сідла. Після зношення ущільнюючої манжети наступає швидке руйнування робочих поверхонь деталей клапана. Таким чином, манжета є концентратором зношування. Цей фактор, а також посадка тарілки на сідло з ударом призводить до погіршення умов роботи, руйнування робочих поверхонь і передчасного виходу клапана з ладу.

Вирішенню наведених проблемних питань може допомогти конструкція безманжетного клапана з демпферною камерою [1], розрахункова схема якого представлена на (рис. 1). Наявність демпферної камери забезпечує безударну посадку тарілки, а відсутність ущільнюючої манжети сприяє зменшенню сконцентрованого зношування робочих поверхонь. Не маючи нічого проти інших існуючих конструкцій, такий клапан не складний у виготовленні, має покращені динамічні характеристики через меншу масу рухомої частини – тарілки без манжети і гайки кріплення, не потребує спеціальних прес-

 Костенко М.П., Пиотровский Л.М. Электрические машины. М.: Энергия, 1965. – 704 с.
 Сафонов М.С. Метод интегральных

 Сафонов М.С. Метод интегральных уравнений баланса потоков массы, энергии и эксергии в анализе химико-технологических систем. – М., 2003. – 45 с.
 7. Коган И.Ш. "Физические аналогии" – не

7. Коган И.Ш. "Физические аналогии" – не аналогии, а закон природы. – 2004. <u>http://www.scitecliorary.ru/rus/catalog/pages/7438.htm</u>.

8. Эткин В.А. Термодинамика неравновесных процессов переноса и преобразования энергии. – Тольятти, 1999. – 216 с.

9. Щур І.З. Електропривод з двигуном постійного струму послідовного збудження як термодинамічний перетворювач енергії // Вісн. Нац. ун-ту "Львівська політехніка". – 2002. – № 449. – С.204-212.

МАТЕМАТИЧНО-КОМП'ЮТЕРНЕ МОДЕЛЮВАННЯ ПОСАДКИ ТАРІЛКИ БЕЗМАНЖЕТНОГО КЛАПАНА З ДЕМПФЕРНОЮ КАМЕРОЮ

І.Д.Лівак, М.М.Лях, І.В.Маланчук, В.І.Лівак

ІФНТУНГ, 76019, м. Івано-Франківськ, вул. Карпатська, 15, тел.(03422) 42353 e-mail: lyva@bigmir.net

Представлена расчетная схема безманжетного клапана с демпферной камерой поршневого бурового насоса. Создана математическая модель клапана. С помощью компьютерного моделирования определены когффициенты расхода клапана при

прямом и обратном потоке жидкости. Определено время посадки тарелки клапана и проведена проверка на безударность посадки на седло.

A calculation chart is in-process presented without the compression of valve with the damper chamber of piston boring pump. The mathematical model of valve is mus created. By the computer design the coefficients of ex*procession of valve are certain at the direct and reverse*

per se of valve are certain at the direct and reverse stream of liquid. Time of landing of dish of valve is certain and verification is conducted on unstressedness of landing on a saddle.