УДК 620.179.16:677.31/35:3636.32/38

В.Г. Резинов, Р.А. Куницын, А.А. Багаев

АНАЛИЗ ВЛИЯНИЯ ПАРАМЕТРОВ ИЗМЕРИТЕЛЬНОГО КАНАЛА И УЛЬТРАЗВУКОВОЙ ВОЛНЫ НА ВЕЛИЧИНУ АКУСТИЧЕСКОГО ДАВЛЕНИЯ ПРИ ИЗМЕРЕНИИ ТОНИНЫ ВОЛОКОННЫХ СЕЛЬСКОХОЗЯЙСТВЕННЫХ МАТЕРИАЛОВ

Ключевые слова: ультразвук, приемный пьезоэлемент, ультразвуковой канал, максимальное среднее акустическое давление, угол наклона приемника ультразвуковых колебаний.

Введение

Разработка методов И технических средств оценки тонины - интегрального показателя качества – различных сельскохозяйственных материалов, таких как лен, хлопок или шерсть является актуальной научно-технической проблемой, поскольку в конечном итоге качественные характеристики исходного волокна непосредственно оказывают влияние на качество и стоимость готового продукта текстильной промышленности и экономическую эффективность функционирования сырьевых сельскохозяйственных предприятий.

Перспективным способом оценки тонины сельскохозяйственных волокон следует считать ультразвуковой при условии повышения точности результата измерения [1-5].

Принимая во внимание эффекты дифракции и интерференции при прохождении акустической волны через волоконный материал, критерием снижения инструментальной погрешности следует считать максимальную величину среднего акустического давления на поверхность приемного элемента, которая, в свою очередь, является функцией параметров ультразвуковой волны и геометрических характеристик измерительного канала [6]. Особенно это актуально в ситуациях, когда распространение ультразвуковых колебаний происходит в каналах малых размеров, соизмеримых с длиной ультразвуковой волны.

Цель работы – определение зависимости акустического давления от физических параметров ультразвуковой волны и геометрических характеристик измерительного канала и приемника.

Задачи:

 изучение картины изменения акустического давления в акустическом канале;

 синтез математической модели изменения акустического давления в зависимости от параметров акустического канала и ультразвуковой волны;

 выявление функциональной зависимости максимального среднего акустического давления на пьезоприемник и параметров акустической волны и измерительного канала.

Результаты моделирования

При распространении ультразвуковых волн в ограниченных пространствах возникает интерференция волн, отраженных от ограничивающих поверхностей (рис. 1).

Во избежание встречного воздействия на звуковое поле отраженной от приемника волны, а также для нивелирования смещения зоны пучности звуковой волны и увеличения площади воздействия волны на принимающий пьезоэлемент его рабочую поверхность устанавливают под некоторым углом к излучателю [6].

Значение среднего акустического давлер

ния F_{ep} на приемник, поверхность которого отклонена на угол β от нормали (рис. 1), проведенной к линии распространения акустической волны (продольной оси измерительного канала), имеет вид [6]:

$$P_{cp} = 2P_0 \cos(\omega t - kxtg\beta), \qquad (1)$$

где ω – круговая частота, $\omega = 2\pi f$;

а — полуширина измерительного канала;

*P*₀ – звуковое давление на оси ультразвукового пучка;

k – волновое число, $k = 2\pi f/c$;

f – частота ультразвуковых колебаний;

с – скорость звука.

Выражение (1) определяет мгновенное значение звукового давления на поверхность приемника в точках, положение которых определено координатой x. Так как величина «следа» волны для заданных размеров плоской отражающей поверхности постоянна, то при условии равномерного распределения звукового давления в сечении пучка $P(x) = \text{const} = P_{cp}$ значение звукового давления на поверхности приемника будет равно [3]:

(3)

$$P_{cp} = \frac{2}{a} \int_{0}^{a} P_{0} \cos(\omega t - kxtg\beta) dx =$$
$$= \frac{2P_{0}}{katg\beta} [\sin\omega t - \sin(\omega t - katg\beta)], \quad (2)$$

где

В результате подставки (3) в выражение (2) и последующих преобразований получе-

2

но выражение для определения P_{cp} [3]: $P_{cp} = \frac{4P_0}{katg\beta} \sin \frac{katg\beta}{2}$ (4)

Для определения параметров ультразвуковой волны и измерительного канала (полуширина канала, частота излучаемой волны, угол наклона приемника) необходимо исходить из того, что среднее давление должно иметь максимальное положительное значение в силу того, что датчик приемника воспринимает только избыточное давление.

Анализ ранее опубликованных работ показал, что для практических исследований полуширина канала а и частота акустического сигнала f должны располагаться в пределах a = 4-10 мм; f = 100-200 кГц [7-9].

В этом случае параметр ak изменяется в пределах от 7,48 до 26,18.

Таким образом, относительное давление *P_{cp}*/*P*₀ зависит от комплексного параметра ak и угла наклона приемника β .

На рисунке 2 в соответствии с выражением (4) построены графики зависимости относительного среднего давления от угла β (при $P_0 = 1$).

На рисунке 3 приведена зависимость P_{co}/P_0 для значения ak = 14,01, что соответствует *a* = 5 мм и *f* = 150 кГц.

Как следует из рисунка 3, с увеличением угла наклона приемника относительное максимальное среднее давление, воспринимаемое приемником, затухает. При этом периодичность затухания зависит от коэффициента ak.

В работе приведено выражение для определения P_{ср} (2), но не проведено исследование максимального среднего давления от угла наклона приемника, что существенно для определения параметров измерительного канала [6].

Анализ зависимости P_{cp}/P_0 (рис. 3) для конкретного значения ak = 14,01 показывает, что вероятное максимальное среднее положительное давление на приемник достигается при углах наклона приемника в пределах от 0 до 25°.

Для определения угла наклона приемника необходимо найти точки экстремума функции $dP_{cp}/d\beta$.

Дифференцирование выражения (4) по углу β с учетом $P_0 = 1$ дает:

$$\frac{dP_{op}}{d\beta} = \left(\frac{4}{aktg\beta}\right) \sin \frac{aktg\beta}{2} + \frac{4}{aktg\beta} \left(\sin \frac{aktg\beta}{2}\right)$$

Результатом преобразования полученно-

го уравнения относительно $tg \mu$ и приравнивания правой части нулю (для определения точек экстремума) является:

$$-\frac{4}{ak}\frac{1}{\sin^2\beta}\sin\frac{aktg\beta}{2} + \frac{2}{tg\beta}\frac{\cos\frac{aktg\beta}{2}}{\cos^2\beta} = 0$$

В результате ряда преобразований получено уравнение следующего вида:

$$\frac{2}{ak}tg\frac{aktg\beta}{2} = tg\beta$$
(5)

или

 \boldsymbol{a}

$$tg\beta = \frac{2}{ak}arctg\frac{ak}{2}tg\beta.$$
 (6)



Рис. 1. Акустический тракт датчика с наклонным расположением приемной поверхности: излучатель; 2 — приемник; а — половина ширины измерительного канала, eta — угол наклона приемника, λ — длина волны; S, — зона акустического давления при прямом положении приемника; S₂ — зона акустического давления при наклонном положении приемника

ТЕХНОЛОГИИ И СРЕДСТВА МЕХАНИЗАЦИИ СЕЛЬСКОГО ХОЗЯЙСТВА



Рис. 2. Зависимости относительного среднего давления P_{cp}/P₀ от угла наклона приемника β при различных значениях параметра ak



Рис. 3. Зависимость среднего акустического давления P_{cp}/P_0 от угла наклона приемника β при ak = 14,01 (a = 5 мм и f = 150 кГц).

Введем следующее обозначение
$$tgeta=z$$
 .

Тогда уравнение (6) примет вид:

$$z = \frac{2}{\frac{ak}{ak}} \operatorname{Arctg} \frac{ak}{2} z. \tag{7}$$

Уравнение (7) является трансцендентным и не имеет аналитического решения. Решим его итерационным способом.

В общем случае, учитывая периодичность функции arctg, для *i*-того интервала правая часть выражения (7) принимает вид

$$f(z) = (i-1)\frac{2\pi}{ak} + \frac{2}{ak} \arctan \frac{ak}{2} z.$$
 (8)

На рисунке 4 приведены графики функции f(z), с учетом периодичности функции arctg

Общее выражение для интервалов, где функция f(z) имеет точки пересечения с прямой $\gamma(z) = z$ (корни уравнения (7) имеет вид:

$$\left[(i-1)\frac{2\pi}{ak}; \ (2i-1)\frac{\pi}{ak} \right], \quad (9)$$

где ¹ – номер интервала.

Уравнение (7) имеет бесконечное число корней (рис. 4).



В связи с этим к решению уравнения (7) применим метод сжимающих отображений на интервале $[Z_{min}; +\infty]$. Необходимым и достаточным условием применимости метода сжимающих отображений является выполнение неравенства |f'(z)| < 1 [10]. Данное условие для произвольного *i*-того

интервала определения функции f(z) выполняется, так как:

$$|f'(z)| = \left| \frac{2}{ak} \cdot \frac{1}{1 + \left(\frac{ak}{2}z\right)^2} \cdot \frac{ak}{2} \right| = \frac{1}{1 + \left(\frac{ak}{2}z\right)^2} = \frac{1}{1 + \left(\frac{ak}{2$$

Таким образом, правая часть в выражении (7) является сжимающим отображением и может быть решено итерационным методом. Ниже приведена методика определения корней уравнения (7) итерационным методом и расчета среднего значения акустического давления.

Для конкретного значения параметра *ак* имеем следующее бесконечное множество $z_{\alpha}^{(1)}, z_{\alpha}^{(2)},$ (7)корней (^Z) уравнения $z_{0}^{(3)}$ $(\dots z_0^{(i)} \dots$ учетом принятого обозначения $tg\beta_0 = z_{\text{MMMR}} tg\beta_0 = z_0^{(i)}$

Отсюда следует: $\beta_0^{(i)} = arctgz_0^{(i)}$. В точках $\beta = \beta_0^{(i)}$ среднее давление (P_{cp}),

определяемое по формуле (7), имеет точки экстремума. Для выбора угла наклона приемника необходимо выполнение следующего условия: при угле β_0 среднее давление (Р_{ср}) максимально и положительно.

Изложенные выше теоретические соображения позволяют сформулировать методику определения параметров измерительного канала ультразвукового устройства:

1. Выбор исходных данных для расчета: полуширина канала а; частота ультразвукового излучения f; погрешность определения корня уравнения (7) є; начальное значение угла положения приемника Z_{min}.

2. Определение корней уравнения Z₀(i) для произвольного і-того интервала из соотношения:

$$(i-1)\frac{2\pi}{ak} + \frac{2}{ak} \operatorname{arct} g \frac{ak}{2} z = z.$$
 (10)

Определение углов $\beta_0^{vv} = arctgz_0^{v}$

3. Расчет среднего давления для каждого угла $\beta_0^{(i)}$ и определение угла β_c , при кото-

ром Р_{ср} принимает максимальное значение. В качестве примера ниже приведены ре-

зультаты расчета при следующих значениях исходных данных:

полуширина канала а = 5 мм;

– частота ультразвуковой волны f = 150 кГц;

 погрешность определения корня уравнения (7) $\varepsilon = 0,05$.

На рисунке 5 представлены результаты расчета значений величин среднего давления *P_{cp}*/*P*₀ в зависимости от угла наклона приемника β при ak = 14,01.

Полуширина канала =? 5 Частота =? 150 Погрешность определения корня =? 0.05 Задание начала процесса =? 0.0001 аk= 14.01786				
×ŀŧ	¥	угол а	¥ давление	×
**************************************	* * * * * * * *	0.01 32.15 47.69 57.25 63.52 67.87 71.04 73.43 75.30 76.80	$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	

Рис. 5. Результаты расчета значений величин среднего давления P_{cp}/P_0 в зависимости от угла наклона приемника β при ak = 14,01

Анализ данных на рисунке 5 показывает, что максимальное среднее положительное давление достигается в ситуации, когда $\beta \rightarrow 0^{\circ}$. При возрастании угла β амплитуда акустического давления уменьшается. Таким образом, на первый взгляд представляется, что оптимальным является расположение приемника акустических колебаний с углом наклона, равным нулю. Однако при прохождении акустической волны через исследуемый материал происходит смещение фазы сигнала, кроме того, при сборке и установке прибора возможна погрешность позиционирования излучателя и приемника относительно друг друга. Указанные явления могут вносить дополнительную погрешность в результат измерения тонины волоконного материала и требуют дальнейшего исследования.

Выводы

1. Акустическое давление зависит от частоты акустических колебаний, полуширины измерительного канала *а* и угла наклона приемного элемента.

2. Предложенная математическая модель позволяет утверждать, что полуширина канала *a* и частота акустического сигнала *f* должны располагаться в пределах a = 4-10 мм; f = 100-200 кГц. В этом случае параметр *ak* изменяется в пределах от 7,48 до 26,18.

3. С увеличением угла наклона приемника относительное максимальное среднее давление, воспринимаемое приемником, затухает. При этом периодичность затухания зависит от коэффициента *ak*.

4. При ak = 14,01 (a = 5 мм и f = 150 кГц) максимальное значение акустического давления наблюдается при угле наклона пьезоприемника равном 0^0 . Однако смещение фазы акустического сигнала, погрешность позиционирования излучателя и приемника относительно друг друга могут вносить дополнительную погрешность в результат измерения тонины волоконного материала и требуют дальнейшего исследования.

Библиографический список

1. Вершинин А.С., Мурзина Т.В., Поспелова О.В. Современное состояние и перспективние овцеводства в забайкальском

крае // Достижения науки и техники в АПК. – 2013. – № 9. – С. 57-59.

2. Багаев А.А., Калинин Ц.И., Куницын Р.А. Ультразвуковой прибор для исследования мериносной шерсти // Ползуновский вестник. – 2010. – № 2. – С. 57-59.

3. Багаев А.А., Калинин Ц.И., Куницын Р.А. Математическая модель ультразвукового анализатора качества мериносной шерсти // Вестник Алтайского государственного аграрного университета. – 2010. – № 3 (65). – С. 72-75.

4. Багаев А.А., Калинин Ц.И., Куницын Р.А. Повышение точности контроля объемной плотности неупорядоченных волоконных сред с помощью ультразвуковых датчиков // Ползуновский вестник. – 2011. – № 2/2. – С. 8-12.

5. Способ определения тонины волокон // Патент № 2465582, G01N29/00, 2006 г. Российская Федерация, МПК G01N29/00 / Ц.И. Калинин, Р.А. Куницын, А.А. Багаев / ФГОУ ВПО АГАУ № 2011116334/28; заявл. 25.04.2011 г.

6. Иливанов В.М., Кандрин Ю.В., Цымбалист В.А. Физическая акустика: монография. — 2-е изд., доп. — Барнаул: Изд-во АГАУ, 2004. — 158 с.

7. Костюков А.Ф. Метод ультразвукового контроля параметров сельскохозяйственного волоконного сырья: дис. ... канд. техн. наук: 05.20.02. – Барнаул, 2012. – 141 с.

8. Калинин Ц.И. Экспрессный контроль линейной плотности массы волокнистой ленты: дис. ... канд. техн. наук: 05.19.03. – М., 1990. – 194 с.

9. Шендеров Е.Л. Излучение и рассеяние звука. – Л.: Судостроение, 1989. – 304 с.

10. Колмогоров А.Н., Фомин С.В. Элементы теории функций и функционального анализа. – М.: Наука и техника, 1976. – 543 с.

*** * ***