

II-188 フィルターのエアシル粒子捕集機構に関する研究

京都大学工学部 正員 平岡正勝 正員 松野儀三
学生員 西森元亮 本多輝道

1. 緒言

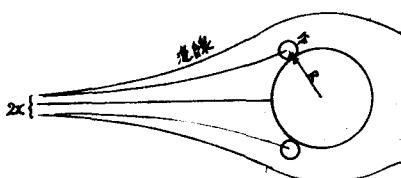
我々は大気汚染防止装置のため用いられるフィルター集塵装置の設計指針をうるためK、津原による集塵を実験的に研究し、若干のフィルターの効率と圧力損失の関係を求めて当学会において発表した。本年化学会年会でTakesの考え方を発展させた捕集機構をモデルフィルターの場合に解析、実験を行なへ発表したが、工場で取り扱われる市販のフィルターは種類が多く、操作条件も変動するためモデルフィルターを一級のフィルターまで拡張し種々の条件のもとで実験を行なへ、これによつて操作条件を決定する必要がある。本研究は市販フィルター上種々の条件にて実験して、その間の関係を明らかにすることを目的とした。第一段階としてDaviesの解析を利用して充填率と効率の時間的変化の関係を追跡しようとした。

2. 捕集機構の解析

フィルターによる塵埃の捕集はフィルター内部へ塵埃が入って目詰りを生じ、次にフィルター表面に堆積する二つの段階に分けることが出来ると思われる。我々は初めの段階に着目した。DaviesによればFig 1 に示すような半径Rの纖維に半径Xの粒子が附着する機構として慣性衝突、拡散沈着、沉降の三つをあげ、フィルター入口、出口の濃度を n_0 、 n とするとき n/n_0 は

$$\frac{n}{n_0} = \exp(-\delta h) \quad (1)$$

$$\therefore \delta = \frac{1-\varepsilon}{\varepsilon} \frac{2}{\pi R} \left(\frac{x}{R} + \frac{V_s}{\pi g} \right) \quad (2)$$



R [cm]: 繊維半径 n: 粒子半径
x [cm]: 慢性放散による捕集中

Fig 1 モデル

であることを見出した。

実際のフィルター集塵操作では、粉塵が目詰りを起しそのため空隙率 ε が変化していく。このため圧力損失と効率も変化する。Daviesは次元解析を行、たとえ $4\pi AR^2/\varepsilon$ と ε との関数であり、解析してフィルター上で実験結果を行なへた結果、次の関係を得た。

$$\frac{4\pi AR^2}{\varepsilon Q h} = 70(1-\varepsilon)^{1.5} \varepsilon [1+52(1-\varepsilon)^{1.5}] \quad (3)$$

以上は新1のフィルターについての解析であるが、これを基にして目詰りが生ずることによつてそれが変化し、それを(2)、(1)式に代入して n/n_0 を求めようとした。 ε は圧力損失 ΔP より求める。

3. 実験及び実験結果

Fig 2に実験装置を示す。フィルターより供試物質であるタルクを供給し、分級器で分散分級後本体へ供給する。効率の測定は供試フィルターと絶対津原上の重量を供給時間毎に直示天秤で秤量して測定した。この効率は算定効率である。圧力損失があがるために流量が変化を来たすかバルブにより調節して実験中等速を保つ。圧力損失の測定はテッキントン微压計によつて1分毎に行なへ

流速は熱線風速計によつて行つた。
 フィルターはその織り目がよつて平議、糸や織、木子織及びけはうの織り目、ルターに分類される。
 実験には各々の代表的なものを用いた。Fig. 3 は分级後の粒度分布を示す。又 Fig. 4 は実験結果の一つと計算効率、圧力損失、瞬間効率の時間的変化を示す。

ここで実験による瞬間効率は

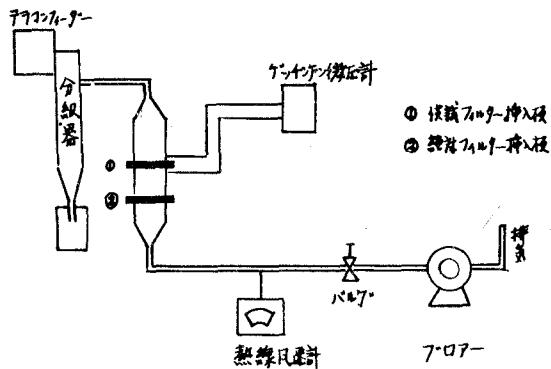
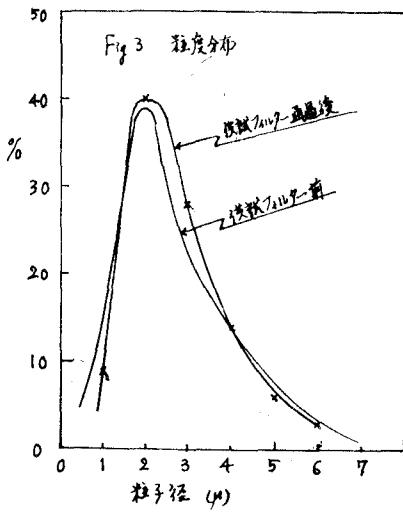


Fig. 2. 7ローター



標準化した式を用ひる。

$$\frac{n}{n_0} = \frac{dM_1/dt}{(M_1+M_2)/dt} \quad (4)$$

Fig. 4 は圧力損失及び効率の時間的変化はほぼ同じ傾向を示すことが判る。

又効率は初期の段階でまり、フィルターの扱い難さとし時間やアローラの遅延は第一段階を難しく解析することにより行なえるのではないかと推察される。

記号

M_1 : 捕翼フィルター上の粉塵量 (g)

M_2 : 絶対 " " "

n : 捕翼フィルター厚さ (cm)

v : 終末速度 (cm/sec)

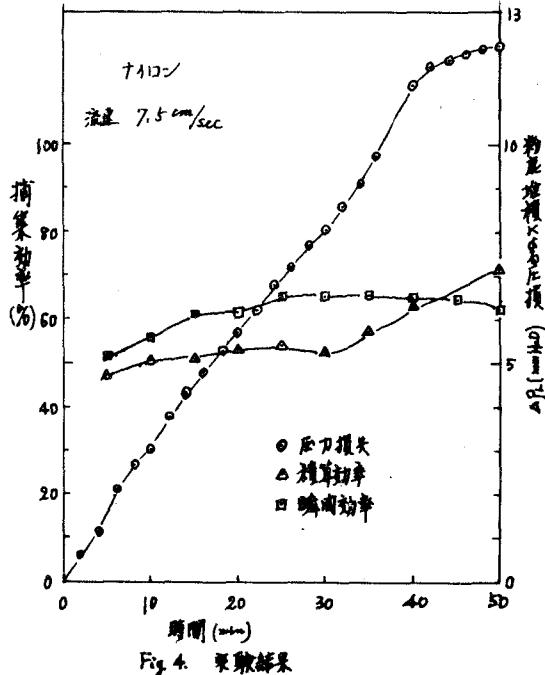


Fig. 4. 実験結果

文献

C. N. Davies; Proc. Inst. Mech. Engrs (London) B. 1. 185 (1952)

平岡ら: 年次学術講演会要旨集(2部)

(1964)