

Всеукраїнський  
науково-технічний  
журнал



**1(27)**

**2010**

ISSN 1994-4691



9 771994 469005

## **Редакційна колегія:**

**Головний редактор:**

к.т.н., проф. Серада Л.П. (м. Вінниця)

**Перший заступник**

**головного редактора:**

д.т.н., проф. Зайончковський Г.Й.,  
президент АС ПГП (НАУ, м. Київ)

**Заступники головного редактора:**

д.т.н., др. ф. Струтинський В.Б. (м. Київ)

д.т.н., проф. Яхні О.М. (м. Київ)

к.т.н., проф. Іванов М.І. (м. Вінниця)

к.т.н., с.н.с. Бадах В.М (м. Київ)

**Члени редакційної колегії:**

д.т.н., проф. Аксенюк В.Ф. (м. Вінниця)

д.т.н., проф. Гаркавий А.Д. (м. Вінниця)

д.т.н., проф. Лисогор В.М. (м. Вінниця)

д.т.н., проф. Ісаєвич-Лотоцький Р.Д.  
(м. Вінниця)

д.т.н., проф. Бочаров В.П. (м. Київ)

д.т.н., проф. Лур'є З.Я. (м. Харків)

д.т.н., проф. Нахайчук О.В. (м. Вінниця)

д.т.н., Паламарчук І.П. (м. Вінниця)

д.е.н., Калетник Т.М. (м. Вінниця)

**Секретariat:**

**Відповідальний секретар:**

к.т.н., доц. Переяславський О.М.  
(м. Вінниця)

**Заступники відповідального секретаря:**

д.т.н., проф. Луговський О.Ф. (м. Київ)

к.т.н., доц. Верба І.І. (м. Київ)

**Асоційовані члени редакційної колегії  
від регіонів України:**

д.т.н., проф. Кузнецова Ю.М. (м. Київ)

д.т.н., проф. Павлович І.І.  
(м. Кривоград)

д.т.н., проф. Сахне Ю.О. (м. Чернігів)

д.т.н., проф. Усов А.В. (м. Одеса)

д.т.н., проф. Батлук В.Д. (м. Львів)

д.т.н., проф. Михайлів О.М.  
(м. Донецьк)

д.т.н., проф. Мельничук П.П.  
(м. Житомир)

д.т.н., проф. Ковалев В.Д.  
(м. Краматорськ)

д.т.н., проф. Фінкельштейн З.Л.  
(м. Алчевськ)

д.т.н., проф. Проволочко О.С.  
(м. Дніпропетровськ)

к.т.н., проф. Сєтуненко А.О. (м. Суми)

д.т.н., проф. Осенін Ю.І. (м. Луганськ)

д.т.н., проф. Сияновський О.М.  
(м. Санкт-Петербург, Росія)

д.т.н., проф. Панченко А.І.  
(м. Миколаїв)

к.т.н. Карпухин В.В. (м. Київ)

д.т.н. Трафімов В.А. (м. Київ)

к.т.н., доц. Жук В.М. (м. Львів)

# **ПРОМИСЛОВА ГІДРАВЛІКА І НЕВМАТИКА**

**№1(27)  
2010**

Всесуспільний науково-технічний журнал

Журнал засновано у березні 2003 р.

Свідоцтво про реєстрацію №В № 7033, видавме  
Державним комітетом інформаційної політики,  
телекомуникацій і радіовипромислу України 7.03.2003 р.

Засновники: Вінницький державний аграрний університет,  
Асоціація спеціалістів промислової гідрравліки і пневматики

Номер друкується згідно з рішенням Вченого ради ВДАУ (протокол №17 від 26.01.2010 р.)

Журнал реєстровано праціді ВАН України від 30 червня 2004 р. № 3-65/7 включно в перелік  
наукових фахових видань (бюлетень ВАН України, № 8, 2004 р.)

## **ЗМІСТ**

### **Загальні питання**

#### **промислової гідрравліки і пневматики**

Н.І. Билюк, О.А. Стиранівський, О.С. Мачуга

Науково-технічні аспекти запобігання негативному впливу

господарської діяльності на довкілля ..... 3

М.Г. Бойко, О.А. Геммерлінг

Дослідження сил удару гідроміпульсного струменя при проходженні його

через шар зернистого піску різної вологості ..... 10

Г.О. Мазяр, І.О. Гузьова, Я.М. Ханик

Вивчення гідродинаміки при фільтрації теплоносія крізь сухі шари фосфатіту ..... 13

І.А. Емельянова, А.А. Задорожний, С.А. Бузенко

Залежність скороості діїння частин бетонної смесі від наочальних умов

робочого процеса при використанні малогабаритного обладнання ..... 16

А.Г. Виноградов

Математичне моделювання розподілу концентрації та швидкостей крапель

у водяній завісі ..... 20

М.П. Кулик

Про можливі енергоефективні підходи в процесі виробництва теплової

та електричної енергії ..... 23

Р.С. Мягкожіб

Моделювання теплоімасообмінних процесів при сушці деревини:

алгоритмування розрахунку ..... 27

### **Прикладна гідромеханіка, гідромашини**

#### **і гідропневмоагрегати**

В.А. Батлук, І.В. Проскуріна, А.В. Ляшенко

Математична модель процесу очищування запиленого потоку

у відцентрово-швидкісних пиловловлювачах ..... 31

А.Ф. Луговський, В.П. Фесич, А.В. Мовчанюк

Методика розрахунку ультразвукових високоамплітудних резонансних приводів

для квантитативних технологій ..... 37

В.І. Сівецький, Д.Д. Рябінін, О.Я. Сокольський

Вплив ефективного ковзання на параметри потоку кінематонівської рідини ..... 41

Асоційовані зарубіжні члени редакційної  
мілітегі:

- д.т.н., проф. Попов Д.М.  
(м. Москва, Росія)  
д.т.н., проф. Ермаков С.О.  
(м. Москва, Росія)  
д.т.н., проф. Іванов Г.М.  
(м. Москва, Росія)  
д.т.н., проф. Нагорний В.С.  
(м. Санкт-Петербург, Росія)  
д.т.н., проф. Чегодаєв Д.С.  
(м. Самара, Росія)  
к.т.н., с.н.с. Малишев С.А.  
(м. Москва, Росія)  
к.т.н., доц. Ащеулов О.В.  
(м. Санкт-Петербург, Росія)  
к.т.н., с.н.с. Колеватов Ю.В.  
(м. Новосибірськ, Росія)  
д.т.н., проф. Нетюк Н.Ф.  
(м. Мінськ, Республіка Білорусь)  
к.т.н., проф. Немировський І.А. (Ізраїль)  
д.т.н., проф. Врублевський А. (Польща)  
д.т.н., проф. Кристов Х. (Болгарія)  
д.т.н., проф. Янелчева П. (Болгарія)

**Адреса редакції:**

21008, м. Вінниця  
вул. Софіївська, 3,  
Вінницький державний аграрний  
університет  
тел.: (0432) 57-42-27, 43-72-30  
e-mail: Jurnal@vsau.org



ГЛОБУС-ПРЕС

21021, м. Вінниця, 600-річчя, 15  
Свідоцтво про внесення до Державного  
реєстру ДК № 1877  
тел. (+38 0432) 67-58-92

E-mail: globusp@svitonline.com

Технічний редактор О.А. Мельниченко  
Комп'ютерна верстка О.В. Ступак  
Коректор С.Н. Гонта

Здано до набору 11.01.2010.  
Підписано до друку 21.02.2010.  
Формат 60x84/16. Папір офсетний.  
Гарнітура JOURNAL. Друк офсетний.  
Ум. друк. арк. 21. Зак. № 09-41.  
Нахлад 100 прим.

# ЗМІСТ

С.В. Носко, С.А. Чистяков, А.В. Котелевець <i>Оцінка структури потоку фотозмульсії в розподільчих каналах млюгощімової голівки</i> .....	44
Р.М. Гнатів, І.Ф. Рип'як, В.В. Чернюк <i>Дослідження неусталованого середовища трубопроводів гідравлічних систем методами візуалізації</i> .....	47
А.А. Етушленко, С.О. Луговая, Л.Л. Ольштинський, И.Б. Твердохлеб <i>Исследование промежуточной ступени центробежного насоса с уменьшенными массо-габаритными характеристиками в диапазоне <math>n = 120-140</math></i> .....	52
С.О. Хованський <i>Вимоги до форм енергетичних характеристик відцентрових насосів гідравлічних мереж комунального водопостачання</i> .....	56
А.Г. Гусак, В.А. Панченко, И.В. Острівський <i>Некоторые подходы и методике проектирования направляющих аппаратов осевых погружных моноблочных насосов</i> .....	61
А.Н. Гульн, А.Н. Зубахін <i>Совершенствование конструкций центробежных насосов, основанное на использовании демпфирующих эффектов щелевых уплотнений проточных частей</i> .....	65
Д.М. Кащуба, О.М. Яхно, В.С. Кривошеєв, О.В. Кривошеєва <i>Метод розрахунку втрат енергії при теченні аномально-візкіх рідинистів в коніческих щелевих зазорах</i> .....	68

## Системи приводів. Технологія і обладнання машинобудівного виробництва. Мехатроніка

З.Я. Лурье, А.И. Гасюк <i>Определение аппроксимирующих уравнений нагрузки на гидростатический подшипник гидроагрегата подъема вала паровой турбины</i> .....	71
В.Б. Струтинський, Д.Ю. Федоринець <i>Моделювання тракторного просторового руху опорних точок шиндаеля на основі стохастичної математичної моделі</i> .....	75
В.В. Дубінський, С.П. Кулініч, В.П. Чуйко <i>Математична модель вібраційного гідравлічного привода преса для утилізації відходів деревообробних підприємств</i> .....	81
Р.Д. Іскович-Лотоцький, М.О. Мовчанюк, М.В. Бакало <i>Вимірювальний початок для визначення робочих параметрів технологічних машин з гідроімпульсним приводом</i> .....	86
В.І. Носуленко, О.С. Чумаченко <i>Підродинамічні характеристики потоку в зоні обробки електричною дуговою чи вибучаючою функтором при конструкуванні електродо-інструмента</i> .....	90

## Механізація сільськогосподарського виробництва

А.А. Папченко, С.Ф. Ковалев, В.В. Колочієць, М.С. Овчаренко <i>Шляхи підвищення ефективності роторних теплогенеруючих агрегатів-томогенізаторів</i> .....	67
--	----

УДК 533.6:621.65

А.Г. Гусак, канд. техн. наук,

В.А. Панченко

Сумський національний університет,

І.В. Островський

ООО «Енерготех», м. Донецьк

## НЕКОТОРЫЕ ПОДХОДЫ К МЕТОДИКЕ ПРОЕКТИРОВАНИЯ НАПРАВЛЯЮЩИХ АППАРАТОВ ОСЕВЫХ ПОГРУЖНЫХ МОНОБЛОЧНЫХ НАСОСОВ

*Запропоновано методику проектування напрямних апаратів осесиметричних моноблоків погружних насосів. Найдено результати експериментальної перевірки методики.*

*The article introduces a design technique for guide vanes of submersible monoblock axial pumps. Experimental results of a technique examination are presented.*

### Введение

Погружные моноблочные осевые насосы широко применяются на насосных станциях осушительных и поливодных систем Украины. Являясь крупнейшим потребителем данного типа насосного оборудования, Украина не располагает его собственным производством. В СССР такие насосы были разработаны около 35 лет назад и выпускались предприятиями «Уралгидромаш» и «Молдавгидромаш». Качество конструкторских решений, использованных при их проектировании, не соответствует современному научно-техническому уровню.

Учитывая большой производственный и научно-технический потенциал Украины, представляется целесообразным начать здесь собственное производство таких насосов. С этой целью на кафедре прикладной гидроаэромеханики СумГУ был проведен комплекс НИОКР, направленный на совершенствование проточных частей погружных моноблочных осевых насосов. Разработанные насосы имеют более высокий КПД, что при большой единичной мощности является одним из важнейших критериев их совершенства.

Новой научной идеей, воплощенной в конструкции этих насосов, является создание закрутки потока на входе в рабочее колесо с помощью лопаток направляющего аппарата (эти лопатки одновременно являются опорами капсулы двигателя). Было установлено [1], что наличие закрутки перед рабочим колесом существенно влияет на характеристику насоса, изменения ее форму и расширяя ее рабочий диапазон.

В данной статье представлена методика проектирования радиально-осевого направляющего аппарата погружного моноблочного осевого насоса.

### Описание методики проектирования радиально-осевого направляющего аппарата

#### Этап A. Выбор формы меридианной проекции.

Базовыми поверхностями проектирования обводов меридианной проекции направляющего аппарата являются:

- внутренний диск подвода, диаметр которого определяется диаметром капсулы электродвигателя, конструкцией узла уплотнения и выбранным осевым размером, величина которого ограничивается вылетом консоли ротора двигателя;
- диаметр втулки рабочего колеса на входе;
- наружный диаметр рабочего колеса.

Обычно выбором формы меридианной проекции направляющего аппарата является достижение минимума гидравлических потерь.

#### Этап B. Построение линий тока меридианного потока.

Выбор меридианного потока при проектировании существенно влияет на получающиеся в действительности условия обтекания лопаток направляющего аппарата. Как указано в [2], в условиях конфузорного течения меридианный поток приближается к потенциальному. Выполнение рекомендаций по этапу А позволяет обеспечить постоянную конфузорность течения в подводе, следовательно, в качестве меридианного осесимметричного потока может быть принят потенциальный поток. Методика построения линий тока потенциального потока хорошо освещена в литературе. При выполнении данной работы ее расчет производился по программе, разработанной на кафедре прикладной гидроаэромеханики СумГУ. Число линий тока, включая граничные обратующие, задается нечетным с целью выделения среднерасходной линии тока. В результате построение сетки потенциального потока становятся известными значения меридиановых скоростей вдоль линий тока и эквипотенциальных линий. Так как направляющий аппарат имеет конечное число лопаток определенной толщины, морфологические средние скорости в его каналах несколько больше по сравнению с полученными в результате построения потенциального потока. При учете стеснения потока в принципе необходимо находить новые поверхности тока. Однако в первом приближении, как показывает опыт проектирования рабочих колес радиально-осевых гидротурбин методом Ба-

уздовж лопатки, можна зберегти початкові лінії тока, отримані без урахування стеснення [3]. Осреднений в окружному напрямленні поток вважається по-прежньому осесиметричним, і з умови обсяговання заданої розрахункової подачі належить зв'язь між швидкостями стесненого і нестесненого потоків:

$$\frac{V_m'}{V_m} = \frac{1}{1 - \left( \frac{z\delta}{2\pi} \right)^2} \sqrt{\left( V_m + \frac{z\delta}{2\pi} \sqrt{V_m^2 + \left( 1 - \frac{z\delta}{2\pi} \right) V_u^2} \right)}, \quad (1)$$

де  $V_m'$  — расходна швидкість стесненого потоку;  $V_m$  — расходна швидкість нестесненого потоку;  $V_u$  — окружна компонента швидкості;  $z$  — кількість лопаток;  $\delta$  — товщина профілю лопатки;  $r$  — радіус точки, в якій визначаються вищеуказаний параметри.

*Етап В. Профілювання бесконечно тонкої лопатки на середнерасходній поверхні тока.*

Профілювання лопатки направляючого апарату в потенціальному осесиметричному меридіанальному потоці на середнерасходній поверхні тока виконується методом Баузерфельда з урахуванням стеснення. Основна розрахункова залежність, використовувана при профілюванні лопатки,

$$ds = \frac{rV_m'}{V_u} dx, \quad (2)$$

де  $dx$  — елемент довжини ливини тока;  $dy$  — елемент углового схвата лопатки.

Для однозначного визначення поверхні лопатки требується задання граничних умов на входній та вихідній кромках — значеній моментів швидкості потоку ( $V_u \cdot r$ ). Поскольку поток на вході в направляючий апарат не закручен, на входній кромці приймається умове  $(V_u \cdot r)_1 = 0$ . Значення моменту швидкості на вихідній кромці лопатки ( $V_u \cdot r)_2$  вибирається достаточним для введення зони кромочного следа, по крайній мере, в границі конструктивно можливого розташування між решетками направляючого апарату та робочого колеса. Ширина кромочного следа в залежності від угла вихода потоку оцінюється по даним [4]. При цьому предельне значення створюваного моменту швидкості потоку обмежено появленням значительних умов атаки на вході в робоче колесо та збільшенням (отрицальна закрутка) чи зменшенням (позитивна закрутка) напору при незмінних углах установки лопастей последнього.

Розташування між решетками направляючого апарату та робочого колеса можна регулювати за схему зменшення  $f_m$  — довжини меридіанної просвіти лопатки. Однакож в цьому випадку обсяговання требуемої густоти решетки  $H/f$  ( $f$  — шаг решетки) необхідно збільшити число лопаток. Енергетичні якості проточної частини направляючого апарату не залежать від числа лопаток, по опів не може бути произвольним, чи сказано, прежде всіх, з соображеннями пропнності. На лопатки направляючого апарату діють гидродинамічні сили, виникнені в результаті їх циркуляційного обтекання, та массова сила, виникнена вагою кришки двигуна. Чрезмерне збільшення числа лопаток навколо по технологічним соображенням — величина числа лопаток усложнює конструкцію, к тому ж через одну лопатку необхідно пропускати токоведучий кабель та шланг скатого повітря, що викликає її згинання та супроводжується неравномірним стесненням в окружному напрямленні.

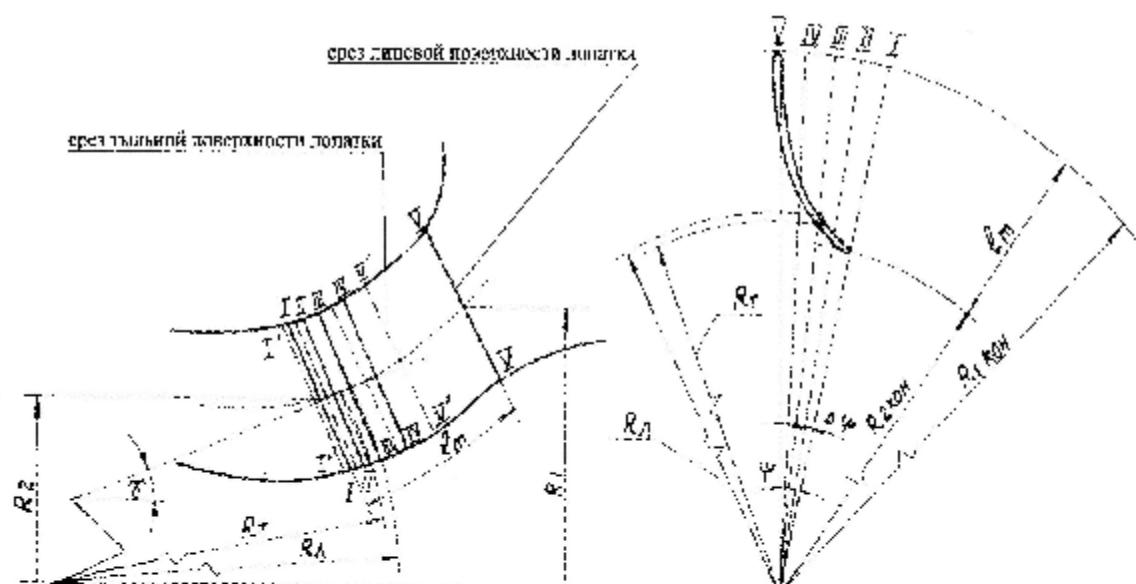


Рис. 1. Профілювання лопатки направляючого апарату.

Скорості решетки нацривлюючого апарату в залежності від угла вихода зазнається по графіческій залежності [5]. Для інтегрування диференціального рівняння лінії тока (2) зазнаються: положення вихідної кромки; діяльність меридіанної проекції лопатки; характер змінення моменту швидкості  $V_y \cdot r = f(y)$  вдоль среднерасходної лінії тока. При цьому закон параболи моменту швидкості суттєво впливає на швидкість поверхні лопатки. Для обсяження рівномірного розподілення навантаження вдоль профіля і плоскості поверхні лопатки рекомендується близька до лінійної залежність. Получена в результаті розрахунку лопатка являється бесконечно тонкою, що відповідає вимогам.

#### Этап Г. Построение лопатки конечной толщины.

Полученную в результаті бесконечно тонку лопатку призначають за лицеву поверхні лопатки я отображают из среднерасходной поверхности тока на развертку конуса с учетом поправки на искажение входного и выходного углов лопатки. Пользуясь способом приближенного отображения, можно выбрать такое положение обратующей конуса, при котором искажение профиля при переходе с поверхности тока на развертку конуса (или наоборот с развертки конуса на поверхность тока) будет минимальным [3]. Удобно в качестве поверхности вращения при построении сечения лопатки среднерасходной поверхностью тока использовать конус, образующая поверхность касательна к лінії тока в місці пересечення з вихідною кромкою (рис. 1).

#### Радіусы развертки конуса

$$\begin{aligned} R_{2\text{ко}} &= R_2 / \sin \gamma \\ R_{1\text{ко}} &= R_{2\text{ко}} + l_w \end{aligned} \quad (3)$$

де  $\gamma$  — угол між обертуючою колискою і осью направляючого апарату.

Угол развертки конуса связан с углом охвата лопатки зависимостью

$$\psi = \chi \sin \gamma. \quad (4)$$

Перенесенную на развертку конуса бесконечно тонку лопатку «одевают», пользуясь принятим заходом распределения толщин, а затем па меридіанної поверхні лопатки строят радиальные сечения тыльной поверхности.

#### Этап Д. Решение прямой задачи обтекания.

Для расчета обтекания решетки профилей направляющего апарату ее предварительно отображают из среднерасходной лінії тока на конформний циліндр графоаналитическим способом [6]. Расчет обтекания решетки включается по методу ЦКТИ им. И.И. Ползунова, разработанному Б.С. Раухманом. В результате расчета определяются:

- значения момента швидкості, створюваного решеткою направляючого апарату;
- зміна розподілення абсолютної швидкості по довжині профілю;
- величина профільних потерь

Полученное значение момента скорости используется как исходное для расчета обтекания решетки профилем рабочего колеса, расположенной на среднерасходной поверхности тока. Расчет обтекания периферийной и корневой решеток рабочего колеса также производится на условие наличия момента скорости на входе, величина которого определяется решением задачи обтекания в соответствующем решетке направляющего аппарата. Критерием оценки правильности проектирования решетки направляющего аппарата (в части выбора величины создаваемого момента скорости) является бесшниковая опера распределения относительных скоростей на входной кромке профиля лопасти рабочего колеса, которая свидетельствует об отсутствии условий атаки. Использование программы Б.С. Раухмана позволяет на стадии проектирования оценить лопастные системы по величине создаваемого теоретического квотера при расчетной подаче, по степени совпадения расчетного и оптимального режимов работы. Вместе с результатами расчета профильных потерь это дает возможность отобрать для изготовления и испытания лучшие направляющие аппараты, что значительно сокращает время и себестоимость разработки проточных частей осевых погружных насосов.

#### Результаты экспериментальной проверки методики

С использованием рассмотренной методики была разработана проточная часть осевого моноблочного погружного насоса с трехэлементной лопастной системой: направляющий аппарат — рабочее колесо — выправляющий аппарат ( $n_r = 615$ ) для первого отечественного погружного агрегата ОПМ 2500-5, созданного по заказу Государственного Комитета Украины по водному хозяйству. Рабочий проект указанного агрегата разработан ВНИИАЭН при участии СумГУ. Проточная часть насоса ОПМ 2500-5 создана на базе типовой лопастной системы ОП-5 и содержит в своем составе: направляющий аппарат с системой пространственных лопаток ( $z = 3$ ), создающих отрицательный момент скорости потока; осевое рабочее колесо с диагональной втулкой (наружный диаметр  $D_n = 0,47 \text{ м}$ ); выправляющий аппарат со втулкой, оканчивающейся обтекателем потока, и внешним кольцом, переходящим в диффузор, выходное сечение которого регулируется диаметром стандартного трубопровода. С целью экспериментальной проверки эффективности методики проектирования была изготовлена и испытана на стенде модельная проточная часть (наружный диаметр рабочего колеса  $D_n = 0,18$ , углы установки лопастей  $\phi = +5^\circ 10'; 0'; -3^\circ 20'$ ). Выбор указанных значений углов установки лопастей рабочего колеса вытекает из имеющейся универсальной характеристики лопастной системы ОП-5 [7] и перекрывает ее поле по диапазону значений, за исключением левой части  $\phi = -6^\circ 30'$ . Последнее значение в данном случае не представляет практического интереса из-за заведомо низкого значения КПД, поскольку проектирование лопасток направляющего аппарата производится для угла установки лопастей рабочего колеса  $\phi = 0^\circ$ .

Экспериментальная универсальная характеристика модельной проточной части погружного агрегата ОПМ

2500-5, пристегнена до натуральних параметрів (діаметр робочого колеса  $D_r = 0,47\text{ м}$ , частота обертання  $n = 730 \text{ об/мин}$ ), представлена на рис. 2, а параметри в номінальному режимі роботи ( $Q = 0,694 \text{ м}^3/\text{s}$ ) приведені в табл. 1.

Таблиця 1  
Параметри проточній часті ОПМ-2500-5

Угол установки лопастей рабочего колеса, $\varphi$	Подача $Q, \text{м}^3/\text{s}$	Напор $H, \text{м}$	Мощность $N, \text{kVt}$	КПД, %
+5°10'	0,694	6,52	53,4	83
0°	0,694	4,9	39,2	85
-3°20'	0,694	3,8	31,9	81

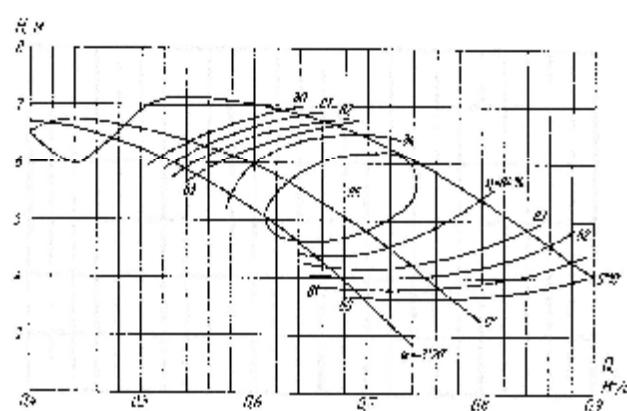


Рис. 2. Экспериментальная универсальная характеристика модельной проточной части погружного осевого насоса ОПМ 2500-5.

Как слідує з характеристики, параметри насоса ОПМ 2500-5 обслуговуються при умові установки лопастей робочого колеса  $\varphi = 0^\circ$ , який єдиний за розрахунками при проектированні направляючого апарату. При цьому в номінальному режимі ( $Q = 0,694 \text{ м}^3/\text{s}$ ) КПД має значення  $\eta = 85\%$ . Для порівняння, проточна частина типового вертикального осевого насоса ОП-5 при умові установки лопастей робочого колеса  $\varphi = 0^\circ$  має в цьому режимі економічність  $\eta = 85\%$ , а проточна частина погружного агрегата ОПВ 2500-4,2 —  $\eta = 85\%$ . Підсумковий експериментальна характеристика дає наглядне представлення про можливості регулювання параметрів осевого насоса, оскільки для різних умов установки лопастей робочого колеса при постійному значенні отрицателю момента швидкості має місце режим по подачі, при якому досягається максимальний рівень КПД. Однак необхідно зазначити, що регулювання режимів роботи насоса за рахунок зміни углов установки лопастей робочого колеса не є зручним (применим колеса жестколопастні). Більш раціонально регулювати режим роботи насоса за рахунок зміни закрутки потока на вході в робоче колесо при постійній умові установки лопастей колеса.

### Висновки

Основувайшись на предложеній методіці, отримана геометрія проточній часті першого в Україні погружного моноблокового осевого насоса. КПД разробованої проточній часті на 5% вище КПД проточній часті імпортного насоса ОПВ 2500-4,2, випускається АО «Уралгидромаш» (Росія), і це неступає по КПД проточній часті типового осевого вертикального насоса ОП-5, робочі органи якого (робоче колесо, виштовхуючий апарат) використовувалися в складі розробленої проточній часті погружного насосного агрегату ОПМ 2500-5.

### Література

- Бурлаак В.Б., Гусак А.Г., Євтушенко А.А. Вплив моменту швидкості потока перед робочим колесом на напорну і енергетичну характеристики осевого насоса // Вестник НТУУ «КПІ». — К. — 1999. — Вип. 36, т. 1. — С. 226-233.
- Ломакін А.А. Центробежні і осеві насоси. — Л.: Машиностроєння, 1966. — 320 с.
- Бардіт В.В. Гідравліческі турбіни. — К.: Вища школа, 1977. — 360 с.
- Дейч М.Е., Самойлович Г.С. Основы аэродинамики осевых турбомашин. — М.: Машгиз, 1959. — 428 с.
- Гусак А.Г. Совершенствование проточных частей погружных моноблоковых насосных агрегатов высокой быстротходности / Автореф. дисс. канд. техн. наук. — Сумськ: СумськУ, 1997. — 21 с.
- Машин А.П. Профілювання проточній часті робочих колес центробежних насосів. — М.: МЭИ, 1976. — 56 с.
- Лопастні насоси: Справочник / В.А. Зимнійский, А.В. Каптур, А.Н. Папир и др. / Под ред. В.А. Зимнійского и В.А. Умова — Л.: Машиностроение (Ленінград. відн.), 1986. — 344 с.

Надійшла 14.12.2009 р.