

УТОЧНЕННАЯ МОДЕЛЬ ВЫСОКОСКОРОСТНОГО ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ СФЕРИЧЕСКОЙ МЕХАНИЧЕСКОЙ ЧАСТИЦЫ С ПЛАСТИНОЙ ПОД УГЛОМ

Представленная в работе [1] математическая модель рикошетирувания сферического ударника на тонких пластинах на углах соударения до 5° дает расхождение расчетных выходных параметров от экспериментальных на 15...40% в сторону уменьшения. Такое расхождение объясняется несовершенством математической модели, которое заключается в следующем:

1. При определении давления, действующего на поверхность сферического ударника применялась гидродинамическая модель обтекания шара сверхзвуковым потоком, в которой давление по поверхности взаимодействия сферической частицы изменяется по закону $\cos^4 \varphi$:

$$p = \left(\text{III} K_0 \rho_n \frac{V^2}{2} \right) \cos^4 \varphi, \quad (1)$$

где $HВ$ – твердость материала пластины по Бринеллю,

ρ_n – плотность материала пластины,

V – скорость взаимодействия;

K_0 – коэффициент, учитывающий динамический характер взаимодействия.

$$K_0 = 1 + \sqrt{\left(\frac{V}{c} \right)^2 \cdot \rho_n}. \quad (2)$$

В эксперименте скорость соударения намного меньше скорости звука в материале среды (пластины), что приводит к изменению характера распределения давления по поверхности ударника и изменению вида коэффициента K_0 , принятого в модели.

2. В представленных в исходной модели составляющих силы сопротивления внедрению ударника в пластину

$$\begin{cases} P'_1 = 2 \cdot p'_0 \cdot R^2 \cdot (J_1 \cdot \cos \psi - J_2 \cdot \sin \psi), \\ P'_2 = 2 \cdot p'_0 \cdot R^2 \cdot (J_1 \cdot \sin \psi + J_2 \cdot \cos \psi) \end{cases} \quad (3)$$

не учтены энергетические потери за счет трения, плавления металла в зоне контакта ударника с пластиной; пластические и упруго-пластические деформации пластины в зоне взаимодействия, податливость пластины за счет пластического и упругого прогиба.

С целью уточнения математической модели в (1) введем коэффициент K_p , учитывающий отклонение закона распределения давления по поверхности ударника при соударении с металлическими пластинами от распределения давления по гидродинамической теории и в (2) – неизвестный коэффициент K_l , учитывающий погрешность выбранного закона изменения K_δ :

$$K_\delta = 1 + K_l \sqrt{(\bar{V} \cdot \bar{\rho}_n)}, \quad (4)$$

где $\bar{\rho}_n = \frac{\rho_n}{\rho_0}$; ρ_0 – плотность материала частицы (ударника).

В (3) введем коэффициент K_x , учитывающий трение ударника о пластину, наличие прослойки жидкого металла в зоне контакта, явление «прокатывания» ударника по пластине и др., и K_y , учитывающий податливость пластины

Тогда составляющие силы сопротивления внедрению примут вид:

$$\begin{cases} P_x = 2 \cdot K_x \cdot K_p \cdot \rho_0 \cdot R^2 \cdot (J_1 \cdot \cos \psi - J_2 \cdot \sin \psi), \\ P_y = 2 \cdot K_y \cdot K_p \cdot \rho_0 \cdot R^2 \cdot (J_1 \cdot \sin \psi + J_2 \cdot \cos \psi), \end{cases} \quad (5)$$

где

$$\rho_0 = \left(HVB \left(1 + K_l \cdot (\bar{V} \cdot \bar{\rho}_n)^{1/2} \right) + \frac{\rho_n \cdot V^2}{2} \right), \quad (6)$$

Под действием неучтенных математической моделью факторов величина силы сопротивления внедрению должна уменьшаться. В (5) это уменьшение произойдет за счет коэффициентов K_p , K_x и K_y , значения которых находятся в пределах:

$$K_{p \min} < K_p \leq 1; \quad K_{x0} < K_x \leq 1; \quad K_{y0} < K_y \leq 1.$$

Из анализа экспериментальных данных полагаем, что изменение K_p происходит по закону:

$$K_p = 1 - a \bar{V} e^{-r \bar{V}^2}, \quad (7)$$

где $\bar{V} = \frac{V}{V_{30}}$,

V – текущая скорость внедрения ударника,

V_{30} – скорость звука в материале пластины,

a, r – поправочные коэффициенты.

Изменение значений коэффициентов K_x и K_y зададим в виде:

$$K_x = K_{x0} + (1 - K_{x0}) e^{-c \bar{V}}, \quad (8)$$

где $\xi_x = \frac{\rho_n V^2}{2H_{BA}}$ — комплексный параметр функции,

K_{x0} — значение коэффициента K_x при $\xi_x \rightarrow \infty$,

c — поправочный коэффициент,

H_{BA} — твердость алюминия по Бринеллю;

$$K_y = K_{y0} + (1 - K_{y0}) e^{-c\xi_y}, \quad (9)$$

где $\xi_y = \frac{2}{3} \frac{\bar{\rho} V_o \sin \psi_o}{\bar{\delta}_n V_m}$ — комплексный параметр функции,

$$\bar{\rho} = \frac{\rho_o}{\rho_n}, \quad \bar{\delta}_n = \frac{\delta_n}{d_o},$$

δ_n — толщина пластины, d_o — диаметр ударника.

$$V_m = \sqrt{\frac{E_n}{\rho_n}} \text{ — скорость звука в материале пластины,}$$

K_{y0} — значение коэффициента K_y при $\xi_y \rightarrow \infty$.

Подставив в исходную математическую модель, представленную в [1], соотношения (5) с коэффициентами K_x , K_y , K_p , характер изменения которых задан, получим уточненную математическую модель соударения сферического ударника с пластинами на углах рикошетирувания:

$$m \frac{dV_x}{dt} = 2K_x K_p \rho_o R^2 (J_1 \cos \psi - J_2 \sin \psi),$$

$$m \frac{dV_y}{dt} = 2K_y K_p \rho_o R^2 (J_1 \cos \psi + J_2 \sin \psi),$$

$$\frac{dx}{dt} = V_x,$$

$$\frac{dy}{dt} = V_y.$$

Из (4) и (7)–(9) следует, что в коэффициентах K_n , K_p , K_x , K_y содержатся семь неизвестных параметров: K_{x0} , K_{y0} , K_I , a , θ , c , ν . Отыскание которых можно осуществить, используя метод математического программирования по минимизации функции отклика, являющейся суммой модулей отклонения экспериментальных и теоретических значений: скорости, угла и длины повреждения пластины:

$$\min y(x), \quad (10)$$

где $\bar{x} = \{x_1, \dots, x_n\}$ – вектор переменных, $\bar{x}_{\min} \leq \bar{x} \leq \bar{x}_{\max}$ – зона поиска,
 $\bar{x}_{\min} = \{x_{1\min}, x_{2\min}, \dots, x_{n\min}\}$, $\bar{x}_{\max} = \{x_{1\max}, x_{2\max}, \dots, x_{n\max}\}$.

В рассматриваемом случае

$$\min y(\bar{x}) = |1 - \bar{V}| + |1 - \bar{L}| + |1 - \bar{\psi}|, \quad (11)$$

где $\bar{V} = \frac{V_{pp}}{V_{np}}$; $\bar{L} = \frac{L_{pp}}{L_{np}}$; $\bar{\psi} = \frac{\psi_{pp}}{\psi_{np}}$,

V_{pp} , L_{pp} , ψ_{pp} – соответственно экспериментальные значения скорости, длины повреждения пластины и угла риконета.

Расчетные значения параметров риконетирования определяются следующим образом:

$$V_{pp} = f_1(\bar{x}), \quad L_{pp} = f_2(\bar{x}), \quad \psi_{pp} = f_3(\bar{x}).$$

где $x = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6, x_7\}$.

| | | |
|------------------|---------------|-------------|
| $x_1 = K_{10}$, | $x_4 = b$, | $x_6 = a$, |
| $x_2 = c$, | $x_5 = K_1$, | $x_7 = r$, |
| $x_3 = K_{y0}$, | | |

Задачу (11) преобразуем к виду:

$$\min y(\bar{x}) = |1 - f_1(\bar{x})| + |1 - f_2(\bar{x})| + |1 - f_3(\bar{x})|. \quad (12)$$

Поиск $\min y(x)$ произведем при значениях:

| | | |
|---------------------------|---------------------------|-----------------------------|
| $0,3 \leq x_1 \leq 1,0$; | $1,0 \leq x_4 \leq 4,0$; | $1,0 \leq x_6 \leq 10,0$; |
| $1,0 \leq x_2 \leq 4,0$; | $0,5 \leq x_5 \leq 3,0$; | $10,0 \leq x_7 \leq 30,0$; |
| $0,3 \leq x_3 \leq 1,0$ | | |

Значения $\min y(x)$, а также $x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6, x_7$ трехкратно находятся для каждого эксперимента и по ним определяются значения средневзвешенных параметров:

$$x_{ij\text{cp}} = \frac{\sum_{i=1}^n \frac{1}{y_i} x_{ij}}{\sum_{i=1}^n \frac{1}{y_i}}$$

где n – количество проведенных вычислений,

I – номер вычисления,

J – номер параметра,

y_i – значение минимальной функции отклика y_{\min} в i -ом вычислении,

x_{ij} – значение j -го параметра в i -ом вычислении.

Результаты вычислений средневзвешенных параметров приведены в таблице 1.

Таблица 1

| K_{x0} | K_{y0} | K_l | a | b | c | r |
|----------|----------|--------|---------|--------|--------|---------|
| 0,8103 | 0,8460 | 2,8535 | 8,12827 | 2,6579 | 2,8865 | 28,4138 |

На основании экспериментальных исходных данных и данных таблицы 1 согласно (4), (7), (8) и (9) определяются значения поправочных коэффициентов K_x , K_y , K_p , K_θ уточненной математической модели.

Сопоставление соответствующих экспериментальных и полученных модельных значений выходных параметров рикошетирувания даст погрешность в пределах 5...10 %, что говорит об адекватности уточненной математической модели соударения сферического ударника с пластинами на углах рикошетирувания.

БИБЛИОГРАФИЧЕСКИЙ СПИСОК

1. Каргин Н.Т., Юмашев Л.П. Модель высокоскоростного взаимодействия сферической механической частицы с пластиной под углом //Сб.тр. X Всерос. научно-техн. семинара по управлению движением и навигации летательных аппаратов. – Самара, 2002.-- С. 219-222.