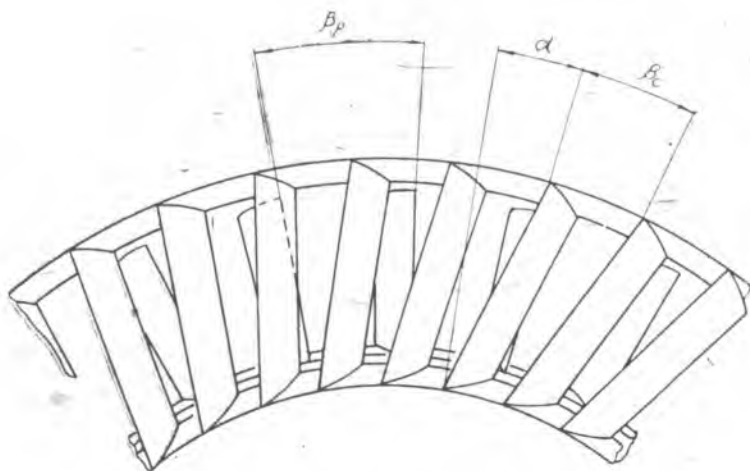


П. Д. ВИЛЬНЕР

**ВОЗБУЖДЕНИЕ ВИБРАЦИИ ЛОПАТОК СЛЕДАМИ
СОСЕДНЕГО ВЕНЦА ПРИ НАКЛОННОМ
(НЕ РАДИАЛЬНОМ) РАСПОЛОЖЕНИИ
СПРЯМЛЯЮЩИХ ЛОПАТОК**

Идея применения наклонных лопаток заключается в том, что возбуждаемая лопатка будет входить в аэродинамический след предыдущей лопатки не сразу по всей длине, а постепенно от одного конца к другому (фиг. 1). При этом эффект воздействия постепенного входа в след проявляется как на спрямляющих, так и на рабочих лопатках, но, конечно, он будет различным.

Проведем анализ возбуждения при следующих предположениях):



Фиг. 1.

— окружную неравномерность газовых сил по венцу, созданную следами, будем считать разложенной в ряд Фурье и исследовать воздействие каждой гармоники разложения в отдельности.

— лопатки колеблются как балки, а не как пластинки;

— демпфирование линейно;

— формы колебаний лопаток известны;

— погонная возбуждающая сила $q(x)$ каждой гармоники разложения не зависит от наклона спрямляющих лопаток, т. е. радиальные течения для решеток с радиальными и наклонными лопатками одинаковы.

Введем обозначения:

$y_k(x)$ — форма колебаний лопатки с частотой p_k ;

$\rho(x)$ — погонная масса лопатки;

p_k — собственная частота колебаний лопатки;

$q_i(x) \cos \omega_i t$ — сила, возбуждающая колебания при радиальном расположении спрямляющих лопаток;

t — время;

i — номер гармоники разложения возбуждающей силы в ряд Фурье по отношению к шагу лопаток возбуждающего венца;

$\omega_i = 2\pi iz \frac{n}{60}$ — частота возбуждения;

z — число возбуждающих лопаток;

n — число оборотов ротора в минуту;

β_c — угловой шаг спрямляющих лопаток;

β_p — угловой шаг рабочих лопаток;

α — центральный угол, определяющий наклон спрямляющих лопаток;

l — длина лопатки;

x — координата вдоль лопатки;

$\gamma = \frac{\alpha}{\beta}$ — перекрытие наклоном лопатки шага лопаток возбуждающего венца.

Колебания, возбуждаемые при радиальном расположении спрямляющих лопаток i -й гармоникой возбуждения, можно записать в виде

$$y(x, t) = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{\int_0^l q(x) y_k(x) dx}{p_k^2 \int_0^l \rho(x) y_k^2(x) dx} \cdot \frac{\cos \omega_i t}{\sqrt{\left(1 - \frac{\omega_i^2}{p_k^2}\right)^2 + \frac{\delta_k^2}{\pi^2} \cdot \frac{\omega_i^2}{p_k^2}}} y_k(x). \quad (1)$$

Для того, чтобы учесть наклон лопаток, т. е. фазовый сдвиг возбуждающей силы по длине, необходимо выражение для возбуждающей силы в (1)

$$q(x) \cos \omega_i t$$

заменить выражением

$$q(x) \cos [\omega_i t - \varphi_i(x)], \quad (2)$$

где

$$\varphi_i(x) = i\varphi_0 \frac{x}{l} = 2\pi i \frac{\alpha}{\beta} \cdot \frac{x}{l}. \quad (3)$$

Шаг $\beta = \beta_p$ нужно принимать при возбуждении наклонных спрямляющих лопаток радиальными рабочими; шаг $\beta = \beta_c$ — при возбуждении радиальных рабочих наклонными спрямляющими.

Представив (2) в виде

$$q(x) \cos \left[\omega_i t - i\varphi_0 \frac{x}{l} \right] = q(x) \cos \omega_i t \cos i\varphi_0 \frac{x}{l} + \\ + q(x) \sin \omega_i t \sin i\varphi_0 \frac{x}{l}, \quad (4)$$

подставим в (1). Получим

$$y(x, t) = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{\sqrt{\left(\int_0^l q(x) y_k(x) \cos i\varphi_0 \frac{x}{l} dx \right)^2 + \left(\int_0^l q(x) y_k(x) \sin i\varphi_0 \frac{x}{l} dx \right)^2}}{p_k \int_0^l \rho(x) y_k^2(x) dx} \times \\ \times \frac{y_k(x) \sin(\omega_i t - \psi_i)}{\sqrt{\left(1 - \frac{\omega_i^2}{p_k^2}\right)^2 + \frac{\sigma_k^2}{\pi^2} \cdot \frac{\omega_i^2}{p_k^2}}}. \quad (5)$$

Не уточняя значения сдвига фазы ψ_i , обратим внимание на различие формул (5) и (1). Очевидно, что в каждом члене суммы они отличаются только числителем первого множителя. Следовательно, амплитуда колебаний лопатки, колеблющейся по k -ой форме при наклонных спрямляющих лопатках будет в

$$A_{ki} = \frac{\sqrt{\left(\int_0^l q(x) y_k(x) \cos i\varphi_0 \frac{x}{l} dx \right)^2 + \left(\int_0^l q(x) y_k(x) \sin i\varphi_0 \frac{x}{l} dx \right)^2}}{\int_0^l q(x) y_k(x) dx} \quad (6)$$

раз больше, чем при радиальных. Переходя к безразмерной координате $\xi = \frac{x}{l}$ и учтя, что $\varphi_0 = 2\pi\gamma$, получим

$$A_{ki} = \frac{\sqrt{\left(\int_0^1 q(\xi) y_k(\xi) \cos 2\pi i \gamma \xi d\xi \right)^2 + \left(\int_0^1 q(\xi) y_k(\xi) \sin 2\pi i \gamma \xi d\xi \right)^2}}{\int_0^1 q(\xi) y_k(\xi) d\xi}. \quad (7)$$

Зная форму колебаний $y_k(\xi)$ и распределение возбуждающей силы по длине лопатки $q(\xi)$, можно вычислить A_{ki} в зависимости от перекрытия (наклона) γ и получить таким образом влияние наклона на амплитуды колебаний лопаток.

Рассмотрим в качестве примера случай возбуждения наклонных спрямляющих лопаток рабочими лопатками соседнего венца. Предположим для простоты, что спрямляющие лопатки представляют собою свободно опертые по концам балки постоянного сечения, а возбуждающая сила равномерно распределена по длине.

Подставляя

$$q(\xi) = 1; \quad y_k(\xi) = \sin k\pi\xi$$

в (7), получим

$$A_{ki} = \frac{\sqrt{\left(\int_0^1 \sin k\pi\xi \cos 2\pi i\gamma\xi d\xi\right)^2 + \left(\int_0^1 \sin k\pi\xi \sin 2\pi i\gamma\xi d\xi\right)^2}}{\int_0^1 \sin k\pi\xi d\xi} = \frac{\sqrt{I_1^2 + I_2^2}}{I_3} \quad (8)$$

Интегралы формулы (8):

$$I_1 = \int_0^1 \sin k\pi\xi \cos 2\pi i\gamma\xi d\xi = \begin{cases} \frac{k(1 + \cos 2\pi i\gamma)}{\pi(k^2 - 4i^2\gamma^2)}; & k = 1, 3, 5, \dots \\ \frac{k(1 - \cos 2\pi i\gamma)}{\pi(k^2 - 4i^2\gamma^2)}; & k = 2, 4, 6, \dots \end{cases} \quad (9)$$

$$I_2 = \int_0^1 \sin k\pi\xi \sin 2\pi i\gamma\xi d\xi = \begin{cases} \frac{k \sin 2\pi i\gamma}{\pi(k^2 - 4i^2\gamma^2)}; & k = 1, 3, 5, \dots \\ -\frac{k \sin 2\pi i\gamma}{\pi(k^2 - 4i^2\gamma^2)}; & k = 2, 4, 6, \dots \end{cases} \quad (10)$$

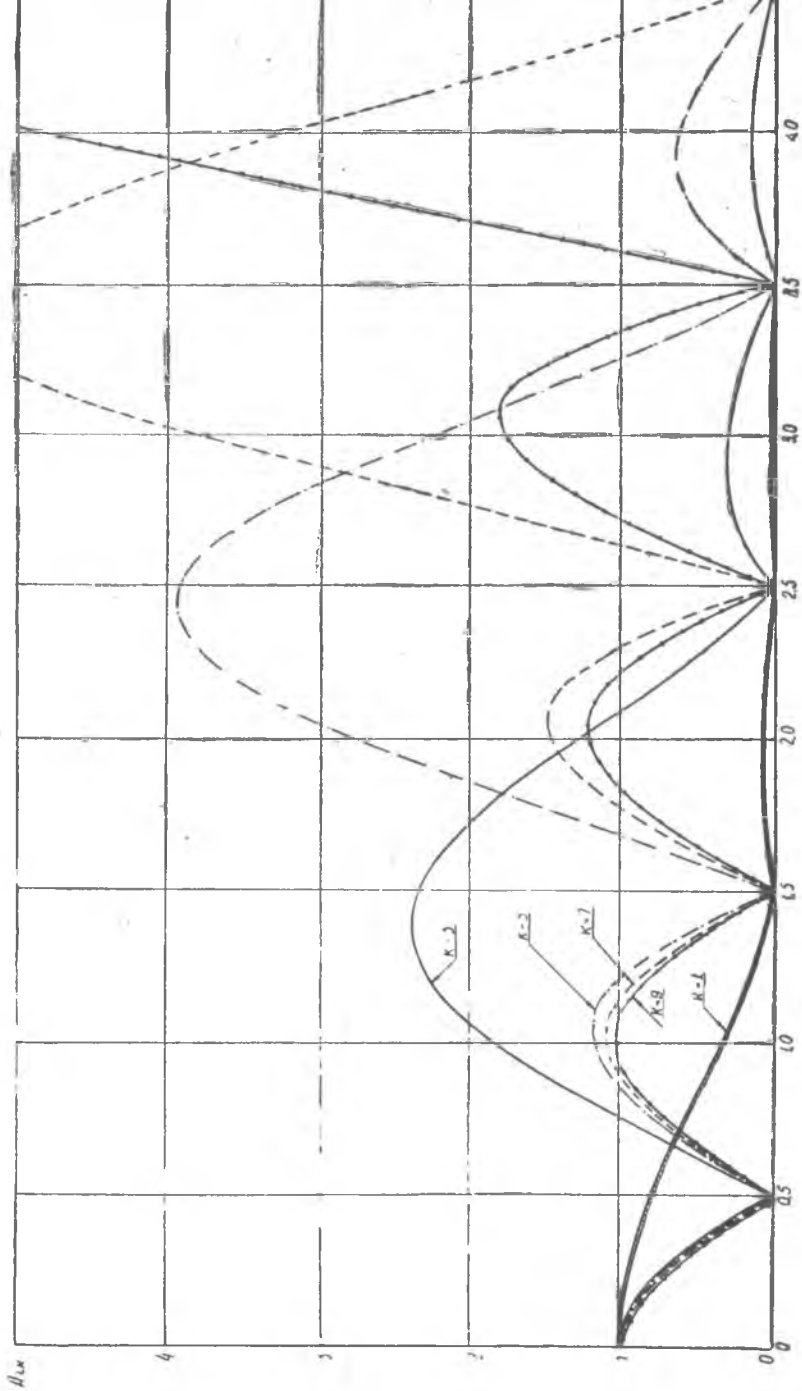
$$I_3 = \int_0^1 \sin k\pi\xi d\xi = \begin{cases} \frac{2}{k\pi}; & k = 1, 3, 5, \dots \\ 0; & k = 2, 4, 6, \dots \end{cases} \quad (11)$$

Подставляя (9) — (11) в (8), получим

$$A_{ki} = \begin{cases} \frac{k \cos \pi i\gamma}{k^2 - 4i^2\gamma^2}; & k = 1, 3, 5, \dots \\ \infty; & k = 2, 4, 6, \dots \end{cases} \quad (12)$$

Бесконечность для четных k получилась вследствие того, что предполагаемое возбуждение ортогонально всем четным формам колебаний при радиальном расположении лопаток и они не возбуждаются. Из (12) следует, что при заданных номере формы колебаний k и номере гармоники возбуждения i возбудимость лопатки меняется по параметру наклона γ — периодически. Максимумы этой кривой — неравноценны: наибольшие значения (кроме $k=1$) соответствуют наклону лопаток

$$\gamma = \frac{k}{2i}. \quad (13)$$



НАКЛОН ЛОПАТОК τ

Фиг. 2.

Раскрывая неопределенность (12) при подстановке (13), получим

$$A_{ki \max} = \frac{k\pi}{4}; \quad k = 1, 3, 5, \dots \dots, \quad (14)$$

то есть, значение наибольшего максимума растет с ростом номера формы колебаний. Из (12) также следует, что изменение номера гармоники i равносильно пропорциональному изменению наклона лопатки γ . Кривые, построенные по (12), приведены на фиг. 2. Из них следует, что для всех оборотов при возбуждении гармоникой z (т. е. $i=1$) имеется общий минимум при $\gamma=0,5$. Все остальные минимумы возбуждения не являются общими и использование их нецелесообразно, так как это может привести к значительному усилению возбуждения одних форм колебаний при снижении возбуждения для других.

Аналогично исследуются формы колебаний при других условиях опирания.