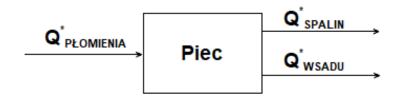
# Produkcja ceramiki



#### Dane:

 $T_0, T_p, T$  – temperatury: wejściowa wsadu, płomienia, panująca w komorze pieca

M – masa wsadu zawartego w komorze [kg]

v – prędkość konwojera [m/h]

q, nq – dopływy gazu i powietrza [m $^3$ /h]

n – współczynnik nadmiaru powietrza w stosunku do gazu.

m – masa wsadu przepadająca na jednostkę długości konwojera [kg/m]

 $c, c_s$  – ciepło właściwe wsadu i spalin  $\left[\frac{J}{kgK}\right]$ 

 $\rho_s$  – gęstość spalin [kg/m<sup>3</sup>]

 $V_{SPALIN}$  – objętość, w której znajdują się spaliny [m<sup>3</sup>]

$$Q_{PLOMIENIA}^* - Q_{SPALIN}^* - Q_{WSADU}^* = \frac{dQ}{dt}$$
 (1)

Pomijamy, bo masa spalin jest przynajmniej rząd mniejsza od

masy wsadu.

$$Q_{P \pm OMIENIA}^* = (n+1)q \rho_s c_s T_p$$

$$Q_{SPALIN}^* = (n+1)q\rho_s c_s T$$

$$Q_{WSADU}^* = mvc(T - T_0)$$

$$Q = (V_{SPALIN}\rho_s c_s + Mc)T$$

$$(n+1)q\rho_s c_s T_p - (n+1)q\rho_s c_s T - mvc(T - T_0) = (V_{SPALIN}\rho_s c_s) + Mc)\frac{dT}{dt}$$
 (2)

## Stan ustalony – wyznaczanie charakterystyki statycznej

$$(n+1)q_{PRACY}\rho_{s}c_{s}T_{p} - (n+1)q_{PRACY}\rho_{s}c_{s}T_{PRACY} - mvc(T_{PRACY} - T_{0}) = 0$$
 (3)

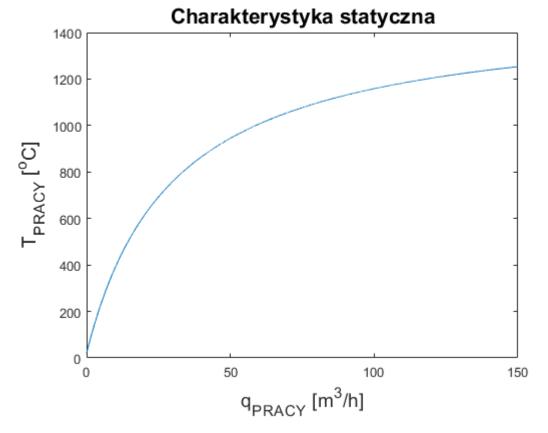
$$A = (n+1)\rho_s c_s = const$$

B = mvc

$$Aq_{PRACY}T_p - Aq_{PRACY}T_{PRACY} - BT_{PRACY} + BT_0 = 0$$
(4)

$$Aq_{PRACY}T_p + BT_0 = T_{PRACY}(Aq_{PRACY} + B)$$
 (5)

$$T_{PRACY} = \frac{Aq_{PRACY}T_p + BT_0}{(Aq_{PRACY} + B)} \quad \text{ew. } q_{PRACY} = \frac{B(T_{PRACY}-T_0)}{A(T_p-T_{PRACY})}$$
(6)



## Linearyzacja

$$f(q,T,\dot{T}) = (n+1)q\rho_{s}c_{s}T_{p} - (n+1)q\rho_{s}c_{s}T - mvc(T-T_{0}) - Mc\frac{dT}{dt}$$

$$\dot{T} = \frac{dT}{dt}$$

$$\frac{\partial f}{\partial q} = (n+1)\rho_{s}c_{s}T_{p} - (n+1)\rho_{s}c_{s}T_{PRACY} = C$$

$$\frac{\partial f}{\partial T} = -[(n+1)q_{PRACY}\rho_{s}c_{s} + mvc] = -D$$

$$\frac{\partial f}{\partial \dot{T}} = -Mc = -E$$

$$C\Delta q - D\Delta T - E\Delta \dot{T} = 0 \qquad (7)$$

### Przejście do dziedziny operatorowej

$$C\Delta Q(s) - D\Delta T(s) - Es\Delta T(s) = 0$$
 (8)

$$K(s) = \frac{\Delta T(s)}{\Delta Q(s)} = \frac{C}{Es + D} = \frac{(n+1)\rho_s c_s T_p - (n+1)\rho_s c_s T_{PRACY}}{Mcs + [(n+1)q_{PRACY}\rho_s c_s + mvc]}$$
(8)

$$K(s) = \frac{\Delta T(s)}{\Delta Q(s)} = \frac{\frac{(n+1)\rho_s c_s T_p - (n+1)\rho_s c_s T_{PRACY}}{[(n+1)q_{PRACY}\rho_s c_s + mvc]}}{\frac{Mc}{[(n+1)q_{PRACY}\rho_s c_s + mvc]} s + 1} = \frac{k}{Ts + 1}$$
(9)

$$k = \frac{(n+1)\rho_s c_s T_p - (n+1)\rho_s c_s T_{PRACY}}{[(n+1)q_{PRACY}\rho_s c_s + mvc]}$$

$$T = \frac{Mc}{[(n+1)q_{PRACY}\rho_s c_s + mvc]}$$

#### Model nieliniowy (uporządkowany)

$$(n+1)q\rho_{s}c_{s}T_{p} - (n+1)q\rho_{s}c_{s}T - mvc(T - T_{0}) = Mc\frac{dT}{dt}$$

$$-\left[\frac{(n+1)\rho_{s}c_{s}}{Mc}\right]qT + \left[\frac{(n+1)\rho_{s}c_{s}T_{p}}{Mc}\right]q - \left[\frac{mv}{M}\right]T + \frac{mvT_{0}}{M} = \frac{dT}{dt}$$

$$a_{3} = \left[\frac{(n+1)\rho_{s}c_{s}}{Mc}\right]$$

$$a_{2} = \left[\frac{(n+1)\rho_{s}c_{s}T_{p}}{Mc}\right]$$

$$a_{1} = \left[\frac{mv}{M}\right]$$

$$a_{0} = \frac{mvT_{0}}{M}$$

$$-a_3qT + a_2q - a_1T + a_0 = \frac{dT}{dt}$$
 (12)