

1 Динамика СВП

Исходная система уравнений, описывающая динамику СВП:

$$\begin{aligned} m \frac{d^2 H}{dt^2} &= \mathbf{F} \\ \frac{dp}{dt} &= \frac{np_a}{W} \left(Q_{in} - Q_{out} - \frac{dW}{dt} \right) \\ I_z \frac{d^2 \varphi}{dt^2} &= \mathbf{M} \end{aligned} \quad (1.1)$$

2 Расходно напорная характеристика

Таблица 1: Исходные параметры центробежного нагнетателя, округленные до целой части. Точные параметры можно найти в *initials.xlsx*

| | | | | | | | | | |
|-------------------------------------|------|------|------|------|------|------|------|------|-----|
| p , Па | 2809 | 2965 | 2902 | 2715 | 2497 | 2325 | 2060 | 1280 | 593 |
| Q , $\frac{\text{м}^3}{\text{с}}$ | 0 | 6 | 11 | 17 | 22 | 25 | 28 | 34 | 38 |

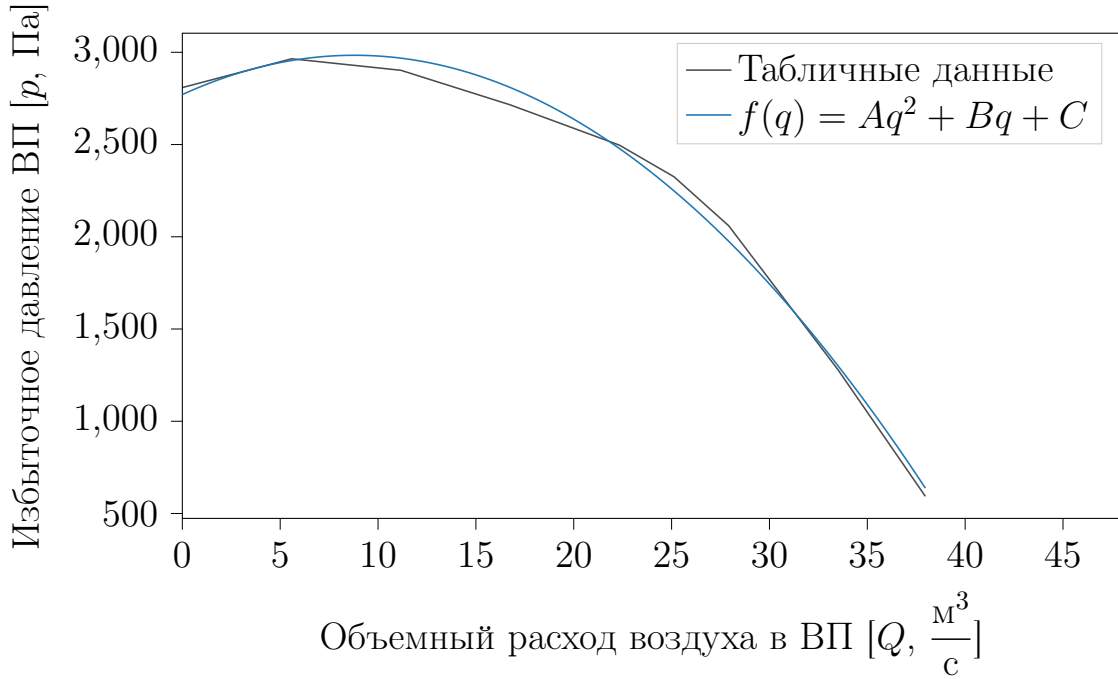


Рис. 1: Расходно напорная характеристика $p(Q_{in})$. Аппроксимация МНК квадратичной функцией $f(q) = -2.756q^2 + 48.46q + 2771$.

Для выполнения условия устойчивости судна в предположении отсутствия волнения, необходимо:

$$\frac{1}{2}Q_0 - \left. \frac{\partial Q}{\partial p} \right|_0 p_0 > 0, \text{ где } (Q_0, p_0) \text{ точка на нисходящей ветви РНХ} \quad (2.1)$$

Преобразуем $p(Q_{in})$ для получения функции $Q_{in}(p)$, решив уравнение $f(q) = p$ и выбрав решения на нисходящей ветке. Получим:

$$Q_{in}(p) = \frac{-B - \sqrt{B^2 - 4A(C - p)}}{2A}, \text{ где } A, B, C \text{ из } f(q) \quad (2.2)$$

Объемный расход воздуха Q_{out} , вытекающего из зоны ВП, может быть вычислено следующим образом:

$$Q_{out} = Q_{out}(p, S_{gap}) = \chi \sqrt{\frac{2p}{\rho_a}} S_{gap} \quad (2.3)$$

Объемный расход воздуха Q_{in} , нагнетаемого вентиляторами в зону ВП, вычисляется с помощью РНХ вентилятора:

$$Q_{in} = Q_{in}(p) \quad (2.4)$$

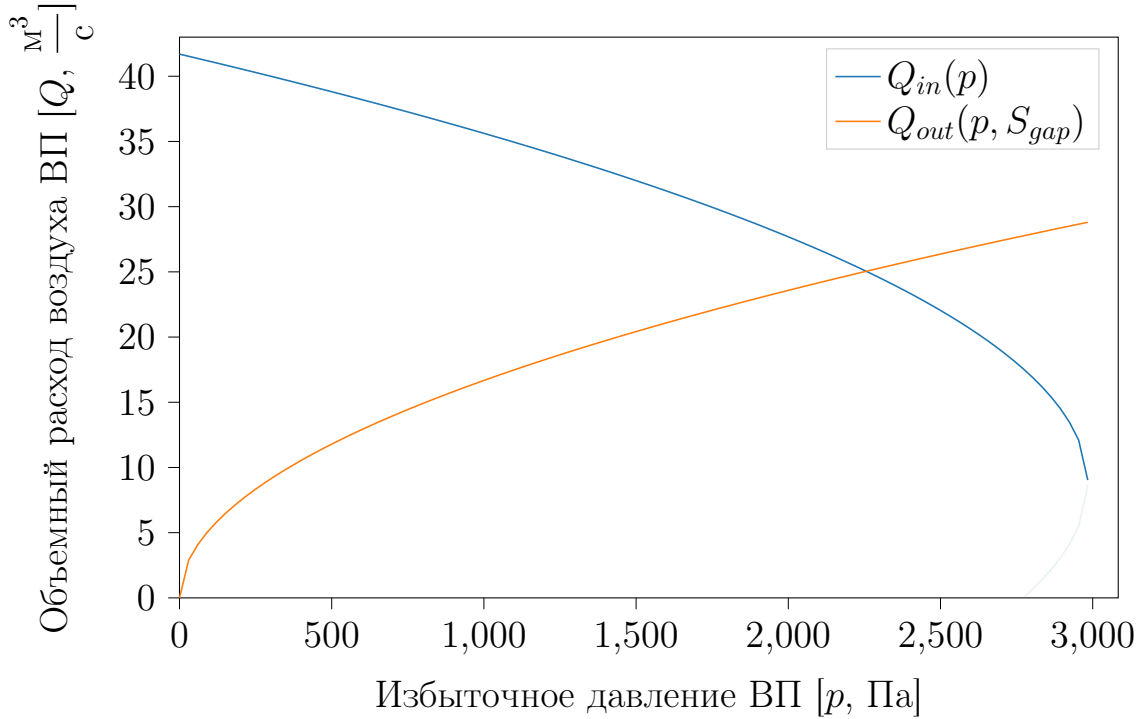


Рис. 2: Расходно напорная характеристика $Q_{in}(p)$ и истечение $Q_{out}(p, S_{gap})$ при высоте зазора в 1 см.

3 Удары волн о корпус

Для учета удар волн о корпус будем использовать *метод плоских поперечных сечений*. Для этого необходимо разбить корпус на N сечений (чем больше N , тем точнее будут вычисления). Тогда расстояние между сечениями:

$$d_L = \frac{L}{N} \quad (3.1)$$

Для каждого сечения необходимо вычислить положение свободной поверхности y . На данном этапе $y = 0$. Если в каком то из сечений вода касается корпуса судна ($y > 0$), то пятно контакта имеет площадь:

$$S_{wash} = S_{wash}(d_L) = d_L \cdot b \quad (3.2)$$

Тогда сила, действующая на пятно контакта, определяется как:

$$F_{contact} = \theta \cdot \rho_w \frac{V^2}{2} S_{wash}, \text{ где } V = \sqrt{V_x^2 + V_y^2} \quad (3.3)$$

Таким образом получим выражение для полной силы, которую оказывает удар волны:

$$F_{wave} = \int_{\mathcal{R}_+^1} F_{contact} dd_L \quad (3.4)$$

Также необходимо вычислить момент вращения судна под влиянием удара волны о корпус:

$$M_{contact} = \int_0^L \int_{\mathcal{R}_+^1} d_{segment} \cdot F_{contact} dd_L dx \quad (3.5)$$

где $d_{segment}$ - знаковое расстояние от центра тяжести до конкретного сечения.

$$d_{segment}(x) = x - \frac{L}{2} \quad (3.6)$$

если $d_{segment} > 0$, то сечение находится в носовой части судна относительно центра тяжести, а при $d_{segment} < 0$ в кормовой.

3.1 Влияние на объем ВП и площадь зазора

Объем ВП под действием волны $y(x)$ вычисляется следующим образом:

$$W_{shaped} = \int_{x_c+0}^{x_c+L} \int_{\mathcal{R}_+^1} S_{wash} [H - y(x)] dd_L dx \quad (3.1.1)$$

где x_c - координата центра тяжести судна по оси OX , а $H - y(x)$ высота свободного пространства в сечении. Для облегчения задания площади зазора введем следующий индикатор:

$$I(x) = \begin{cases} 0.01, & H-d > y(x) \\ 0, & \text{иначе} \end{cases} \quad (3.1.2)$$

Индикатор $I(x)$ равен зазору в 1 см, когда нижняя часть ВП (центр тяжести H минус клиренс судна d) находится выше волны $y(x)$. Тогда площадь зазора определяется следующим образом:

$$S_{gap} = \int_{x_c+0}^{x_c+L} \int_{\mathcal{R}_+^1} d_L \cdot I(x) dd_L dx \quad (3.1.3)$$

4 Волновой процесс

4.1 Регулярная волна

Волновой процесс $\Psi(x, t)$ можно характеризовать синусоидой (или косинусоидой) с длиной волны λ и частотой ν :

$$\Psi(x, t) = A \cos\left(\frac{2\pi x}{\lambda} + 2\pi \nu t + \varphi_0\right) = A \cos(kx + \omega t + \varphi_0) \quad (4.1.1)$$

где $k = \frac{2\pi}{\lambda}$ - волновой вектор, а $\omega = 2\pi\nu$ - циклическая частота. Волна бежит влево.

$$c = \sqrt{\frac{\lambda}{2\pi} g} = \sqrt{\frac{g}{k}} \quad (4.1.2)$$

5 Симуляция

Распишем \mathbf{F} и \mathbf{M} из 1.1 с учетом знаков:

$$\begin{aligned} F &= pS - mg + F_{wave} \\ M &= pS \cdot l_{AC} + M_{contact} \end{aligned} \quad (5.1)$$

Также запишем уравнение, описывающее изменение объема ВП с учетом того, что волна может занимать часть объема ВП:

$$\frac{dW}{dt} = S \frac{dH}{dt} + S \cdot l_{AC} \frac{d\varphi}{dt} - \frac{d(W - W_{shaped})}{dt} \quad (5.2)$$

Последнее слагаемое в 5.2 описывает скорость изменения объема волны в ВП ($W_{wave} = W - W_{shaped}$).

Преобразуем 1.1, заменив дифференциальные уравнения второго порядка уравнениями первого порядка. Также, допишем уравнение, описывающее изменение объема ВП:

$$\begin{aligned} \frac{dV_y}{dt} &= \frac{pS - mg + F_{wave}}{m} \\ \frac{dH}{dt} &= V_y \\ \frac{dW}{dt} &= S \frac{dH}{dt} + S \cdot l_{AC} \frac{d\varphi}{dt} - \frac{d(W - W_{shaped})}{dt} \\ \frac{dp}{dt} &= \frac{np_a}{W} \left(Q_{in} - Q_{out} - \frac{dW}{dt} \right) \\ \frac{dV_\varphi}{dt} &= \frac{pS \cdot l_{AC} + M_{contact}}{I_z} \\ \frac{d\varphi}{dt} &= V_\varphi \end{aligned} \quad (5.3)$$

5.1 Шаг симуляции

В качестве метода численного интегрирования выбран метод *Рунге-Кутты четвертого порядка* в следующей формулировке:

Рассмотрим задачу Коши для системы обыкновенных дифференциальных уравнений первого порядка (далее \mathbf{y} , \mathbf{f} , $\mathbf{k}_i \in \mathcal{R}^n$, $x, h \in \mathcal{R}^1$)

$$\mathbf{y}' = \mathbf{f}(x, \mathbf{y}), \quad \mathbf{y}(x_0) = \mathbf{y}_0 \quad (5.1.1)$$

Тогда приближенное значение в последующих точках вычисляется по итерационной формуле:

$$\mathbf{y}_{n+1} = \mathbf{y}_n + \frac{h}{6}(\mathbf{k}_1 + 2\mathbf{k}_2 + 2\mathbf{k}_3 + \mathbf{k}_4) \quad (5.1.2)$$

Вычисление нового значения происходит в четыре стадии:

$$\begin{aligned} \mathbf{k}_1 &= \mathbf{f}(x_n, \mathbf{y}_n) \\ \mathbf{k}_2 &= \mathbf{f}\left(x_n + \frac{h}{2}, \mathbf{y}_n + \frac{h}{2}\mathbf{k}_1\right) \\ \mathbf{k}_3 &= \mathbf{f}\left(x_n + \frac{h}{2}, \mathbf{y}_n + \frac{h}{2}\mathbf{k}_2\right) \\ \mathbf{k}_4 &= \mathbf{f}(x_n + h, \mathbf{y}_n + h\mathbf{k}_3) \end{aligned} \quad (5.1.3)$$