

# **Turbomacchine**

#### Esercitazione sulle pompe centrifughe



Prof.Andrea Arnone Ing. Matteo Checcucci

Studente: *Miguel Alfonso Mendez* 



#### Introduzione

Si propone il dimensionamento preliminare di una pompa centrifuga partendo dai seguenti dati di progetto:

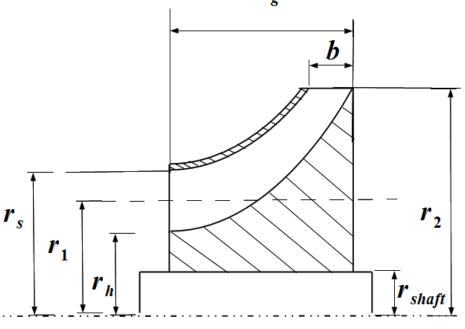
$$H = 100m$$

$$Q = 200m^3/h$$

$$D_{1h}/D_2 = 0.25$$

 Per indicare le variabili geometriche e fluidodinamiche si mettono i pedici come nello schema in figura

Per lo svolgimento dell'esercitazione è stato utilizzato il software EES, si riportano in blu le righe di codice.



#### Scelta della velocità di rotazione

Resta in un primo momento libera la scelta della velocità di rotazione della macchina, che volendo essere semplicemente accoppiata con un motore elettrico (senza quindi ricorrere a ingranaggi riduttori/moltiplicatori) dipende dal numero di poli della macchina:

1500 r.p.m per un motore a 2 coppie polari (Nel seguito indicata con S1) 3000 r.p.m per un motore a 1 coppia polarie(Nel seguito indicata con S2)

- Ovviamente la scelta di una delle due velocità di rotazione influenzerà notevolmente i parametri di funzionamento della macchina: si può in generale affermare che una velocità di rotazione maggiore contribuisce a una riduzione delle dimensioni della macchina, ma essendo in questo caso un primo rapporto tra i diametri d'ingresso e di uscita della macchina fissati, tale variazione influirà su altre grandezze adimensionali (NPSH, psi).
- Ricorrendo alla teoria della similitudine meccanica si può basare il disegno di un prototipo sulle esperienze condotte su macchine che in esercizio hanno fornito prestazioni soddisfacenti. I parametri adimensionali di interesse nello studio di una macchina centrifuga sono:

$$f[(\frac{l_1}{l_2}, \frac{l_1}{l_3}, \frac{l_2}{l_3}), \frac{\Delta p}{\rho \frac{c^2}{2}}, \frac{\rho c D}{\mu}, \frac{c}{c_s}, \frac{\rho c^2 D}{\sigma}] = 0$$

### Numero di giri specifico

La scelta di un particolare tipo di macchina idraulica viene fatta attraverso un parametro adimensionale noto come velocità di giri specifica (o *shape number*: [Dixon,5]), che permette di fornire una prima classificazione. Tale parametro, si ottiene combinando il numero di flusso (phi) e il numero di pressione (psi) in maniera da eliminare il diametro della macchina.

$$N_{S} = \frac{[r.p.m] * \sqrt{Q[m^{3}/h]/3600}}{H[m]^{0,75}}$$

Si parla spesso anche di numero caratteristico di macchina, che si dimostra essere pari a N\_s/53

#### [Ventrone,3].

Nel nostro caso, per le due velocità di rotazione possibili si ottiene:

Entrambi compresi tra 10 e 30, per cui tipicamente nel campo delle macchine radiali, lente [Plfeiderer, 1]. Si osserva inoltre che in entrambi i casi si può scegliere di proseguire il dimensionamento di una macchina monostadio.



### *N\_s e geometria della girante*

➤ Dall'analisi adimensionale è possibile ricavare la seguente relazione [Valorani-Nasuti,2] tra i tre diametri che definiscono le dimensioni della girante (D\_1h,D\_1s,D\_2).

$$\frac{D_{1s}}{D_{2}} = \frac{1}{\sqrt[3]{\pi}} \sqrt[s]{\frac{N_{s}^{2}}{(1 - v^{2})^{2}}} \frac{\sqrt{\psi_{2}}}{\sqrt[5]{\phi_{1}}}$$

Essendo:

$$\psi_2 = \frac{gH}{u_2^2}$$
  $\phi_1 = c_{1s}/u_{1s}$   $v = D_{1h}/D_{1s}$ 

- Risulta interessante notare che essendo, nel caso in esame, fissato il rapporto a sinistra (υ come si vedrà sarà invariabile una volta nota Q) all'aumentare della velocità specifica c'è una forte tendenza alla riduzione del coefficiente di pressione.
- Una volta noto il numero di giri caratteristico è possibile avere un stima sul rendimento (complessivo) della macchina, utilizzando grafici basati su indagini statistiche svolte per macchine simili. Per la macchina in esame è lecito aspettarsi un rendimento complessivo di 0,75 [Ventrone, 3]



#### Diametro D\_h e D\_a

- Fra la variabili che possono essere ottimizzare, da un punto di vista fluidodinamico, nella sezione di ingresso, non rientra il diametro minimo alla radice, poiché in genere stabilito da considerazione di natura meccanica. Esistono diverse forme di giranti per pompe che differiscono la relazione che questo diametro ha rispetto al diametro dell'albero su cui è calettata. Solitamente [Khin Cho Thin, 7] si sceglie tra 1,5 e 2 volte il diametro dell'albero.
- Come già fatto per il compressore il diametro si dimensiona con la seguente :

$$d = \left(\frac{16P}{\omega \pi \tau_{ADM}}\right)^{1/3} \longrightarrow d[cm] = c\left(\frac{P[kW]}{N[r.p.m]}\right)^{(1/3)}$$

Nel caso in esame, scegliendo c=16 si pone:

```
g=9,816 [m/s]

H=100 [m]

Q=200 [m^3/h]

P=rho*g*H /1000*Q/3600/0,85

D_a=16*(P/N)^(1/3)/100

r_1h=D_a

D_1h=r_1h*2
```

> Si ottiene quindi:

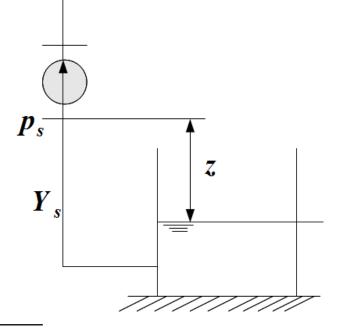
### Cavitazione e NPSH\_A

- ➤ Il fenomeno della cavitazione si genera quando la pressione statica in un punto della macchina scende al di sotto della pressione di vapore del liquido pompato e/o la pressione parziale dei gas eventualmente discolti.
- Quando ciò accade si ha la temporanea formazione di micro-bolle le quali implodono successivamente non appena la pressione statica torna ad aumentare.
- La cosa provoca rumore e vibrazione, caduta della curva caratteristica H-Q e del rendimento e una azione meccanica di forte martellamento delle pale con eventuale rottura per corrosione e/o fatica del metallo.
- Se si considera l'energia in ingresso alla pompa:

$$E_s = \frac{p_s}{\rho} + \frac{c_s^2}{2} = \frac{p_A}{\rho} - gz - Y_S$$

Si definisce:

$$NPSH_A = E_s - \frac{p_T}{\rho}$$





### NPSH\_R

- ➤ II NPSH\_R (required) è una caratteristica propria di ciascuna pompa. Rappresenta l'energia "di riserva" necessaria a vincere le perdite per attrito e portare alla massima velocità esistente nei condotti rotorici e deve essere ovviamente inferiore (al massimo uguale) a quella messa a disposizione dall'impianto.
- Per questo motivo si può dire che la capacità di aspirazione di una pompa è tanto maggiore quanto minore è il suo NPSH\_R.
  - Sperimentalmente si ricava la seguente:

$$NPSH_R = \frac{1}{g} \left( \lambda_1 \frac{c_{18}^2}{2} + \lambda_2 \frac{w_{18}^2}{2} \right)$$

Esistono vari criteri per l'ottimizzazione della sezione d'ingresso. Quello qui utilizzato consiste nell'ottimizzare il NPSH\_R, ovvero scegliere la configurazione che lo minimizza. Un altro criterio molto utilizzato consiste nel minimizzare le perdite d'urto (trovare la minima w\_1s a parità di Q), come già visto per l'esercitazione sul compressore (Neumann).

Altri metodi si basano su indagini statistiche (Cordier) [*Macchioni-Pinelli, 8*], o un indice dimensionale, suction specific speed che deve essere minore di un certo valore (Wislicehus) [Dixon, 5].



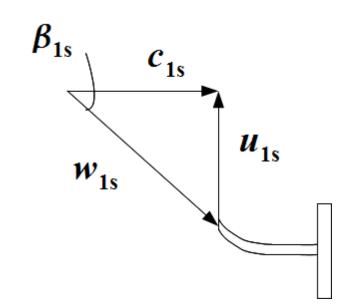
### Sezione di ingresso

Considerando il triangolo di velocità nel diametro esterno dell'occhio della girante come mostrato in figura, in assenza cioè di prerotazione, si ha:

$$w_{1s} = \frac{u_{1s}}{\sin(\beta_{1s})}$$
  $c_{1s} = \frac{u_{1s}}{\tan(\beta_{1s})}$   $Q[m/s] = N \frac{\pi}{30} \frac{r_{1s}^{s}}{\tan(\beta_{1s})} k\pi$ 

$$k = 1 - v^2$$
  $u_{1s} = \omega r_{1s}$ 

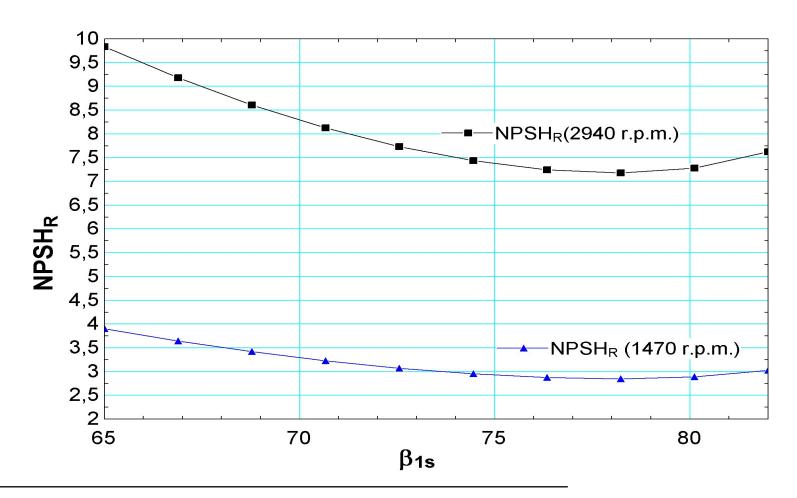
- Risolvendo insieme l'equazione di continuità, essendo noto r\_1h, N, e il triangolo di velocità è possibile riportare l'espressione di NPSH\_r in funzione della sola beta\_1s [Pfleiderer, 1].
- Facendo variare beta\_1s si ricava l'andamento di NPSHR per le due possibili velocità di rotazione





#### NPSH\_R Vs beta\_1s

Gli andamenti del NPSH\_R per le due soluzioni sono mostrati in figura e si ricava un minimo per beta 1s=90-sqrt(1/2\*(lambda 1/(lambda 1+lambda 2)))



#### Triangolo velocità in ingresso

Considerando che il minimo trovato oscilla tra i 71 e i 77 deg, variando i coefficienti lambda precedentemente definiti si sceglie un valore di 74 deg. Per le due velocità di rotazione si ottiene quanto segue:

2940 r.p.m	Raggio[mm]	U_1[m/s]	W_1[m/s]	C_1[m/s]	Beta_1[deg]
Radice	44,71	13,76	9,496	6,157	42,39
Medio	57,25	17,62	11,76	6,157	43,35
Esterno	69,78	21,47	14,07	6,157	74

Con NPSH=7,5 m

1470 r.p.m	Raggio[mm]	U_1[m/s]	W_1[m/s]	C_1[m/s]	Beta_1[deg]
Radice	56,33	8,667	9,496	3,879	42,39
Medio	72,13	11,1	11,76	3,879	43,35
Esterno	87,92	13,53	14,07	3,879	74

Con NPSH=2,976 m

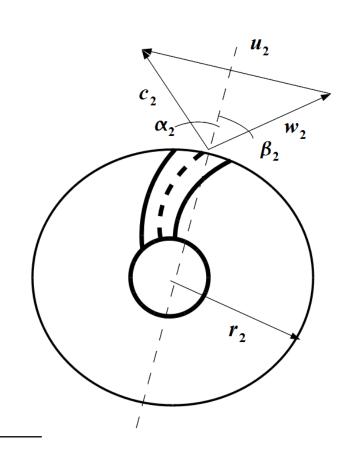


### Triangolo di velocità in uscita -1

Per la macchina in esame è imposto il diametro esterno per cui è nota la velocità tangenziale. Si ipotizza inizialmente che la velocità radiale sia il 80% minore di quella in ingresso. Tale ipotesi dovrà poi essere verificata una volta calcolato lo slip factor. [Wiesner, 8]

```
c_r2=0,8*c_1
c_THETA2=H*g/(u_2*0,96)
w_THETA2=u_2-c_THETA2
w_2=sqrt(W_THETA2^2+c_r2^2)
c_2=sqrt(c_THETA2^2+c_r2^2)
f_O=1-(N_pale*0,003)/(pi*D_2)*1/(sin(beta_2b))
Q_1=pi*c_r2*b_2*f_O*D_2
beta_2=arctan(w_THETA2/c_r2)
alpha_2=arctan(c_THETA2/c_r2)
beta_m=(beta_1+beta_2)*0,5
Z_Pale=f*(D_2+D_1)/(D_2-D_1)*cos(beta_m)
f=6,5
```

Per la configurazione in esame viene infine proposto un numero di pale tramite la correlazione di Pfleiderer. Si ricaverà Z\_Pale=5,839 (6) per 2940 r.p.m , Z\_Pale=7,72 (8) per 1470 r.p.m



## Triangolo di velocità in uscita -2

 $sigma\_OL = sigma\_ii^*(1 - ((r\_1/r\_2 - epsilon\_Limite)/(1 - epsilon\_Limite))^3)$ 

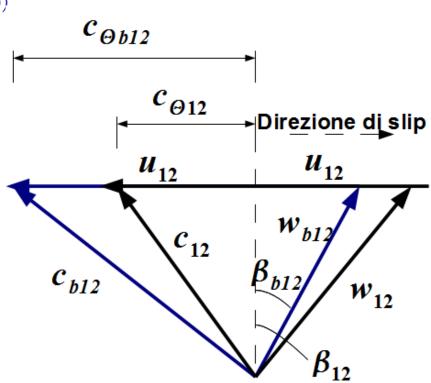
 $EPSILON\_Limite=1/(exp((8,17*cos(beta\_2b))/N\_PALE))$ 

EPSILON=r\_1/r\_2

g\*H=0,96\*sigma\_i\*u\_2\*c\_THETA2b

alpha\_2b=arctan(c\_THETA2b/c\_r2) w\_THETA2b=u\_2-c\_THETA2b beta\_2b=arctan(w\_THETA2b/c\_r2)

 Quando sigma\_i=sigma\_ii il ciclo si chiude e il triangolo in uscita è risolto  Iterativamente viene calcolato il valore di sigma



### Triangoli in uscita-Risultati

Risolvendo con entrambe le velocità di rotazione si ottiene quanto segue:

N [r.p.m]	U_2 [m/s]	Psi_2	C_r2 [m/s]	C_theta2 [m/s]	Beta_2 [deg]	Beta_2b [deg]	W_2 [m/s]	Z	sigma	B_2 [mm]
2940	55,03	0,32	4,9	18,58	82,3	80,72	36,79	6	0,885	10,2
1470	34,67	0,82	3,1	29,49	59,06	-45,12	6,04	8	0,760	12,42

Quando la velocità è 1470 accade che la velocità u\_2 è, essendo fissato r\_2, modesta. Il coefficiente di pressione psi\_2 si alza e risulta che la componente c\_theta aumenta notevolmente (per la formula di Eulero). Quando si va a considerare il rendimento della girante (fissato per ora a 0,96) e lo slip factor si ottiene una c\_theta2b di 37,14 m/s, maggiore di u: di qui l'esigenza di mettere la pala spostata in avanti (beta\_2b negativo)

In definitiva la soluzione utilizzata sarà N=3000 r.p.m



#### Design della voluta

- La voluta ha il compito di raccolta e ulteriore rallentamento del flusso e viene disegnata attraverso tre considerazioni principali:
- 1. Il flusso è a vortice libero, per cui si ha la conservazione del momento angolare:

$$c_{\Theta}(r)r = K$$

2. La portata ad una distanza r dall'asse è:

$$Q(r) = 2\pi r c_r(r) b(r)$$

3. Per l'equazione di continuità tra le componenti tangenziale e meridiana esiste la seguente relazione:

$$\tan(\alpha) = \frac{c_o(r)}{c_r} = \frac{Q(r)}{2\pi K} \frac{1}{b(r)}$$



#### Sezione trasversale

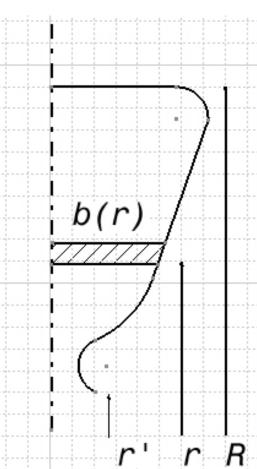
➤ La forma della sezione trasfersale influisce sulla funzione b(r), quindi attraverso le tre formule precedenti sulla traiettoria delle linee di flusso.

$$Q_{\theta} = \int_{r=r_{\mathrm{S}}}^{r=\mathrm{R}} dQ_{\theta} = \int_{r=r_{\mathrm{S}}}^{r=\mathrm{R}} b(r) dr \frac{K}{r}$$

In una voluta circolare si ipotizzano uguali velocità e pressioni su ciascuna circonferenza concentrica alla girante, anche se non esistendo un confine laterale assial-simmetrico tale ipotesi non dovrebbe essere a rigore valida.

$$Q_{\theta} = \frac{\theta}{360^{\circ}} 2\pi r_{3} b_{3} c_{r3}$$

Si può dimostrare matematicamente [Valorani-Nasuti, 3] che scegliendo una voluta a sezione circolare, poiché per quanto visto l'area cresce linearmente con theta, allora la velocità media nella sezione è costante e pari a c\_out.



#### Calcolo della voluta

Seguendo un approccio correlativo [Lobanoff, ,Table 3-2] si calcolano le dimensioni del diametro D\_3 e lo spessore della gola. Graficamente inoltre si determina il valore del coefficiente di velocità K\_3 e quindi la velocità di uscita dalla girante.

```
b_3=1,75*b_2
D_3=1,06*D_2
K_3=0,45
K_3=c_OUT/(sqrt(2*g*H))
```

Applicando l'equazione di continuità è quindi noto il raggio massimo della voluta.

```
Q_1=c_OUT*pi*R_VMAX^2
```

Per una sezione circolare risolvendo l'integrale precedentemente [Plfeiderer, 1] mostrato si ricava l'andamento del raggio della voluta in funzione dell'angolo theta: dall'espressione del raggio massimo si ricava r\_l e la funziona R\_v(theta) è completa.

```
\label{eq:coutest} \begin{split} &K\_M = c\_OUT^*gamma\\ &R\_VMAX = Q\_1/(2^*pi^*K\_M) + sqrt(r\_I^*Q\_1/(pi^*K\_M))\\ &C = 720^*pi^*(K\_M)/Q\_1\\ &R\_V = THETA/C + sqrt(2^*r\_I^*THETA/C) \end{split}
```

#### Disegno Voluta-1

Si ottengono quindi i seguenti dati:	theta	R	x	у
C=178075	0	0,190600	0,190600	0,000000
r_I=0,1906	45	0,200667	0,141950	0,141837
R_VMAX=0,02978	90	0,204986	0,000163	0,204986
<ul> <li>Scegliendo otto valori di theta è possibile calcolare il raggio medio della sezione, essendo fissato r_i ed essendo nota la legge di variazione della sezione r v(theta)</li> </ul>	135	0,208358	-0,147155	0,147507
	180	0,211240	-0,211240	0,000336
	225	0,213810	-0,151487	-0,150885
	270	0,216157	-0,000516	-0,216157
	315	0,218336	0,153956	-0,154817
	360	0,220382	0,220381	-0,000702

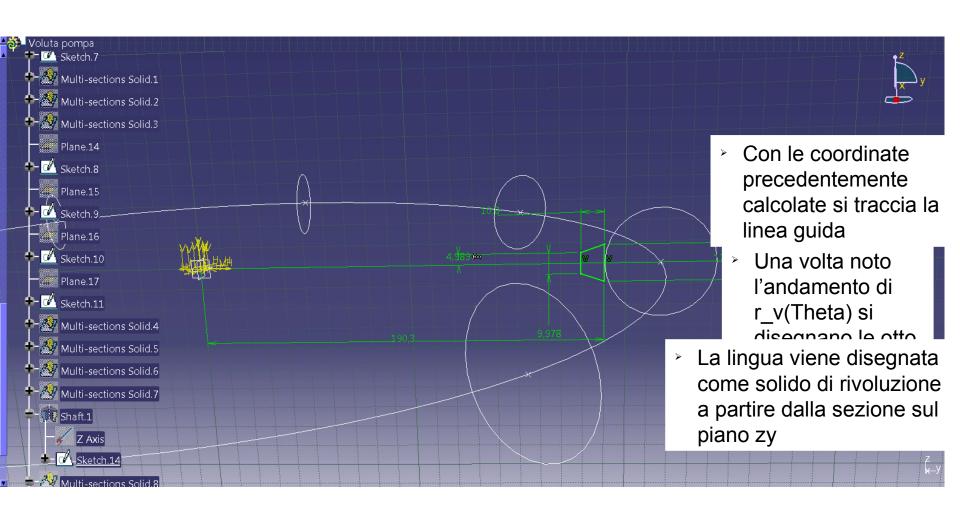
- Le colonne x e y rappresentano le coordinate dei punti che vengono poi utilizzati per costruire la curva guida, su cui vengono poi disegnate le circonferenze di raggio R\_v(theta)
- Una volta tracciato lo schizzo della voluta cosi ottenuto sarà necessario calcolare gli opportuni raggi di raccordo, facendo in modo che si abbia il giusto compenso tra le superfici asportata (f\_1) e aggiunta (f\_2). Tali aree non sono uguali, ma valendo la conservazione del momento angolare, considerando r\_1 e r\_2 le distanze tra i rispettivi baricentri e l'asse della macchina deve essere:

$$\frac{f_1}{r_1} = \frac{f_2}{r_2}$$



### Disegno Voluta-2

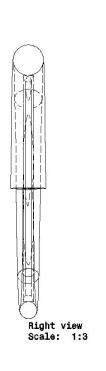
Sinteticamente si mostra la seguenza di costruzione della voluta.

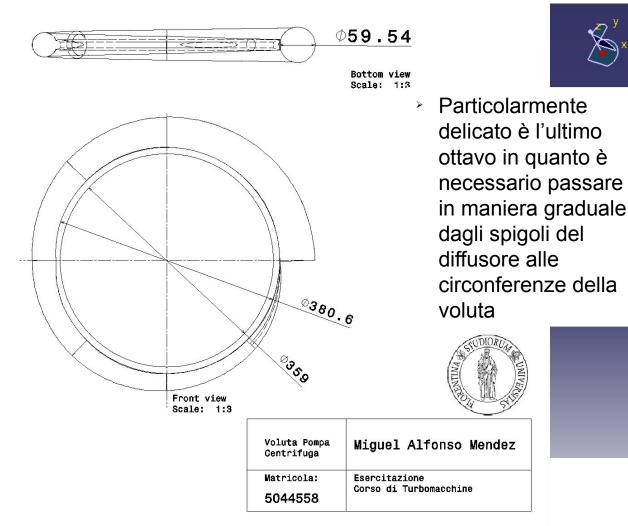




#### Voluta Finale









### Stima delle perdite

- Avendo cominciato il lavoro ipotizzando un rendimento di 0,75 è opportuno, ricalcolare tale valore una volta note le dimensioni principali della macchina.
- Nelle condizioni nominali le perdite da computare sono quelle dovute agli attriti, alla ventilazione e alle perdite volumetriche. In condizioni nominali possono essere infatti trascurate sia le perdite per incidenza, sia quelle nella voluta (miscelamento e deviazione).
- In maniera semplificata [Ventrone, 6, Caputo, 5, Plfeiderer,1]:

```
\label{eq:Re=u_2*0,5*D_2/ni} $$ni=0,9*10^{-6}$$ $H_Ventilazione=8*10^{-1}*(10^{6}/Re)^{-1}*(1/6)*u_2^3*D_2^2/(g*Q)$$ $H_Riflux=H*0,9*(0,001/(b_2+(r_1s-r_1h)))$$ $H_A=0,15*w_2^2/(2*g)+0,35*c_2^2/(2*g)$$
```

Considerando un rendimento meccanico di 0,98 si può stimare la prevalenza utile H\_u (in m):

H_eulero	H_tz	H_Vent	H_A	H_rifl	H_u
116,7	104,3	5,833	16,93	2,533	77,42



#### Bibliografia

- > [1] C.Pfleiderer H.Petermann, "Turbomacchine", Tecniche Nuove, Milano, 1985
- [2] Mauro Valorani, Francesco Nasuti, "Metodi di analisi delle turbomacchine", Dispense Università di Roma- Sapienza.
- > [3] Giuseppe Ventrone, "Le turbomacchine", Libreria Cortina, 1986.
- > [4] Lobanoff Val S. "Centrifugal Pumps Design & Application", Butterworth-Heineman, 1992.
- > [5] **S.L.Dixon** "Fluid Mechanics, Thermodynamics of Turbomachinery", *Butterworth-Heineman*, 1998.
- > [6] Caputo C. "Le turbomacchine", Volume III, UTET, 1996.
- > [7] **Khin Cho Thin**, "Design and Performance Analysis of Centrifugal Pump", World Academy of Science, 46, 2008
- > [8] F. J. Wiesner, "A Review of Slip Factors for Centrifugal Impellers", ASME, October 1967
- > [9] P.Macchioni, M.Pinelli, "Una metodologia Integrata mono-tridimensionale applicata alla progettazione di macchine idrauliche", IA Ingegneria Ambientale vol. XXXVIII n. 12 dicembre 2009