

АЕРОІНТЕГРАЦІЙНИЙ СПОСІБ ВИЗНАЧЕННЯ ВИТРАТ ВОДИ

Повені викликається різними причинами: інтенсивним таненням снігу у весняний час, сильними та довготривалими зливами, льодовими затопами, а також руйнуваннями дамб та гребель. Одним із методів контролю за розвитком весняної повені є прогнозування можливих її наслідків с порівнянням аналіз розвитку повені в поточному році в зіставленні з попередніми роками. Перспективним методом такого аналізу є аероінтеграційний спосіб визначення витрат води.

В основу аероінтеграційного способу визначення витрат води покладено поплавочну інтеграцію швидкості течії по глибині потоку. Інтегратор – це штучно висадене в потік тіло, яке володіє позитивною або негативною плавучістю. Занурюючись або спливаючи в річному потоці воно проходить послідовно всі його шари, змінюючись з штим вниз за течією, тобто інтегруючи швидкість течії по глибині.

В рівномірному потоці на поплавок – інтегратор, вертикальні і горизонтальні розміри якого надзвичайно малі порівняно з відповідними розмірами потоку, діє система з чотирьох сил.

Архімедова сила F_A чисельно дорівнює вагі поплавка G_H за вирахуванням ваги витисненої їм води і направлена вертикально вгору або вниз в залежності від знаку плавучості поплавка. Протилежна їй за напрямом сила опору води R_A , яка визначається залежністю:

$$R_A = 0.5 P_a \xi_z f_z c_z^2,$$

де P_a – щільність води; ξ_z – коефіцієнт опору поплавка при переміщенні його у вертикальній площині; f_z – максимальний переріз поплавка горизонтальною площину; c_z – вертикальна швидкість руху поплавка.

Сила, з якою потік діє на поплавок, що в ньому розташується, і рівна їй по числовому значенню і протилежна за знаком сила опору води R_m зображеній своїм походженням інерційності поплавка, через яку поздовжні складові його швидкості переміщення V_n завжди дещо відрізняються від швидкості течії в шарі V , в якому він знаходиться на даний момент. Вираз для R_m аналогічний виразу для R_A

$$R_m = 0.5 P_a \xi_x f_x (V - V_n)^2,$$

де ξ_x – коефіцієнт опору поплавка при переміщенні його в горизонтальній площині; f_x – максимальний переріз поплавка вертикальною площину.

В системі координат XOZ , початок якої суміщеній з точкою запуску поплавка, а абсциса направлена угору за течією, диференційний рівняння

вертикального і горизонтального руху поплавка мають вигляд:

$$m_n \frac{dc_z}{dt} = F_A - R_A, \quad m_n \frac{dV_n}{dt} = R_m,$$

де m_n – маса поплавка; t – час.

Маючи на увазі, що $c_z = \frac{dz}{dt}$, після підстанов-

ки значень R_A , F_A та R_m можна записати ці рівняння таким чином:

$$m_H \cdot c_z \frac{dc_z}{dz} = (G_B - G_H) - 0.5 P_a \xi_z f_z c_z^2, \quad (1)$$

$$m_H \cdot c_z \frac{dV_n}{dz} = 0.5 P_a \xi_x f_x (V - V_n)^2. \quad (2)$$

Розв'язок рівняння (1) відносно c_z (при $c_z = 0$) приводить до слідувального виразу для швидкості спливання поплавка-інтегратора:

$$c_z = c \left(1 - e^{-\frac{\sqrt{P_a - P_H}}{P_a} \frac{g z}{c^2}} \right)^{0.5}, \quad (3)$$

де P_H середня щільність поплавка; g – прискорення вільного падіння. Таким чином, швидкість спливання – величина змінна, хоча і швидко наближається до константи, що визначається залежністю:

$$c = \sqrt{\frac{2g(P_a - P_H)V_H}{P_a \xi_z f_z}},$$

де V_H – об'єм поплавка.

Відхилення середньої швидкості спливання поплавка в шарі глибиною h від її граничного значення складає:

$$\Delta c_h = c - \bar{c}_h = c \left[1 - \frac{1}{h} \int_0^h \left(1 - e^{-\frac{\sqrt{P_a - P_e}}{P_a} \frac{g z}{c^2}} \right)^{0.5} dz \right] = \\ = c \left(1 + \frac{\ln \frac{1 - P_e}{1 + P_e} + 2P_e}{a} \right),$$

$$\text{де } \sigma = \frac{2gh}{c^2} \cdot \frac{P_e - P_H}{P_H}; P_e = (1 - e^{-\sigma})^{0.5}$$

При $\sigma < 5$ відношене значення цього відхилення може бути оцінено на основі наближеної залежності

$$\frac{\Delta c_h}{c_h} = 0.6 \frac{P_H}{P_e - P_H} \frac{c^2}{2gh} = 0.6 \frac{1}{\xi_x} \frac{P_H}{P_e} \frac{l_z}{h}$$

де l_z – параметр, який характеризує вертикальні розміри поплавка, і рівний V_H/l_z . Розрахунки, виконані за цією формулою для поплавків-інтеграторів, що мають форму кулі радіусом 1 см, показують, наприклад, що мінімальні глибини осередження швидкості спливання поплавка, відповідаючі відхиленню більше 0,5%, знаходяться в інтервалі 0,3–3,0 м при зміні середньої щільноти поплавка від 0,10 до 0,95 г/см³. Таким чином, нерівомірність вертикального руху поплавка необхідно враховувати під час роботи на мілких водотоках. В інших випадках швидкість спливання може стати величиною постійною, рівною С.

Ці висновки без істотних змін можуть бути розподілени і на нисхідний рух поплавка. Оскільки при подальшому аналізі нисхідний рух буде нас інтересувати при наявності в початковий момент деякої, відмінної від нуля і більшої за С вертикальної швидкості C_0 , запишемо формулу (3) стосовно для цього випадку:

$$c_z = c \sqrt{1 + (\tilde{c}_0^2 - 1) e^{-\frac{h}{n}}},$$

де $\tilde{c}_0 = c_0 / c$. Переходячи до середньої швидкості занурення поплавка в шар заданої глибини h, запишемо:

$$c_h = \frac{c}{h} \left[\ln \left| \frac{(I'_e + 1)(\tilde{c}_0 - 1)}{(I'_e - 1)(\tilde{c}_0 + 1)} \right| - 2P'_e + 2\tilde{c}_0 \right],$$

$$\text{де } P'_e = \sqrt{1 + (\tilde{c}_0 - 1) e^{-h}}.$$

При $\tilde{c}_0 \geq i$ h > 5 наближена залежність для оцінки відносного відхилення $\Delta c_h / \tilde{c}_h$ має вигляд

$$\frac{\Delta c_h}{c_h} \approx -\frac{2\tilde{c}_0 - 2\ln(\tilde{c}_0 + 1) - 0.6}{h + 2\tilde{c}_0 - 2\ln(\tilde{c}_0 + 1)}.$$

З цього виразу виходить, що при $c_0 \geq c$ операція з постійним значенням швидкості занурення поплавка може привести до істотних похибок. Тому в кожному конкретному випадку можливість такого допущення підлягає додаткової перевірці.

Диференційне рівняння (2), навіть якщо приняти вертикальну швидкість нерівномірна поплавка-інтегратора постійною, в загальному вигляді не розв'язується. Тому тут наводиться наближений розв'язок, який дає достатньо уяву про вплив основних факторів на результати інтеграції швидкостей.

Після розділу змінних рівняння (2) приймає такий вигляд:

$$\frac{dV_H}{(V - V_H)^2} = \frac{A}{C} dz, \quad (4)$$

де А – коефіцієнт інерційності поплавка-інтегратора, 1/м:

$$A = 0.5 \frac{P_B \xi_x f_x}{V_H P_H} = 0.5 \frac{\xi_x}{l_x} \frac{P_B}{P_H}.$$

Замінимо в лівій частині рівняння (4) перемінну швидкість течії V деякою постійною характерною швидкістю течії V_x , значення якої знаходитьться в проміжку між максимальною і мінімальною швидкостями течії на вертикалі і підібрано таким чином, щоб ця заміна не віднівалася на кінцевому результаті розв'язку рівняння. Після інтегрування рівняння (4) при початковій умові $V_H(z=0) = 0$ отримаємо:

$$V_H = V_x \left(1 - \frac{1}{1 + \frac{A}{C} V_x z} \right).$$

Повторне інтегрування цього виразу по глибині дає право записати:

$$g_H = \int_0^h V_H dz = V_x h - \frac{l_n \left(\frac{A}{C} V_x h + 1 \right)}{A/C} = \frac{l_n (a A L + 1)}{A L} = g \left[a - \frac{l_n (a A L + 1)}{A L} \right]. \quad (4)$$

де g – елементарна витрата води на вертикалі; L – горизонтальне зміщення поплавка-інтегратора при умові його руху зі швидкістю течії; a – відношення характерної швидкості V_x до середньої швидкості течії на вертикалі \bar{V} .

Введемо параметр, зворотний по числовому значенню другому множнику правової частини рівняння (5):

$$k_{int} = \frac{A L}{a A L - (a A L + 1)}.$$

Оскільки за допомогою цього параметра здійснюється перехід від результату поплавкової інтеграції (g_H) до елементарної витрати води

$$g = k_{int} g_H. \quad (6)$$

Якщо скористуватися поданням $dz = cdT$, то отримаємо змінену форму інтегралу (5):

$$g_H = c \int_0^T V_H dt = c I_H, \quad (7)$$

де I_H – горизонтальне зміщення поплавка-інтегратора за час T інтеграції.

На основі виразів (6) і (7) запишемо:

$$\bar{V} = k_{im} \frac{L_H}{T}$$

$$g = k_{im} c L_H$$

будемо називати його в подальшому коефіцієнтом поплавкової інтеграції.

Якщо скористуватися поданням $dz = cdI$, то отримаємо змінену форму інтегралу(7):

$$q_n = c \int_0^T V_H dt = c L_H, \quad (8)$$

де L_H - горизонтальне зміщення поплавка-інтегратора за час T інтеграції.

На основі виразів (6) і (8) запишемо:

$$\bar{V} = k_{im} \frac{L_H}{T}, \quad (9)$$

$$q = k_{im} c L_H. \quad (10)$$

Ці вирази - основні рівняння способу поплавкової інтеграції. Перше з них вказує на можливість визначення середньої швидкості течії за фіксованими значеннями L_H і T .

Проведені дослідження мають значний науковий інтерес і можуть бути використані в практичних цілях при гідрологічних розвідуваннях мостових переходів.

Список використаної літератури

1. Абрамов Л.Г. Новые формулы и программы для расчетов линейной сети промпредприятий и населенных пунктов. М., Трансжелдориздат, 1969. - 205с.
2. Алексеев Г.А. Динамика инфильтрации воды в почву.-"Труды ГГИ",1968, вып.6(60), - с.43-72.
3. Большаков В.О., Белятинський А.О. Застосування космічної зйомки для аналізу стану мережі автомобільних доріг та мостових переходів. Автотрансляховник України. -2000. - № 2. - с.33-34.
4. Калинин Г.П. От аэрокосмических спутников к прогнозам и расчетам стока. Л., Гидрометеоиздат, 1974. -40с.