



Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Московский государственный технический университет
имени Н. Э. Баумана
(национальный исследовательский университет)»
(МГТУ им. Н. Э. Баумана)

ФАКУЛЬТЕТ _____ Фундаментальные науки

КАФЕДРА _____ Прикладная математика

РАСЧЕТНО-ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА
К КУРСОВОЙ РАБОТЕ
НА ТЕМУ:

*Решение уравнения Рейнольдса
в рамках теории газовой смазки
методом конечных элементов*

Студент _____
ФН2-71Б
(Группа)

(Подпись, дата)

В. Г. Пиневич

(И. О. Фамилия)

Руководитель курсовой работы

(Подпись, дата)

А. В. Селиванов

(И. О. Фамилия)

2024 г.

Оглавление

Введение	3
1. Постановка задачи	3
2. Вывод уравнения Рейнольдса	3
3. Метод конечных элементов	6
4. Методика решения уравнения Рейнольдса с помощью слабой формы Галеркина	7
5. Программная реализация решения уравнения Рейнольдса методом конечных элементов	9
5.1. Сетка 5 на 5 элементов	9
5.2. Сетка 10 на 10 элементов	12
5.3. Сравнение полученного решения с решением Wolfram Mathematica . . .	13
Заключение	14
Список использованных источников	15

Введение

Задачи расчёта подшипников газодинамического типа с зазорами разнообразной формы до сих пор остаются весьма актуальными. По сути, они сводятся к изучению газового смазочного слоя в тонком зазоре произвольной формы. Решением таких задач занимается гидродинамическая теория смазки. Этот раздел механики жидкости и газа начал развиваться в конце XIX века вслед за потребностями техники. Начало теоретическому исследованию течений в тонких зазорах положили работы Н. П. Петрова и британского учёного Осборна Рейнольдса, уточнённые и доведённые до возможности практического применения А. Зоммерфельдом, А. Мичелем. Дальнейшие исследования позволили распространить результаты созданной Рейнольдсом теории на газодинамические подшипники. Были даже предприняты успешные попытки получения общего вида уравнения Рейнольдса для смазочного слоя без привязки к конкретной системе координат. Данная работа посвящёна получению пригодной к использованию в практических задачах формы уравнения Рейнольдса и решению его методом конечных элементов.

1. Постановка задачи

Задача данной работы — вывести, а затем показать методику решение дифференциального уравнения Рейнольдса методом конечных элементов.

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(h^3 \frac{\partial p}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(h^3 \frac{\partial p}{\partial z} \right) = 6\mu U \frac{\partial h}{\partial x}, \quad (1)$$

где $h = h(x)$ — толщина слоя, $p = p(x, z)$ — давление, μ — коэффициент вязкости. Граничные условия: U — скорость в направлении x на одной из пластин, p_v — повышенное давление, p_n — пониженное давление.

Уравнения будем рассматривать в квадратной области. Схематичное изображение области и граничных условий изображено на рис. 1.

2. Вывод уравнения Рейнольдса

Гидродинамические уравнения несжимаемой жидкости с внутренним трением могут быть представлены в очень простой форме, если пренебречь силами, пропорциональными массам, равно как и силами инерции.

Обозначая через x, y, z прямоугольные координаты точки, через p — гидродинамическое давление в этой точке,

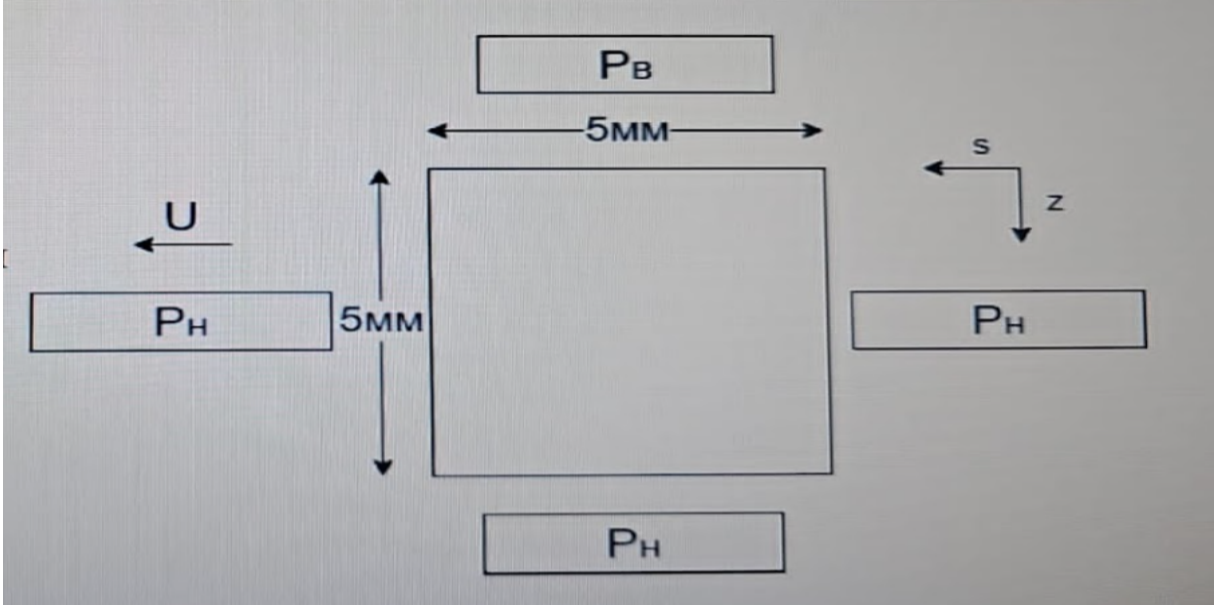


Рис. 1. Схема области решения и граничных условий уравнения Рейнольдса

Силы трения $p_{xy}, p_{xz}, p_{yx}, p_{yz}, p_{zx}, p_{zy}$, перпендикулярные к оси силы, обозначенной первой буквой индекса и параллельные оси силы, обозначенной второй буквой индекса.

Обозначим проекции скорости на осях x, y, z соответственно u, v, w .

Введем μ как коэффициент внутреннего трения жидкости. Тогда можно записать три системы уравнений:

- 1) Система, определяющая гидродинамическое давление в точке x, y, z :

$$\begin{cases} \frac{\partial p}{\partial x} = \mu \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} \right), \\ \frac{\partial p}{\partial y} = \mu \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial z^2} \right), \\ \frac{\partial p}{\partial z} = \mu \left(\frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial z^2} \right). \end{cases} \quad (2)$$

- 2) Система, определяющая силы трения в той же точке:

$$\begin{cases} p_{yz} = p_{zy} = \mu \left(\frac{\partial w}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial z} \right), \\ p_{zx} = p_{xz} = \mu \left(\frac{\partial w}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial z} \right), \\ p_{xy} = p_{yx} = \mu \left(\frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right). \end{cases} \quad (3)$$

- 3) Условие несжимаемости жидкости, выраженное уравнением:

$$\frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial w}{\partial z} = 0. \quad (4)$$

Примем, что скорость $v = 0$, поскольку она мала по сравнению со скоростями $u = 0, w = 0$.

Изменения скоростей u и ω со при заданном значении y для всех изменений x и z могут рассматриваться как чрезмерно малые, поэтому примем

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = 0, \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} = 0, \frac{\partial^2 \omega}{\partial x^2} = 0, \frac{\partial^2 \omega}{\partial z^2} = 0.$$

Ограничиваясь приближенным решением, которое можно получить при указанных выше предположениях, уравнения (2), (3) и (4) могут быть приведены к следующей форме.

$$\begin{cases} \frac{\partial p}{\partial x} = \mu \frac{\partial^2 u}{\partial y^2}, \\ \frac{\partial p}{\partial y} = 0, \\ \frac{\partial p}{\partial z} = \mu \frac{\partial^2 \omega}{\partial y^2}. \end{cases} \quad (5)$$

$$\begin{cases} p_{yz} = p_{xy} = \mu \frac{\partial \omega}{\partial y}, \\ p_{zx} = p_{xz} = 0, \\ p_{xy} = p_{yx} = \mu \frac{\partial u}{\partial y}. \end{cases} \quad (6)$$

$$\frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial \nu}{\partial y} + \frac{\partial \omega}{\partial z} = 0.$$

Для определения давления необходимо интегрировать выражения (5), (6). Для этого определим граничные условия.

Для $y = 0$ имеем

$$\begin{cases} u = U_0, \\ \nu = 0, \\ \omega = 0. \end{cases}$$

Для $y = h$ имеем

$$\begin{cases} u = U_1, \\ \nu = U_1 - U_1 \frac{\partial h}{\partial h}, \\ \omega = 0. \end{cases}$$

Поскольку p не зависит от y , то интегрирование уравнений (5) приводит к уравнениям

$$\begin{cases} u = \frac{1}{2\mu} \frac{\partial p}{\partial x} (y - h) y + U_0 \frac{h-y}{h} + U_1 \frac{y}{h}, \\ \omega = \frac{1}{2\mu} \frac{\partial p}{\partial z} (y - h) y. \end{cases} \quad (7)$$

Первые производные вторых членов этих уравнений, перенесенные в соответствующие уравнения группы (6), приводят к уравнениям

$$\begin{cases} p_{yz} = p_{zy} = \frac{1}{2} \frac{\partial p}{\partial z} (2y - h), \\ p_{xy} = p_{yx} = \frac{1}{2} \frac{\partial p}{\partial x} (2y - h) + \mu \frac{U_1 - U_0}{h}. \end{cases} \quad (8)$$

Если давление p считать независимым от координаты z , то четыре последних уравнения сокращаются до двух: первое из системы (7) и второе из системы (8).

Взяв производные от первого из этих уравнений по x и от второго по z и подставляя это в уравнение (4), находим, что

$$\frac{\partial \nu}{\partial y} = -\frac{1}{2\mu} \left(\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial p}{\partial x} (y-x)y \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial p}{\partial z} (y-h)h \right) - \frac{\partial}{\partial x} \left(U_0 \frac{h-y}{h} + U_1 \frac{y}{h} \right) \right).$$

Интегрируя это уравнение в пределах от $y = 0$ до $y = h$ и принимая во внимание граничные условия, получаем

$$\frac{\partial}{\partial x} \left(h^3 \frac{\partial p}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(h^3 \frac{\partial p}{\partial z} \right) = 6\mu \left((U_0 - U_1) \frac{\partial h}{\partial x} \right) + 2V_1.$$

$2V_1$ используется для учёта движений одной из стенок зазора, меняющих значение функции. Если пренебречь этим, и обозначить $U_0 - U_1$ как U , то получим искомое уравнение (1).

3. Метод конечных элементов

Основная идея метода конечных элементов состоит в том, что любую непрерывную величину, такую, как температура, давление и перемещение, можно аппроксимировать дискретной моделью, которая строится на множестве кусочно-непрерывных функций, определенных на конечном числе подобластей. Кусочно-непрерывные функции определяются с помощью значений непрерывной величины в конечном числе точек рассматриваемой области. В общем случае непрерывная величина заранее неизвестна и нужно определить значения этой величины в некоторых внутренних точках области. Дискретную модель, однако, не сложно построить, если сначала предположить, что числовые значения этой величины в каждой внутренней точке области известны. После этого можно перейти к общему случаю. Итак, при построении дискретной модели непрерывной величины поступают следующим образом:

- 1) В рассматриваемой области фиксируется конечное число точек. Эти точки называются узловыми точками или просто узлами.
- 2) Значение непрерывной величины в каждой узловой точке считается переменной, которая должна быть определена.
- 3) Область определения непрерывной величины разбивается на конечное число подобластей, называемых элементами. Эти элементы имеют общие узловые точки и в совокупности аппроксимируют форму области.
- 4) Выбор функций формы и аппроксимирующей функции.

- 5) Построение локальной матрицы.
- 6) Построение глобальной матрицы путем сшивания локальных матриц элементов друг с другом.
- 7) Учет граничных условий путем заменой коэффициентов в полученной матрице или же вектора правых частей.
- 8) Решение системы линейных уравнений для получения решения в узловых точках.

4. Методика решения уравнения Рейнольдса с помощью слабой формы Галеркина

Существуют разные подходы к реализации идеи метода конечных элементов. В данной работе рассмотрим методику решения с помощью слабой формы Галеркина. Для разбиения области на элементы требуется выбрать форму элемента. Поскольку рассматриваемая область прямоугольная, то удобно взять элементы прямоугольной формы. Пусть l — горизонтальная длинная области, а h — вертикальная. Тогда функции формы будут иметь следующий вид:

$$\begin{cases} N_1 = 1 - \frac{x}{l} - \frac{z}{h} + \frac{xz}{lh}, \\ N_2 = \frac{x}{l} - \frac{xz}{lh}, \\ N_3 = \frac{xz}{lh}, \\ N_4 = \frac{z}{h} - \frac{xz}{lh}. \end{cases} \quad (9)$$

Аппроксимирующую функцию зададим в виде:

$$\phi = c_0 N_1 + c_1 N_2 + c_2 N_3 + c_3 N_4.$$

Далее будем искать локальную матрицу из выражения:

$$\int_{S_i} [N] \left(\frac{\partial}{\partial x} \left(h^3 \frac{\partial p}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(h^3 \frac{\partial p}{\partial z} \right) - 6\mu U \frac{\partial h}{\partial x} \right) dx dz = 0.$$

S_i — область, содержащая элемент. Подставим аппроксимирующую функцию ϕ вместо p .

$$\int_{S_i} [N] \left(\frac{\partial}{\partial x} \left(h^3 \frac{\partial \phi}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(h^3 \frac{\partial \phi}{\partial z} \right) - 6\mu U \frac{\partial h}{\partial x} \right) dx dz = 0.$$

Далее рассмотрим сумму интегралов:

$$\int_{S_i} [N] \left(\frac{\partial}{\partial x} \left(h^3 \frac{\partial \phi}{\partial x} \right) \right) dx dz + \int_{S_i} [N] \left(\frac{\partial}{\partial z} \left(h^3 \frac{\partial \phi}{\partial z} \right) \right) dx dz - \int_{S_i} [N] \left(6\mu U \frac{\partial h}{\partial x} \right) dx dz = 0.$$

Будем вычислять интегралы в которых участвует функция ϕ по частям:

$$\int_{S_i} [N] \left(\frac{\partial}{\partial x} \left(h^3 \frac{\partial \phi}{\partial x} \right) \right) dx dz = [N] h^3 \frac{d\phi}{dx} \Big|_{S_i} - \int_{S_i} \frac{d[N]}{dx} \left(h^3 \frac{\partial \phi}{\partial x} \right) dx dz,$$

$$\int_{S_i} [N] \left(\frac{\partial}{\partial z} \left(h^3 \frac{\partial \phi}{\partial z} \right) \right) dx dz = [N] h^3 \frac{d\phi}{dz} \Big|_{S_i} - \int_{S_i} \frac{d[N]}{dz} \left(h^3 \frac{\partial \phi}{\partial z} \right) dx dz.$$

Суть такого подхода в том, что мы снижаем требования по дифференцируемости со второго до первого порядка.

После вычислений этих интегралов и их сложении можно получить матричное уравнение в локальных координатах относительно ϕ следующего вида:

$$W_i \phi = F_i, \quad (10)$$

где F_i - правая часть, полученная из интеграла, не содержащего ϕ :

$$F_i = \int_{S_i} [N] \left(6\mu U \frac{\partial h}{\partial x} \right) dx dz.$$

Для вычисления глобальной матрицы требуется для каждого элемента подставить в вырождение (10) для локальных координат узловые границы области и вычислить их значения. Далее нужно объединить все матрицы полученные в одну глобальную.

После объединения получаем матричное уравнение

$$W\phi = F,$$

Далее заменяем значения в матрице F и матрице W так, чтобы решения совпадали с граничными условиями. После подстановки граничных условий решением уравнения будут являться искомые значения давления p в узловых точках.

5. Программная реализация решения уравнения Рейнольдса методом конечных элементов

Рассмотрим задачу со следующими входными данными

$$\left\{ \begin{array}{l} h = 0.0001 \text{ м}, \\ verticalLength = 0.005 \text{ м}, \\ horizontalLength = 0.005 \text{ м}, \\ \mu = 8.90 * 10^{-4} \text{ Па} * \text{с}, \\ U = 10 \text{ м/с}, \\ p_{\text{н}} = 100 \text{ кПа}, \\ p_{\text{в}} = 150 \text{ кПа}, \end{array} \right.$$

μ — коэффициент вязкости воды.

5.1. Сетка 5 на 5 элементов

Для сетки 5 на 5 элементов получаем следующие значения в узлах:

Построим график решения

Из полученных значений и графиков видно, что граничные условия выполняются.

x	z	node value
0	0	100000
0.001	0	100000
0.001	0.001	103355
0	0.001	100000
0.002	0	100000
0.002	0.001	103563
0.003	0	100000
0.003	0.001	102859
0.004	0	100000
0.004	0.001	97571
0.005	0	100000
0.005	0.001	100000
0.001	0.002	107540
0	0.002	100000
0.002	0.002	109478
0.003	0.002	105447
0.004	0.002	104199
0.005	0.002	100000
0.001	0.003	113552
0	0.003	100000
0.002	0.003	118025
0.003	0.003	116854
0.004	0.003	107588
0.005	0.003	100000
0.001	0.004	123466
0	0.004	100000
0.002	0.004	130492
0.003	0.004	131722
0.004	0.004	123998
0.005	0.004	100000
0.001	0.005	150000
0	0.005	150000
0.002	0.005	150000
0.003	0.005	150000
0.004	0.005	150000
0.005	0.005	150000

Рис. 2. Значения в узлах решения уравнения Рейнольдса для $h = 0.0001$ м на сетке 5 на 5 элементов

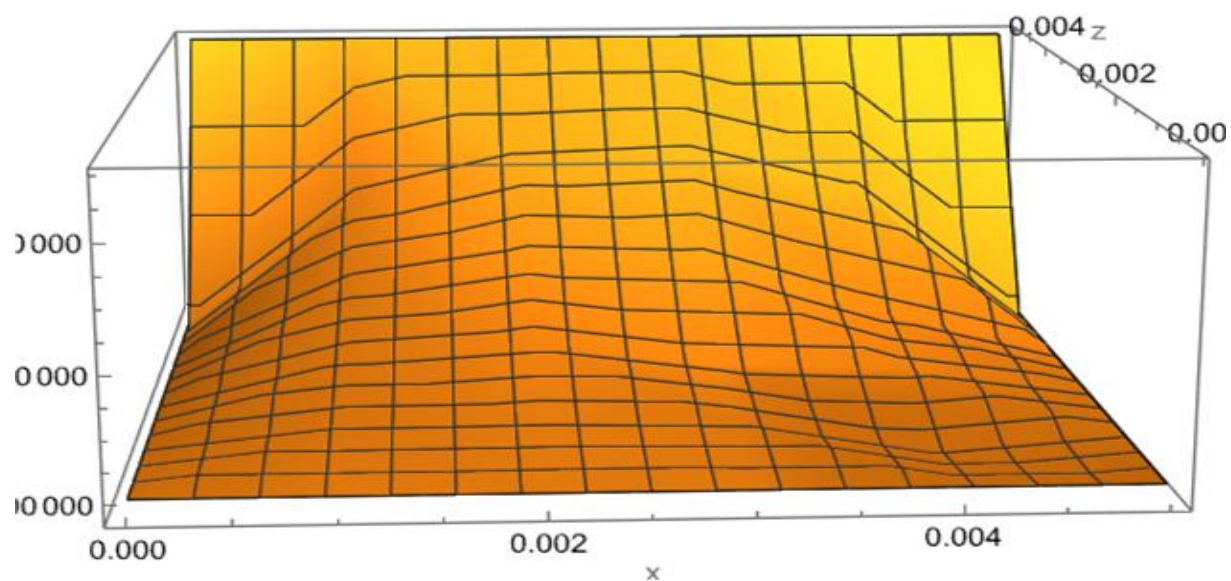


Рис. 3. График решения уравнения Рейнольдса для $h = 0.0001$ м на сетке 6 на 6 элементов

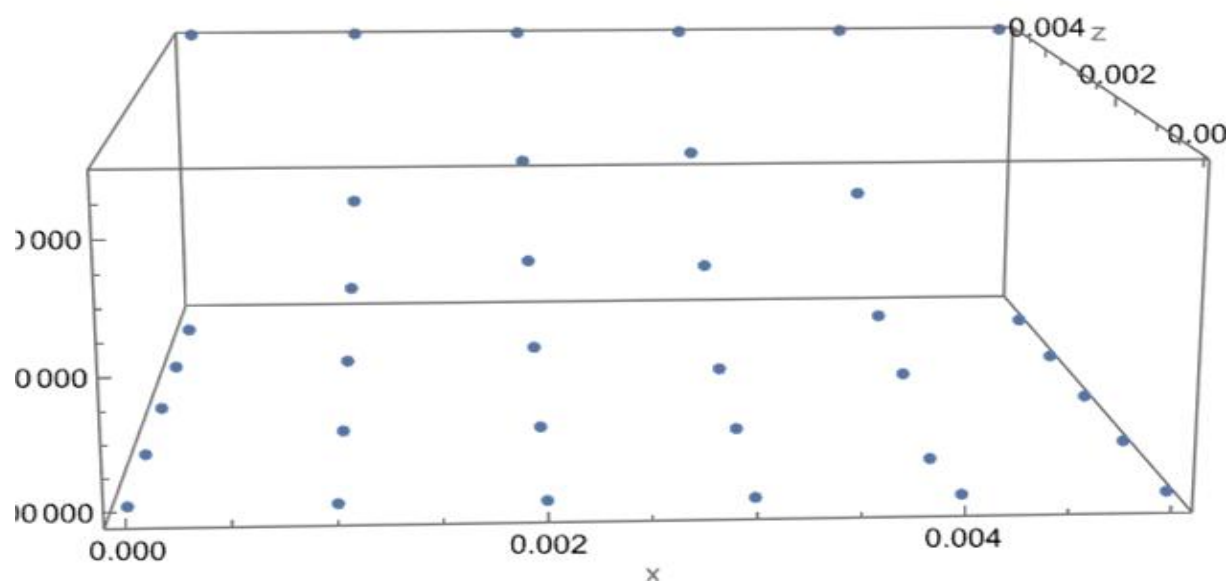


Рис. 4. График значений узлов решения уравнения Рейнольдса для $h = 0.0001$ м на сетке 5 на 5 элементов

5.2. Сетка 10 на 10 элементов

Для сетки 10 на 10 элементов получаем следующие значения графики:

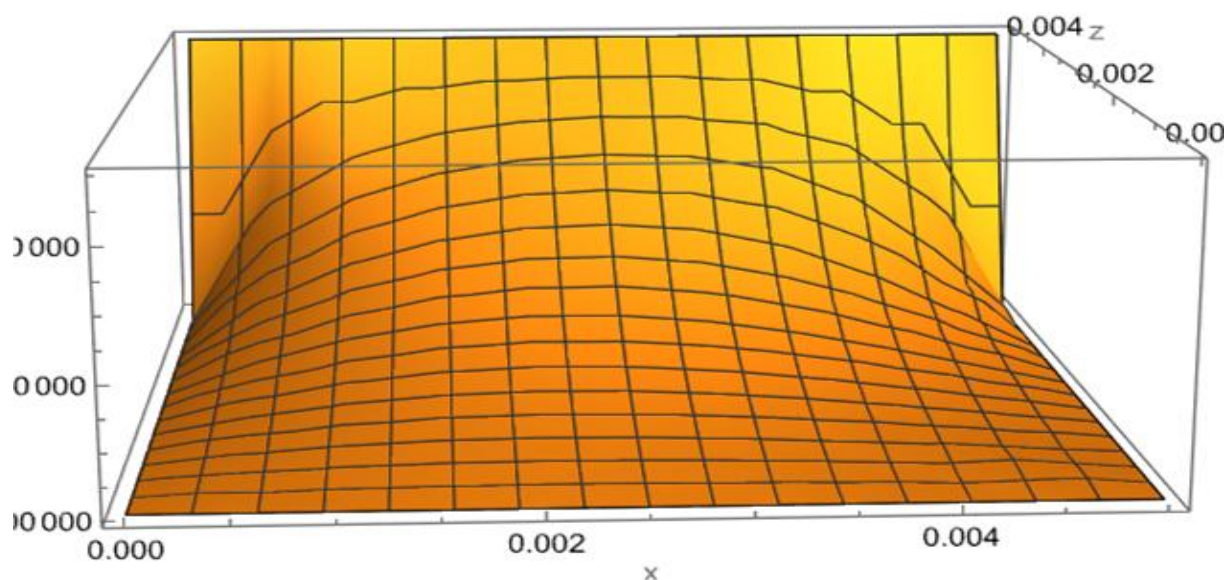


Рис. 5. График решения уравнения Рейнольдса для $h = 0.0001$ м на сетке 10 на 10 элементов

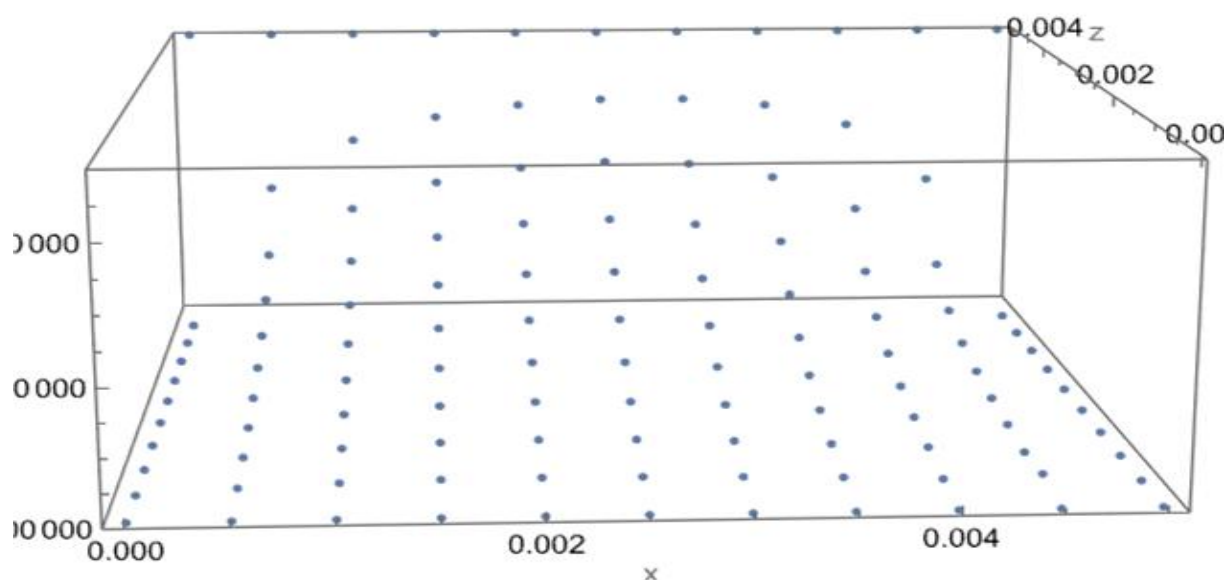


Рис. 6. График значений узлов решения уравнения Рейнольдса для $h = 0.0001$ м на сетке 10 на 10 элементов

Рис. 7. С

Из полученных графиков видно, что граничные условия выполняются.

5.3. Сравнение полученного решения с решением Wolfram Mathematica

Проверим полученный результат с помощью функции NDSolve в Wolfram Mathematica.

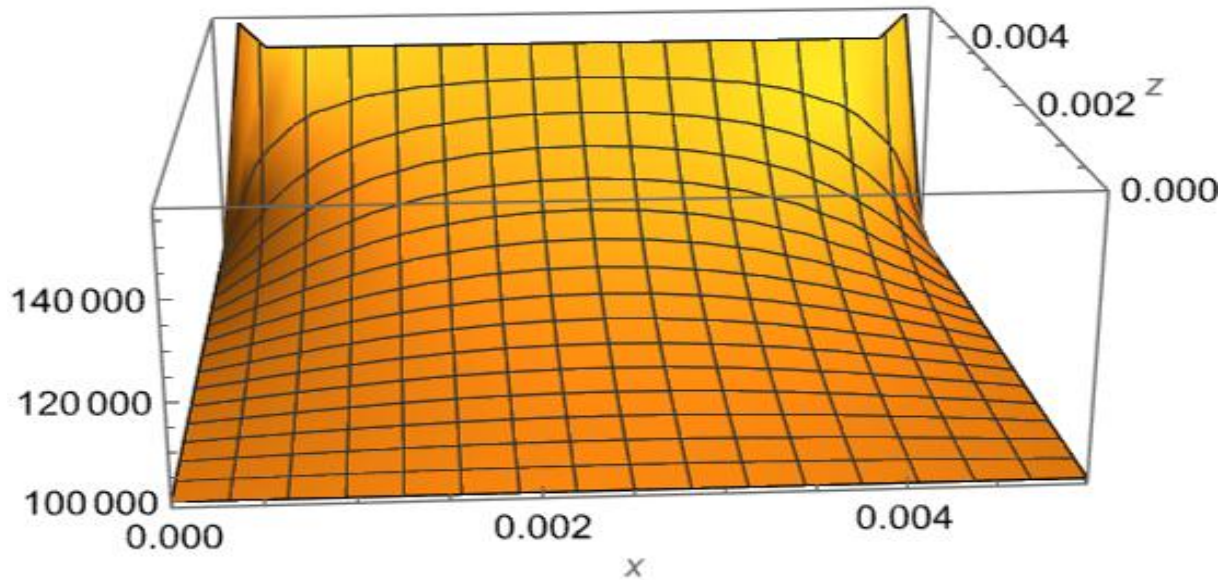


Рис. 8. График решения уравнения Рейнольдса для $h = 0.0001$ м полученный с помощью Wolfram Mathematica

Сравним решения полученные с помощью собственной реализацией с решением Wolfram Mathematica.

Размерность сетки	Разность, Па	Погрешность, %
5 на 5	4612	4.51
10 на 10	1538	1.38
20 на 20	1290	1.02

Таким образом мы видим, что полученное решение является верным и с увеличением числа элементов в сетке погрешность падает. Это свидетельствует о верности полученного решения.

Заключение

В работе представлен вывод уравнения Рейнольдса для установившегося течения в газовом смазочном слое. В работе была рассмотрен алгоритм метода конечных элементов. Затем данный метод был реализован программно и с помощью полученной программы было найдено решение уравнения Рейнольдса. Далее решение было сравнено с решением полученным с помощью функции NDSolve в Wolfram Mathematica. В результате сравнения для сетки 5 на 5 погрешность равна 4.51 %, а для сетки 20 на 20 – 1.02 %.

Список использованных источников

1. Петров Н. Гидродинамическая теория смазки, М.: из-во академии наук СССР, 1948. — 558 с.
2. Слезкин Н. Динамика вязкой несжимаемой жидкости, М.: из-во технотeorетической литературы, 1955. — 521 с.
3. Селегринд Л. Применение метода конечных элементов, М.: из-во МИР, 1979. — 195 с.
4. Seshu P. Textbook of Finite Element Analysis, М.: PHI Learning Private Limited, 2012. — 340 с.