

水擊圧の現地実験と理論解析

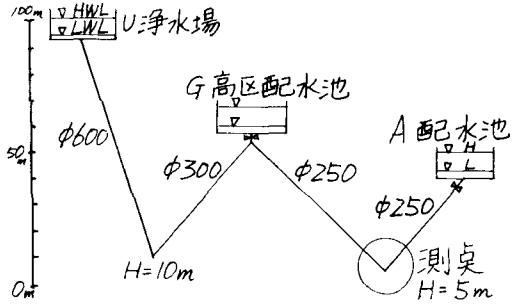
東北学院大学工学部 正員 河野 幸夫 学員 ○四家 真喜男
学員 柿崎 一志

I. まえがき

近年、水道管が水擊圧発生による破損や漏水現象が起った。本研究は 現在使用中のS市配管システムを使い水擊の発生状況を調べ水擊実験を行ひ、又、水擊圧の抑制等について研究を行った。

II. 配管システムの現地状況

U浄水場 ($H=99.71m, D=10,000m^3, HWL=99.71m, LWL=95.52m$) から $\phi 600mm$ タクタイル鉄管で $1320m$ 降下し $H=10m$ から $\phi 300mm, e=114mm$ 管で $1920m$ 上昇し G高区配水池へと送水される。G高区配水池 ($H=57.2m, V=3,000m^3, HWL=57.2m, LWL=52.5m$) から S市の3425戸へ月平均 $161,025m^3$ 配水されている。そこから $\phi 250mm, e=108mm$ 管で $2310m$ 降下し $H=5m$ の地表まで行く。又、この地表は漏水箇所の集中しており測定として計器類をセットした。 $\frac{1}{4}$ から $\phi 250mm, e=108mm$ 管で $1000m$ 上昇して、A配水池 ($H=38.1m, V=2,000m^3, HWL=38.1m, LWL=33.6m$) から給水戸数748戸配水量 $76,260m^3$ で配水されている。



III. 実験方法

S市配管システムを使用し、G高区配水池バルブを開いてA配水池のバルブを開かず。その時の二ドル角度を $20, 15, 10, 5, 3$ と変えて測定場での管に生じる水擊圧を圧力変換器より動歪計を通り、デジタルメモリーにて波形を記憶させ、シンクロスコープで波形をチェックした後 パンレコーダーで書き出した。

IV. 水擊圧の理論とコンピューター解析

1. WAVE SPEED (a) の理論と理論値

瞬間に弁が開塞された後、 Δt 秒間に管のある区間内 (ΔS) に流入した質量 V_0 ($\Delta M = \rho \Delta S \Delta V = \rho A \Delta L$) を表わされ、この式に $\Delta V = \Delta S \frac{\partial V}{\partial L} - V_0$ と $\Delta H = \pm \frac{\rho}{2} \Delta V^2$ を代入し、まとめると $a^2 = \frac{\frac{\rho}{2} \Delta H}{\Delta A + \frac{\rho}{2} \Delta V^2}$ となる。次に、水の体積弾性係数 $k = \frac{\Delta P}{\Delta \rho}$ 及び $\rho \Delta H = \frac{\Delta P}{2}$ を代入すると $a^2 = \frac{k}{1 + k(\frac{\Delta A}{\Delta \rho})}$ となる。現地の状態より、管は軸方向に対して並びないように固定されていふとする $\mu_1 = \mu_2$ となり、 $(\frac{\Delta A}{\Delta \rho}) = \frac{2}{\Delta P} (\Delta \rho_2 - \mu_1 \Delta \rho_1) = \frac{2}{\Delta P} \Delta \rho_2 (1 - \mu_1) = \frac{1}{\Delta P} (1 - \mu_1)$ となる。なお $\Delta \rho_2 = \frac{\Delta P}{2k}$ である。故に WAVE SPEED は $a = \sqrt{\frac{k}{1 + (\frac{2}{\Delta P})(1 - \mu_1)}}$ で表わされる。

この配水池内で使用されるダクトタイル鉄管 ($D=250mm, e=75mm$) が使用されていふ。 $\mu=0.28$ 、弾性係数 $E=1.6 \times 10^{10} kN/m^2$ 水の体積弾性係数 $k=2.1 \times 10^{-8} kN/m^2$ 水の密度 $\rho=10197 kN/m^3$ を代入すると $a=1214.2 m/sec$ となる。

2. 水擊圧の理論と解析

(1) 水擊理論

管内における水擊理論は一般に一次元非定常流として取り扱う。オイラーの運動方程式は $\frac{dV}{dt} + \frac{1}{\rho} \frac{\partial P}{\partial S} + g \frac{\partial Z}{\partial S} + \frac{f}{2D} V |V| = 0$ となる。その時 条件として管の傾斜 $\alpha = 0$ ($\frac{\partial Z}{\partial S} = \frac{\partial P}{\partial S}$)、 $\frac{dP}{dt} = \frac{\partial P}{\partial t}$ 、 $\frac{dV}{dt} = \frac{\partial V}{\partial t}$ とおく。又、連続方程式より $\alpha \frac{\partial V}{\partial S} + \frac{1}{\rho} \frac{\partial P}{\partial t} = 0$ が与えられる。これらの方程式を特性曲線法で解くには 2 式の linear combination 入 $(\frac{\partial V}{\partial t} + \frac{1}{\rho} \frac{\partial P}{\partial S} + \frac{f}{2D} V |V|) + (\alpha \frac{\partial V}{\partial S} + \frac{1}{\rho} \frac{\partial P}{\partial t}) = 0$ より 入 $= \pm a (\frac{\partial S}{\partial t})$ の条件における、 $\frac{dV}{dt} + \frac{g}{\alpha} \frac{\partial Z}{\partial t} + \frac{f}{2D} V |V| = 0$ の式となる。プログラムするため、図-3 のようにおくと $\Delta t = \Delta S/a$ ① $V_p = \frac{1}{2} [(V_{le} + V_{re}) + \frac{g}{a} (H_{le} - H_{re}) - \frac{\Delta t}{2D} (V_{le} |V_{le}| + V_{re} |V_{re}|)]$ ②

$$H_p = \frac{1}{2} \left[\frac{\alpha}{g} (V_{le} - V_{ri}) + (H_{le} + H_{ri}) - \frac{\alpha}{g} \frac{f_{st}}{2D} (V_{le}|V_{le}| - V_{ri}|V_{ri}|) \right] \quad \text{③}$$

の式となる。S市における送水システムと水位調整井を考えると、

Upstream Boundary Condition は水槽なので、 $H_{pi} = H_s$ (静水圧)となり、 C^- より $V_{pi} = V_2 + \frac{\alpha}{g} (H_{pi} - H_2) - \frac{f_{st}}{2D} V_2 |V_2|$ となる。又、Downstream Boundary Condition において実際に水位調整井は独特の流量特性をもつているのがはあるが、これは瞬間に、いわゆる急閉塞をしているので、井は直線的に閉塞するものと仮定すると、 $0 \leq t \leq T_c$ (T_c は閉塞するまでの時間)において $V_{pn+1} = V_0 (1 - \frac{t}{T_c})$ 、 $t > T_c$ においては $V_{pn+1} = 0$ となり、 C^+ より $H_{pn+1} = H_N - \frac{\alpha}{g} (V_{pn+1} - V_N) - \frac{f_{st}}{2D} V_N |V_N|$ となる。以上の式をもってプログラムを作成する。

(2) MODEL 作成

MODEL 1 $N\text{-PARTS} = 6, A = 1214.2 \text{ m}^2/\text{sec}, e = 75 \text{ mm}, D = 250 \text{ mm}, V_0 = 1/126 \text{ sec}, ELEV-UP = 5 \text{ m}, ELEV-DN = 5 \text{ m}$

MODEL 2 $N\text{-PARTS} = 6, A = 1214.2 \text{ m}^2/\text{sec}, e = 75 \text{ mm}, D = 250 \text{ mm}, V_0 = 1/126 \text{ sec}, ELEV-UP = 95.52 \text{ m}, ELEV-DN = 5 \text{ m}$

MODEL 3 $N\text{-PARTS} = 6, A = 1214.2 \text{ m}^2/\text{sec}, e = 75 \text{ mm}, D = 250 \text{ mm}, V_0 = 1/126 \text{ sec}, ELEV-UP = 0 \text{ m}, ELEV-DN = 0 \text{ m}$

MODEL 4, 5, 6 は 1, 2, 3 の MODEL 2。データーから計算した時間を使用しているのは 1, 2, 3 で、現地で計った時間を使用したのは 4, 5, 6 の MODEL である。なお、グラフ 1 ～ 5 の MODEL 3, 6 は、見やすくする為省略した。

V. 結果

1. ニードル角度を 5 にすることによってこの実験の場合水撃を抑制できた。

2. 理論の MODEL 1 が 実験値と最も一致しているのがわかる。

3. 最大水撃圧と井の閉塞時間
needle 角度 20 のとき井の閉塞時間 16 sec で最大水撃圧は 1483 kN/m^2 , needle 15 のとき時間 22 sec, 最大水撃圧 1375 kN/m^2 , needle 角度 10 のとき時間 56 sec, 最大水撃圧 1227 kN/m^2 , needle 角度 5 のとき閉塞時間 134 sec, 最大水撃圧 1072 kN/m^2 , needle 角度 3 のときは、デジタルメモリーの機能範囲外で測定できなかった。

参考

差圧式の井の開閉では水差によって井の閉塞スピードが変化するのでニードルの最適化のみでは結論づける事はできない。

この論文をまとめるにあたり S 市水道部職員の援助を心から感謝致します。

VI. 参考文献

- Watters, G.Z. 1979. Modern Analysis and Control of Unsteady Flow in Pipelines. Ann Arbor.
- 河野幸夫; 水撃圧の現地調査とコンピュータ解析. 55年度技術研究発表会講演概要

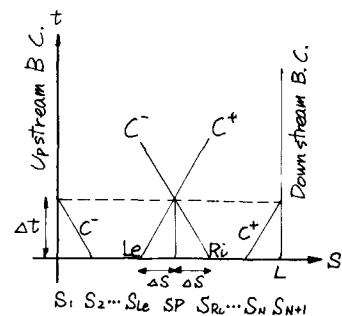


図-3 特性曲線

