

Příloha 238 článku [36. Ztráty ve Stirlingových motorech](https://www.transformacni-technologie.cz/seznam-clanku.html#36),
<https://www.transformacni-technologie.cz/seznam-clanku.html#36>.

Rovnice pro přímý výpočet $\Delta\varphi$

Jestliže je u motoru použit klasický klikový mechanismus podle [34.439] potom lze přímo odvodit rovnici pro $\Delta\varphi$ za předpokladu nekonečně dlouhé ojnice viz. *Příloha 442*:

$$\varphi_{st} = \arccos \left(\frac{2}{V_{TVmax}} \left(\frac{C_{int}}{p_{st}} \right)^{\frac{1}{n}} - A \right) + \beta$$

$$V_{TVMax} [m^3] \quad [34.439]$$

$$C_{int} [Pa \cdot m^3] \quad [34.437]$$

$$p_{st} [Pa] \quad [34.443]$$

$$n [-] \quad [34.437]$$

$$A = 1 + \tau \cdot k_1 + 2 \cdot k_2 \cdot V_{M,red}$$

$$\tau [-] \quad [34.437]$$

$$k_1 = \frac{S_S}{S_T}$$

$$S_S [m^2] \quad [34.439]$$

$$S_T [m^2] \quad [34.439]$$

$$k_2 = \frac{V_{M,red}}{V_{TV,max}}$$

$$V_{M,red} = V_{TM} + \tau \cdot V_{SM} + \tau_R \cdot V_R$$

$$V_{TM} [m^3] \quad [34.437]$$

$$V_{SM} [m^3] \quad [34.437]$$

$$V_R [m^3] \quad [34.437]$$

$$\tau_R [-] \quad [34.437]$$

$$B = -\sqrt{x^2 + z^2}$$

$$x = 1 + \tau \cdot k_1 \cdot \cos \alpha$$

$$\alpha [rad] \quad [34.439]$$

$$z = \tau \cdot k_1 \cdot \sin \alpha$$

$$\beta = \arctan \left(\frac{z}{x} \right)$$

$$\varphi^l = \arccos \left(\frac{2}{V_{TVmax}} \left(\frac{C_{int}}{p^l} \right)^{\frac{1}{n}} - A \right) + \beta$$

Příloha 483 článku [36. Ztráty ve Stirlingových motorech](https://www.transformacni-technologie.cz/seznam-clanku.html#36),
<https://www.transformacni-technologie.cz/seznam-clanku.html#36>.

Posunutí křivky tlaku v p - φ diagramu Stirlingova motoru o diferenci $\Delta\varphi$

$$\Delta\varphi = \varphi_{st} - \varphi^l$$

$$\varphi_{st} = ?$$

$$p_{st} = \frac{C_{int}}{V_{red}^n(\varphi_{st})} \quad [36.437]$$

$$\frac{C_{int}}{p_{st}} = V_{red}^n(\varphi_{st}) \Rightarrow \varphi_{st}$$

$$\varphi^l = ?$$

$$p^l = \frac{C_{int}}{V_{red}^n(\varphi^l)} \quad [36.437]$$

$$\frac{C_{int}}{p^l} = V_{red}^n(\varphi^l) \Rightarrow \varphi^l$$

$$p^l = ?$$

$$\frac{\Delta m}{m} = \frac{p^l - p_{st}}{p^l} = \mu'' \text{ z předpokladu (3)}$$

$$p^l = \frac{p_{st}}{1 - \mu''}$$

Příloha 484 článku [36. Ztráty ve Stirlingových motorech](https://www.transformacni-technologie.cz/seznam-clanku.html#36),
<https://www.transformacni-technologie.cz/seznam-clanku.html#36>.

Rovnice pro p - φ diagram Stirlingova motoru s netěsnými pístními kroužky

$$p'' = p' - \Delta p''$$

$$\Delta p'' = f(\varphi)$$

$$\Delta p'' = (p' - p_{st}) \gamma$$

γ [-] konstanta úměrnosti podle podmínky (3) [36.236]
 $p'' = p' - (p' - p_{st}) \gamma$

Konstanta úměrnosti se určí z extrému průběhu tlaku:

$$\gamma = ?$$

Podle předpokladu (4) [36.236] lze formulovat pro bod maximálního tlaku rovnost:

$$\frac{\Delta m}{2} = \frac{\Delta p''_{\max}}{p'_{\max}}$$

$$\mu'' = \frac{\Delta m}{m} \quad [36.231]$$

$$\frac{\mu''}{2} = \frac{\Delta p''_{\max}}{p'_{\max}}$$

Dosažením rovnice (b) do rovnice (a) pro okamžik p'_{\max} :

$$\Delta p'' = \Delta p''_{\max}$$

$$p' = p'_{\max}$$

$$\frac{\mu''}{2} p'_{\max} = (p'_{\max} - p_{st}) \gamma$$

$$\gamma = \frac{\mu'' \cdot p'_{\max}}{2(p'_{\max} - p_{st})}$$

$$p'_{\max} = p_{\max}$$

$$\gamma = \frac{\mu'' \cdot p_{\max}}{2(p_{\max} - p_{st})}$$

Příloha 887 článku [36. Ztráty ve Stirlingových motorech](https://www.transformacni-technologie.cz/seznam-clanku.html#36),
<https://www.transformacni-technologie.cz/seznam-clanku.html#36>.

Rovnice pro přibližný výpočet průtoku plynu netěsností pístních kroužků

Vlivem změny tlaku plynu v pracovním objemu se i průtok plynu netěsnostmi

(a) mění:

$$\dot{m} = A \sqrt{\frac{p_{0c}}{v_{0c}}} \chi_m \quad [40.334]$$

$$\chi_m = \sqrt{\frac{2 \cdot \kappa}{\kappa - 1}} \sqrt{\left(\frac{p''}{p_{0c}}\right)^{\frac{2}{\kappa}} - \left(\frac{p''}{p_{0c}}\right)^{\frac{\kappa+1}{\kappa}}}$$

$p_{0c} \approx p_{st} \approx \text{konst.}$ tlak plynu v prostoru pod písty kinetická energie plynu je zanedbatelná

$v_{0c} \approx v_{st} \approx \text{konst.}$ tlak plynu v prostoru pod písty kinetická energie plynu je zanedbatelná

Vlivem tření plynu o stěny motoru bude průtok nižší, což zohledňuje průtokový součinitel μ :

$$\dot{m} = \mu \cdot A \sqrt{\frac{p_{0c}}{v_{0c}}} \chi_m$$

(b)

Za elementární dobu dt se protoče netěsností elementární množství plynu:
 $dm = \dot{m} \cdot dt$

Mezi bodem oběhu I a bodem II (podle obrázku [36.223]) proteče netěsností množství pracovního plynu, které v předchozí části oběhu z pracovní části uniklo:

$$\Delta m = \mu \cdot A \sqrt{\frac{p_{st}}{v_{st}}} \int_{tl}^{tII} \chi_m \cdot dt$$

Pro zjednodušující předpoklad konstantní úhlové rychlosti během oběhu, lze zavést substituci:

$$\frac{d\varphi}{dt} = \omega = 2 \cdot \pi \cdot n$$

$$dt = \frac{d\varphi}{2 \cdot \pi \cdot n}$$

$$\Delta m = \frac{\mu \cdot A}{2 \cdot \pi \cdot n} \sqrt{\frac{p_{st}}{v_{st}}} \int_{\varphi I}^{\varphi II} \chi_m \cdot d\varphi.$$

Rovnice jsou platné pro tlakový poměr větší než kritický, přičemž pro Helium je kritický tlakový poměr:

$$\pi^* = 0,487 \quad [40.699]$$

Pokud by tlakový poměr p_{st}/p'' na úseku *I-II* byl menší než kritický musel by se na danou část úseku aplikovat rovnice pro kritický průtok [40.516].