

МИНОБРНАУКИ РОССИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«ВОРОНЕЖСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ»
(ФГБОУ ВО «ВГУ»)

Математический факультет
Кафедра функционального анализа и операторных уравнений

Программная реализация динамического моделирования погружения сваи

Магистерская диссертация

Направление 02.04.01 Математика и компьютерные науки

Профиль Математическое и компьютерное моделирование

Зав. Кафедрой _____ д. ф.-м. н., проф. М.И. Каменский __.__.20__г.

Обучающийся _____ А.А. Уткин

Руководитель _____ д. ф.-м. н., проф. М.И. Каменский

Воронеж 2021

Содержание

Введение	3
1 Задача оптимизации	4
2 Описание вибрационного погрузателя	5
3 Построение модели работы импульсного погрузателя	8
4 Программная реализация	13
5 Заключение	15
Список литературы	16
Приложение	17

Введение

Мною был рассмотрен импульс Максвелла-Фейера, являющейся оптимальным по критерию асимметрии.

Такой критерий возникает в различных прикладных задачах: в теории антенных устройств, нелинейной оптике или зубчатой передаче. Задача оптимизации конструкции таких устройств в настоящее время является актуальной задачей. Для решения такой задачи можно использовать подход разработки математической модели и программного обеспечения для визуализации данной модели.

В связи с этим цель моей работы - создать программного обеспечение для исследования оптимальных параметров вибрационного погружателя.

1 Задача оптимизации

В теории и практике создания некоторых технических устройств имеется необходимость поиска решений, связанных с оптимизацией тригонометрических функций.

Математической модель направляющего импульса может быть представлена в виде тригонометрической функции:

$$f(t, \lambda) = \sum_{k=1}^n \lambda_k \cdot \cos(kt). \quad (1.1)$$

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

$$K = \left| \frac{f_{\max}(t)}{f_{\min}(t)} \right| \rightarrow \max, \quad (1.2)$$
$$f_{\max} = \max_t f(t, \lambda), \quad f_{\min} = \min_t f(t, \lambda).$$

Число K будем называть коэффициентом асимметрии функции (1.1).

В ряде прикладных задач решается проблема создания эффективного импульса, путем максимизации функционала K .

Для достижения коэффициентом асимметрии максимального значения необходимо решение следующей задачи:

$$\inf_t f(t, \lambda) \rightarrow \sup_{\lambda}, \quad \text{где } t \in [0, \pi]; \quad (1.3)$$
$$\sum_{k=1}^n \lambda_k = c, \quad \text{где } c = \text{const} > 0.$$

Оптимальность (1.1) может быть доказана следующей теоремой:

Теорема 1. [3] *Многочлен (1.1) является оптимальным тогда и только тогда, когда он с точностью до постоянного множителя имеет вид суммы Фейера:*

$$f_n(t) = \sum_{k=1}^n (n+1-k) \cos(kt). \quad (1.4)$$

При этом имеет место равенство:

$$\max_{\lambda} K_n(\lambda) = n. \quad (1.5)$$

2 Описание вибрационного погружателя

Вибрационный погружатель предназначен для погружения или извлечения свайных элементов в песчаных или глинистых грунтах. Работа таких погружателя (рис. 1) основана на двух основных принципах:

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

Такую процедуру погружения свайного элемента в землю называют вибрационным погружением.

Определение 1. *Вибрационным погружением называют внедрение твердого тела в сопротивляющуюся среду под действием постоянной и знакопеременной сил.*

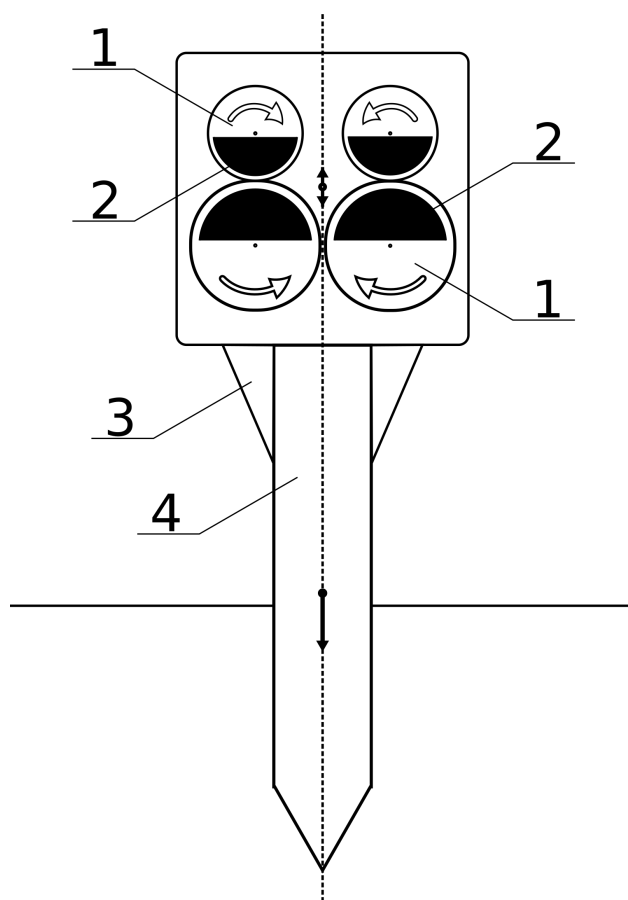


Рис. 1: Схема вибрационного погружателя.

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

Определение 2. *Дебалансом называют неуравновешенность вращающихся частей машин (роторов, коленчатых валов, шкивов и т. п.).*

Определение 3. *Сила, препятствующая материальной точке, которая движется по окружности, удалиться от центра этой окружности, называется центростремительной силой. Эта сила направлена по радиусу от окружности к центру. По третьему закону Ньютона имеется равная и противоположно направленная ей сила противодействия (сила, с которой движущаяся точка стремится удалиться от центра). Такая сила называется центробежной.*

При этом, предполагается, что погружаемый элемент жестко присоединен к возбудителю вибраций.

В случае с вибрационным погружателем в его конструкции участвует лишь одна пара¹ дебалансов. В таком случае графиком его гармоническим колебания будет косинусоида (рис. 2).

Определение 4. *Гармоническим колебанием называют колебание, в процессе которого величины, характеризующие движение, изменяются гармоническому (синусоидальному, косинусоидальному) закону.*

При использовании в конструкции погружателя двух и более пар дебалансов разных характеристик, погружатель можно назвать импульсным. В графике гармоническим колебания такого погружателя будет замечен характерный импульс (рис. 5 и рис. 6), направлена на погружение твердого тела в сопротивляющуюся среду.

Определение 5. *Импульсом силы называют векторную физическую величину, которая является мерой действия силы за некоторый промежуток времени. \vec{I} — импульс силы \vec{F} за малый промежуток времени t .*

¹ Причины использования дебалансов парами более подробно будет рассказано в главе 3.

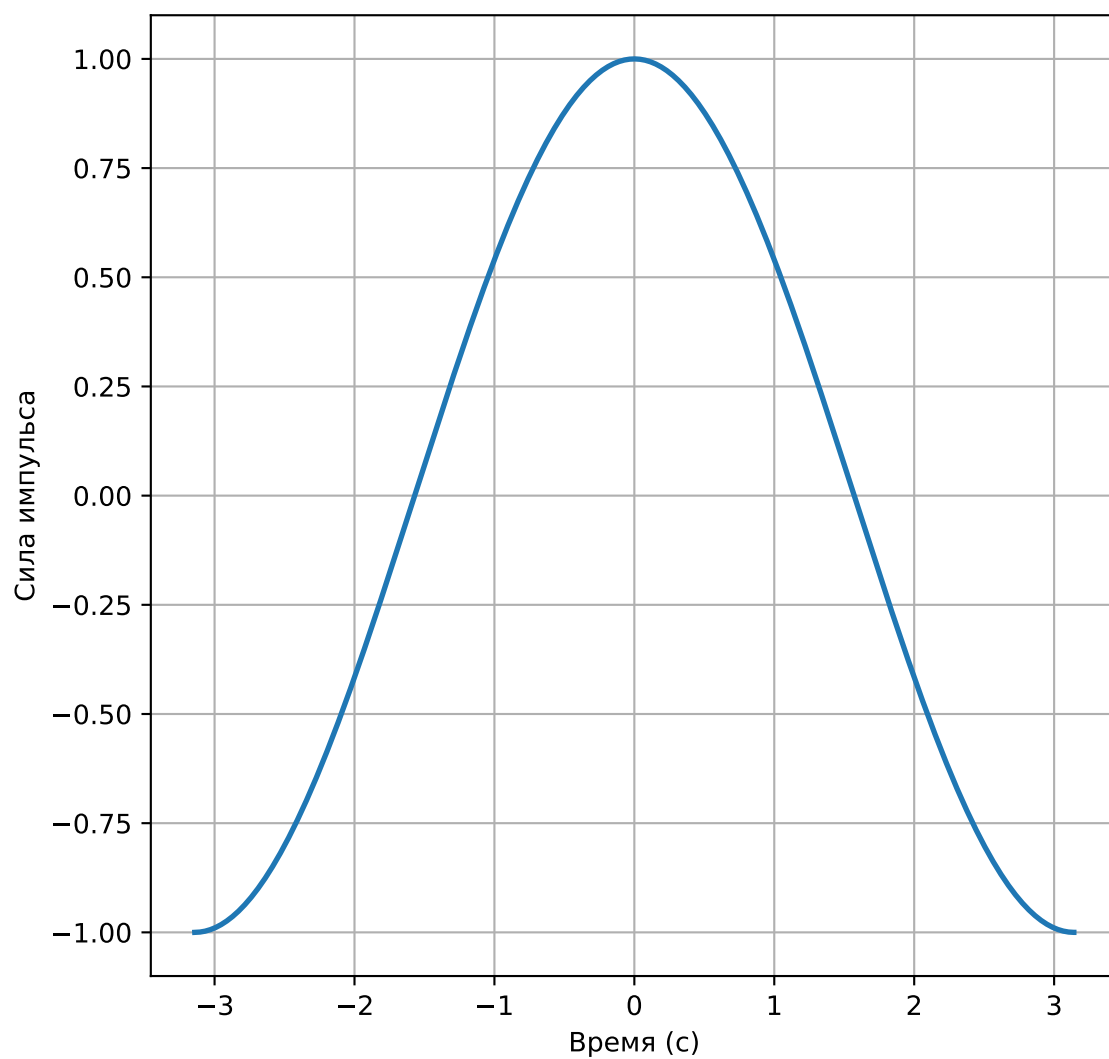


Рис. 2: Импульс силы для одной пары дебалансов.

3 Построение модели работы импульсного погрузателя

Пусть дан некий дебаланс с радиусом r , радиус вала которого равен R , ω — угловая скорость и l — расстояние от центра масс до оси вращения дебаланса, а его масса будет равна m (рис. 3).

Определение 6. Центром масс называют точку, через которую должна проходить линия действия силы, чтобы под действием этой силы тело двигалось поступательно (не вращалось).

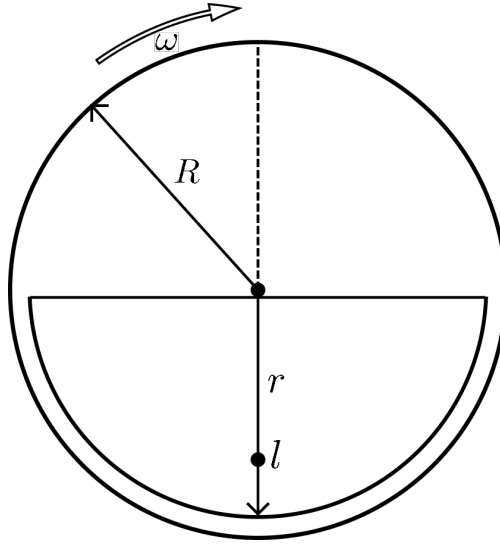


Рис. 3: Схема дебаланса.

Тогда, при вращении данного дебаланса возникнет центробежная сила, которая имеет вид:

$$F_{\text{центр.}} = m \cdot \omega^2 \cdot \vec{R}_0. \quad (3.1)$$

В нашем случае \vec{R}_0 будет равен расстоянию от центра масс l , которое, в случае дебаланса, имеет вид:

$$l = \frac{4r}{3\pi}. \quad (3.2)$$

Вращение такого дебаланса вокруг собственной оси будет иметь вид гармонического колебания, которое будет иметь вид:

$$x(t) = \lambda \cos(\omega t + \varphi_0) \quad (3.3)$$

где $\lambda = m \cdot \omega^2 \cdot l$,

где $x(t)$ — значение изменяющейся величины в момент времени t , λ — амплитуда колебаний, ω — циклическая (круговая) частота колебаний, φ_0 — начальная фаза колебаний.

Гармонические колебания являются периодическими. Период T этих колебаний равен периоду функции $\cos(\omega t + \varphi_0)$, то есть:

$$T = \frac{2\pi}{\omega}.$$

Начальная фаза колебаний в работе импульсного погружателя не является важной, из чего следует, что ее можно игнорировать:

$$x(t) = \lambda \cos(\omega t). \quad (3.4)$$

В работе импульсного погружателя полезной силой считается та, которая направлена на погружение твердого тела в сопротивляющуюся среду. Для компенсации горизонтальных сил, возникающих при вращении одного дебаланса, в конструкции погружателя дебалансы используются парами (рис. 4). Их вращение происходит в противоположные стороны, по отношению друг к другу (рис. 1). В таком случае, уравнение гармонического колебания пары дебалансов будет иметь вид:

$$x(t) = 2m\omega^2 l \cos(\omega t). \quad (3.5)$$

Сила, направленная вверх может привести к разрушению погружаемого твердого тела. Для компенсации этой силы в импульсном погружателе используется несколько пар дебалансов с разными характеристиками.

Уравнение гармонического колебания для второй пары дебалансов будет иметь вид:

$$x(t) = 2m_2 \cdot 4\omega^2 \cdot l(r_2) \cdot \cos(2\omega t).$$

Уравнение гармонического колебания для пары дебалансов в общем виде:

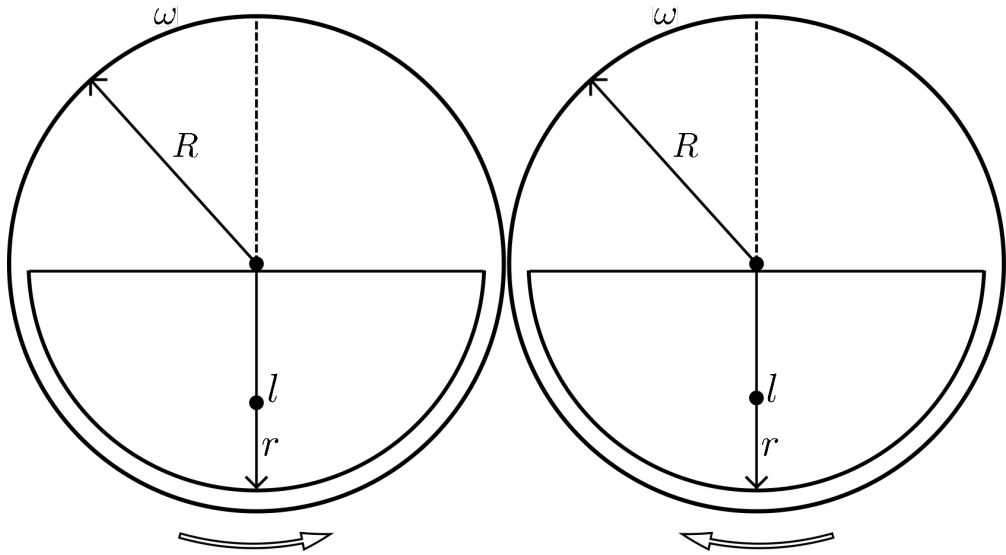


Рис. 4: Схема пары дебалансов.

$$x(t) = 2m_k \cdot (k\omega)^2 \cdot l(r_k) \cdot \cos(k\omega t). \quad (3.6)$$

Для всех пар дебалансов сумма гармонических колебаний будет иметь вид функции (1.1).

Из (1.1) следует, что угловая скорость каждого вышестоящего уровня пар дебалансов будет в два раза больше, по сравнению с предыдущим. Если же представить (1.1) в сокращенном виде, то:

$$F = \sum_{k=1}^n 2\lambda_k \cdot \cos(k\omega t) \quad (3.7)$$

$$\lambda = m \cdot \omega^2 \cdot l,$$

где n — количество пар дебалансов, k — порядковый номер пары дебалансов.

Из теоремы 1 следует, что:

$$\lambda_k = \frac{n - k + 1}{n} \cdot \lambda_1, \quad (3.8)$$

где $\lambda_1 = m_1 \cdot \omega_1^2 \cdot l_1,$

где n — количество пар дебалансов, k — порядковый номер пары дебалансов.

Равенство (3.8) дает возможность найти значение коэффициента λ для каждой пары дебалансов. Это дает возможность оптимизировать характеристики каждой пары дебалансов в импульсном погружателе отталкиваясь от нужных характеристик первой пары, что позволяет получить наибольший

импульс, направленный на погружение твердого тела, и компенсацию силы, которая направлена в противоположную сторону.

График импульса силы для трех пар дебалансов за время t представлен на графике (5).

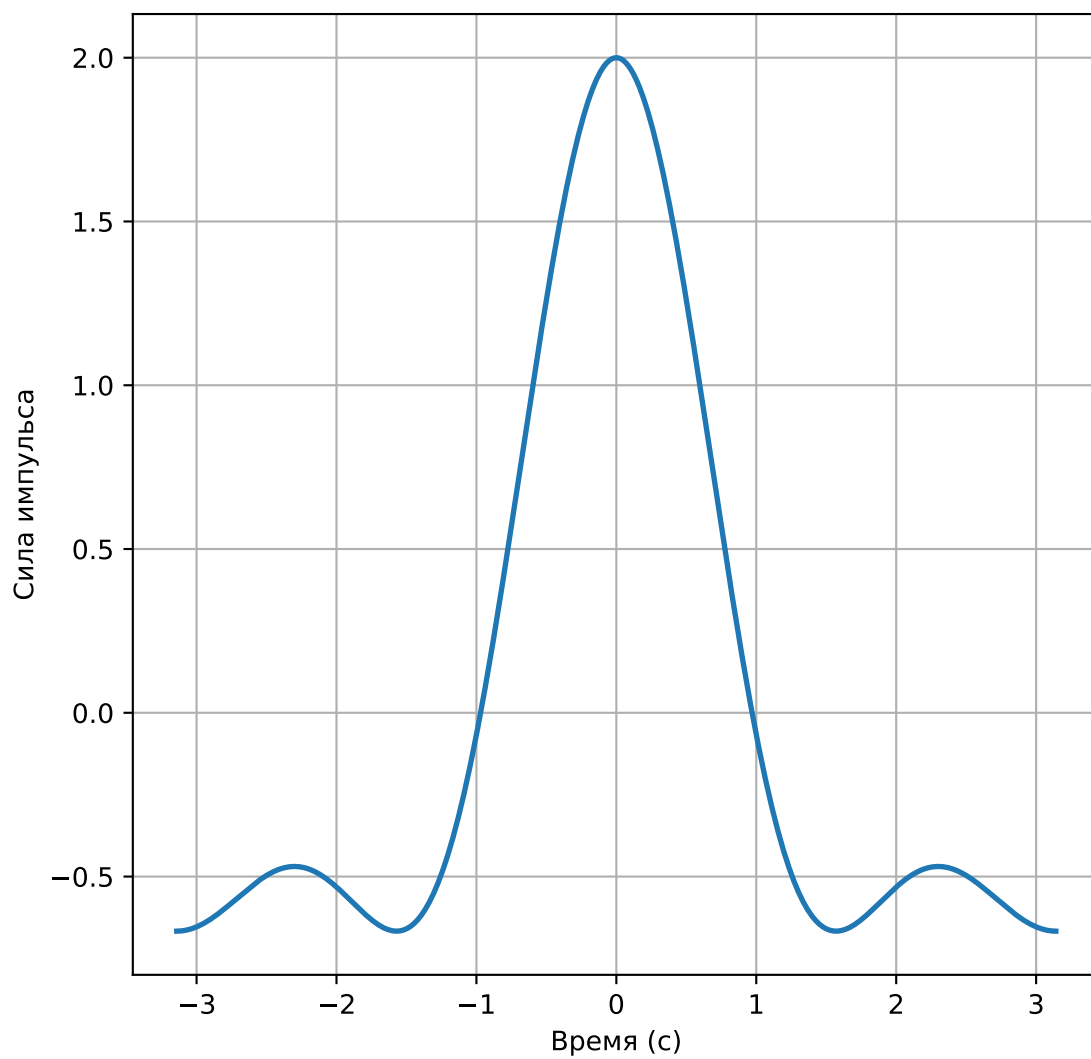


Рис. 5: Импульс силы для трех пар дебалансов.

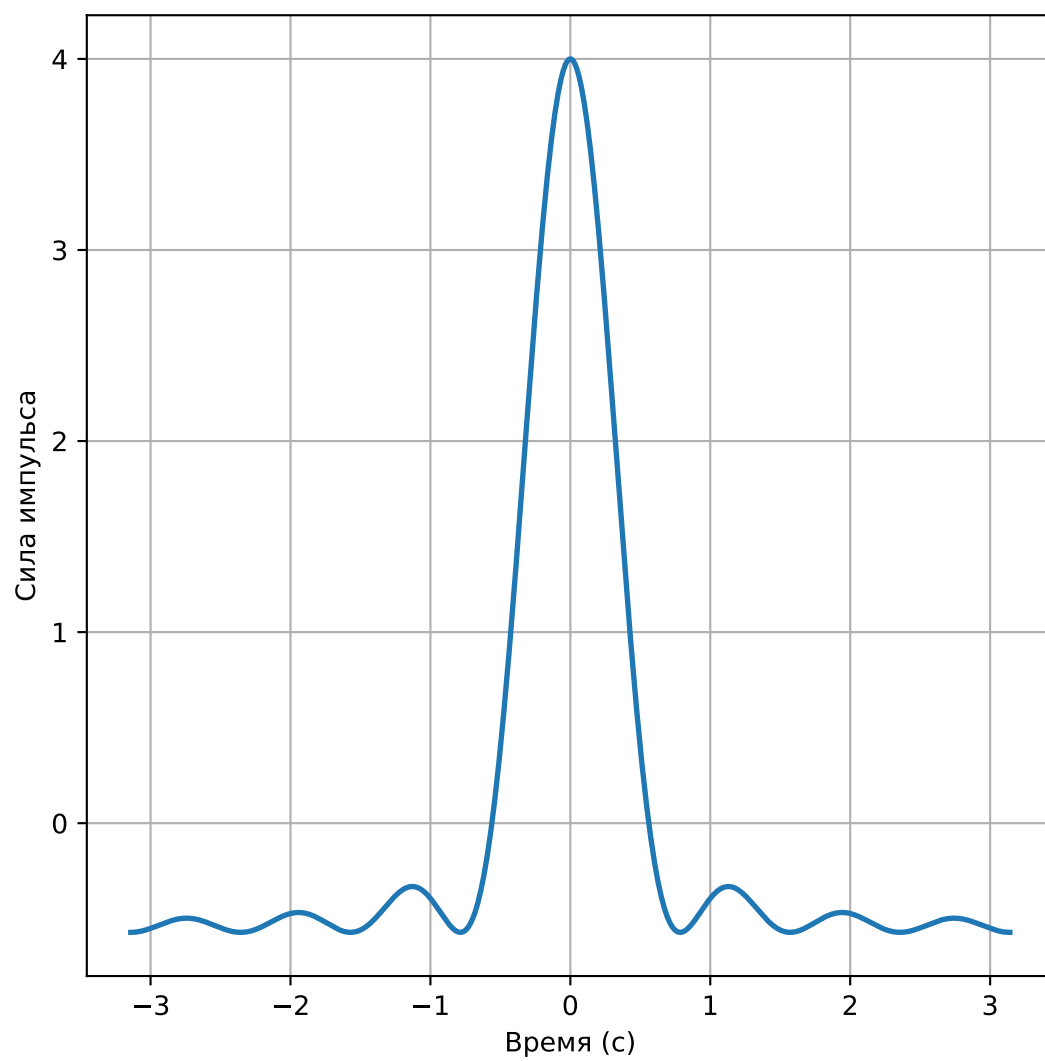
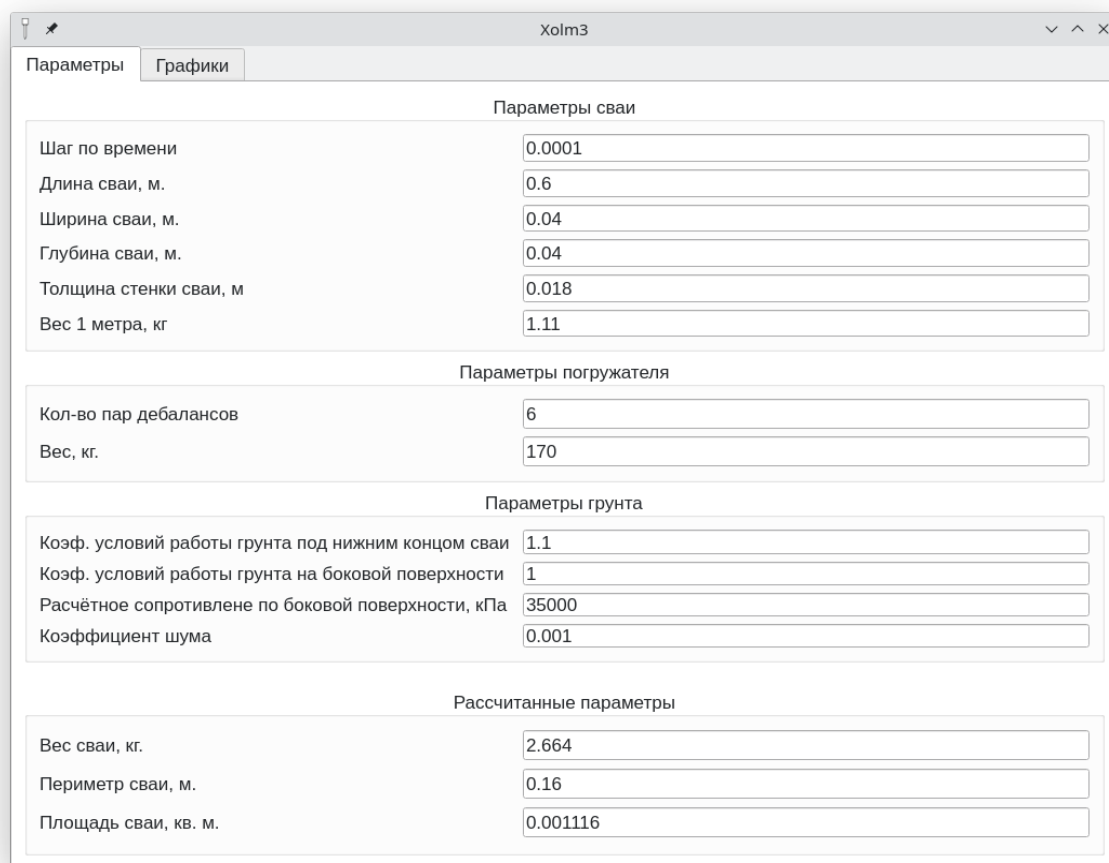


Рис. 6: Импульс силы для семи пар дебалансов.

4 Программная реализация

Для динамической визуализации модели погружения свайного элемента в землю была создана программа на языке программирования Python (рис. 7 - 8).



Параметры сваи	
Шаг по времени	0.0001
Длина сваи, м.	0.6
Ширина сваи, м.	0.04
Глубина сваи, м.	0.04
Толщина стенки сваи, м	0.018
Вес 1 метра, кг	1.11

Параметры погружателя	
Кол-во пар дебалансов	6
Вес, кг.	170

Параметры грунта	
Коеф. условий работы грунта под нижним концом сваи	1.1
Коеф. условий работы грунта на боковой поверхности	1
Расчётное сопротивление по боковой поверхности, кПа	35000
Коэффициент шума	0.001

Рассчитанные параметры	
Вес сваи, кг.	2.664
Периметр сваи, м.	0.16
Площадь сваи, кв. м.	0.001116

Рис. 7: Интерфейс меню характеристик.

Функционал данной программы разделен на два логических меню:

- Меню характеристик и переменных (рис. 7): позволяет указать характеристики свайного элемента (длина, ширина, глубина, толщина стенки, вес), характеристики вибрационного погружателя (количество дебалансов, вес) и характеристики грунта (коэффициент условий работы грунта под нижним концом сваи, коэффициент условий работы грунта на боковой поверхности, расчётное сопротивление по боковой поверхности коэффициент шума).

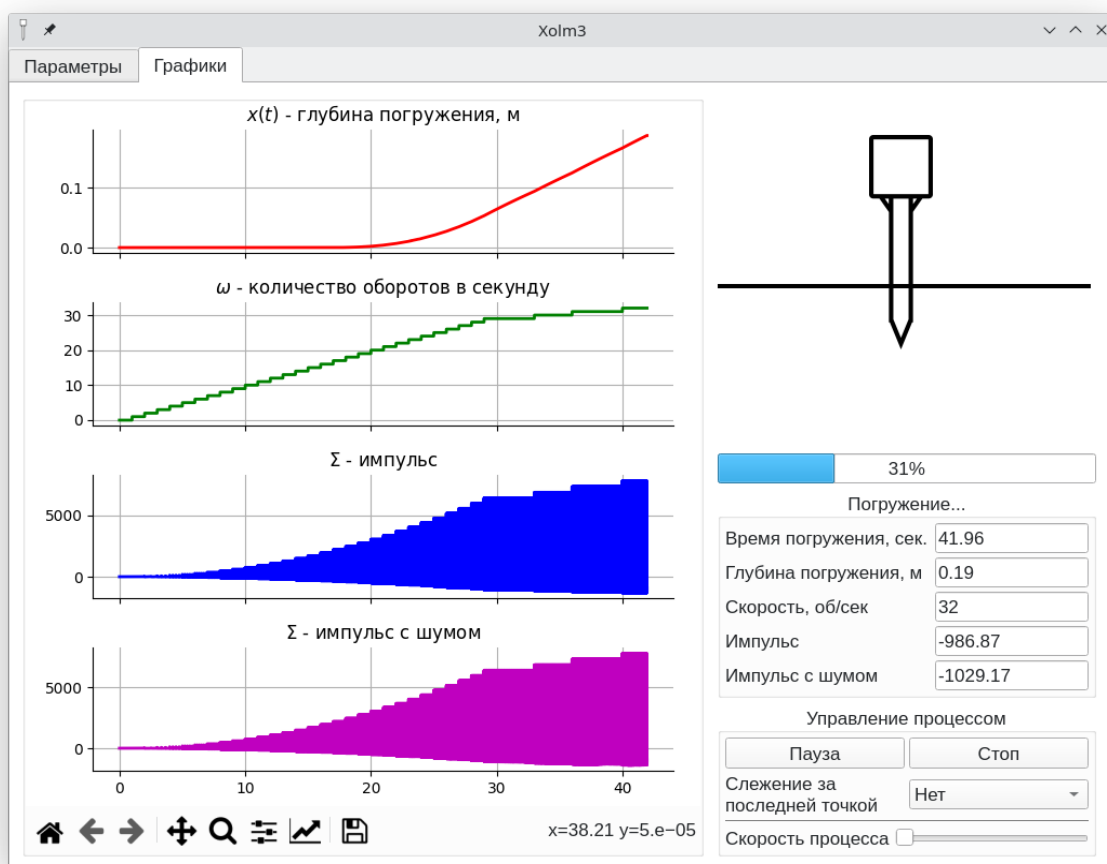


Рис. 8: Интерфейс меню погружения.

- Меню погружения (рис. 8): позволяет следить за динамическим процессом погружения свайного элемента с отображением характеристик данного процесса (текущее время погружения, текущая глубина погружения, количество оборотов в секунду, сила импульс и сила импульс с шумом) и графиков, построенных на параметрах процесса погружения.

После ввода всех характеристик и старта процесса погружения программа дает схематичное представление данного процесса с помощью динамической отрисовки графиков, вывода характеристик процесса, а также визуальное представления состояния процесса.

5 Заключение

Целью работы была поставлена задача — разработать программное обеспечение для исследования оптимальных параметров вибрационного погружателя.

С помощью применения теоремы об оптимальности модели полигармонического импульса в отношении коэффициента асимметрии и на основе теории вибрационных машин эта цель была достигнута с применением языка программирования Python.

Список литературы

1. *Блехман И. И.* Вибрационная механика. — М. : Физико-математическая литература, 1994.
2. *Добронравов С. С., Г Д. В.* Строительные машины и основы автоматизации. — М. : Высшая школа, 2001.
3. *Костин В. А., Костин Д. В., Сапронов Ю. И.* Многочлены Максвелла-Фейера и оптимизация полигармонических импульсов // ДАН. — М., 2012.
4. *Костин Д. В.* Бифуркация резонансных колебаний и оптимизация тригонометрического импульса по коэффициенту несимметрии // Математический сборник. — М., 2016. — С. 90—109.
5. *Костин Д. В., Прицепов М. Ю., Уткин А. А.* Задача о расчете антенны с диаграммой направленности с импульсом Максвелла-Фейера // Современные методы теории функций и смежные проблемы. — Воронеж, 2021.
6. *Савинов О. А., Лускин А. Я.* Вибрационный метод погружения свай и его применение в строительстве. — М. : Государственное издательство литературы по строительству, архитектуре и строительным материалам, 1960.
7. *Саммерфилд М.* Программирование на Python 3. Подробное руководство. — Символ-Плюс, 2009.

Приложение



Рис. 9: Свидетельство о государственной регистрации программы.