doi:10.6041/j.issn.1000-1298.2013.06.033

# 涡轮反应器气固两相流动反应 CFD 模型建立\*

孙 赟<sup>1</sup> 刘兴静<sup>1</sup> 张宏宇<sup>1</sup> 刘凤军<sup>1</sup> 张清泉<sup>1</sup> 靳 步<sup>2</sup> (1.中国农业机械化科学研究院,北京100083; 2.天津出入境检验检疫局,天津 300450)

摘要:在气固两相湍流流动模型和反应动力学模型的基础上,系统地考虑两相流动、传热、传质、反应等复杂因素, 建立了涡轮反应器三维气固两相流动反应模型,形成了相应的数值解法,并以此对工业涡轮反应器进行了数值模 拟研究,展示其内部流动、传热、传质及反应等细节。

关键词:涡轮反应器 化学动力学模型 传热 传质 数值解法

中图分类号: 0357.1 文献标识码: A 文章编号: 1000-1298(2013)06-0194-07

# Development of Gas-solid Two-phase Flow-reaction CFD Model for Vortex Reactor

Sun Yun<sup>1</sup> Liu Xingjing<sup>1</sup> Zhang Hongyu<sup>1</sup> Liu Fengjun<sup>1</sup> Zhang Qingquan<sup>1</sup> Jin Bu<sup>2</sup>

(1. Chinese Academy of Agricultural Mechanization Sciences, Beijing 100083, China

2. Tianjin Entry-Exit Inspection and Quarantine Bureau, Tianjin 300450, China)

Abstract: Taking the complex influences of two-phase flow, heat transfer, mass transfer, and cracking reactions into account, a 3-D gas-solid two-phase flow-reaction CFD model for vortex reactor was established based on gas-solid two-phase turbulent flow model and kinetics of reactions. Related numerical solution was formed and numerical simulation was carried out to show the details of flow, heat transfer, mass transfer and reactions in the vortex reactors.

Key words: Vortex reactors Chemical kinetic model Heat transfer Mass transfer Numerical solution

#### 引言

近年来气固两相流混合的研究成果主要有:气 流干燥、脉动燃烧喷雾干燥、旋风分离器、流化床、提 升罐反应器和旋转闪蒸干燥器。对于涡流混合、干 燥和反应的研究较少。涡轮旋流技术应用于变性淀 粉的研究极为有限,没有人研究或描述实现淀粉变 性的涡轮旋流反应和干燥过程机理的理论分析、传 热和传质的数学模型,对涡轮反应器内部复杂的气 固两相流动的流场很难用实验方法精确测量和显示 其内部气流和颗粒流动速度场。采用数值模型的方 法很容易达到此目的,同时还可以研究颗粒直径,主 轴转速以及叶轮的变化对传热、传质和反应等的影 响。传统生产变性淀粉的方法存在能耗高、混合不 均和反应不一致等问题,本研究前期工作曾应用涡 轮反应器进行糊精和磷酸酯淀粉的干法变性反应获 得较理想的变性淀粉产物,并且和传统的干法反应 相比有诸多的优势,为了更进一步获得涡轮反应器 的工作原理以及物料在涡轮反应器内的流动、传热、 传质和反应状况,解决淀粉颗粒和化学试剂反应所 需的理想条件,需要进行理论分析和研究。

# 1 涡流技术实现淀粉变性实验验证

前期研究利用涡流技术首次将淀粉变性的化学 反应机理过程置于连续流动的气-固流场中,选择了 糊精<sup>[1]</sup>和淀粉磷酸酯<sup>[2]</sup>两种代表淀粉水解和淀粉 通过进一步氧化、酯化和醚化等作用来实现的产品 作为实验。对实验所得的产品进行各项指标的检 测,证明该技术的有效性,新工艺获得成功。

采用涡流装置制取糊精和淀粉磷酸酯,完成了

\*科研院所技术开发研究专项资金资助项目(2010EG119164)

收稿日期: 2012-09-11 修回日期: 2013-03-07

作者简介:孙赟,研究员,主要从事涡轮反应器研究,E-mail: dsyun@ caams. org. cn

混合、预干燥和反应等过程,通过实验获得了生产最 佳工艺条件和参数。该工艺技术有下列优势:①工 艺过程连续,易于操作。该方法的从进料到出产品 的整个生产工艺是连续且封闭的过程。②反应时 间短,耗能低。基于涡流技术的干法反应仅用几分 钟时间即可完成传统工艺湿法和干法变性所需要的 几个小时到几十个小时,此反应过程中,主要的反应 阶段耗能较低,耗能较传统方法节省 80% ~ 90%, 极大减少了运行成本。③无污染物排放。

#### 2 物理模型

到目前为止,颗粒在气-固两相流中的模拟方法 有无滑移模式、颗粒轨道模型和颗粒拟流体模型 等<sup>[3]</sup>。为此,通过实验观察和理论分析,对涡流-旋 流流动的情况作如下的描述和假设:①颗粒团块与 高温热风开始接触之初无湍流扩散、传热,接触后在 高速转子叶片强迫作用下,瞬间完成气-固两相的混 合并形成了贴圆柱壳体内壁的轴对称稳态薄层圆柱 流面。②由于颗粒较气相浓度稀少,忽略其颗粒间 的摩擦力,颗粒按照初始尺寸,形成径向的相对分 布,有其自身的质量变化,相同粒径的颗粒在流动过 程中具有瞬时相同的速度及温度<sup>[4]</sup>。③颗粒与气 相流体有滑移,即存在相对速度和温度差。④气-固 两相存在着传热、传质,颗粒内部存在反应。

通过上述描述,原料在封闭的反应器内进行复 杂的反应,同时还进行流体流动、传热和传质等过 程,受检测手段的限制,涡轮反应器内重要的工艺参 数无法测得,这些给生产和研究都带来了很多的不 便。迄今为止,反应器的模型大致分为两类:①经验 模型,即以一定数量的可靠的生产数据为基础,运用 数理统计中多元回归的方法,建立变性淀粉产率和 反应过程的主要影响因素之间的关联式。这类模型 不能反映反应过程的本质,只能在回归范围内使用, 不宜外推。②基于反应动力学的理论模型,通过求 解质量、动量、能量守恒方程组,获得反应器内部反 应温度、压力和固相物质运动状况,该方法对管内所 发生的各种过程进行了基本的描述,与经验模型相 比具有更多的理论依据。本文拟应用计算流体力学 (Computational fluid dynamics, CFD) 技术获得如上 所述的第二类理论模型。

# 3 涡轮反应器 CFD 模型的建立

## 3.1 模拟对象

模拟对象的定义关系到所采用的模型、边界条件的确定、网格划分方法的选取、计算模型的选择、 计算方法的确定等,同时确定模拟的对象亦确定了 模拟的难易程度。针对具体问题,可以将模拟的对 象量化到具体几何结构和所要模拟的区域。本文模 拟的对象是涡轮反应器内部气-固两相流,因此模拟 的区域划定为涡轮反应器内部。考虑涡轮反应器的 几何形状以及涡轮反应器内部的流场的实际流动状 况,可以认为反应器内部的流动具有轴对称性,故研 究的气-固两相流问题近似按轴对称处理。

整个反应系统包括:混合、干燥和反应三大过 程。原料淀粉经过类似于涡轮反应器的混合器混合 以后通过精确定量的螺旋输送机输送到类似涡轮反 应器的干燥器中进行预干燥,干燥后的物料通过旋 风分离器收集并降温,而后通过能精确定量的螺旋 输送器送至涡轮反应器进行反应,经过一定时间的 反应后产品通过旋风分离器分离和冷却进入调制设 备进行均质化而获得成品。涡轮反应器是整个反应 过程的核心部分,也是本模拟的核心部分,其结构如 图1所示。



Fig. 1 Structure of vortex reactor

1、7.物料进口 2.进气口 3.涡轮反应器外夹套内循环热油出 口 4.涡轮内安装在轴上的浆页 5.夹套内循环热油进口 6.夹套 8、9.出料口

气相由进风机和引风机通过涡轮反应器、旋风 分离器形成一个相对稳定体系。涡流装置内高速旋 转的转子叶片排列均匀,并有足够密度数量。在同 一工艺条件下叶片角度相同,且为常数。切向进风 和一定角度的叶片将淀粉物料迅速形成叶片末端外 浓度均匀的气-固两相圆柱流面薄层。在叶片端内形 成稳定涡流流动,只有稀空气,几乎没有淀粉颗粒。

图 2 为质点运动分析图。系统在涡轮反应器内 形成两大区域: $R_0 < r < r_m$ 的叶片端内涡流场和 $r_m \le r < R$ 的叶片端外薄层旋转流场。 $R_0$ 为反应器内转 子的轴半径, $r_m$ 为转子叶片半径(m 为叶片末端点), R 为反应器内半径,r 为任意 $R_i$ 。本研究着重于 $r_m \le r < R$  区域的分析研究。对于 $r_m \le r < R$ 的薄层区 域,通过观察淀粉颗粒几乎全部在此区域,随气流旋 转流动。颗粒流动速度 $v_r \approx 0$ 。所以,可以认为该流 动的气流角度不变,强迫的轴对称的旋转流动,故建 立轴对称圆柱坐标系如图 3 所示。

## 3.2 涡轮反应器内流场的 CFD 模型

涡轮反应器内部流场包含了流体传质、传热、化





Fig. 2 Analysis of movement of particle in vortex reactor





学反应以及气固两相之间的相互作用等过程,而且 各种因素互相耦合。涡轮反应器内部流体的流动除 了强湍流外还有强旋流。在目前的已有的气-固两 相模型中,颗粒拟流体模型可以用统一的数值方法 求解气-固两相方程,在给出颗粒速度、浓度、温度分 布方面具有很大的优势,同时这一模型也能较好地 解决气-固两相相互作用的问题<sup>[5]</sup>。

#### 3.2.1 控制方程组

根据上述对涡轮反应器的描述和假设,以及气--固两相流动反应的物理模型,从质量、动量、能量和 组分守恒的原理出发可以得到涡轮反应器内两相流 动反应的控制方程组。在柱坐标下三维湍流两相流 的稳态控制方程组可表达如下:

(1) 气相控制方程组

在涡轮反应器内反应时不发生水物质的消耗和 生成,故空气比湿方程建立的原理是单位体积、单位 时间内水气质量的增加等于流入和流出的水气质量 之差。对于湍流情况,采用标量系数来拟合湍流输 运项,可以得到轴坐标下空气比湿方程

$$\frac{\partial \rho Y}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial x} (\rho u Y) + \frac{\partial}{r \partial r} (r \rho v Y) + \frac{\partial}{r \partial \theta} (\rho w Y) = \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{\mu_e}{\sigma_Y \partial x} \frac{\partial Y}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{r^2 \partial \theta} \left( \frac{\mu_e}{\sigma_Y \partial \theta} \frac{\partial Y}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{r \partial r} \left( r \frac{\mu_e}{\sigma_Y \partial r} \frac{\partial Y}{\partial r} \right) - \sum n_p m_p$$
(1)

- 式中 Y——空气比湿,即干燥室单位体积内水气 的质量占湿空气(干燥介质)质量百分 率,%
  - $\rho$ ——湿空气密度,kg/m<sup>3</sup>
  - t——模拟时间,s  $\sigma_{y}$ ——经验常数
  - *x*、*r*、*θ*——轴坐标系中轴向、径向和切向(周 向)坐标,m
  - u、v、w——气体轴向、径向和切向速度分量, m/s
  - *n<sub>p</sub>*——反应器内单位体积内固相颗粒的数 目,个/m<sup>3</sup>
  - $m_p$ ——单位体积内单个颗粒单位时间质量的变化,kg/s
  - μ<sub>e</sub>——湍流有效粘性系数, Pa·s

方程(1)左边第1项为非定常项,左边第2、3 项为对流项,表示由于气相对流作用而导致单位体 积内水气的变化。右边第1、2项为扩散项,表示由 于气相分子扩散和湍流扩散作用而导致单位体积内 所有颗粒由于水分蒸发而向湿空气(干燥介质)传 递的水气,因而考虑了反应过程中由于颗粒内水分 的蒸发而导致气相湿度的增加。湿空气内的水气并 不存在状态的变化,可以不考虑气相本身的水气源。

同理,考虑反应器内湿空气质量、动量及能量守 恒,得到气相质量、速度、温度方程。这些方程具有 通用的形式<sup>[6]</sup>为

$$\frac{\partial}{\partial x}(\rho u \varphi) + \frac{\partial}{r \partial r}(r \rho v \varphi) + \frac{\partial}{r \partial \theta}(\rho w \varphi) = \frac{\partial}{\partial x}\left(\Gamma_{\varphi} \frac{\partial \varphi}{\partial x}\right) + \frac{\partial}{r \partial r}\left(r\Gamma_{\varphi} \frac{\partial \varphi}{\partial r}\right) + \frac{\partial}{r^{2} \partial \theta}\left(\Gamma_{\varphi} \frac{\partial \varphi}{\partial \theta}\right) + S_{\varphi} + S_{\varphi p}$$
(2)

式中  $\varphi$ ——求解变量  $\Gamma_{\varphi}$ ——扩散系数

 $S_{\varphi}$ 、 $S_{\varphi}$ ——两相相互作用的源项

由此构成了湿空气质量的连续方程、轴向速度 分量  $u_s$  的 N - S 方程、径向速度分量  $v_s$  的 N - S 方 程、切向速度分量  $\omega_s$  的 N - S 方程、湿空气的能量方 程等。上述方程由于考虑了湍流输运项而增加了方 程的未知变量,为了封闭方程组,模拟时补充了表征 湍流动能的 k 相和湍流耗散率  $\varepsilon$  来封闭方程组。由 于涡轮反应器内部流场有强烈的湍流和旋流,故标 准的  $k - \varepsilon$  模型不太合适,在这里选用了改进的 ASM 模型,改进的 ASM 模型能够反映强旋流流动的各项异 性特点<sup>[7]</sup>。方程中的  $\varphi_s \Gamma_{\varphi_s} S_{\varphi_s} S_{\varphi_s}$ 的含义如表 1 所示。 上述方程的一些辅助关系式为<sup>[8]</sup>

比热容  $c_p = 2.52T + 981.0 \text{ J/}(\text{kg} \cdot \text{K})$ 导热系数  $\lambda = 5.526 \times 10^{-5} \sqrt{T} - 1.058 \times 10^{-5}$ 

|                      |         |   | Tab. 1 Governing equations of gas-phase   |   |
|----------------------|---------|---|---|---|
| 方程组                  | arphi   | $\Gamma_{\varphi}$  | $S_{arphi}$   | $S_{\varphi p}$   |
|                      | 1       | 0   | 0   | $-\sum_{p} n_{p} \dot{m}_{p}$   |
| x 方向动量方程             | и       | $\mu_{\scriptscriptstyle e}$                                      | $-\frac{\partial p}{\partial x} + \frac{\partial}{\partial x} \left( \mu_e \frac{\partial u}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{r \partial r} \left( r \mu_e \frac{\partial v}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{r \partial \theta} \left( \mu_e \frac{\partial w}{\partial x} \right) + \rho g_x$                                     | $-\sum_{p} \frac{\rho_{p}}{\tau_{rp}} (u - u_{p}) - u \sum_{p} n_{p} \dot{m}_{p}$ |
| - 大向动导大积             |         |   | $-\frac{\partial p}{\partial r} + \frac{\partial}{\partial x} \left( \mu_e \frac{\partial v}{\partial r} \right) + \frac{\partial}{r \partial r} \left( r \mu_e \frac{\partial v}{\partial r} \right) + \frac{\partial}{r \partial \theta} \left[ \mu_e \left( \frac{\partial w}{\partial r} - \frac{\partial v}{\partial r} \right) \right]$ | $-\sum \frac{\rho_p}{\rho_p}(r-r_p) - r_p \sum r_p \dot{r}_p$                     |
| r 力 问 列 重 力 性        | v       | $\mu_{e}$   | $\frac{w}{r} \bigg) \bigg] + \rho g_r - \frac{2}{r} \mu_e \left( \frac{1}{r} \frac{\partial w}{\partial \theta} + \frac{v}{r} \right) + \frac{\rho w^2}{r}$   | $-\sum_{p} \tau_{rp} (v - v_{p}) - v \sum_{p} u_{p} m_{p}$                        |
| 0 十台 計員 十四           |         |   | $-\frac{\partial p}{r \ \partial \theta} + \frac{\partial}{\partial x} \left( \mu_e \ \frac{\partial v}{r \ \partial \theta} \right) \ + \frac{\partial}{r \ \partial r} \left[ \ r \mu_e \left( \ \frac{\partial v}{r \ \partial \theta} - \frac{w}{r} \right) \ \right] \ + \frac{\partial}{r \ \partial \theta}.$                          | $\sum \rho_p (m, m) = \sum r \dot{r}$   |
| θ 万 问 列 重 万 性        |         | $\mu_{e}$   | $\left[ \begin{array}{c} \frac{\mu_e}{r} \left( \frac{\partial w}{\partial \theta} + 2v \right) \end{array} \right] + \rho g_{\theta} - \frac{\mu_e}{r} \left( \frac{\partial v}{r \ \partial \theta} + \frac{\partial w}{r} - \frac{w}{r} \right) - \frac{\rho v w}{r}$  | $-\sum_{p} \frac{\tau_{rp}}{\tau_{rp}} (w - w_{p}) - w \sum_{p} n_{p} m_{p}$      |
| 湍动能 k                | k       | $rac{oldsymbol{\mu}_{e}}{oldsymbol{\sigma}_{k}}$                 | $G_k - \rho \varepsilon$  | $G_p - k \sum_p n_p \dot{m}_p$  |
| 湍动能耗散率 $\varepsilon$ | ε       | $rac{\mu_{\scriptscriptstyle e}}{\sigma_{\scriptscriptstyle e}}$ | $C_1 G_k \frac{\varepsilon}{k} - C_2 (1 - C_{gs} R_{igs}) \frac{\rho \varepsilon^2}{k}$   | $\frac{\varepsilon}{k}C_1\left(G_p-k\sum_p n_p\dot{m}_p\right)$                   |
| 能量方程                 | $c_p T$ | $\frac{\mu_e}{\sigma_e}$  | $-W_sQ_s$   | $n_p Q_p$   |

表 1 气相控制方程组 Tab. 1 Governing equations of gas-phase

上述控制方程构成了描述湿空气速度( $v_x$ , $v_r$ )、温度 (T)、比湿(Y)、压力(p)、湍流动能(k)和湍流耗散 率( $\varepsilon$ )的封闭方程组。

(2)颗粒相控制方程

根据上述对涡流装置内质量运动的分析,颗粒 物料随着气流作螺旋前进而形成圆柱空心薄层,再 形成均匀、稳定的中间段,可作如下假设<sup>[9]</sup>:①装置 内同一截面上温度 t、颗粒速度 v<sub>p</sub>,气流速度 v<sub>s</sub>、物料 湿含量 x 等参数保持不变,即为稳定流动。②忽略 颗粒之间相互作用,传热表面为全部的颗粒表面之 和。③装置外夹套的热油保持装置内无损失。

在涡流装置的中部取一微元环,可以认为在此 微元环中湿物料粒度均匀,平均粒径  $d_p$ 、密度  $\rho_p$  均 匀,气相温度 T 均匀分布。

颗粒相模型采用双流体模型,即在欧拉坐标系 下求解颗粒相的质量守恒、动量守恒和能量守恒方 程组<sup>[10]</sup>,在柱坐标系下颗粒相控制方程组的一般表 达式为

$$\frac{\partial}{\partial x}(\rho_{p}u_{p}\varphi_{p}) + \frac{\partial}{r}\frac{\partial}{\partial r}(r\rho_{p}v_{p}\varphi_{p}) + \frac{\partial}{r}\frac{\partial}{\partial \theta}(\rho_{p}w_{p}\varphi_{p}) = \frac{\partial}{\partial x}\left(\Gamma_{\varphi p}\frac{\partial\varphi_{p}}{\partial x}\right) + \frac{\partial}{r}\frac{\partial}{\partial r}\left(r\Gamma_{\varphi p}\frac{\partial\varphi_{p}}{\partial r}\right) + \frac{\partial}{r^{2}}\frac{\partial}{\partial \theta}\left(\Gamma_{\varphi p}\frac{\partial\varphi_{p}}{\partial \theta}\right) + S_{\varphi p} + S_{\varphi p,g}$$
(3)

式中  $\rho_p$ ——颗粒密度,kg/m<sup>3</sup>

u<sub>p</sub>——颗粒轴向速度分量,m/s

式中  $\varphi_{p}$ 、 $\Gamma_{\varphi_{p}}$ 、 $S_{\varphi_{p}}$ 、 $S_{\varphi_{p},g}$ 的具体表达式由表 2 给出。 固相相方程组中的  $\varphi_{p}$ 为求解变量, $\Gamma_{\varphi_{p}}$ 为扩散系数,  $S_{ep}$ 、 $S_{ep,s}$ 分别为两相相互作用的源项。由此构成了 颗粒相的质量的连续方程、轴向速度分量 $u_p$ 的N-S方程、径向速度分量 $v_p$ 的N-S方程、切向速度分 量 $w_p$ 的N-S方程、颗粒相的能量方程。对颗粒相 采用能够体现其自身湍流流动特性的颗粒相湍能输 运方程 $k_p$ 模型<sup>[11]</sup>。

颗粒相方程组中的辅助关系式为

$$\Gamma_{rp} = \frac{\rho d_p^2}{18\mu} \frac{24}{C_D R e_p} \tag{4}$$

式中  $\Gamma_{p}$ ——颗粒驰豫时间

C<sub>D</sub>——气体-颗粒间隙阻力系数

Re----雷诺数

若定义颗粒雷诺数  $Re = \rho d_p | v - v_p | / \mu$ ,则对应 于不同的 Re 范围有不同的气体-颗粒阻力系数表达 式

$$C_{D} = \begin{cases} 0.44 & (Re > 1\ 000) \\ \frac{24}{Re} (1 + 0.15Re_{p}^{0.667}) & (1 < Re < 100) \\ Q_{p} = \pi d_{p} N u_{p} \lambda (T_{p} - T) \\ N u_{p} = 2 + 0.5Re_{p}^{1.2} \\ R e_{p} = d_{p} |\mathbf{v} - \mathbf{v}_{p}| / v \end{cases}$$

式中 Q<sub>p</sub>——单位体积内,单个颗粒在单位时间内 从气相吸收的热量,J/s

表 1 和表 2 中的  $G_p$ 、 $G_k$ 、 $G_{pk}$ 、 $\mu_p$  和  $v_p$  的表达式 如下<sup>[12]</sup>

$$G_{p} = \sum_{p} \sum_{i} \frac{\rho_{p}}{\tau_{rp}} \left( c_{p}^{k} \sqrt{kk_{p}} - 2k - \frac{v_{pi} - v_{i}}{n_{p}} \frac{v_{p}}{\sigma_{p}} \frac{\partial n_{p}}{\partial x_{i}} \right)$$

$$(5)$$

#### 表 2 颗粒相控制方程组

Tab. 2 Governing equations of particle phase

| 方程组       | $\varphi$      | $\Gamma_{\varphi p}$    | $S_{\varphi p}$   | $S_{\varphi p,g}$                                  |  |
|-----------|----------------|-------------------------|---|--|--|
|           | u <sub>p</sub> |                         | $\frac{\partial}{\partial x}\left(\mu_{p} \frac{\partial u_{p}}{\partial x}\right) + \frac{\partial}{r} \frac{\partial u_{p}}{\partial r}\left(\eta_{p} \frac{\partial u_{p}}{\partial x}\right) + \frac{\partial}{r} \frac{\partial}{\partial \theta}\left(\mu_{p} \frac{\partial w_{p}}{\partial x}\right) + \frac{\partial}{\partial x}\left(\mu_{p} \frac{v_{p}}{\sigma_{p}} \frac{\partial \rho_{p}}{\partial x}\right) + \frac{\partial}{\partial r} \frac{\partial v_{p}}{\partial r} \frac{\partial \rho_{p}}{\partial r}$  |  |  |
| x 方向动量方 程 |                | $\mu_{p}$               | $\frac{\partial}{r \partial r} \left( r \mu_p  \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial r} \right) + \rho_p g_x + \frac{\partial}{r^2 \partial \theta} \left( \mu_p  \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p  \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial x} \right) + $   | $\frac{\rho_p}{\tau_{rp}}(u-u_p) + un_p \dot{m}_p$ |  |
|           |                |                         | $\frac{\partial}{r \partial r} \left( r v_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \varphi_p}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{r \partial \theta} \left( w_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \varphi_p}{\partial x} \right)$  |  |  |
|           | w <sub>p</sub> |                         | $\frac{\partial}{\partial x}\left(\mu_p \frac{\partial u_p}{r \ \partial \theta}\right) - \frac{\rho_p w_p v_p}{r} + \frac{\partial}{r \ \partial r} \left[ r \mu_p \left( \frac{\partial v_p}{r \ \partial r} - \frac{w_p}{r} \right) \right] + \rho_p g \theta + \frac{\mu_p}{r} \left( \frac{\partial v_p}{r \ \partial \theta} + \frac{\omega_p}{r \ \partial \theta} + \frac{\omega_p}{r \ \partial \theta} \right) + \frac{\omega_p (r \ \partial \theta)}{r} + \omega_p (r \ \partial \theta)$   |  |  |
| 0 古向动县古田  |                | .,                      | $\frac{\partial w_p}{\partial r} - \frac{w_p}{r} \right) + \frac{\partial}{r \ \partial \theta} \left[ \frac{\mu_p}{r} \left( \frac{\partial w_p}{\partial \theta} + 2v_p \right) \right] + \frac{\partial}{r \ \partial r} \left( r w_p \ \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial r} \right) + $  | $\frac{\rho_p}{\tau_{rp}}(w-w_p)+un_p\dot{m}_p$    |  |
| 6万円列里刀柱   |                | $\mu_p$                 | $\frac{\partial}{r^2} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( w_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( w_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac$   |  |  |
|           |                |                         | $\frac{\partial}{r \partial r} \left( r v_p  \frac{v_p}{\sigma_p  r \partial \rho} \right) + \frac{\partial}{r \partial \theta} \left( w_p  \frac{v_p}{\sigma_p  r \partial \rho} \right) + \frac{v_p}{r^2} \frac{v_p}{\sigma_p \partial \theta} + \frac{w_p}{r \sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial r}$   |  |  |
|           | $v_p$          |                         | $\frac{\partial}{\partial x}\left(\mu_{p}\frac{\partial u_{p}}{\partial r}\right) + \frac{\partial}{r\frac{\partial}{\partial r}}\left(r\mu_{p}\frac{\partial u_{p}}{\partial r}\right) + \frac{\rho_{p}w_{p}^{2}}{r} + \frac{\partial}{r\frac{\partial}{\partial \theta}}\left[\mu_{p}\left(\frac{\partial w_{p}}{\partial r} - \frac{w_{p}}{r}\right)\right] -$   |  |  |
| · 古向动导古母  |                |                         | $\frac{2}{r}u_{p}\left(\frac{\partial w_{p}}{r\partial\theta}+\frac{v_{p}}{r}\right) + \frac{\partial}{\partial x}\left(v_{p}\frac{v_{p}}{\sigma_{p}}\frac{\partial\rho_{p}}{\partial x}\right) + \frac{\partial}{r}\left(rv_{p}\frac{v_{p}}{\sigma_{p}}\frac{\partial\rho_{p}}{\partial x}\right) + \frac{\partial}{r}v_{p}\left(rv_{p}\frac{v_{p}}{\sigma_{p}}\frac{\partial\rho_{p}}{\partial x}\right) + \frac{\partial}{\partial x}v_{p}\left(rv_{p}\frac{\partial\sigma_{p}}{\partial x}\frac{\partial\rho_{p}}{\partial x}\right) + \frac{\partial}{\partial x}v_{p}\left(rv_{p}\frac{\partial\sigma_{p}}{\partial x}\frac{\partial\rho_{p}}{\partial x}\frac{\partial\rho_{p}}{\partial x}\right) + \frac{\partial}{\partial x}v_{p}\left(rv_{p}\frac{\partial\sigma_{p}}{\partial x}\frac{\partial\rho_{p}}{\partial x}\partial\rho_$ | $\frac{\rho_p}{\tau_{rp}}(v-v_p) + un_p \dot{m}_p$ |  |
| 7 万円切重刀柱  |                | $\mu_p$                 | $\frac{\partial}{r^2} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( v_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial x} \left( u_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial r} \right) + \frac{\partial}{r \partial r} \left( rv_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial r} \right) + $   |  |  |
|           |                |                         | $\frac{\partial}{r \ \partial\theta} \left( w_p \ \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial\rho_p}{\partial r} \right) - \frac{2}{r^2} w_p \ \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial\rho_p}{\partial\theta} + \rho_p g_r$   |  |  |
| 能量方程      | $h_p$          | $rac{\mu_p}{\sigma_p}$ | 0   | $-n_p Q_p$   |  |
| 颗粒似密度连续方程 | 1              | $\frac{v_p}{\sigma_p}$  | $n_p m_p$   | 0  |  |
| 颗粒相湍动能方程  | $k_p$          | $rac{\mu_p}{\sigma_p}$ | $G_{pk} + \frac{\partial}{\partial x} \left( k_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{r \partial r} \left( rk_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial r} \right) + \frac{\partial}{r^2 \partial \theta} \left( k_p \frac{v_p}{\sigma_p} \frac{\partial \rho_p}{\partial \theta} \right)$  | G <sub>gk</sub>                                    |  |

$$G_{k} = \boldsymbol{\mu}_{T} \left( \frac{\partial v_{i}}{\partial x_{k}} + \frac{\partial v_{k}}{\partial x_{i}} \right) \frac{\partial v_{i}}{\partial x_{k}}$$
(6)

$$G_{pk} = \boldsymbol{\mu}_{p} \left( \frac{\partial v_{pk}}{\partial x_{i}} + \frac{\partial v_{pi}}{\partial x_{k}} \right) \frac{\partial v_{pi}}{\partial x_{k}}$$
(7)

$$\boldsymbol{\mu}_{p} = \boldsymbol{\rho}_{p} \boldsymbol{v}_{p} = \boldsymbol{c}_{\mu p} \boldsymbol{\rho}_{p} \boldsymbol{k}_{p}^{2} / |\boldsymbol{\varepsilon}_{p}| \qquad (8)$$

ε 方程中的附加项 C<sub>gs</sub>R<sub>igs</sub>为 Smith P J 修正式, 在该修正式中充分考虑了旋流及流线弯曲效应,以 便提高旋流流动预报的合理性,其中湍流时间尺度 为

$$R_{igs} = \frac{k^2 w}{\varepsilon^2 r^2 \partial r} (rw) = \frac{k^2 w}{\varepsilon^2 r} \left(\frac{\partial w}{\partial r} + \frac{w}{r}\right)$$
(9)

$$C_{gs} = 0.001 \sim 0.2$$

控制方程组中与流体流型相关的经验常数根据 不同的流体流型而有所区别,可以参照前人模拟案 例,也可以用试差法找到最佳值<sup>[13]</sup>。对于涡轮反应 器模拟常数如表 3 所示。

表 3 模型参数 Tab.3 Constants of model

| 参数 | $C_1$ | $C_2$ | $\sigma_{\scriptscriptstyle k}$ | $\sigma_{\varepsilon}$ | $\sigma_{Y}$ | $\sigma_{\scriptscriptstyle h}$ | $\sigma_{T}$ |
|----|-------|-------|---------------------------------|------------------------|--------------|---------------------------------|--------------|
| 数值 | 1.44  | 1.92  | 1.0                             | 1.3                    | 1.0          | 1.0                             | 1.0          |

3.2.2 气-固两相间热质传递并伴随反应的模型

在涡轮反应器内部,气相和固相存在热质交换 过程,但不存在反应过程,气相给固相的反应提供热 量,故在考虑气一固两相之间的热质传递的时候,仅 考虑水分蒸发带来的质量变化、热量的传递以及反 应中所需要的热量的传递即可<sup>[14]</sup>。

气-固两相间的热质传递和反应过程模型是模 拟涡轮反应器的重点。考虑颗粒半径非常小,认为 颗粒的温度均匀分布,即内部热量传递将不予考虑。 涡流反应过程中气体-颗粒的热质传递模型<sup>[15]</sup>如 下:

(1) 当颗粒温度 *T<sub>p</sub>*小于颗粒表面蒸发温度(湿 球温度)*T<sub>a</sub>*。此时颗粒处于升温阶段,没有质量变 化,其热量传递方程为

$$Q_p = hA_p (T - T_p) \tag{10}$$

式中 A<sub>p</sub> ----- 颗粒表面积,m<sup>2</sup>

*h*──热传递系数,W/(m<sup>2</sup>·K)

热传递系数可从下式计算

$$Nu = \frac{hd_p}{k_{\infty}} = 2.0 + 0.6Re^{0.5}Pr^{0.33}$$
(11)

(13)

199

(2) 当液相颗粒含有未蒸发的水分并且温度大 于等于蒸发温度但未达到沸点 $T_b$ ,即 $T_v < T_{bp}$ 和  $M_k > (1 - f_{vo})M_{po}$ 时,存在蒸发但无沸腾传质。其中  $T_b$ 为沸腾温度(K)(此处指水的沸腾温度); $M_{po}$ 为颗 粒的初始质量(kg); $M_p$ 为颗粒质量(kg); $f_{vo}$ 为颗粒 水分质量占颗粒总质量之比(%)。

 $C'_{s} = \frac{p_{sat}(T_{k})}{PT}$ 

此时颗粒蒸发速率为

$$N = k_c \left( C'_s - C'_{\infty} \right) \tag{12}$$

其中

$$C'_{x} = \frac{Y_{s}p}{p\pi}$$
(14)

$$p_{sat}(T_k)$$
——颗粒在温度为 $T_k$ 时的饱和蒸气  
压,Pa  
 $C'_{z}$ ——相内部蒸气浓度

RT

此时  $m_p = NA_pM_p$ 

$$Q_{p} = hA_{p}(T - T_{p}) + m_{p}h_{fg}$$
(15)

式中 M<sub>a</sub>——水的分子质量,kg/mol

(3) 当 $T_p > T_{bp}$ 和 $M_p < (1 - f_{vo})M_{po}$ 时,即此时 温度大于沸点,颗粒内部有未蒸发的水分,伴有沸腾 传质过程。此时,涡轮反应器内固相物料之间发生 了化学反应,该反应需要气相提供热能 $Q_s(W/kg)$ 。 此时

$$M_{p} = \frac{2\pi d_{p\infty}}{C_{p\infty}} (1 + 0.23 \ \sqrt{Re}) \ln\left[1 + \frac{C_{p\infty} (T_{\infty} - T_{p})}{h_{fg}}\right]$$
(16)

$$Q_{p} = hA_{p}(T - T_{p}) + m_{p}h_{fg} + Q_{s}w_{s}$$
(17)

3.2.3 涡轮反应器内 CFD 模型

式(1)~式(17)组成的气相和固相控制方程组 与气体-颗粒热质传递模型构成了模拟涡轮反应器 内部流场的数学模型。该模型不仅描述了涡轮反应 器内部气体的温度、湿度、速度分布和固相干燥反应 过程的速度、温度、湿含量分布的详细过程,而且还 分析了气-固两相之间质量、动量变化,能量转移和 耗散等等过程。通过对该数学模型的求解,可以获得 涡轮反应器内部各动力学、热力学参数的分布信息,从 而为涡轮反应器的设计、优化、检测、预测提供参考。

#### 4 结束语

涡轮反应器内部流场为强湍流和强旋流流动, 流动过程中伴随着气-固两相间的热质传递以及固 相内部的化学反应。本文对流场的模拟采用了修正 的 $k - \varepsilon - k_p$ 双流体模型。其中气相的模拟采用修 正的 $k - \varepsilon 模型$ ,考虑了强湍流的同时还考虑了强旋 流,是一种较为理想的模型。而对于固相的模拟采 用双流体模型,其中考虑了固相湍动能方程 $k_p$ ,在 此基础上补充了气固两相的热质传递模型,从而构 建了涡轮反应器内部流动、传热传质和反应的完整 CFD 模型。

#### 参考文献

- 孙赟,李里特. 基于涡流技术的干法制备糊精工艺[J]. 农业机械学报, 2004,35(6):130~133.
   Sun Yun, Li Lite. Dextrin preparation by dry process based on vortex technology[J]. Transactions of the Chinese Society for Agricultural Machinery, 2004,35(6):130~133. (in Chinese)
- 2 孙赟,李里特.基于涡流技术的淀粉磷酸酯制备工艺[J].农业机械学报,2004,35(4):120~123. Sun Yun, Li Lite. Preparation of ester phosphate of potato starch by dry process based on vortex technology[J]. Transactions of the Chinese Society for Agricultural Machinery, 2004,35(4):120~123. (in Chinese)
- 3 刘雅宁. 基于 EMMS 模型的气固两相流模拟:双流体和离散模拟[D]. 北京:中国科学院研究生院,2011. Liu Yaning. Simulation on air-solid two-phase flow based on EMMS model: two-fluid and simulation of flow[D]. Beijing: Graduate University of Chinese Academy of Sciences, 2011. (in Chinese)
- 4 Kemp I C, Bahu R E. Modeling agglomeration effects in pneumatic conveying dryers [C] // Proceedings of the 8th International Drying Symposium (IDS'92), 1992: 444 ~ 453.
- 5 邵雄飞. 旋流板塔内两相流场的 CFD 模拟与分析[D]. 杭州:浙江大学,2004. Shao Xiongfei. Simulation and analysis on the two-phase flow fields in a rotating-stream-tray absorber by using computational fluid dynamics[D]. Hangzhou: Zhejiang Uinversity, 2004. (in Chinese)
- 6 王德武,卢春喜,严超宇.提升管加床层反应器提升管段下行颗粒的分布及其对流动的影响[J].石油学报:石油加工, 2011,27(1):69~76.

Wang Dewu, Lu Chunxi, Yan Chaoyu. Downward particle distribution and its effects on particle fiow in the riser section of riserfluidized bed reactor[J]. Acta Petrolei Sinica: Petroleum Processing Section, 2011, 27(1): 69 ~ 76. (in Chinese)

7 张强,杨永,李喜乐.基于新的描述湍流耗散方程的 κ-ε 两方程湍流模型的数值算法研究[J].西北工业大学学报, 2009,27(4):466~470.

Zhang Qiang, Yang Yong, Li Xile. Applying robinson's new two-equation turbulence  $\kappa - \varepsilon$  model to numerically simulating turbulent flow[J]. Journal of Northwestern Polytechnical University, 2009,27(4):466 ~ 470. (in Chinese)

- 8 彭维明. 切向旋风分离器内部流场的数值模拟及试验研究[J]. 农业机械学报,2001,32(4):20~24. Peng Weiming. Numerical simulation and experimental research on the flow pattern in tangential inlet cyclone[J]. Transactions of the Chinese Society for Agricultural Machinery, 2001,32(4): 20~24. (in Chinese)
- 9 Mushtayer V I, Timonin A S, Tyrin N V, et al. A mathematical model of a spiral dryer for fine polydisperse materials [J]. Drying, 1984:348 ~ 349.
- 10 李文春,胡桂林,樊建人,等. 气固两相平面混合层的直接数值模拟[J]. 工程热物理学报,2005,26(3):451~454. Li Wenchun, Hu Guilin, Fan Jianren, et al. Direct numerical simulation of gas-solid two-phase mixing layer[J]. Journal of Engineering Thermophysics, 2005,26(3):451~454. (in Chinese)
- 11 高国华,李鑫钢,姜斌,等.提升管反应器进料段气-固两相流的 CFD 模拟及结构优化[J].石油学报:石油加工,2010, 26(6):959~965.

Gao Guohua, Li Xin'gang, Jiang Bin, et al. Gas-solid flow CFD simulation and structural optimization of feed injecting zone of riser reactor[J]. Acta Petrolei Sinica: Petroleum Processing Section, 2010,26(6):959~965. (in Chinese)

12 李志强,魏飞,李荣先,等. 修正的 κ-ε-κ<sub>p</sub>双流体模型用于模拟旋流突扩燃烧室内气固两相流动[J]. 热能动力工程,2003, 18(5):459~462.

Li Zhiqiang, Wei Fei, Li Rongxian, et al. Numerical simulation of gas-solid two-phase flows in a swirling-flow combustor through the use of a modified  $\kappa$ - $\varepsilon$ - $\kappa_p$  two-fluid model[J]. Journal of Engineering for Thermal Energy and Power, 2003,18(5):459 ~ 462. (in Chinese)

- 13 陈义良. 湍流计算模型[M]. 合肥:中国科学技术大学出版社,1991.
- 14 Bandrowski J, Kaczmarzyk G. Gas-to-partical heat transfer in vertical pneumatic conveying of granular materials [J]. Chemical Engineering Science, 1978, 33(10):1 303 ~ 1 310.
- 15 Matsumio S, David C T P. A mathematical analysis of pneumatic drying of grains— I. Constant drying rate [J]. International Journal of Heat and Mass Transfer, 1984,27(6):843 ~ 849.
- 16 韩凤琴,王幼青,高海鹏,等. 涡轮出口旋流对扩大管压力回复性能的影响[J]. 排灌机械工程学报,2012,30(1):25~29.
   Han Fengqin, Wang Youqing, Gao Haipeng, et al. Effect of runner outlet swirling flow on diffuser pressure recovery[J]. Journal of Drainage and Irrigation Machinery Engineering,2012,30(1):25~29. (in Chinese)
- 17 王勇,刘厚林,袁寿其,等. 离心泵内部空化特性的 CFD 模拟[J]. 排灌机械工程学报,2011,29(2):99~103.
   Wang Yong, Liu Houlin, Yuan Shouqi, et al. CFD simulation on cavitation characteristics in centrifugal pump[J]. Journal of Drainage and Irrigation Machinery Engineering,2011,29(2):99~103. (in Chinese)

#### (上接第72页)

- 9 Hloben P. Study on the response time of direct injection systems for variable rate application of herbicides [D]. Bonn: University of Bonn, 2007.
- 10 Vondřička J. Study on the process of direct nozzle injection for real-time site-specific pesticide application [D]. Bonn: University of Bonn, 2007.
- 胡开群,周舟,祁力钧,等. 直注式变量喷雾机设计与喷雾性能试验[J]. 农业机械学报,2010,41(6):70~74.
   Hu Kaiqun, Zhou Zhou, Qi Lijun, et al. Spraying performance of the direct injection variable rate sprayer[J]. Transactions of the Chinese Society for Agricultural Machinery,2010,41(6):70~74. (in Chinese)
- 12 邓巍,丁为民,何雄奎. PWM 间歇式变量喷雾的雾化特性[J]. 农业机械学报,2009,40(1):74~78. Deng Wei, Ding Weimin, He Xiongkui. Spray characteristics of PWM-based intermittent pulse variable spray[J]. Transactions of the Chinese Society for Agricultural Machinery,2009,40(1):74~78. (in Chinese)
- 13 邓巍,何雄奎,丁为民.基于压力变量喷雾的雾化特性及其比较[J].江苏大学学报:自然科学版,2009,30(6):545~548. Deng Wei, He Xiongkui, Ding Weimin. Characteristics and comparison of pressure-based variable spray [J]. Journal of Jiangsu University: Natural Science Edition,2009,30(6):545~548. (in Chinese)
- 14 陈超,李红,袁寿其,等. 出口可调式变量碰头喷灌均匀性[J]. 排灌机械工程学报,2011,29(6):536~541. Chen Chao,Li Hong,Yuan Shouqi, et al. Irrigation uniformity of nozzle-changeable variable-rate sprinkler[J]. Journal of Drainage and Irrigation Machinery Engineering,2011,29(6):536~541. (in Chinese)