

管路輸送システムの水理特性について

京都大学大学部 正員 岩佐 義朗
 京都大学大学部 正員○常松 英昭
 大林組 尾園 幸昭

1. すみがき

管路による流体輸送システムは、天然ガス、石油の輸送に大いに利用されているが、水资源の高度利用が叫ばれていた今日、水の輸送、流量配分に対しても一般に利用されるものと思われる。これには、ネットワーク・システムと貯水池間の水輸送の例にみられる管路の分歧・合流、すなわちトリー・システムの二つがある。本文は後者における非定常流れの解析法、およびそのモデル・ケースへの適用について述べようとするものである。

2. 管路システムと有向グラフ

一般に、ある物理系に関してキルヒホッフの第一、第二法則に従う二つの状態変数があり、しかも両者の間に関数関係がある場合には、その物理系全体に関する本質的情報を導き出すのに有向グラフを利用することができる。実際、管路輸送システムの場合、状態変数に流量とエネルギー高さを選び、管路接合部を節点に、管路を枝に対応させ、流体の流れを枝の向きに結びつけければ、有向グラフの構造と性質はこの種の問題に対する一つの有用なモデルになる。一方、管路システムにおける水理現象は一次元解析法によってえられる管路流れの数学的モデルによつて取り扱われる。

3. システム・モデルの定式化

トリー・システムにおける非定常流れの解析は、節点に対する連続方程式、およびエネルギー方程式を連立して解くことによって行われる。有向グラフの幾何学的連結構造を表わす連結行列 $A(Aij)$ を用いれば、節点 i の容量 C_i が管断面積に比して十分大きいとき、節点に対する連続の条件は次式で近似される。

$$C \cdot D \cdot \dot{\Psi} = Q - A \cdot \ddot{\Psi} \quad \dots \dots (1)$$

エネルギー方程式は、各管の断面積が一様であれば、つぎのように簡単に書かれる。

$$\frac{1}{2} \cdot L \cdot S^2 \cdot D \cdot \ddot{\Psi} - A^* \cdot \dot{\Psi} + H = 0 \quad \dots \dots (2)$$

ここに、 C : 各節点の容量を成分とする対角行列、 D : $\frac{d}{dt}$ を成分とする対角行列、 $\dot{\Psi}$: 節点におけるエネルギー高さを表すベクトル、 Q : 節点に対する流出・流入流量を表すベクトル、 $\ddot{\Psi}$: 枝の流量ベクトル、 $\ddot{\Psi}$: 重力の加速度、 L : 管の長さを成分とする対角行列、 S^2 : 管断面積を成分とする対角行列の逆行列、 H : 枝の損失水頭ベクトル、 A : 節点 i が枝 j の始点、終点、あるいは非連結にしたそれをそれら $A_{ij} = 1, -1, 0$ を成分とする連結行列、 A^* : A の転置行列、である。

つぎに、實際その他による損失水頭は流量の二乗に比例することが経験的に知られていて、管路システムに対するこの関係は一般的に次式で記述される。

$$H = K \cdot 191 \cdot \dot{\Psi}^2 \quad \dots \dots (3)$$

ここに、 K : 枝で定義される係数を表わす対角行列、 \mathbf{Q}^1 : 枝 \rightarrow 流量の絶対値を成分とする対角行列、である。

(1), (2), および(3)式はトリー・システムに対する基礎方程式であり、これらを解くことによってその水理学的挙動を知ることができます。(2)式を時間で微分し、これに(1), (3)式を代入すればつぎのシステム・モデルが得られる。

$$\frac{1}{g \cdot L \cdot S^{-1}} D\mathbf{Q}^1 + 2K\mathbf{Q}^1 \cdot D\mathbf{Q}^1 + A^* C^{-1} A \cdot \mathbf{Q}^1 = A^* C^{-1} Q \quad \cdots \cdots (4)$$

上式は、トリーの枝の個数をれどすれば、枝の流量に関する n 個の2階の連立非線形常微分方程式系を表わしている。システムが複雑な場合、(4)式の解は、解析的に求めることは不可能であり、数値積分法によらざるを得ない。 $D\mathbf{Q}^1 = \dot{\mathbf{Q}}^1$ とおけば、(4)式は数値積分に便利な $2n$ 個の1階連立常微分方程式系に変換される。すなわち、

$$D\mathbf{Q}^1 = \dot{\mathbf{Q}}^1 \\ D\mathbf{Q}^1 = g \cdot (L \cdot S^{-1})^{-1} (-2K\mathbf{Q}^1 \cdot \dot{\mathbf{Q}}^1 - A^* C^{-1} A \cdot \mathbf{Q}^1 + A^* C^{-1} Q) \quad \cdots \cdots (5)$$

システムの入力(節点に対する流出・入流量)が時間的に変動するとき、トリー・システムの水理学的応答(す、(5)式をRunge-Kutta-Gill法等の適当な数値積分法を用いて解くことによって知られる)。

4. 基本トリー・システムへの適用例

一般のトリー・システムは図-1の(a), (b)二つの基本的なタイプ・システムを適当に組み合わせて得られる。(5)式をこれらに適用して得られた結果はつぎのようである。すなわち、図-3, 図-4, 図-5は、図-2の入力波形について、全節点の容量を同率に変えて得られた枝流量を、節点容量を管断面積で除した無次元量 C/A との関係において示したものである。図-2より、節点容量の増大は、 C/A が 10^2 のオーダー以上では、いくに顯著な出力波形の減衰をもたらすことが知られる。また、図-3, 図-4, 図-5より、節点容量の同率変化の条件下では、枝流量のピーク値は容量の増加とともに指数関数的に減少するといふシステム特性が認識される。

5. 結び

以上に述べたトリー管路システムの流量解析法は簡単かつ系統化されてゐるとといふ取り扱い上の利点の他に、計算機のプログラミングに極めて適した方法である。

1) Trent, H.M.; Isomorphisms between Oriented Linear Graphs and Lumped Physical Systems, Journal American Acoustic Society, Vol. 27, No. 3, May, 1955, PP. 500~527

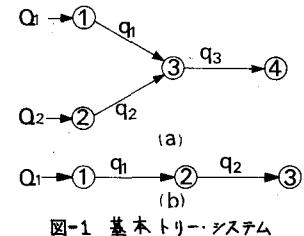


図-1 基本トリー・システム

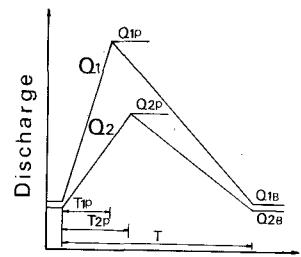


図-2 入力波形

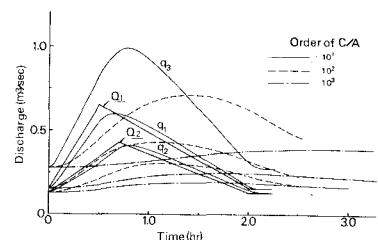


図-3 システム(a)の応答

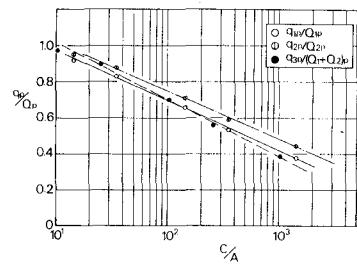


図-4 システム(a)のピーク流量

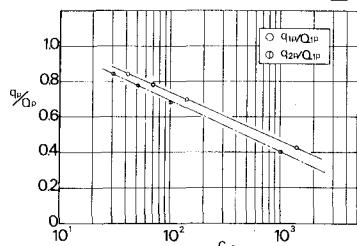


図-5 システム(b)のピーク流量