

РАСЧЕТНО-ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНЫЕ ИССЛЕДОВАНИЯ ТЕЧЕНИЯ ЗАСЫПКИ ШАРОВЫХ ТВЭЛОВ КАК КВАЗИНЬЮТОНОВСКОЙ ЖИДКОСТИ В ОСЕСИММЕТРИЧНОЙ АКТИВНОЙ ЗОНЕ

В.В. Лозовецкий, Ф.В. Пелевин, А.В. Пономарев

Московский государственный технический университет им. Н. Э. Баумана, 105005, 2-ая Бауманская ул., 5, г. Москва, Россия, E-mail: pelfv@rambler.ru

Засыпка шаровых элементов рассматривается как некая квазиньютоновская жидкость с кажущейся вязкостью. Получены уравнения, описывающие ее движение, и граничные условия, учитывающие проскальзывание частиц сыпучей среды на стенках бункера осесимметричной геометрии. Расчетные данные, полученные с использованием алгоритма, описывающего предложенную модель, удовлетворительно совпадают с экспериментальными.

Проведенные нами экспериментальные исследования движения засыпки шаровых элементов показали, что в расчетном плане интерес представляет модель, предложенная В.Н. Крымасовым [1], которая физически адекватно отражает процессы при движении сыпучей среды. Подтверждением этому являются результаты расчетов с использованием математического аппарата этой модели и экспериментов, представленные на рис. 1 в виде предельных линий скольжения для двух значений коэффициентов внутреннего трения $f_+ = 0,268$ и $f_+ = 0,364$.

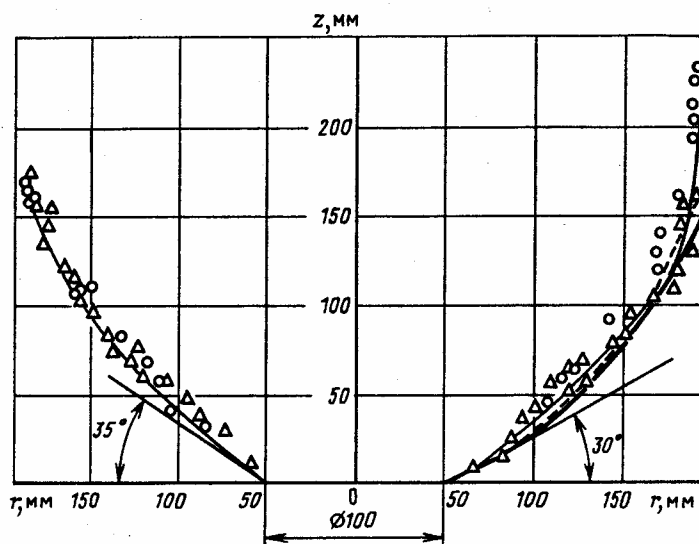


Рис. 1. Граница между подвижной и неподвижной зоной в сыпучей среде (шаровой засыпке)

O, Δ – эксперимент: $d_+ = 10,2$ мм, $f_+ = 0,364$; расчет по модели [1]:
 $f_+ = 0,268$ (—), $f_+ = 0,364$ (---)

Из сравнения следует, что расчетная линия скольжения для $f_+ = 0,364$ хорошо совпадает с результатами наших экспериментов, полученными на модели с плоским дном и полированными

стальными шарами диаметром $d_+ = 10,2$ мм, имеющими коэффициент внутреннего трения, равный $f_+ = 0,364$.

Экспериментальные исследования [10, 11], проведенные в бункерах осесимметричной формы с коническим дном, свидетельствуют о том, что движение в них засыпки, состоящей из шаровых элементов, при соотношении диаметров бункера и шаров $D/d \geq 40$, аналогично движению сплошной среды в ламинарном режиме. Вследствие этого сыпучая среда, в частности засыпка шаровых элементов, может рассматриваться как некая квазиньютоновская жидкость, для описания движения которой может быть использована следующая полная система уравнений в естественной системе координат (рис. 2) в общепринятых обозначениях [1, 3, 4, 12]:

$$\begin{aligned} \rho_+ \frac{dW}{dt} &= -\nabla\Pi + \operatorname{div}\sigma; \\ \frac{\partial\rho_+}{\partial t} + \operatorname{div}\rho_+W &= 0; \quad \rho_+ = (1-\varepsilon)\rho; \\ -\nabla\Pi &= \rho_+ \frac{g_+}{\cos\delta_+} (\cos\gamma e_1 + \sin\gamma e_2) = -\nabla P + \rho\Omega W e_2; \\ \nabla P &= -\rho g_+ \frac{1}{\cos\delta_+} (\cos\gamma e_1 - \sin\gamma e_2); \quad \Omega W = 2g_+ \frac{\sin\gamma}{\cos\delta_+}; \\ \gamma &= \theta + \delta_+; \quad \theta = \operatorname{arctg}(\mathbf{z}, W); \quad \nabla P = a_+^2 \nabla\rho. \end{aligned} \tag{1}$$

где: ось z совпадает с направлением вектора силы тяжести.

Уравнение движения в (1) получено из условия динамического равновесия, согласно Ньютону, для элемента сыпучей среды вдоль произвольной линии тока. Под элементом сыпучей среды понимается некоторый ее объем, число эквивалентных сферических частиц в котором настолько велико, что позволяет использовать дифференциальный аппарат математики для среднеинтегральных (статистических) характеристик этого объема.

Угол внутреннего трения в (1) определяется через коэффициент внутреннего трения:

$$f_+ = \operatorname{tg}\delta_+; \quad \delta_+ = \operatorname{arctg}f_+,$$

который из феноменологических соображений определяется как:

$$f_+ = \frac{6}{4}(1-\varepsilon) \sqrt{\frac{1}{2(1+\nu)}} \frac{1}{f_N},$$

где f_N – некоторая опытная величина, характеризующая число контактов между частицами в элементарном объеме сыпучей среды [1].

Из анализа уравнения движения в (1), при выбранных в качестве эталонных геометрических и кинематических параметров, представленных на рис. 2, и критериях подобия [1] следует, что при:

$$\frac{Fr}{Re} = 2 \frac{f_+}{\frac{\pi}{2} - \delta_+} \frac{d}{d_+} N_k = 1$$

устанавливается вязкопластический режим течения. Критерии Фруда и Рейнольдса с учетом обозначений, принятых на рис. 2, определяются следующим образом:

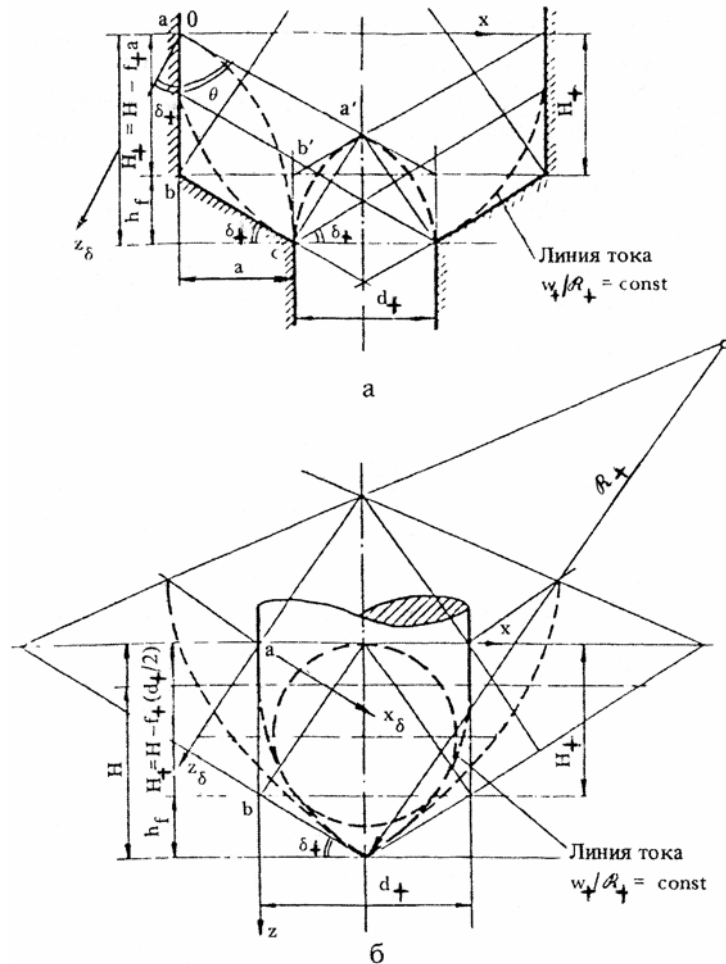


Рис.2. Соотношение для оптимальных линий тока:
а – течение сыпучей среды в бункере; б – схема внедрения стержня в сыпучую среду.

$$Fr = \frac{\rho_+ W_H^2}{\rho_+ g_+ \frac{d_+}{2}} = \frac{2}{\frac{\pi}{2} - \delta_+}; \quad Re = \frac{\rho_+ W_H^2 \frac{d_+}{2}}{\mu_+} = \frac{1}{f_+} \frac{d_+}{d} \frac{1}{N_k},$$

где N_k – число контактов шарового элемента; $\mu_+ = \frac{1}{2} f_+ \rho_+ g_+ d N_k \sqrt{\frac{2H_c}{g}}$ – коэффициент кажущейся вязкости сыпучей среды определяется представленной феноменологической зависимостью [1].

При $\frac{d_+}{d} < 1$ наступает вязкоупругий режим движения (сыпучая среда утрамбовывается, и ее частицы претерпевают упругие деформации); при $\frac{d_+}{d} \gg 1$, $\frac{Fr}{Re} \ll 1$ устанавливается пластический режим течения (аналогично течению песка в песочных часах).

При стационарном пластическом режиме течения уравнение движения (1) может быть представлено в виде двух уравнений:

$$\rho_+ \frac{dW}{dt} = -\nabla \Pi; \quad \text{div} \sigma = 0; \quad \left(\frac{d}{dt} = \frac{\partial}{\partial t} + W \nabla \right) \quad (2)$$

или

$$\begin{aligned} \frac{\partial W}{\partial t} + \nabla \frac{W^2}{2} &= -\frac{1}{\rho_+} \nabla \Pi - W \Omega e_2; \quad \Omega = -2 \frac{W}{R_+}; \\ \frac{\partial W}{\partial t} + \nabla \frac{W^2}{2} &= -\frac{1}{\rho_+} \nabla P; \quad (\nabla P = \nabla \Pi + \rho_+ W \Omega e_2) \end{aligned} \quad (3)$$

Из анализа уравнений (2) и (3) следует, что для стационарного режима движения в области пластичности линиями тока (рис. 2) являются линии наискорейшего спуска ($W/R_+ = \text{const}$), начало и конец которых привязан к линиям скольжения. Вдоль линии тока справедливы соотношения, которые представлены в [1].

Скорость истечения сыпучей среды из отверстия диаметром d_+ определяется располагаемым напором (формулой песочных часов):

$$W_+ = \sqrt{2g_+ H} = \sqrt{2g_+ H_+ \left(\frac{1}{\cos^2 \delta_+} - f_+^2 \right)}. \quad (4)$$

Под величиной g_+ понимается приведенное ускорение силы тяжести, которое учитывает все силовые воздействия на движущий элемент сыпучей среды [1].

Координаты линии тока (рис. 2) определяются следующими выражениями:

$$\frac{z}{H_+} = \left[\left(\frac{\pi}{2} - \varphi \right) f_+ + \frac{\cos \varphi \cos(\varphi - \delta_+)}{\cos \delta_+} \right]; \quad (5)$$

$$\frac{x}{H_+} = \left[\left(\frac{\pi}{2} - \varphi \right) - \frac{\cos \varphi \sin(\varphi - \delta_+)}{\cos \delta_+} \right].$$

Профили линии тока называются шлемовидными, напоминающими профиль шлема древнерусского воина (рис. 3) [1], и хорошо совпадают с предельными линиями скольжения, полученными экспериментально и представленными на рис. 1 [12].



Рис.3. Шлемовидный профиль

Под давлением P понимается, согласно [4], его связь, приведенная в системе уравнений (1), с помощью которой уравнение движения (2) для стационарного режима преобразуется к виду:

$$\nabla \frac{W^2}{2} = g_+ \frac{1}{\cos \delta_+} (\cos \gamma e_1 - \sin \gamma e_2) = -\frac{\nabla P}{\rho_+}. \quad (6)$$

Для случая установившегося осесимметричного движения сыпучей среды, введя новые переменные: функцию тока ψ и вихревую функцию ω (в цилиндрических координатах z, r), используем следующее выражение [14]:

$$\rho_+ r^2 \left[\frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\omega}{r} \frac{\partial \psi}{\partial r} \right) - \frac{\partial}{\partial r} \left(\frac{\omega}{r} \frac{\partial \psi}{\partial z} \right) \right] = \frac{\partial}{\partial z} \left[r^3 \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\mu_+ \omega}{r} \right) \right] + \frac{\partial}{\partial r} \left[r^3 \frac{\partial}{\partial r} \left(\frac{\mu_+ \omega}{r} \right) \right]. \quad (7)$$

В качестве второго уравнения для нахождения неизвестных функций тока и вихревой функции может быть использована следующая зависимость, связывающая их:

$$\omega = -\frac{1}{r} \left(\frac{\partial^2 \psi}{\partial r^2} + \frac{\partial^2 \psi}{\partial z^2} - \frac{1}{r} \frac{\partial \psi}{\partial r} \right). \quad (8)$$

Уравнения (7) и (8) имеют второй порядок, и в силу сложности граничных условий, о которых будет сказано ниже, при их решении был использован итерационный алгоритм, основанный на последовательном интегрировании двух связанных уравнений второго порядка для переноса вихря и

функции тока. В качестве численной схемы была выбрана так называемая схема, ориентированная «против потока», стабилизирующее влияние которой на вычисление конечных разностей известно [13].

В отличие от вязкой жидкости, для которой скорость на твердой, ограничивающей поток стенке равна нулю, для сыпучей среды это условие не соблюдается. В зависимости от шероховатости поверхности стенки и элементов сыпучей среды, что учитывается коэффициентом внешнего трения f_- , скорость проскальзывания этих элементов на вертикальных и наклонных стенках конического бункера может изменяться от нуля до какого-либо конечного значения. Наличие проскальзывания на стенке не приводит к изменению вида уравнения движения, которое может быть использовано и для этого специфического случая движения среды.

На твердой границе (вертикальной и наклонной стенках) значение вихревой функции при решении системы уравнений (7) и (8) задавалось двумя способами.

В первом случае было получено следующее выражение для вихревой функции с учетом скорости проскальзывания:

$$\omega_N = -\frac{3(\psi_{ij} - \psi_N)}{r_N \Delta n^2} - \frac{1}{2} \frac{r_{ij}}{r_N} \omega_{ij} - \frac{3W_N^+}{\Delta n},$$

где W_N^+ – скорость проскальзывания на стенке, отнесенная к средней скорости; ψ_N, ω_N – значения функции тока и вихревой функции в точке N на стенке бункера; ψ_{ij}, ω_{ij} – значения функции тока и вихревой функции в узле ij в потоке сыпучей среды; r_N – расстояние от оси бункера до точки N на стенке (рис. 4).

При таком задании вихревой функции скорость проскальзывания элементов сыпучей среды на стенке определялась из эмпирических зависимостей, полученных путем обработки опытных данных, одна из которых имеет следующий вид [14]:

$$W_N^+ = W_N^+ \Big|_{z_+=1} \frac{\left(\frac{d_+}{D}\right)^{1-z_+} \left(\frac{d}{D}\right)^{0,02(1-z_+)}}{r_+^3},$$

где $W_N^+ \Big|_{z_+=1}$ – относительная скорость проскальзывания элементов сыпучей среды на стенке в сечении, соответствующем свободной поверхности сыпучей среды (при относительной высоте

$z_+ = 1$); D, d_+, d – соответственно диаметры цилиндрической части бункера, разгрузочного отверстия и шарового элемента; r_+ – относительный радиус.

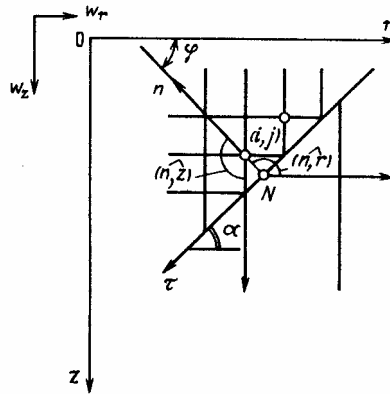


Рис. 4. К определению вихревой функции на наклонной стенке

Экспериментальные исследования, проведенные в бункере с одним разгрузочным отверстием и соотношением основных размеров $D/d_+ = 4,0; 5,0; 6,66, D/d \approx 40; 55$, с углом наклона конической части $\alpha = 30; 45; 60^\circ$, при движении стальных шаров диаметром $d = 7,2 \cdot 10^{-3}$ м и $10,2 \cdot 10^{-3}$ м, показали, что $W_N^+|_{z_+=1}$ линейно зависит от коэффициента внешнего трения f_- в достаточно широком диапазоне его изменения и определяется выражением:

$$W_N^+|_{z_+=1} = 1 - 1,335 f_-.$$

Так как стенка непроницаема, функция тока $\psi_N = 1$, что соответствует полному расходу через рассматриваемую область.

На входной границе задавалось распределение скорости (рис. 5), соответствующее физико-механическим свойствам шаровой засыпки, которое может быть описано следующей эмпирической зависимостью:

$$W(r_+)|_{z_+=1} = A(f_+) \left(W_{\max}^+ - W_N^+|_{z_+=1} \right) \cdot (1 - r_+^2) + W_N^+|_{z_+=1}$$

где W_{\max}^+ – относительная максимальная скорость, отнесенная средней скорости; $A(f_+) = f_+^{k r_+}$; $k = 0,1$ – эмпирический коэффициент; $r_+ = \frac{2r}{D}$ – текущее значение относительного радиуса.

На выходной границе предполагалось $\partial\psi/\partial r = \partial\omega/\partial r = 0$. При численных расчетах использовались коэффициент кажущейся вязкости сыпучей среды (коэффициент внутреннего) и коэффициент внешнего трения, которые определялись по рекомендациям [12].

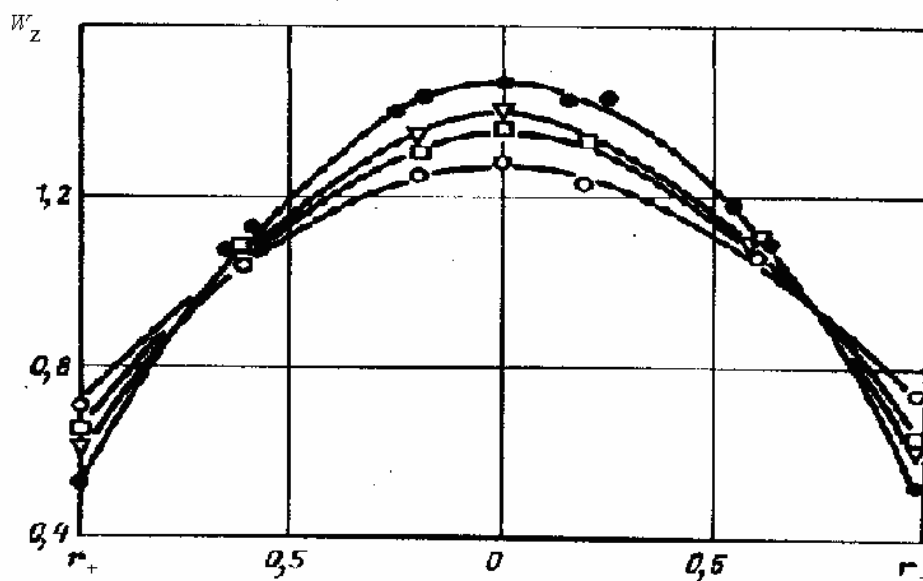


Рис. 5. Профили скорости шаровых элементов в сечении на высоте $z = D$ от разгрузочного отверстия: $\circ - f_- = 0,218, f_+ = 0,36$; $\square - f_- = 0,268, f_+ = 0,68$; $\nabla - f_- = 0,3, f_+ = 0,36$; $\bullet - f_- = 0,36, f_+ = 0,68$

Результаты расчетов с использованием указанных граничных условий сопоставляются на рис. 6 с результатами экспериментов, полученных в бункере с одним центральным разгрузочным отверстием (\circ – эксперимент, \bullet – расчет по модели потенциального течения, \square – расчет с учетом кажущейся вязкости, $z_+ = z/D$ – относительная высота). Расчетные и экспериментальные профили скорости и линии тока удовлетворительно совпадают между собой в большей части объема бункера. При приближении к разгрузочному отверстию ($z_+ \leq 0,05$) экспериментальные данные могут существенно отличаться от результатов расчетов, т.к. в этой области проявляется дискретность сыпучей среды при ее гравитационной выгрузке. Используемые в этих расчетах граничные условия для вихревой функции на вертикальной и наклонной стенках носят частный характер, поскольку справедливы в достаточно узком диапазоне изменения геометрических и физико-механических параметров.

Более универсальное граничное условие получено нами из предположения [8], согласно которому для шаровой засыпки как сыпучей среды справедливо обобщенное правило, определяемое для осесимметричного случая системой дифференциальных уравнений:

$$\left(\frac{\partial W_r}{\partial r} - \frac{\partial W_z}{\partial z}\right) \sin 2\gamma - \left(\frac{\partial W_z}{\partial z}\right) \cos 2\gamma = 0, \quad (11)$$

$$\frac{\partial W_r}{\partial r} (\sin \delta_+ - \cos \gamma) - \frac{\partial W_z}{\partial z} (\sin \delta_+ + \cos 2\gamma) = 0,$$

где W_r , W_z – проекции абсолютной скорости; γ – угол наклона алгебраически большего главного

напряжения к оси r , который согласно [8] $\gamma = \frac{\pi}{4} + \frac{\delta_+}{2}$.

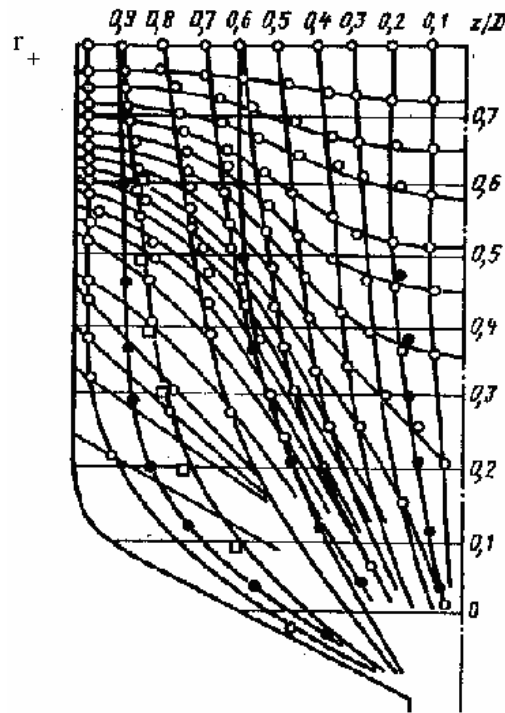


Рис.6. Сравнение экспериментальных и расчетных данных, полученных в модели осесимметричного бункера: \circ – эксперимент, \bullet – расчет по модели потенциального течения, \square – расчет с учетом кажущейся вязкости

После ряда преобразований [3] можно получить выражение, связывающее угол внешнего трения δ_- с производными проекций скорости на стенках бункера:

$$\operatorname{tg} \delta_- = \frac{2W_z / \partial z|_N}{\partial W_r / \partial z|_N + \partial W_z / \partial r|_N},$$

из которого следует зависимость для вихревой функции на стенке бункера:

$$\omega_N = \frac{2/r \partial^2 \psi / \partial r \partial z}{\operatorname{tg} \delta_-} - 2 \left(\frac{1}{r} \frac{\partial^2 \psi}{\partial r^2} - \frac{1}{r^2} \frac{\partial \psi}{\partial r} \right),$$

где: δ_- – угол внешнего трения.

Остальные граничные условия аналогичны граничным условиям, рассмотренным выше. Результаты расчетов с использованием универсального граничного условия для вихревой функции сопоставляются на рис. 7 с экспериментальными данными, полученными в бункере с центральным разгрузочным отверстием (○ – эксперимент; — – расчет с использованием универсальных граничных условий).

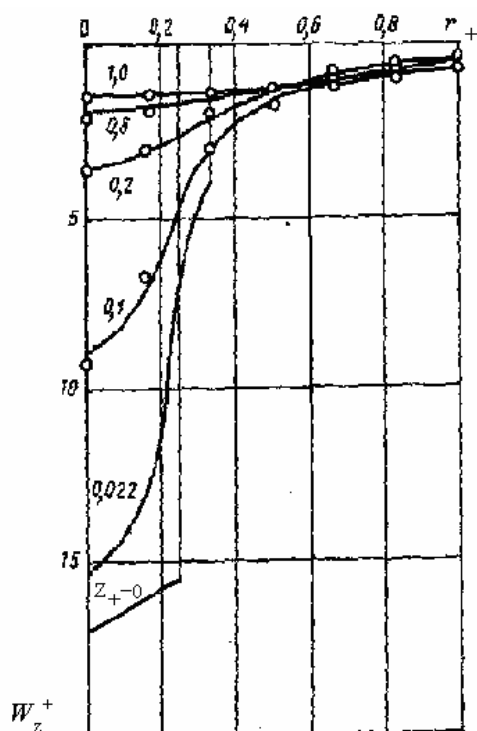


Рис. 7. Изменение профиля относительной скорости W_z^+ шаровых элементов по высоте модели с соотношением размеров $D/d = 40$; $D/d_+ = 4$; $d = 10,2$ мм; $f_+ = 0,36$; $f_- = 0,3$: ○ – эксперимент; — – расчет с использованием универсальных граничных условий

Совпадение расчетных и экспериментальных данных удовлетворительное. Предложенный метод расчета может быть использован при проектировании бункерных устройств осесимметричной формы с одним разгрузочным отверстием при движении в них сыпучих сред.

СПИСОК ПРИНЯТЫХ ОБОЗНАЧЕНИЙ

$A(f_+) = f_+^{kr_+}$; $k = 0,1$ – эмпирический коэффициент; D , d_+ , d – соответственно диаметры цилиндрической части бункера, разгрузочного отверстия и шарового элемента; e_1 , e_2 – координатные орты в меридиональной плоскости соответственно параллельно и перпендикулярно вектору абсолютной скорости W ; f_- – коэффициент внешнего трения; f_+ – коэффициент внутреннего трения; F – массовые силы, имеющие потенциал Π ; g – ускорение свободного падения; p – давление; r – текущее значение радиуса бункера; r_N – расстояние от оси бункера до

точки N на стенке; $r_+ = \frac{2r}{D}$ – текущее значение относительного радиуса; t – время; W – вектор абсолютной скорости сыпучей среды; W_r – проекция абсолютной скорости на ось r ; W_z – проекция абсолютной скорости на ось z ; W_N – скорость проскальзывания на стенке; W_{z0} – текущее значение проекции абсолютной скорости на ось z при скорости проскальзывания $W_N = 0$; W_N^+ – скорость проскальзывания на стенке, отнесенная к средней скорости; W_z^+ – относительная скорость движения сыпучей среды в направлении оси бункера; $W_N^+|_{z_+=1}$ – относительная скорость проскальзывания элементов сыпучей среды на стенке в сечении, соответствующем свободной поверхности (при относительной высоте $z_+ = 1$); W_{\max}^+ – относительная максимальная скорость, отнесенная к средней скорости; $z_+ = \frac{z}{D}$ – относительная высота; δ_+ – угол внутреннего трения шаровой засыпки; δ_- – угол внешнего трения; ε – пористость; $\gamma = \frac{\pi}{4} + \frac{\delta_+}{2}$ – угол наклона алгебраически большего главного напряжения к оси r ; η – тензор скоростей деформации; μ_+ – кажущаяся вязкость сыпучей среды; θ – угол между направлением абсолютной скорости сыпучей среды W и ускорением свободного падения g ; ρ_+ – кажущаяся плотность сыпучей среды; ρ – плотность материала частиц сыпучей среды; σ – тензор напряжений; ψ – функция тока; ω – вихревая функция; τ_{rz} , τ_{zz} – касательные напряжения в соответствующих плоскостях; τ_{rzo} , τ_{zzo} – касательные напряжения в соответствующих плоскостях при скорости проскальзывания $W_N = 0$; ν – коэффициент Пуассона; ψ_N , ω_N – значения функции тока и вихревой функции в точке N на стенке бункера; ψ_{ij} , ω_{ij} – значения функции тока и вихревой функции в узле ij в потоке сыпучей среды.

ЛИТЕРАТУРА

1. Крымасов В.Н. Сыпучая среда как модель неньютоновской жидкости. – В кн.: Вопросы атомной науки и техники. Сер. Атомн. – водородн. энерг. И технол. М., 1980, вып. 2. с. 138-141.
2. Дженике Э.В. и др. Нагрузка на бункеры. Часть 2. Основные понятия // Труды Американского общества инженеров-механиков. Конструирование и технология машиностроения. М.: Мир, 1973. № 2. С. 254-258.

3. Николаевский В.Н. Определяющие уравнения пластического деформирования сыпучих сред. // ПММ, 1971. Т. 35. № 6. С. 411-420.
4. Гениев Г.А. Вопросы динамики сыпучей среды // М.: Госстройиздат, 1958. 178 с.
5. Josseling de Iong G. The daible sliding free rotating model for granular assemblies. // Geotechnique. 1971. v. 21. P. 155-163.
6. Hill R. The mathematical theory of plasticity clarendon. Oxford. 1956. 347 p.
7. Goodman M.A., Cowin S. L. A continuum theory for granular materials. // Arch., Rat. Mech. Anal., 1972. vol. 44. P. 249-260.
8. Druker D., Prager W.. Soil mechanles and plastic analysis or limit design. // Quart. Appl., Math. 1952. vol. 10. P. 157-165.
9. Bedenig D., Theoretisches Model zur Beschreibung des Kugelhaufenfließverhaltens im Core eines Kugelhaufenreaktors. // Nucl., Engng. And Desing. 1967. № 6. P. 479-488.
10. Лозовецкий В.В., Крымасов В.Н. Гидромеханические и тепловые процессы в ядерных реакторах с микротвэльным топливом. // М.: ВИНТИ РАН. 2003. 326 с.
11. Bedenig D. Untersuchungen zum Strömungsverhalten eines Kugehaufens im Core eines Kugehaufenreaktors. – Dissertation Technische Hochschule. Wien. EUROATOM. 1966. № 3284d. 171 s.
12. Крымасов В.Н., Лозовецкий В.В., Мордвинцев В.М. Расчет движения шаровых твэлов в активной зоне ВТГР // Вопросы атомной науки и техники. Сер. атом.-водородн. энергет. и технол. М.:1990. Вып. 2. С. 44-46.
13. Jilly D.K. On the computatical stability of numerical solution of time-dependent nonlinear geophysical fluid dynamics problems. // U.S. Weather Bureau Monthly Weather Review. 1965. P. 93.
14. Александров А.Е., Крымасов В.Н., Лозовецкий В.В., Шишова А.Д. Расчетно-экспериментальные исследования движения шаровых твэлов в активной зоне ВТГР // Вопросы атомной науки и техники. Сер. атом.-водородн. энергет. и технол. М.:1988. Вып. 3. С. 68-70.