

$L/B = 5,43$  оптимальные значения демонстрируют обводы с носовой частью с лекальными обводами и килеватым носом и лекальные обводы с ложкообразным носом.

Из анализа представленных зависимостей видно, что при малых скоростях (0,16–0,22 м/с) лекальные обводы повышают эффективность движения состава даже при режиме буксировки. Однако при выходе на рабочие скорости (0,22–0,27 м/с) режим толкания эффективнее для всех типов обводов, а в режиме буксировки сопротивление движению резко возрастает.

Из зависимостей видно, что при выходе на рабочие скорости (0,22–0,27 м/с) режим толкания эффективнее порядка на 25 – 40 % в сравнении с буксировкой для обоих составов.

УДК 532.59+627.8

А.В. Максимович, И.В. Калиновский

*Белорусский национальный технический университет*

**ОБ ИНТЕГРИРОВАНИИ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ  
НЕУСТАНОВИВШЕГОСЯ ПОСТЕПЕННО ИЗМЕНЯЮЩЕГОСЯ  
ДВИЖЕНИЯ ПОТОКА В ОТКРЫТОМ РУСЛЕ В УСЛОВИЯХ  
ВЫСОКОГОРЬЯ ПРИ ПРОРЫВЕ ПЛОТИНЫ**

*Научный руководитель ст. преп. кафедры «ГЭСВТГ» БНТУ И.М. Шаталов,  
М.К. Щербакова*

В реальных условиях высокогорья при прорыве плотины происходит относительно постепенное опорожнение водохранилища, при котором наблюдается падение уровня воды в водохранилище, уменьшение расхода воды в начальном створе и увеличение расхода в конечном сечении прямой отрицательной волны перемещения [1].

Движение воды в теле такой волны перемещения хорошо описывается двумя дифференциальными уравнениями баланса расхода и уравнением динамического равновесия [2].

Решение задачи о неустановившемся движении потока жидкости в открытом русле, как правило, заключается в интегрировании системы двух уравнений: уравнения баланса расхода (т. е. уравнения неразрывности постепенно или плавно изменяющегося неустановившегося движения потока жидкости в открытом русле) и уравнения динамического равновесия (т. е. дифференциального уравнения постепенно или плавно изменяющегося неустановившегося движения потока жидкости в открытом русле).

В работе [1] эта система уравнений представлена в следующем виде:

$$\begin{cases} \frac{\partial Q}{\partial l} + \frac{\partial \omega}{\partial t} = 0, \\ (i - A Q^2) g = \frac{g}{B} \frac{\partial \omega}{\partial l} + \alpha_0 \frac{\partial v}{\partial t} + \alpha v \frac{\partial v}{\partial l}. \end{cases} \quad (1)$$

где  $Q$  – объемный расход воды, м<sup>3</sup>/с;  $\omega$  – площадь живого сечения, м<sup>2</sup>;  $v$  – средняя скорость, м/с;  $l$  – длина рассматриваемого участка, м;  $t$  – момент времени, с;  $i$  – уклон свободной поверхности воды;  $A$  – удельное сопротивление русла, с<sup>2</sup>/м<sup>2</sup>;  $AQ^2$  – уклон трения  $i_{\text{тр}}$ ;  $B$  – ширина русла по поверхности потока, м;  $\alpha_0$  – коэффициент Буссинеска;  $\alpha$  – коэффициент Кориолиса.

Учитывая, что  $Q = v\omega$ , и введя обозначение  $(i - A Q^2)g = E$ , перепишем систему уравнений в следующем виде:

$$\begin{cases} \frac{\partial \omega}{\partial t} + \omega \frac{\partial v}{\partial l} + v \frac{\partial \omega}{\partial l} = 0, \\ E = \frac{g}{B} \frac{\partial \omega}{\partial l} + \alpha_0 \frac{\partial v}{\partial t} + \alpha v \frac{\partial v}{\partial l}. \end{cases} \quad (2)$$

В результате решения системы уравнений определяются две основные функции:  $Q = f_1(l, t)$  и  $\omega = f_2(l, t)$ . Зная эти функции, в практических расчетах можно определить основные параметры (или характеристики) потока: среднюю скорость –  $v = f_3(l, t)$  и глубину –  $h = f_4(l, t)$  в любом створе потока и далее построить мгновенный профиль свободной поверхности потока или волны перемещения.

Интегрирование системы уравнений (2) в общем случае представляет достаточно большие трудности, поэтому в инженерной практике широкое применение нашли методы приближенного интегрирования этих уравнений.

Так как система уравнений (2) относится к классу уравнений гиперболического типа с двумя совокупностями характеристик, эту систему уравнений можно заменить уравнениями соответствующих им характеристик, которые могут быть решены методами приближенного интегрирования. Исследование системы уравнений неустановившегося движения потока в открытом русле и решения их методом характеристических уравнений впервые было проведено С.А. Христиановичем [2].

Для решения практических задач и компьютерного моделирования неустановившегося постепенно или плавно изменяющегося движения воды в условиях высокогорья в виде волны перемещения прямой или обратной,

положительной или отрицательной наиболее применим метод конечных приращений [2]. Подобный метод был использован Томпсоном для расчета прямоугольных русел, который с некоторыми дополнениями и изменениями можно распространить на русла произвольной формы поперечного сечения.

Рассмотрим русло произвольной формы поперечного сечения. Разделим это русло на элементарные участки  $\Delta l$ , в пределах которых площадь живого сечения  $\Delta\omega$  будет изменяться постепенно (или плавно). Рассмотрим конкретный элементарный участок, в начальном сечении которого, как и в последующих сечениях, параметры неустановившегося потока (глубины  $h$ , скорости  $v$ , площади живых сечений  $\omega$  и т. д.) известны в данный момент времени  $t$  и в последующие отрезки времени  $\Delta t$ .

Определим средние значения параметров неустановившегося потока в любом его сечении для отрезка времени  $\Delta t$ :

$$\begin{cases} \bar{\omega} = (\omega_1 + \omega_2 + \omega_3 + \omega_4) / 4, \\ \bar{B} = (B_1 + B_2 + B_3 + B_4) / 4, \\ \bar{R} = (R_1 + R_2 + R_3 + R_4) / 4, \\ \bar{v} = (v_1 + v_2 + v_3 + v_4) / 4, \\ \bar{C} = (C_1 + C_2 + C_3 + C_4) / 4, \end{cases} \quad (3)$$

где  $\omega$  – площадь живого сечения, м<sup>2</sup>;  $v$  – средняя скорость, м/с;  $B$  – ширина русла по поверхности потока, м;  $R$  – гидравлический радиус, м;  $C$  – коэффициент Шези, м<sup>0,5</sup>/с.

В системе уравнений (1) неустановившегося постепенно или плавно изменяющегося движения уклон трения  $i_{тр} = A Q^2$  на элементарном участке потока  $\Delta l$  можно выразить из уравнения Шези  $i_{мп} = \frac{\bar{v}^2}{\bar{C}^2 \bar{R}}$ . С учетом того, что для

призматического русла  $\frac{\partial \omega}{\partial l} = 0$  и  $i = i_0 - \frac{\partial h}{\partial l}$ , где  $i_0$  – уклон дна водотока,

уравнение движения системы (1) представим в виде:

$$i_0 = \frac{\bar{v}^2}{\bar{C}^2 \bar{R}} + \frac{\partial h}{\partial l} + \frac{\alpha_0}{g} \frac{\partial v}{\partial t} + \frac{\alpha v}{g} \frac{\partial v}{\partial l}, \quad (4a)$$

$$i_0 = \frac{\bar{v}^2}{\bar{C}^2 \bar{R}} + \frac{\partial h}{\partial l} + \frac{1}{g} \frac{\partial v}{\partial t} + \frac{v}{g} \frac{\partial v}{\partial l}. \quad (4)$$

Частные производные в конечных приращениях представим в виде:

$$\begin{aligned}
\frac{\partial h}{\partial l} &= \frac{1}{2} \left( \frac{h_3 - h_1}{\Delta l} + \frac{h_4 - h_2}{\Delta l} \right) = -\frac{h_1 + h_2 - h_3 - h_4}{2\Delta l}, \\
\frac{\partial v}{\partial l} &= \frac{1}{2} \left( \frac{v_3 - v_1}{\Delta l} + \frac{v_4 - v_2}{\Delta l} \right) = -\frac{v_1 + v_2 - v_3 - v_4}{2\Delta l}, \\
\frac{\partial Q}{\partial l} &= \frac{\partial(\omega v)}{\partial l} = \frac{1}{2} \left( \frac{\omega_3 v_3 - \omega_1 v_1}{\Delta l} + \frac{\omega_4 v_4 - \omega_2 v_2}{\Delta l} \right) = -\frac{\omega_1 v_1 + \omega_2 v_2 - \omega_3 v_3 - \omega_4 v_4}{2\Delta l}, \\
\frac{\partial h}{\partial t} &= \frac{1}{2} \left( \frac{h_2 - h_1}{\Delta t} + \frac{h_4 - h_3}{\Delta t} \right) = -\frac{h_1 - h_2 + h_3 - h_4}{2\Delta t}, \\
\frac{\partial v}{\partial t} &= \frac{1}{2} \left( \frac{v_2 - v_1}{\Delta t} + \frac{v_4 - v_3}{\Delta t} \right) = -\frac{v_1 - v_2 + v_3 - v_4}{2\Delta t}, \\
\frac{\partial \omega}{\partial t} &= \frac{1}{2} \left( \frac{\omega_2 - \omega_1}{\Delta t} + \frac{\omega_4 - \omega_3}{\Delta t} \right) = -\frac{\omega_1 - \omega_2 + \omega_3 - \omega_4}{2\Delta t}.
\end{aligned} \tag{5}$$

где  $h_1, h_2, h_3, h_4$  – глубина потока в рассматриваемых сечениях за отрезок времени  $\Delta t$ ;  $v_1, v_2, v_3, v_4$  – средние скорости за отрезок времени  $\Delta t$ ;  $\omega_1, \omega_2, \omega_3, \omega_4$  – площади живых сечений за отрезок времени  $\Delta t$ .

Согласно уравнениям (5) уравнения (4a) и (4) в конечных разностях примут вид:

$$i_0 = \frac{\bar{v}^2}{\bar{C}^2 \bar{R}} - \frac{h_1 + h_2 - h_3 - h_4}{2\Delta l} - \alpha_0 \frac{v_1 - v_2 + v_3 - v_4}{2g\Delta t} - \alpha \bar{v} \frac{v_1 + v_2 - v_3 - v_4}{2g\Delta l}, \tag{6a}$$

$$i_0 = \frac{\bar{v}^2}{\bar{C}^2 \bar{R}} - \frac{h_1 + h_2 - h_3 - h_4}{2\Delta l} - \frac{v_1 - v_2 + v_3 - v_4}{2g\Delta t} - \bar{v} \frac{v_1 + v_2 - v_3 - v_4}{2g\Delta l}. \tag{6}$$

Уравнение баланса расхода (или уравнение неразрывности) постепенно или плавно изменяющегося неустановившегося движения потока жидкости в открытом русле системы (1) в конечных приращениях согласно (5) принимает вид

$$-\frac{\omega_1 v_1 + \omega_2 v_2 - \omega_3 v_3 - \omega_4 v_4}{2\Delta l} - \frac{\omega_1 - \omega_2 + \omega_3 - \omega_4}{2\Delta t} = 0 \tag{7}$$

Уравнения (6a), (6) и (7) позволяют найти параметры  $h$  и  $v$  неустановившегося потока в любой отрезок времени  $\Delta t$  и в любых сечениях этого потока, а также построить кривую свободной поверхности волны перемещения (прямой и обратной) в условиях высокогорья при прорыве плотины.

Представленный конечно-разностный метод интегрирования дифференциальных уравнений неустановившегося постепенно или плавно изменяющегося движения для определенных отрезков времени  $t = \text{const}$  (метод мгновенных режимов или фрагментов) является достаточно приближенным. Однако этот метод наиболее полно отвечает требованиям реальной инженерной практики и позволяет осуществить компьютерное моделирование процесса распространения волны перемещения (как прямой, так и обратной) в условиях высокогорья при прорыве плотины.

Предложенный метод интегрирования дифференциальных уравнений неустановившегося плавно изменяющегося движения по способу конечных разностей будет проверен экспериментально в лабораторных и натуральных условиях.

### **СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ**

1. Стриганова, М.Ю. Математическая модель пространственно изменяющегося неустановившегося движения потока при прорыве напорных и гидротехнических сооружений в условиях высокогорья / М.Ю. Стриганова [и др.] / Вестник Университета гражданской защиты МЧС Беларуси. – 2020. – Т. 4, № 1. – С. 48–58. DOI: 10.33408/2519-237X.2020.4-1.48.

2. Богомолов, А.И. Гидравлика / А.И. Богомолов, А.И. Михайлов; 2-е изд., перераб. и доп. – М.: Стройиздат, 1972. – 648 с.

УДК 369.2

Н. В. Седляр, И. И. Назаров, Н.Я. Шпилевский

*Белорусский национальный технический университет*

### **ЭНЕРГОСБЕРЕГАЮЩИЕ СТРОИТЕЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ.**

### **ЭНЕРГОЭФФЕКТИВНЫЙ ДОМ**

**Общие сведения.** До недавнего времени в Беларуси существовал диссонанс в определении, какое же здание можно считать энергоэффективным.

Впервые данное определение было упомянуто в Комплексной программе по энергоэффективному строительству жилых домов, утверждённой постановлением Совета министров.

Таким образом энергоэффективным считалось здание с удельным потреблением тепла 60 кВт ч/кв.м в год. Тем не менее после разработки ряда документов по энергоэффективности данное определение было окончательно уточнено.

В настоящее время энергоэффективным считается такое здание, потери тепла которого на отопление составляют не более 40 кВт ч/кв.м в год в ходе