# А.Б. Шушпанников, Б.А. Федосенков

# МОДЕЛИРОВАНИЕ ПРОЦЕССА ПОРЦИОННОГО ДОЗИРОВАНИЯ

Объемные дозаторы дискретного действия нашли широкое применение в пищевой и других отраслях промышленности для подачи жидких и сухих дисперсных материалов. Их выходной материалопотоковый сигнал описывается, как правило, функцией в виде трапецеидальной волны. Чтобы оперировать моделями периодических сигналов расходов дозаторов для поиска диапазона согласованных режимов работы дозирующесмесительного оборудования, их параметры представляют в виде функциональных зависимостей с помощью Фурье-разложения.

Дозатор дискретного действия, сыпучий материал, Фурье-разложение.

#### Введение

Объемные дозаторы дискретного действия нашли широкое применение в пищевой и других отраслях промышленности для подачи жидких и сухих дисперсных материалов. В простейшем случае эти устройства представляют собой мерные сосуды, которые циклически загружаются из бункера и разгружаются в приемную емкость. Их производительность регулируют путем изменения скорости наполнения мерника (времени цикла) или его объема.

В большинстве случаев дозаторы относительно просты и имеют невысокую погрешность. Для несжимаемых сред (жидких и содержащих жидкую фазу) погрешность обычно не превышает одной десятой процента ( $\eta \le 0,1$ %), а при дозировании хорошо сыпучих материалов  $\eta \le 0,5$ %. В конструкциях, где при дозировании трудносыпучих ингредиентов предусмотрены средства стабилизации потока дисперсной фазы,  $\eta \le 4$ %.

К недостаткам следует отнести скважную (дискретную) подачу ингредиентов. При этом сигнал порционного дозатора, как правило, имеет форму прямоугольной или - в общем случае трапецеидальной волны [1]. Эти флуктуации в виде ряда концентрационных всплесков ухудшают качество готового продукта, что требует в непрерывном производстве повышения инерционности следующего за дозатором оборудования И соблюдения согласованных режимов их работы. Задача еще более усложняется при составлении многокомпонентных композиций.

#### Методы исследования

Для поиска диапазона согласованных режимов работы дозирующе-смесительного оборудования методами математического моделирования необходимо в соответствующей форме описать фрагменты смесительного агрегата и их входные и выходные воздействия.

Чтобы оперировать моделями периодических сигналов расходов дозаторов, их параметры надо представить в виде функциональных зависимостей. В инженерно-технических расчетах в подобных случаях наиболее часто используют преобразование рядами Фурье, представляющее собой декомпозицию дискретного периодического сигнала в виде конечной суммы гармонических колебаний.

После определения значения коэффициентов ряда Фурье записывается аналитическое уравнение массового расхода порционного дозатора в виде суммы тригонометрических функций. Далее, для амплитудно-частотного анализа смесительного агрегата, это выражение преобразуют по Лапласу.

На рис. 1 представлена форма импульсов дозирования, последовательность которых с периодом следования  $T_d$  формируется в общем режиме объемным дозатором дискретного действия.

Длительность передних (от  $nT_d$  до  $nT_d+\Theta_f$ ) и задних (от  $nT_d + \Theta_r$  до  $nT_d + \Theta_d$ ) фронтов с разными значениями крутизны незначительна. Верхние части (ot  $nT_d + \Theta_f$ до  $nT_d+\Theta_r$ ) продолжительны и максимально уплощены, поскольку ими определяется номинальный режим расхода Xm<sub>d</sub> при формировании доз (порций). Интервал, длящийся с момента окончания периода отсечки (то есть с момента полного блокирования разгрузочного отверстия) до момента начала формирования новой порции (от  $(n-1)T_d + \Theta_d$  до  $nT_d$ ), является паузой (здесь *n* – номер цикла дозирования).



Рис. 1. Параметризация сигнала порционного дозирования для общего режима

Длительность фронтов и вершины импульса порции целесообразно задавать не абсолютными, а относительными параметрами. Тогда скважности порционного дозирования, интервала формирования дозы до начала отсечки и интервала достижения режима номинального дозирования соответственно равны:

$$\lambda = \frac{T_d}{\Theta_d}; \quad \mu = \frac{\Theta_d}{\Theta_r}; \quad \nu = \frac{\Theta_r}{\Theta_f}.$$
 (1)

При этих условиях дозирующий поток на выходе из порционного дозатора на промежутке первого цикла дозирования описывается следующими функциональными зависимостями:

$$X_{d}(t) = \begin{cases} \frac{Xm_{d}\lambda\mu\nu}{T_{d}}t, & \text{при } 0 \le t < \frac{T_{d}}{\lambda\mu\nu} \\ Xm_{d}, & \text{при } \frac{T_{d}}{\lambda\mu\nu} \le t < \frac{T_{d}}{\lambda\mu} \\ \frac{Xm_{d}\mu}{I-\mu} \left(\frac{\lambda}{T_{d}}t-I\right), & \text{при } \frac{T_{d}}{\lambda\mu} \le t < \frac{T_{d}}{\lambda} \\ 0, & \text{при } \frac{T_{d}}{\lambda} \le t < T_{d} \end{cases}$$
(2)

Для получения цепочки трапецеидальных импульсов расхода на протяжении произвольного количества циклов следует воспользоваться расширенным описанием:

$$X_{d}(t) = \sum_{n=0}^{m-I} \begin{cases} \frac{Xm_{d}\lambda\mu\nu}{T_{d}}(t-nT), & \text{при } nT \leq t < nT + \frac{T_{d}}{\lambda\mu\nu} \\ Xm_{d}, & \text{при } nT + \frac{T_{d}}{\lambda\mu\nu} \leq t < nT + \frac{T_{d}}{\lambda\mu} \\ \frac{Xm_{d}\mu}{I-\mu} \left(\frac{\lambda}{T_{d}}(t-nT)-I\right), & \text{при } nT + \frac{T_{d}}{\lambda\mu} \leq t < nT + \frac{T_{d}}{\lambda} \\ 0, & \text{при } nT + \frac{T_{d}}{\lambda} \leq t < nT + T_{d} \end{cases}$$
(3)

где *m* – количество формируемых циклов дозирования; *n* – номер цикла.

Трапецеидальный импульс с периодом  $T_d$  с достаточной точностью для практических расчетов аппроксимируется тригонометрической суммой вида

$$X_{d}(t) = \frac{A_{0}}{2} + \sum_{k=1}^{10} \left( A_{k} \cos \frac{2k\pi}{T_{d}} t + B_{k} \sin \frac{2k\pi}{T_{d}} t \right), \quad (4)$$

где k – номер гармонической составляющей;  $A_0$ ,  $A_k$ ,  $B_k$  – коэффициенты разложения по Фурье, которые находятся следующим образом:

$$A_{0} = \frac{2}{T_{d}} \int_{0}^{T_{d}} X_{d}(t) dt$$

$$A_{k} = \frac{2}{T_{d}} \int_{0}^{T_{d}} X_{d}(t) \cos\left(\frac{2k\pi}{T_{d}}t\right) dt$$

$$B_{k} = \frac{2}{T_{d}} \int_{0}^{T_{d}} X_{d}(t) \sin\left(\frac{2k\pi}{T_{d}}t\right) dt$$
(5)

Подставляя в (5) выражение (2), описывающее процесс формирования доз материала  $X_d(t)$  порционным дозатором, находим коэффициенты Фурье-разложения как функцию режимных параметров дозирования ( $\lambda$ ,  $\mu$ ,  $\nu$ ,  $T_d$ ,  $Xm_d$ ).

После ряда преобразований получаем расчетные формулы для определения коэффициентов Фурье для общего случая работы дозатора, соответствующие удвоенному значению постоянной (фоновой) составляющей дозирующего потока  $A_0$  и амплитудам переменных составляющих – четной  $A_k$  и нечетной  $B_k$  гармоник:

$$A_{0} = \frac{X_{m_{d}}}{\lambda} \left[ \frac{2\nu - I}{\mu\nu} + \frac{\mu - I}{\mu} \right] = \frac{X_{m_{d}}}{\lambda\mu\nu} (\mu\nu + \nu - I);$$
(6)  
$$A_{k} = \frac{X_{m_{d}}\mu\lambda}{2k^{2}\pi^{2}} \left[ \nu \left( \cos\left(\frac{2k\pi}{\lambda\mu\nu}\right) - I \right) + \frac{I}{\mu - I} \left( \cos\left(\frac{2k\pi}{\lambda\mu}\right) - \cos\left(\frac{2k\pi}{\lambda}\right) \right) \right];$$
(7)  
$$B_{k} = \frac{X_{m_{d}}\lambda\mu}{2k^{2}\pi^{2}} \left[ \nu \sin\left(\frac{2k\pi}{\lambda\mu\nu}\right) + \frac{I}{\mu - I} \left( \sin\left(\frac{2k\pi}{\lambda\mu}\right) - \sin\left(\frac{2k\pi}{\lambda}\right) \right) \right].$$
(8)

Изображение по Лапласу импульсной переходной функции, необходимое для амплитудночастотного анализа смесительного агрегата, запишется следующим образом:

$$L[x_{i}(t)] = \frac{A_{0}}{2S} + \sum_{k=l}^{l_{0}} \left( A_{k} \frac{S}{S^{2} + \omega_{d\hat{e}}^{2}} + B_{k} \frac{\omega_{d\hat{e}}}{S^{2} + \omega_{d\hat{e}}^{2}} \right), \quad (9)$$

где  $A_{0}$ ,  $B_k$ ,  $B_k$ , k – соответственно коэффициенты Фурье-модели и номер гармоники разложения сигнала порционного дозирования;  $\omega_{dk}$  – частота k-й гармоники порционного дозатора.

## Результаты и их обсуждение

Выше был описан алгоритм Фурье-разложения цепочки трапецеидальных импульсов, формируемых дозатором порционного типа. Теперь рассмотрим частный случай [2] реализации этого процесса, когда в смесителе готовится двухкомпонентная композиция.

Порционный дозатор [3], изображенный на рис. 2, имеет два загрузочных бункера для разных компонентов. Мерные камеры, отличающиеся по объему, формируют два неодинаковых по амплитуде сигнала  $X_{md1}$  и  $X_{md2}$ . Кроме того, частоты их следования различаются в два раза (периоды  $T_{d1}$  и  $T_{d2}$ ).

Устройство состоит из двух бункеров 1 и 2, пластины 3 с мерниками 5, 6 и двух транспортеров: длинного 7 и короткого 8. Пластина 3 совершает возвратно-поступательное движение таким образом, чтобы мерник 6 за цикл два раза, слева и справа, вышел за пределы транспортера 8 в положение «выгрузка». В то же время мерник 5 лишь один раз справа за роликом 10 займет положение «выгрузка», т.е. бункер 2 будет опорожняться вдвое чаще первого. На рис. 2 объем камеры 6 вдвое больше камеры 5, значит, расходы ингредиентов будут соотноситься как 4:1.

Кронштейн 12 синхронизирует движение лент конвейера и пластины 3. Устраняя относительное смещение нижних срезов мерников по ленте, он тем самым препятствует истечению сыпучего материала в возможный зазор между ними.

Для приготовления двухкомпонентной смеси (пшеничная мука : манная крупа) в соотношении 10:1 первый сигнал с учетом периодов дозирования и скважностей должен иметь следующие режимные параметры: импульсный весовой расход муки  $X_{mdl} = 25$  г/с; период дозирования  $T_{d1} = 1$  с; скважности:  $\lambda_1 = 2,2$ ,  $\mu_1 = 1,4$ ,  $v_1 = 2,7$ . Второй: импульсный весовой расход крупы  $X_{md2} = 6,25$  г/с; период дозирования  $T_{d2} = 2$  с; скважности:  $\lambda_2 = 4,4$ ;  $\mu_2 = 1,3$ ;  $v_2 = 2,8$ .



Рис. 2. Порционный дозатор, выполненный по а.с. № 1744489: 1 – бункер для компонента с меньшим расходом; 2 – бункер для компонента с большим расходом; 3 – пластина; 4 – направляющие; 5, 6 – дозирующие камеры; 7, 8 – бесконечная лента; 9, 10, 11 – ролики; 12 – кронштейн

В соответствии с выражениями (6)–(8) рассчитываются коэффициенты  $A_0$ ,  $A_k$ ,  $B_k$  Фурьемодели, значения которых сведены в табл. 1.

Тогда первый сигнал дозатора опишется выражением

$$\begin{split} X_{I}(t) &= 8,237 + 2,082\cos(6,28t) + \\ &+ 13,173\sin(6,28t) - 5,968\cos(12,56t) + \\ &+ 1,198\sin(12,56t) - 0,142\cos(18,84t) - \\ &- 0,097\sin(18,84t) - 1,749\cos(25,12t) + \\ &+ 1,214\sin(25,12t) - 0,983\cos(31,4t) - \\ &- 0,909\sin(31,4t) - 0,05\cos(37,68t) - \\ &- 0,107\sin(37,68t) - 0,209\cos(43,96t) - \\ &- 0,011\sin(50,24t) - 0,012\cos(56,52t) - \\ &- 0,057\sin(56,52t) + 0,021\cos(62,8t) + \\ &+ 0,226\sin(62,8t). \end{split}$$

### Второй – выражением вида

$$\begin{split} X_{2}(t) &= 1,062 + 1,502\cos(3,14t) + \\ &+ 1,339\sin(3,14t) + 0,193\cos(6,28t) + \\ &+ 1,694\sin(6,28t) - 0,731\cos(9,42t) + \\ &+ 1,028\sin(9,42t) - 0,752\cos(12,56t) + \\ &+ 0.163\sin(12,56t) - 0,268\cos(15,7t) - \\ &- 0,167\sin(15,7t) + 0,029\cos(18,84t) + \\ &+ 0,024\sin(18,84t) - 0,075\cos(21,98t) + \\ &+ 0,228\sin(21,98t) - 0,273\cos(25,12t) + \\ &+ 0,142\sin(25,12t) - 0,59\cos(28,26t) - \\ &- 0,078\sin(28,26t) - 0,079\cos(31,4t) - \\ &- 0,156\sin(31,4t). \end{split}$$

Коэффициенты Фурье-модели для общего режима работы
порционного дозатора

N⁰	Значения коэффициентов					
гармон	Фурье-модели					
ики	$A_0$	$A_k$	$B_k$			
Первый сигнал						
1	16,474	2,082	13,173			
2		-5,968	1,980			
3		-0,142	-0,097			
4		-1,749	1,214			
5		-0,983	-0,909			
6		-0,050	-0,107			
7		-0,209	-0,164			
8		-0,030	-0,011			
9		-0,012	-0,057			
10		0,021	0,226			
Второй сигнал						
1		1,502	1,339			
2		0,193	1,694			
3		-0,731	1,028			
4		-0,752	0,163			
5	2 1 2 3	-0,268	-0,167			
6	2,123	0,029	0,024			
7		-0,075	0,228			
8		-0,273	0,142			
9		-0,259	-0,078			
10		-0,079	-0,156			

Осциллограмма первого сигнала, полученная Фурье-разложением, приведена на рис. 3, второго – на рис. 4. На рис. 5 приведена осциллограмма суммарного сигнала дозатора.



Рис. 3. Первый сигнал порционного дозатора, выполненного по а.с. № 1744489, при периоде дозирования  $T_{dl} = I c$ 



Рис. 4. Второй сигнал порционного дозатора при периоде дозирования  $T_{d2} = 2 c$ 



Рис. 5. Суммарный сигнал порционного дозатора

Запишем выходные воздействия порционного дозатора, преобразованные по Лапласу, необходимые для амплитудно-частотного анализа смесительного агрегата.

Первое воздействие на смеситель со стороны дозатора:

$I[r_{1}(t)] = \frac{8,237}{2}$	2,0825	82,726	
$L[x](t)] = \frac{1}{S}$	$+\frac{1}{S^2+39,438}$	$-\frac{1}{S^2+39,438}$	
5,968S	15,047	0,1425	
$S^2 + 157,754$	S <sup>2</sup> + 157,754	$S^2 + 354,946$	
1,827	1,749S	43,863	(12)
$\overline{S^2 + 354,946}$	$\overline{S^2 + 631,014}$	$\frac{1}{S^2 + 631,014}$	
0,983S	28,543	0,055	
$-\frac{1}{S^2+985,96}$	$\overline{S^2 + 985,96} = \overline{S^2}$	$5^2 + 1419,782$	
4,032	0,209S	7,209	
$-\frac{1}{S^2 + 1419,782}$	$-\frac{1}{S^2+1932,482}$	$\frac{1}{2} - \frac{1}{S^2 + 1932,482}$	_
0,035	0,553	0,012S	_
$-\frac{1}{S^2+2524,058}$	$-\frac{1}{S^2+2524,05}$	$\frac{1}{8} \frac{1}{5^2 + 3194,51}$	
3,222	<i>0,021S</i>	14,193	
$S^2 + 3194,51$	$S^2 + 3943,84$	$S^2 + 3943,84$	

Второе воздействие:

$L[x_2(t)] = \frac{1,062}{S}$	$\frac{2}{S^2} + \frac{1,502S}{S^2 + 9,86} + \frac{1}{S^2}$	$-\frac{4,204}{S^2+9,86}+$	
0,193S	10,638	0,7315	
$+\frac{1}{S^2+39,438}+$	$\overline{S^2 + 39,438}$	$\frac{1}{S^2 + 88,736}$ +	(1.2)
9,684	0,752S	2,047	(13)
$\overline{S^2 + 88,736}$	$S^2 + 157,754$	$\overline{S^2 + 157,754}$	
0,2685	2,622	0,0295	
$\overline{S^2 + 246,49}$	$s^2 + 246,49$	$\overline{S^2 + 354,946}^{+}$	
0,452	0,0755	5,011	
$S^2 + 354,946$	$S^2 + 483,12$	$S^2 + 483,12$	
0,2735	3,567	0,2595	_
S <sup>2</sup> +631,014	$S^{2} + 631,014$	S <sup>2</sup> +798,628	
2,204	0,0795	4,898	
$S^2 + 798,628$	$S^2 + 985,96$	$S^2 + 985,96$	

На основании выражений (12) и (13) формируем электронную модель материалопотока на выходе порционного дозатора (рис. 6, поз. 1) с числом гармоник в каждом из каналов, равным 10.



Рис. 6. Алгоритмическая блок-схема математической модели порционного дозирования: 1 – дозатор (а.с. № 1744489); 2 – смеситель

На данной схеме в качестве внешнего воздействия единичная импульсная используется функция изображение которой  $(функция Дирака \delta(t)),$  $L{\delta(t)}=1$ . При этом сигнал на выходе каждого блока в том и другом каналах соответствует записанному блоке изображению в соответствующей составляющей *k*-й гармонике, k = 1.10. Порядок изображения сигнала в каждом из каналов N = 41. Таким образом, суммарный порядок вычислительной сложности совокупного сигнала

дозирования равен 82. В состав схемы входят два сумматора и узел смесительного устройства 2.

Ha основании вышеприведенных математических моделей (12), (13) и схемы их вычислительной реализации (см. рис. 6) сформирована структурная часть общей системы моделирования смесеприготовительных процессов в включающей устройство бинарного агрегате, 2), дозирования (см. рис. работающее на узел центробежного смесительный и/или вибрационного действия.

#### Список литературы

1. Федосенков, Б.А. Процессы дозирования сыпучих материалов в смесеприготовительных агрегатах непрерывного действия – обобщенная теория и анализ (кибернетический подход) : монография / Б.А. Федосенков, В.Н. Иванец; Кемеровский технологический институт пищевой промышленности. – Кемерово, 2002. – 200 с.

2. Шушпанников, А.Б. Смесительные агрегаты вибрационного типа для дисперсных материалов : монография / А.Б. Шушпанников, Г.Е. Иванец; Кемеровский технологический институт пищевой промышленности. – Кемерово, 2008. – 152 с. 3. А.с. СССР № 1744489, кл. G01F11/18, опубл. 30.06.92, бюл. № 24 (4738616/10 от 18.09.89). Устройство для

объемного дозирования / Шушпанников А.Б., Иванец В.Н., Пимаков А.Г., Еремин А.Т.

ГОУ ВПО «Кемеровский технологический институт пищевой промышленности», 650056, Россия, г. Кемерово, б-р Строителей, 47. Тел./факс: (3842) 73-40-40 e-mail: office@kemtipp.ru

## SUMMARY

#### A.B. Shushpannikov, B.A. Fedosenkov

#### The batch dosing process modeling

Volumetric discrete-type dozers have a wide application in the food and other branches of industry to feed fluid and dry dispersed materials. As a rule, their output flow signal is depicted as a trapezoid type waveform. In order to operate with the models of periodical flow signals for seeking a range of associated regimes of dosing and mixing equipment performance, the models parameters are presented in the form of functions by means of Fourier decomposition.

Discrete-type dozer, bulk material, Fourier decomposition.

Kemerovo Institute of Food Science and Technology 47, Boulevard Stroiteley, Kemerovo, 650056, Russia Phone/Fax: +7(3842) 73-40-40 e-mail: office@kemtipp.ru