

[INGENIERÍA Y TECNOLOGÍA]

Título del trabajo

Autor: Acevedo, Mateo; mateo.acevedo.000@gmail.com

Co-autores: Lima, Leon; Mangiavacchi, Norberto

Orientador: Shin, Hyun Ho

Facultad de Ciencias Químicas

Abstract

Keywords: Word 1, Word 2, Word 3, Word 4, Word 5,

Resumen

Palabras clave: Palabra 1, Palabra 2, Palabra 3, Palabra 4, Palabra 5.

1. Introducción

Con el accidente nuclear de Fukushima en 2011, inició un proceso de redirección de los sistemas de seguridad activos a pasivos. Con los sistemas de seguridad pasivos, se opta por depender de fenómenos físicos como la gravedad o las diferencias de presión, en lugar de sistemas que dependen de fuentes de energía externa como bombas, ventiladores, u otros elementos activos.

La ventaja de estos sistemas de seguridad pasivos yace en su robustez ante escenarios de accidentes, como los Accidentes por Pérdida de Refrigerante (LOCAs). En el caso de que un evento como este sea acompañado por una ausencia de una fuente de energía eléctrica, tanto por parte de la red como por generadores independientes, un sistema de refrigeración activo no cumpliría su función de disipar el calor residual del núcleo. Este fue el caso del accidente de Fukushima.

Dado esto, la implementación de sistemas de refrigeración pasivos en los reactores nucleares es crucial, de modo a lograr disipar el calor residual de la reacción nuclear por

un lapso de tiempo suficiente para dar lugar a que puedan tomarse medidas correctivas.

Un diseño común utilizado para refrigerar el núcleo en caso de accidentes es el Ciclo de Circulación Natural (*Natural Circulation Loop*, NCL). Los NCLs impulsan el flujo de agua refrigerante utilizando únicamente el calor del núcleo como fuente de energía. El flujo ocurre debido a diferencias de densidad causadas tanto por cambios en la temperatura, como cambios de fase.

En la Figura puede observarse un diagrama de un NCL prototípico. La energía ingresa en el sistema mediante un calentador—que en el caso de un reactor nuclear sería el núcleo. Esto produce un aumento de la temperatura en el fluido refrigerante, lo que a su vez produce una disminución de su densidad. Por fuerzas de flotación, el agua se eleva a través del tramo vertical de la tubería, y continúa su camino hasta llegar al condensador. En el condensador el agua vuelve a enfriarse, disminuyendo su temperatura y aumentando nuevamente su densidad. Por fuerzas de gravedad, el agua cae nuevamente por la tubería vertical y

se encamina al calentador, completando el ciclo.

Los NCLs pueden ser diseñados para operar tanto en régimen monofásico como bifásico. En el régimen monofásico, el agua se mantiene en todo momento en forma líquida, y las fuerzas de flotación se manifiestan enteramente por la expansión térmica del líquido. En el régimen bifásico se permite que el agua experimente un cambio de fase, vaporizándose parcialmente. En este caso las fuerzas de flotación son producto también del cambio abrupto de densidad producido por la presencia de la fase vapor.

Los NCLs monofásicos se hallan restringidos por el criterio de la temperatura de saturación. De este modo existe un gran interés en modelar los fenómenos bifásicos emergentes que tienen lugar en los NCLs bifásicos.

El modelado de flujo bifásico presenta dificultades matemáticas, en tanto es necesario rastrear las múltiples interfaces deformables entre las fases y tomar en cuenta las discontinuidades en las propiedades del fluido que ocurren en ellas.

Debido a esto, la metodología común en el modelado de flujos bifásicos en tuberías es el de promediar las cantidades en la sección transversal, obteniéndose un modelo unidimensional. Este es el caso del modelo *two-fluid* y el modelo *drift-flux*.

Existen ya una diversidad de resolvers complejos de uso comercial que modelan el flujo bifásico 1D. En este trabajo, se presenta la implementación numérica de un modelo simplificado, el modelo HEM (*Homogeneous Equilibrium Model*) en el lenguaje de programación Julia

El trabajo presenta un modelo de flujo en estado estacionario. Esta decisión se fundamenta tanto en que las mediciones disponibles en la literatura analizan al sistema cuando ya alcanzó el estado estacionario, como en el hecho de que las condiciones de frontera elegidas producen un estado estacionario natural. Las inestabilidades transitorias emergen de analizar el sistema completo.

El dominio computacional consiste de una subsección de un NCL, la tubería vertical a través de la cual el fluido recibe la ener-

gía del calentador y asciende. La elección de este dominio restringido se justifica en la disponibilidad de mediciones experimentales para esta subsección del NCL que se utilizaron para validar el modelo y su implementación.

Como trabajo futuro, se podrán utilizar los resultados de este modelo para realizar un análisis del sistema completo y transitorio del NCL.

2. Objetivos

Objetivo general

Implementar y validar un resolutor de flujo agua-vapor en estado estacionario en una tubería vertical utilizando el modelo HEM 1D.

Objetivos específicos

- Derivar las ecuaciones de conservación de masa, cantidad de movimiento y energía para un flujo bifásico agua-vapor en una tubería vertical.
- Elegir un esquema de discretización y un método numérico para la resolución de las ecuaciones.
- Implementar el método numérico en el lenguaje de programación Julia.

- Validar el modelo y la implementación empleando datos experimentales de la literatura.

3. Materiales y Métodos

3.1. Formulación del modelo físico

3.1.1. *Homogeneous Equilibrium Model*

$$\frac{d}{dz}(\rho v) = 0$$

$$v \frac{dv}{dz} = -\frac{1}{\rho} \frac{dp}{dz} - \frac{f}{2D} v^2 - g$$

$$\frac{d}{dz}(\rho h v) = v \frac{dp}{dz} + \frac{Q}{AL_h}$$

Donde ρ , v , p y h representan la densidad, la velocidad, la presión y la entalpía de la mezcla agua-vapor, respectivamente.

3.1.2. Propiedades termodinámicas

Se calcularon las propiedades termodinámicas utilizando el paquete *Coolprop* de Julia.

$$\rho = \hat{f}(p, h)$$

3.2. Método numérico

3.2.1. Adimensionalización

Se eligieron las siguientes variables adimensionales.

$$z^* = \frac{z}{L}$$

$$\rho^* = \frac{\rho}{\rho_0}$$

$$v^* = \frac{v}{v_0}$$

$$h^* = \frac{h - h_0}{h_{L_h} - h_0}$$

Las ecuaciones de conservación adimensionalizadas son las siguientes.

$$\frac{d}{dz^*}(\rho^* v^*) = 0$$

$$v^* \frac{dv^*}{dz^*} = -\frac{1}{Fr} \frac{1}{\rho^*} \frac{dp^*}{dz^*} - \frac{fL}{2D_h} (v^*)^2 - \frac{1}{Fr}$$

$$\frac{d}{dz^*}(\rho^* h^* v^*) = \frac{Ec}{Fr} v^* \frac{dp^*}{dz^*} + \frac{L}{L_h}$$

Donde los números de Froude y de Eckert se definen de la siguiente manera.

$$Fr = \frac{v_0^2}{gL}$$

$$Ec = \frac{v_0^2}{h_{L_h} - h_0}$$

3.2.2. Discretización

La discretización de las ecuaciones se realizó empleando un esquema upwind de diferencias finitas.

$$\frac{\rho_i v_i - \rho_{i-1} v_{i-1}}{\Delta z} = 0$$

$$v_i \frac{v_i - v_{i-1}}{\Delta z} = -\frac{1}{\rho_i} \frac{p_i - p_{i-1}}{\Delta z} - \frac{f}{2D_h} v_i^2 - g$$

$$\frac{\rho_i h_i v_i - \rho_{i-1} h_{i-1} v_{i-1}}{\Delta z} = v_i \frac{p_i - p_{i-1}}{\Delta z} + \frac{Q_i}{AL_h}$$

$$\rho_i = \hat{f}(p_i, h_i)$$

3.2.3. Resolución

El sistema no lineal de $4N$ ecuaciones se puede representar como:

$$F(Q) = 0$$

Para su resolución, se empleó el método de Newton-Rapshon, donde se resuelve el sistema lineal:

$$J(Q_k)(Q_{k+1} - Q_k) = -F(Q_k)$$

Donde J representa la matriz jacobiana de F , que es calculada numéricamente según el esquema:

4. Resultados y Discusión

5. Conclusiones

Referencias Bibliográficas