

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Вернер, В. Н. Угол наклона транспортируемого материала в шнеках./ В. Н. Вернер, Е. К. Соколова / Изв. вузов. Горный журнал. – 1997. – № 9–10. – С. 109–113.
2. Движение частиц материала в незамкнутом кожухе шнекового транспортера./ В. Н. Несторов, В. Н. Вернер, Е. К. Соколова, Д. Ю. Соколов / Изв. вузов. Горный журнал. – 2000. – № 5. – С. 90–95.
3. Григорьев, А. М. Винтовые конвейеры / А. М. Григорьев. – М.: Машиностроение, 1972. – 184 с.

Автор статьи:

Соколова

Евгения Кузьминична,
канд.техн.наук, доцент каф. теоретической
и геотехнической механики КузГТУ,
тел. 950-260-89-93

УДК 621.63:622.44

Б. Л. Герике, В. Н. Шахманов

ОБ ОДНОЙ МОДЕЛИ МЕХАНИЧЕСКИХ КОЛЕБАНИЙ ВЕНТИЛЯТОРА ГЛАВНОГО ПРОВЕТРИВАНИЯ

Динамическую схему вентиляционной установки с осевым вентилятором можно разделить условно на 4 узла, вызывающие вибрацию установки (рис. 1).

Это, прежде всего:

- ротор приводного двигателя, представляющего двухпорный вал с распределенной массой по его длине (позиция 1);
- зубчатые муфты с внутренним зацеплением (позиции 2 и 4);
- трансмиссионный вал (позиция 3);
- ротор вентилятора (двуихорный вал, на котором жестко закреплены два рабочих колеса с набором рабочих лопаток, позиция 9).

На рис. 2 приведена расчетная эквивалентная схема осевого вентилятора.

Не следует, конечно, забывать о вредных последствиях, которые налагаются на общий уровень вибрации всей установки фундамент, корпус вентилятора, элементы диффузора, вентиляционные воздухоподводящие и отводящие каналы и другие элементы динамической схемы. Все вышеперечисленные элементы могут оказывать лишь вторичное воздействие на колебательный режим всей установки. Вторичное воздействие, чаще всего, проявляется как дополнительные наложения на основную форму колебания. Однако в дальнейшем ограничимся рассмотрением механических колебаний только вращающихся элементов и возникновением вихрей при обтекании воздушным потоком лопастей, которые могут вызвать резонансные явления в рабочих лопатках.

Выделенные узлы динамической системы вентиляционной установки представляют собой вращающиеся элементы с различными внешними нагрузками, поэтому, с небольшим допущением, их можно принять за вращающийся вал с жестко насыженными на нем дисками (сосредоточенная

нагрузка) или с массой, распределенной по всей длине вала.

Рассмотрим колебательную систему, представляющую собой вращающийся вал, к произвольному сечению которого приложены различные внешние периодические нагрузки (рис. 3):

$$\begin{aligned} P(z,t) &= P(z) \cdot \sin k\omega t ; M(z,t) = M(z) \cdot \sin k\omega t ; \\ \rho(z,t) &= \rho(z) \cdot \sin k\omega t ; \mu(z,t) = \mu(z) \cdot \sin k\omega t . \end{aligned} \quad (1)$$

Выражение (1) можно представить через обобщенную интенсивность, что упростит последующие рассуждения:

$$\rho(z,t) = \rho_{\Sigma} \cdot \sin k\omega t ; \mu(z,t) = \mu_{\Sigma} \cdot \sin k\omega t . \quad (2)$$

Под действием этих нагрузок вращающийся вал будет совершать сложное движение – колебание относительно оси, проходящей через опоры. Скорость колебания системы равна круговой частоте действующих нагрузок $k\omega$, а интенсивность вибрации определяется жесткостными и массовыми характеристиками системы и амплитудой действующих сил и моментов, которые в проекции на оси X и Y будут равны

$$\begin{aligned} \rho_{\Sigma x(z)} &= \rho_{\Sigma} \cdot \cos k\omega t ; \rho_{\Sigma y(z)} = \rho_{\Sigma} \cdot \sin k\omega t ; \\ \mu_{\Sigma x(z)} &= \mu_{\Sigma} \cdot \cos k\omega t ; \mu_{\Sigma y(z)} = \mu_{\Sigma} \cdot \sin k\omega t . \end{aligned} \quad (3)$$

Связь между изгибающим моментом и прогибом сечения определяется соотношением [1]

$$EI \frac{d^2 u}{dz^2} = M \quad (4)$$

где u – прогиб сечения в направлении оси Y ;

I – жесткость сечения на изгиб, $\text{н}\cdot\text{м}^2$.

Дифференциальная зависимость между внешними нагрузками, действующими на балку, и внутренними силами может быть представлена выражением [2]

$$\frac{\partial^2}{\partial z^2} \left(EI \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} \right) = G_I + \frac{\partial M_I}{\partial z} \quad (5)$$

где G_I , M_I – соответственно сила инерции и инерционный момент элемента, которые определяются

по известным выражениям

$$G_I = -m_{\Sigma} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2}; \quad M_I = -M_{\Sigma} \frac{\partial^3 u}{\partial t^2 \partial z}. \quad (6)$$

Если в (5) подставить значение G_I и M_I из (6), получим уравнение движения колеблющейся балки с учетом инерции поворота

$$\frac{\partial^2}{\partial z^2} \left(EI \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} \right) = -m_{\Sigma} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} + M_{\Sigma} \frac{\partial^4 u}{\partial t^2 \partial z^2}. \quad (7)$$

По аналогии с (7) запишем все поперечные нагрузки (3), действующие на вращающийся вал:

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2} \left(EI \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} \right) = G_{Ix} + M_{Ix} \frac{\partial^4 u}{\partial t^2 \partial z \partial x} +$$

$$+ \rho_{\Sigma} \cos k \omega t - M_{Ix} \frac{\partial^4 u}{\partial t^2 \partial z \partial x}; \quad (8)$$

$$\frac{\partial^2}{\partial y^2} \left(EI \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} \right) = G_{Iy} + M_{Iy} \frac{\partial^4 u}{\partial t^2 \partial z \partial y} +$$

$$+ \rho_{\Sigma} \sin k \omega t - M_{Iy} \frac{\partial^4 u}{\partial t^2 \partial z \partial y}$$

Система дифференциальных уравнений (8) в общем виде является исходным уравнением вынужденных изгибных колебаний вращающегося

вала, которое позволяет определить величину перерезывающего усилия $Q(z)$ и изгибающий момент $M(z)$ в текущем сечении:

$$Q(z) = (k \omega)^2 \left[\int_0^z \rho F_y dz + \sum_1^i m_i y_i \varepsilon_i \right] +$$

$$+ \int_0^z \rho dz + \sum_1^i P_i \varepsilon_i - M_{\Sigma};$$

$$M(z) = (k \omega)^2 \left[\int_0^z dz \left(\rho F_y + \sum_1^i m_i y_i \varepsilon_i \right) \right] +$$

$$+ \int_0^z dz \left(\int_0^z \rho dz + \sum_1^i P_i \varepsilon_i \right) - \int_0^z M_{\Sigma} dz - \sum_1^i M_i \varepsilon_i \quad (10)$$

где ρF – погонная масса, кг/м;

$k \omega$ – круговая частота колебаний, рад/с;

m_i – масса, кг;

P_i – сосредоточенные внешние силы, Н.

Определение перерезывающего усилия и изгибающего момента необходимо при производстве балансировки вращающихся систем. Нас же в большей мере интересует амплитудно-частотная

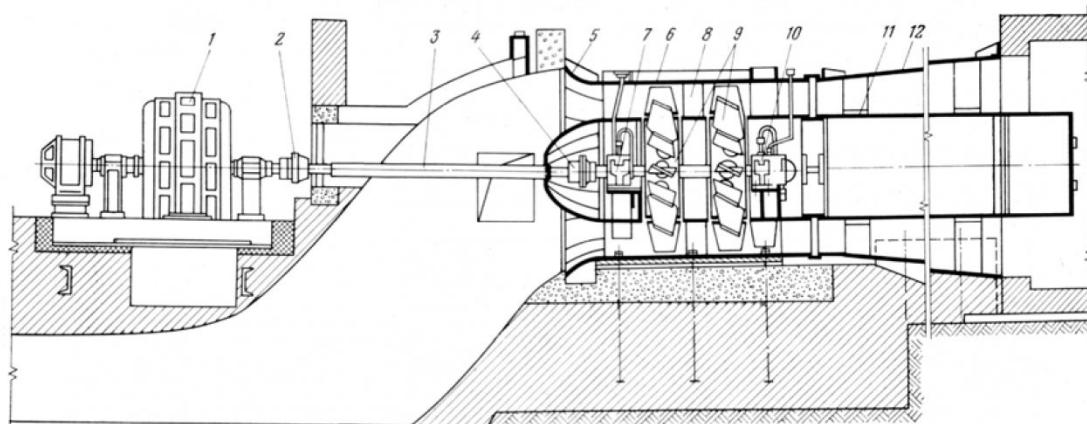


Рис. 1. Вентиляторная установка главного проветривания с осевым вентилятором:

1 – электродвигатель; 2, 4 – соединительные муфты; 3 – промежуточный вал; 5 – коллектор; 6 – кожух; 7, 10 – подшипниковые опоры; 8 – спрямляющий аппарат; 9 – ротор; 11 – обечайка диффузора; 12 – внешний конус диффузора

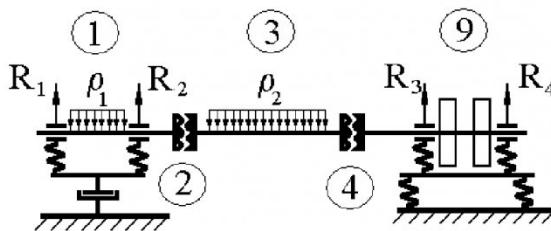


Рис. 2. Расчетная эквивалентная схема осевого шахтного вентилятора

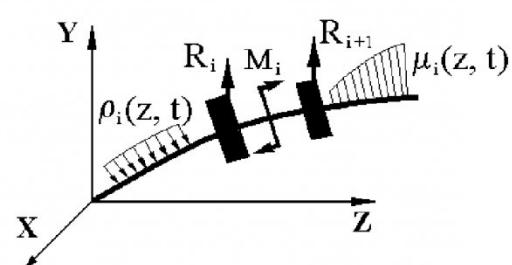


Рис. 3. К выводу уравнения колебаний вра-

характеристика колеблющейся системы. Такая характеристика может быть получена из уравнения (10) путем двойного интегрирования. При этом следует помнить, что распределенные моментные и инерционные нагрузки действуют лишь на величину общего уровня вибрации, а на характер изменения не оказывают влияния, поэтому для упрощения математических преобразований их не учитываем. Поэтому уравнение вынужденных колебаний под действием возмущающей нагрузки, после проведения несложных математических преобразований, можно записать

$$Y(z) = (k\omega)^2 \iint_z \frac{dz^2}{EI} \left[\int_0^z dz \left(\int_0^z \rho F_y dz + \sum_1^i m_i y_i \varepsilon_i + \sum_1^i I_i y_i \ddot{\varepsilon}_i \right) \right]$$

(11)

Уравнение (11) представляет зависимость параметров колебательного процесса вращающейся системы от внешних динамических нагрузок. При этом следует отметить, что в него входят лишь геометрические и массовые параметры вращающейся системы. Динамическая схема вентиляционной установки, представляющая в настоящей работе предмет исследований, в основном состоит из вращающихся элементов, следовательно, частное решение уравнения (11) может быть использовано для анализа амплитудно-частотных характеристик.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Бабаков, И. М. Теория колебаний. – М.: Дрофа, 2004. - 591 с.
2. Тимошенко, С. П. Прочность и колебания элементов конструкций.- М.: Наука, 1975. – 704 стр.

□Авторы статьи:

Герике
Борис Людвигович,
докт техн. наук, профессор каф.
горных машин и комплексов
КузГТУ.
Email: gbl_42@mail.ru

Шахманов
Виталий Николаевич,
соискатель каф. горных машин и
комплексов КузГТУ.
Email: prk0303@yandex.ru