«Математическая модель импульсного погружателя, оптимального по коэффициенту асимметрии»

Уткин Артем Александрович

10.06.2019

Бакалаврская работа Направление 01.03.04 Прикладная математика Профиль Применение математических методов к решению инженерных и экономических задач

Актуальность проблемы

На сегодняшний день в строительной сфере довольно часто возникает потребность в вибропогружателях для погружения свайных элементов в землю.

Такая востребованность порождает задачу оптимизации характеристик вибропогружателей для получения наилучшего результата их работы. Решение задачи прикладными методами несомненно актуальна и соответствует профилю.







Постановка задачи

Для решения такой задачи необходимо на основе теории вибрационных машин и теоремы об оптимальности импульса Максвелла-Фейера разработать ПО для автоматизированного расчета характеристик импульсного погружателя с возможностью ввода начальных данных и наглядного вывода результатов¹².

 $^{^1}$ Блехман И. И. Вибрационная механика. — М. : Физико-математическая литература, 1994.

 $^{^2}$ Костин Д. В. Бифуркация резонансных колебаний и оптимизация тригонометрического импульса по коэффициенту несимметрии // Математический сборник. — М., 2016.

Конструкция импульсного погружателя

Работа погружателя основана на двух основных принципах:

- На эффекте резкого снижения сопротивлению погружения свайного элемента при сообщении последнему вибрации;
- На действии полигармонического импульса, создаваемого центробежными силами системы дебалансов.

При вращении валов (1) с дебалансами (2) на их ось крепления действует центробежная сила и погружатель получает вибрирующее движение, которое через наголовник (3) сообщается свайному элементу (4).

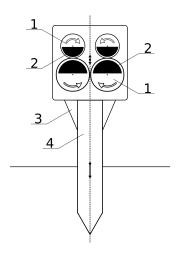


Рис. 1: Схема импульсного погружателя.

Конструкция дебаланса

Пусть дан дебаланс с радиусом r, радиус вала которого равен R, ω — угловая скорость и I — расстояние от центра масс до оси вращения дебаланса, а его масса будет равна m. Центробежная сила:

$$F_{ ext{пентр.}} = m \cdot \omega^2 \cdot I$$
 где $I = rac{4r}{3\pi}$ (1)

Гармонические колебания:

$$x(t) = \lambda \cos(\omega t)$$
The $\lambda = m \cdot \omega^2 \cdot I$ (2)

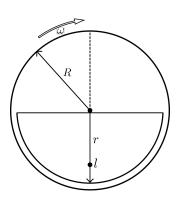


Рис. 2: Схема дебаланса.

Конструкция пары дебалансов

Для компенсации горизонтальных сил в конструкции погружателя используются парные дебалансы.

Гармонические колебания пары дебалансов:

$$x(t) = 2\lambda \cos(\omega t)$$
, где $\lambda = m \cdot \omega^2 \cdot I$ (3)

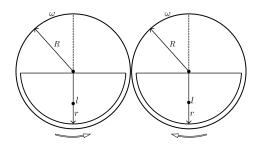


Рис. 3: Схема пары дебалансов.

Гармонические колебания дебалансов

При использовании нескольких пар дебалансов, вышестоящий уровень дебалансов должен иметь угловую скорость в два раза выше, чем прошлый.

$$x(t) = \lambda_1 \cos(\omega t)$$

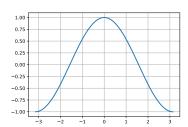


Рис. 4: Гармонические колебания для одной пары дебалансов.

$$x(t) = \lambda_1 \cos(\omega t) + \lambda_2 \cos(2\omega t)$$

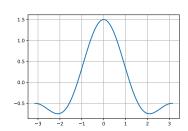


Рис. 5: Гармонические колебания для двух пар дебалансов.

Гармонические нескольких пар дебалансов

Гармоническое колебания для n дебалансов, где k — порядковый номер пары дебалансов, будет иметь вид:

$$F = \sum_{k=1}^{n} 2\lambda_k \cdot \cos(k\omega t), \lambda = m \cdot \omega^2 \cdot I$$
 (4)

Использование нескольких пар дебалансов разных характеристик позволяет увеличить импульс, направленный на погружение свайного элемента и уменьшить импульс, направленный в противоположную сторону.

Задача оптимизации

Пусть $f_{\max}(t)$ — максимальное значение импульса силы за время t, $f_{\min}(t)$ — минимальное значение импульса за время t. Тогда:

$$K = \left| \frac{f_{\text{max}}(t)}{f_{\text{min}}(t)} \right| \to \text{max}$$
 (5)

Теорема³

Многочлен (4) является оптимальным т. и т. т. , когда он с точностью до постоянного множителя имеет вид суммы Фейера:

$$f_n(t) = \sum_{k=1}^{n} (n+1-k)\cos(kt)$$

$$\max_{\lambda} K_n(\lambda) = n$$
(6)

 $^{^3}$ Костин Д. В. Бифуркация резонансных колебаний и оптимизация тригонометрического импульса по коэффициенту несимметрии // Математический сборник. — М., 2016. — С. 90—109.

Задача оптимизации

Исходя из теоремы выше, следует, что:

$$\lambda_k = rac{n-k+1}{n} \cdot \lambda_1,$$
 где $\lambda_1 = m_1 \cdot \omega_1^2 \cdot l_1$

Это позволяет найти коэффициент λ_k для k-й пары дебалансов, когда общее количество дебалансов погружателя — n.

Программная реализация

При помощи применения теоремы об оптимальности модели полигармонического импульса и на основе теории вибрационных машин на языке Python была разработана программа для автоматического расчета характеристик дебалансов погружателя.

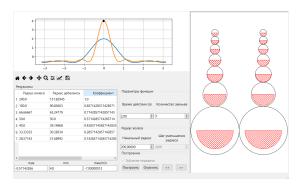


Рис. 6: Скриншот программы.

Спасибо за внимание!