







Název a adresa školy:	Střední škola průmyslová a umělecká, Opava, příspěvková organizace, Praskova 399/8, Opava, 746 01
Název operačního programu:	OP Vzdělávání pro konkurenceschopnost, oblast podpory 1.5
Registrační číslo projektu:	CZ.1.07/1.5.00/34.0129
Název projektu	SŠPU Opava – učebna IT
Typ šablony klíčové aktivity:	III/2 Inovace a zkvalitnění výuky prostřednictvím ICT (20 vzdělávacích materiálů)
Název sady vzdělávacích materiálů:	MEC IIIb
Popis sady vzdělávacích materiálů:	Mechanika III – hydrodynamika a termomechanika, 3. ročník.
Sada číslo:	G-21
Pořadové číslo vzdělávacího materiálu:	07
Označení vzdělávacího materiálu: (pro záznam v třídní knize)	VY_32_INOVACE_G-21-07
Název vzdělávacího materiálu:	Dynamický účinek proudu na pohybující se desku
Zhotoveno ve školním roce:	2011/2012
Jméno zhotovitele:	Ing. Iva Procházková

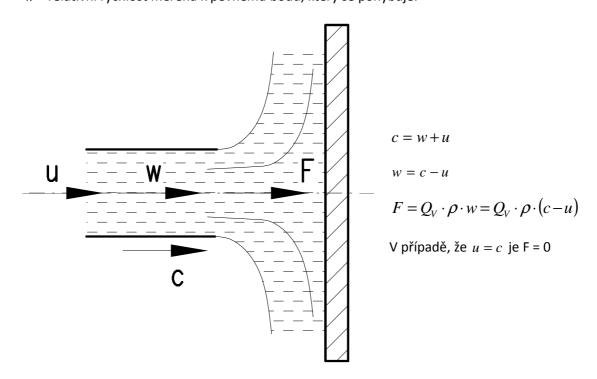
# Dynamický účinek proudu na pohybující se desku

Celá soustava s deskou se pohybuje unášivou rychlostí.

u – obvodová, unášivá rychlost;

c – celková absolutní rychlost měřená k pevnému bodu;

w – relativní rychlost měřená k pevnému bodu, který se pohybuje.

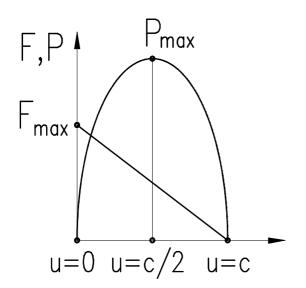












Výkon motoru, založeného na dynamických účincích proudu:

$$P = F \cdot u = Q_{V} \cdot \rho \cdot (c - u) \cdot u$$

$$P_{\max}: u = \frac{c}{2}$$

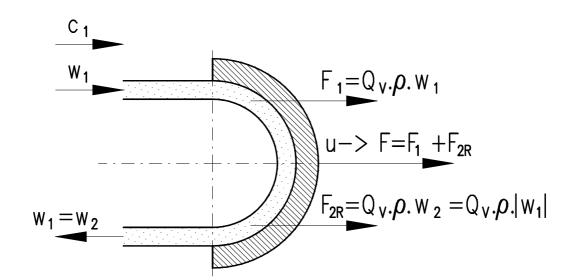
$$P_{\text{max}} = Q_V \cdot \rho \cdot \frac{c^2}{4}$$

Účinnost:

$$\eta = \frac{P_{\text{max}}}{E_K}$$

# Působení proudu kapaliny na zakřivenou desku

U hydraulických strojů se zlepšuje účinnost zakřivenými lopatkami. Zakřivení se snažíme navrhnout tak, aby proud kapaliny vstupoval na lopatku bez rázu, tj. aby vstupoval na lopatky ve směru relativní rychlosti w. Na lopatce se směr proudu pomalu mění tak, aby vystupoval z lopatky ve směru tečny zakřivení.



$$F_{2R} = |F_2|$$

$$F_1 = Q_{v} \cdot \rho \cdot w_1$$









$$F = F_1 + F_{2R}$$

$$F_{2R} = Q_V \cdot \rho \cdot w_2 = Q_V \cdot \rho \cdot |w_1|$$

Dynamická síla proudu vody, který přitéká na zakřivenou plochu  $F_1 = Q_V \cdot \rho \cdot w_1$ . Stejná síla, ale reakční, působí na vstřikovací dýzu. Tuto sílu zachycujeme rámem stroje.

Na lopatce se změní směr proudu, který opouští lopatku relativní rychlostí  $w_2$ .

Na základě principu akce a reakce platí: reakce proudu opouštějícího zakřivenou plochu:  $F_{2R} = Q_{\!_V} \cdot \rho \cdot w_2$ 

Neuvažujeme-li tření proudu o stěnu lopatky, pak  $w_1=w_2$ 

Dynamický účinek je pak:

$$F = F_1 + F_{2R} = Q_v \cdot \rho \cdot (w_1 + w_2) = 2 \cdot Q_v \cdot \rho \cdot w_1$$

Výkon vodního motoru:

$$P = F \cdot u = 2 \cdot Q_{V} \cdot \rho \cdot (w_{1} - u) \cdot u$$

Pro 
$$u = \frac{c}{2}$$
:  $P_{\text{max}} = 2 \cdot Q_V \cdot \rho \cdot (c - u) \cdot u = 2 \cdot Q_V \cdot \rho \cdot \frac{c^2}{4} = Q_V \cdot \rho \cdot \frac{c^2}{2}$ 

Max. účinnost:

$$\eta_{\text{max}} = \frac{P_{\text{max}}}{\frac{E_K}{t}} = \frac{Q_V \cdot \rho \cdot \frac{c^2}{2}}{\frac{1}{2} \cdot Q_m \cdot c^2} = \frac{Q_V \cdot \rho \cdot \frac{c^2}{2}}{Q_V \cdot \rho \cdot \frac{c^2}{2}} = 1 = 100\%$$

$$(E_K = \frac{1}{2}m \cdot w^2)$$

(u – obvodová, unášivá rychlost);

(c – celková absolutní rychlost měřená k pevnému, absolutnímu bodu);

(w-relativní rychlost).

Vodní motory založené na dynamickém účinku vodního proudu na zakřivenou plochu mohou mít teoreticky 100 % účinnost. Ve skutečnosti  $\eta=90\div93$  % .

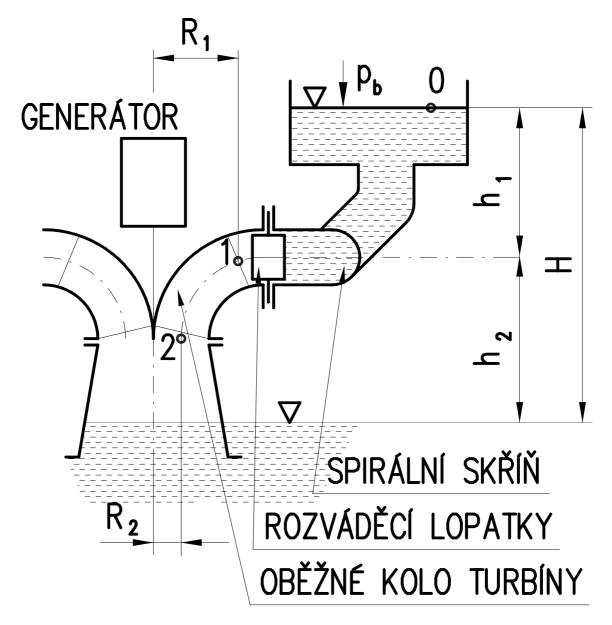








# Pracovní rovnice lopatkových strojů



Rozváděcí lopatky fungují jako trysky usměrňující tok kapaliny na oběžné kolo. Převádějí tlakovou energii (h  $\cdot \rho \cdot g$ ) na kinetickou energii.

$$s_2 < s_1$$
,  $w_2 > w_1$ ,  $p_2 < p_1$ 

Spirální skříň slouží k tomu, aby se plynule zavodňovaly současně a rovnoměrně všechny lopatky. Spirála proto, že kapalina postupně odtéká, tedy potřebuje čím dál menší průtočný průřez.

Rozdíl výšek hladin mezi horní a dolní nádrží přehrady se nazývá **spád – H.** Pracovní rovnici lopatkových strojů získáme pomocí Bernoulliovy rovnice, kterou budeme psát pro jednotlivé úseky průtoku turbínou.









# Seznam použité literatury:

- MRŇÁK L. DRDLA A.: MECHANIKA Pružnost a pevnost pro střední průmyslové školy strojnické.
   Praha: SNTL, 1977.
- JULINA M., KOVÁŘ J., VENCLÍK V., MECHANIKA II Kinematika pro střední průmyslové školy strojnické, Praha: SNTL, 1977.
- JULINA M., KOVÁŘ J., VENCLÍK V., MECHANIKA III Dynamika pro střední průmyslové školy strojnické, Praha: SNTL, 1977.
- JULINA M., KOVÁŘ J., VENCLÍK V., MECHANIKA IV Mechanika tekutin a termomechanika pro střední průmyslové školy strojnické, Praha: SNTL, 1977.
- TUREK, I., SKALA, O., HALUŠKA J.: ΜΕCHANIKA Sbírkα úloh. Praha: SNTL, 1982.
- LEINVEBER, J. VÁVRA, P.: Strojnické tabulky. 5. doplněné vydání. Praha: Albra, 2011. ISBN 80-7361-033-7.