

液体 Tank の熱特性の解析	1994-01-11 改変 2015-11-09 Bob Electronic Co.,Ltd. 加藤三郎.
-----------------	---

1) 液体 Tank 内に新たな温度の液体を注ぎ込むと、そのときの液体 Tank の温度変化は？

-1) 液体 Tank とその使用条件

- A) Tank 内容積 = 液体量 : V1 (cc)
- B) Tank 内 液体温度「初期値」 : T1 (°C)
- C) そこに流入 [= 流出]する液体量 : V2 (cc) / (単位時間当)
- D) 同上液体温度 : T2
- E) 変化後の Tank 内液温 : Tv1
- F) 液体流入時間 : t

-2) 以上から次式が得られる

A) Tank 内液体の温度変化

$$Tv1 = \frac{(T2-T1) V2 \cdot t}{V1+V2 \cdot t} + T1 \quad \dots (1 \text{ 式}) \quad \text{と成る事が容易に分かる}$$

B) Tank の液体は十分に攪拌された後、継ぎ足された分[V2]だけ捨てられる事とし、  
上式の分子、分母をそれぞれ(V2・t)で割り、式を変形すれば、

$$\begin{aligned}
Tv1 &= (T2-T1) \frac{1}{1 + \frac{V1}{V2 \cdot t}} + T1 \quad \text{となるので} \\
&= (T2-T1) \left( 1 - \exp^{-\left(\frac{V2 \cdot t}{V1}\right)} \right) + T1 \quad \dots 2(式) \quad \text{と成る事が分かる}
\end{aligned}$$

2) 液体 Tank の時定数[TC]とは

-1) 上式の

$$\frac{V2 \cdot t}{V1} = 1 \text{ の時の } [t] \text{ を } [TC] \text{ とする } \dots \text{ Theorem}$$

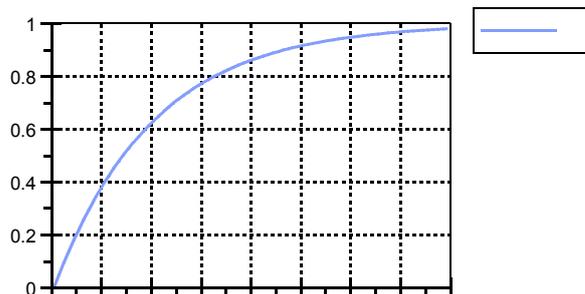
$$TC = \frac{V1}{V2}$$

つまり、液体 Tank の「総熱容量」を、毎秒流入[=流出]する液体の「熱量」で割った  
値が、その「熱時定数：TC」である事が分かる

-2) ここで「時定数」とは

A) 物体[液体]に一定の熱流を加えたとき、その物体の温度が達するであろう最

終温度[Potential]の「63.2(%)」に達するまでの時間を言う・・・Theorem



↑  
TC : 時定数 (sec)

B) 参考(例)

-A) 角形 Tank の容積 = 20 (cm) D x 20 (cm) W x 20 (cm) H = 8,000 (cc)

-B) 液体の流入[流出]量 = 6 (L/min) = 100 (cc / sec)

-C) この使用状況に於ける Tank の時定数(TC)は

$$TC = \frac{8,000}{100} = 80 \text{ (sec)} \quad \text{と成る}$$

注 1) この時定数 80 (sec)とは、上の Graph で分かるとおり、その Potential の「63.2(%)」に到達するまでの時間であって、最終到達温度への到達時間では無い事に注意が必要である。

注 2) 以上の通り、液体 Tank のその時定数は、その Tank の大きさは基より、そこに外部から流入[流出]する単位時間当たりの液体「量」の関数なので、もしこの Tank が PID-温度制御 Loop 内にあるときは、その温度制御のための「PID-3 定数決定以降」は、その流量の変更は不可である事に注意が必要である。

3) 液体 Tank の熱伝達特性

-1) 入口から出口間の熱伝達関数(G)

A) 流入液体の温度の揺らぎを「 $e_1 \sin \omega t$ 」としたとき

B) Tank の流出部の温度の揺らぎ( $e_2$ )は

$$e_2 = e_1 \frac{1 / i \omega C}{R + 1 / i \omega C} = e_1 \frac{1}{1 + i \omega CR} \quad \dots \text{成る一般式が考えられる}$$

C) 伝達関数(G)

$$G = \frac{e_2}{e_1} = \frac{1}{1 + i \omega CR} \quad \dots \text{3(式)}$$

\*)但し

CR = TC : Tank の熱時定数

e1 = 流入液体の揺らぎ温度の上下の「振幅」

e2 = 流出液体の揺らぎ温度の上下の「振幅」

$$\omega = 2 \pi F$$

F = 揺らぎの周波数 = 1 / λ (揺らぎの周期)

$$i = \sqrt{-1}$$

-2) 3(式)を有理化し、実数部(A)、虚数部(B)に分ける

A) 3(式)の分子分母に(1-ω CR)を掛け

$$G = \frac{1 - i \omega TC}{1 + (\omega TC)^2} \quad \dots 4(式) \text{を得る}$$

B) 実数部(A)

$$A = \frac{1}{1 + (\omega TC)^2} \quad \text{であり}$$

C) 虚数部(B)

$$B = \frac{-\omega TC}{1 + (\omega TC)^2} \quad \text{である}$$

D) そしてその絶対値[Z]は、[A],[B]のベクトル合成なので

$$Z = (A^2 + B^2)^{0.5}$$

と成る事が分かる

4) 先の Tank を使ったの演習

-1) TC = 80(sec)

-2) 外乱 = e1 Sin ω t

外乱の周期 = 120(sec)

としたとき、その[温度の振幅]は、この Tank の積分効果に依って軽減される

-3) その軽減量の絶対値は

$$\omega = 2 \pi F = 2 \pi / \lambda = 2 \cdot 3.14 / 120 = 0.05236$$

$$\omega TC = 0.05236 \times 80 = 4.189$$

$$(\omega TC)^2 = 17.55$$

$$\text{実数部(A)} = 1 / (1 + 17.55) = 0.05391$$

$$\text{虚数部(B)} = -4.189 / (1 + 17.55) = -0.2258$$

$$\text{絶対値(Z)} = [0.05391^2 + (-0.2258)^2]^{0.5} = (0.002906 + 0.050996)^{0.5} = 0.2322$$

-4) この計算結果が意味するところは、先の外乱により発生した温度の振幅を「1」としたとき[e1=1]、それをこの積分 Tank を通す事で、その出口温度の振幅が「e2=0.2322」、つまり、凡そ「1/4」に減衰したと言う意味です。

その比を「db:デシベル」で表すと

$$20 \text{ Log } \frac{e2}{e1} = 20 \text{ Log } 0.2322 = - 12.7(\text{db}) \quad \text{と成ります}$$

\*)工学では、このような[比率]は全て「db」(デシベル)で表す事が通例です

-5) 因みに「デシベル計算」

A)  $\sqrt{2}$  倍 = 3 (db) . . . 覚える

B)  $1/\sqrt{2}$  倍 = - 3 (db)

C) 2 倍 = 6 (db) . . . 覚える

D) 1/2 倍 = - 6 (db)

E) 3.3 倍 = 10 (db) . . . 覚える

E) 5 倍 = 14 (db) . . . 覚える

F) 10 倍 = 20 (db) . . . 覚える

G) 33 倍 =  $3.3 \times 10 = 10 + 20 = 30$  (db)

H) 50 倍 =  $5 \times 10 = 14 + 20 = 34$  (db)

I) 100 倍 =  $10 \times 10 = 20 + 20 = 40$  (db)

5) 液体 Tank の使い勝手と、その意義

-1) 液体の「外部循環を目的」とした Chiller に於いて

A) その Tank が、その Chiller 内「吐出部位」に在る場合

制御で最も重要なその[Recovery Responce]が非常に悪くなり、また、温度を変えるごとに、その Tank 内液体温度も変えなければならず、省エネに反します

B) 時に見かける、液体 Tank を「Evaporator」として使用している場合に於いて

これは上記「-1) A」と全く変わらず。

C) Tank をその液体の「戻り部位」に配置した場合

外部の急激な熱負荷変動による戻液温の変化を、先の計算で示したように、その積分特性が和らげ、制御精度に大きな効果をもたらす。

但しその効果は、その外乱の「周期」と、そこに使用される Tank の「時定数」とで、決定される

また、温度を毎回変える毎に要するそのエネルギー損失は、[-1、A]と変わらず、省エネには反する

-2) Chiller の外部に接続された液体「Tank」や「Cavity」等の温度制御について

A) 市販の小型 Jacket-Tank [20(cm) φ x 14(cm)H]を「例」とすれば

-A) 容積 =  $\pi \cdot 10(\text{cm})^2 \cdot 14(\text{cm})H = 4,400(\text{cc})$

-B) 循環液体流量 = 6(L)/min = 100(cc)/sec

とすれば

-C) 時定数 : TC は

$TC_j = 4,400 / 100 = 44(\text{sec})$  と計算する事ができる

-D) 同 Jacket-Tank 内液温の追従性

T1 : Chiller 吐出温度 = Jacket-Tank 内の液温 [初期値]

T2 : Chiller 新吐出温度 . . . T1 → T2 変更

Tj(t) : T1 → T2 変更後の Jacket-Tank 内液温

$$T_j(t) = (T_2 - T_1) \left(1 - \exp^{-\frac{t}{44}}\right) + T_1$$

として計算する事が出来る

\*) 以上、Chiller の吐出温度「T1」→「T2」は瞬時に変わったものとしての計算ですが、現実にはここにも「某かの時定数」が介在するので、その装置使用者は、その数値を十分に考慮すべきでありましょう。

-3) Chiller の吐出液体液温を「T1」から「T2」に変えた時、その Jacket-Tank 内の温度を、上式から逆算すれば、その変化分[T2-T1]の

A) 99(%)に到達する時間は、Tank の時定数の凡そ「4.6」倍 = 202(sec)

B) 99.9(%)に到達する時間は、同「6.9」倍 = 304(sec)

掛かることが分かる

これ等 Tank の使用に当たり、その温度を「Chiller の吐出温度制御」でのみ行っている場合は、その先の Tank の温度は、単に「成りゆき」に任せているだけなので、以上の事柄を常時考慮する必要があります。

以上、液体 Tank の考察とします。

若き初学者の皆様のお役に立てば幸甚です。

\*) 科学者パスカルの名言

無知を恐れるな、偽りの知識を恐れよ