

向 韬

考虑流固耦合效应的油罐车瞬态应力分析

向 韬 陈国定 ,于向阳

(西北工业大学 机电学院 西安 710072)

摘 要:运用 ADINA 有限元软件建立了油罐车和液体的有限元模型,对油罐车在正常行驶,制动及 转弯工况考虑流固耦合效应的条件下进行了有限元分析,得出在以上工况中油罐车的应力分布以 及最大应力和装载液体的压强和液面分布。

关 键 词:油罐车;流固耦合;ADINA;工况

中图分类号: 024 文献标识码: A 文章编号: 1003-8728(2010) 08-1065-04

# Transient Stress Analysis of a Tank Truck with the FSI Effect Considered

Xiang Tao, Chen Guoding, Yu Xiangyang

(School of Mechatronics , Northwestern Polytechnical University , Xi'an 710072)

**Abstract**: We first make use of the ADINA software to build the finite element model of a tank truck and the fluid in it , and then we carry one finite element analysis of the tank truck and the fluid under fluid-solid interactation effect when the tank truck is in normal state , in braking state and in turning state. Through the analysis , we obtained the maximum stress and its location and the nodal pressure of the fluid. The results are helpful for the design of tank trucks.

Key words: tank truck; fluid solid interaction; ADINA; working condition

承载油罐车在运输过程中,其装载液体的晃 动引起的动载荷对油罐车本身的结构强度有较大 影响,同时也会加速罐体内部防浪板等结构件的 破坏<sup>[1]</sup>。目前在国内油罐车设计中,多是根据相 关国家标准将液体晃动产生的动态载荷适当放大 后以静态载荷的形式施加到油罐车质心部位<sup>[1]</sup>, 这样处理与油罐车运输过程中的实际情况差别较 大,使得油罐车设计基于一个简化的力学条件下 进行,设计质量不能满足安全高效和降耗节能的 要求。油罐车设计所面临的这一问题迄今尚未有 明显得改善,有关承载油罐车运输过程中考虑流 固耦合问题的力学分析尚不多见。因此,研究装

收稿日期:2009-09-04 作者简介:向 韬(1985-),硕士研究生,研究方向为车辆新技术, taw\_yang@163.com;陈国定(联系人),教授,博士生导 师\_gdchen@nwpu.edu.cn 载液体晃动对承载油罐车应力状态的影响规律, 对于提升油罐车设计水平和新型油罐车研制都是 很有意义的工作。

针对承载油罐车运输过程中的正常行驶工况、 制动工况和转弯工况,笔者探讨了油罐车在上述工 况下的瞬态应力状态,以及罐体内液体压强分布和 液面形状。在获得承载油罐车运输过程中的动态应 力变化的同时,也为油罐车设计提供基础方法和 数据。

1 ADINA 流固耦合分析理论基础<sup>[2]</sup>

(1)在卡迪尔坐标系下,连续流体介质运动的 控制方程为 N-S 方程,分别描述为质量守恒方程,动 量守恒方程和能量守恒方程

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho v) = 0 \tag{1}$$

$$\frac{\partial \rho v}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho v v - \tau) = f^{B}$$
(2)

$$\frac{\partial \rho E}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho v E - \tau \cdot v + q) = f^{B} \cdot v + q^{B}$$
(3)

式中: t 为时间;  $\rho$  为密度; v 为速度;  $f^{B}$  为流体所受体 力;  $\tau$  为应力; E 为总能量; q 为热通量;  $q^{B}$  为热量生 成速率。

(2) 油罐车行驶过程中液体的流动会使液体自由表面发生变化 而 VOF(volume of fluid) 方法在追踪自由表面上有着很多的优点。其控制方程为

$$\frac{\partial \phi_i}{\partial t} + v \cdot \nabla \phi_i = 0 \quad i = 1 \quad , \quad n \tag{4}$$

式中: v 为速度;  $\phi_i$  为第 i 种流体的质量比取值从 0 到 1; n 为总的流体种类数目。

(3) ADINA 软件在计算流固耦合问题时流固 耦合界面需要满足

$$d_f = d_s \tag{5}$$

$$n \cdot \tau_f = n \cdot t_s \tag{6}$$

$$F(t) = \int h^d t_f \cdot dS \tag{7}$$

式中:  $d_f$  为流固耦合面上的节点位移;  $d_s$  为流固耦 合面上固体的节点位移;  $t_f$  为流固耦合面上液体的 节点应力;  $t_s$  为流固耦合面上固体的节点应力; F(t)为液体对固体的作用力;  $h^d$  为固体位移。

2 油罐车和流体有限元分析

2.1 油罐车及其零件的结构和材料性质

油罐车结构主要包括罐体、防浪板、封头、纵梁、 横梁、腹板、翼板和车架,如图1所示。油罐车的纵 向长度为7.33 m,截面形状大致是一个椭圆,其最 大高度(或椭圆短轴)为1.7 m,最大宽度(或椭圆长 轴)为2.45 m。在保证有限元分析准确性的基础 上,油罐车结构模型建立过程中适当地进行了简化, 以保证计算的高效。这些简化主要包括以下几个 方面<sup>[3]</sup>:

(1)油罐车结构模型主要由上述结构件组成, 其他不影响力学状态的结构件如工具箱和防护网等 均不加以考虑。

(2)复杂的工艺结构形状均做简化处理,以降 低网格划分的复杂程度。

(3) 结构件之间的连接均做固接处理。

除车架材料为 16Mn 低合金钢以外,油罐车中 其他结构件的材料都是 Q235 钢。16Mn 合金钢的 屈服极限  $\sigma_{s1}$  = 345 MPa ,Q235 钢的屈服极限  $\sigma_{s2}$  = 235 MPa。两种材料的密度  $\rho_1$  = 7800 kg/m<sup>3</sup> ,弹性模 量  $E = 2.1 \times 10^{11}$  Pa ,泊松比  $\mu = 0.3$ 。

车架前端施加大小为驾驶室和发动机重量的载

荷,发动机和驾驶室的重量共为1600 kg<sup>[4]</sup>。图1 (a)中车架底部和车架前端上表面的线表示施加的 激励,车架底部施加的是路面位移激励。



(a) 油罐车和流体有限元模型



(b) 流体有限元模型



## 2.2 油罐车内部的流体结构和流体物理性质

油罐车内部的流体被若干防浪板和封头分割成 若干个部分,每部分又通过防浪板和封头上的通孔 连接在一起。液体密度 $\rho_2 = 725 \text{ kg/m}^3$ ,液体动力粘 度 $\mu = 0.85 \text{ mm}^2/\text{s}$ ,液面高度h = 1.35 m,大约为油 罐车总容积的80%,其余容积部分为空气所充满, 空气的密度 $\rho_3 = 1 \text{ kg/m}^3$ 。液体对油罐车罐体壁面 的最大静态压强p = 9591.8 Pa。如图1(b)所示流 体上部分为空气,下部分为液体。

2.3 油罐车及内部流体的流固耦合模型

油罐车及构件形成的固体模型与罐内流体模型 需要在两者接触区域形成流固耦合界面,油罐车固 体区域和流体区域在分析中以耦合形式相互关联, 形成油罐车流固耦合有限元分析模型,如图1所示。

油罐车有限元分析模型中,固体区域采用4节 点的三维Solid 单元进行网格划分离散,流体区域采 用三维Fluid 单元进行网格划分离散。分别在固体 区域的罐体内表面处和流体区域的与之接触的表面 处分别设置流固耦合界面。

- 2.4 其它技术处理的简述
  - (1) 路面激励的处理

笔者分析是在油罐车在 A 级公路上行驶的约

定下进行的,此时规定的车速为80 km/h。通过傅 里叶反变换将路面随机激励转化为时域内的路面位 移激励<sup>[5,6]</sup>。图2给出了前后轮上受到的路面给以 的位移激励形式,这一位移激励将作为时变的位移 边界条件施加在前后弹簧单元上。



图 2 路面位移激励曲线

(2) 钢板弹簧的处理

油罐车中的钢板弹簧位于车架纵梁和车轴之间, 起着衰减路面激励造成的罐体振动。在有限元分析 中,如果将钢板弹簧作为结构件来考虑,将因单元数 量激增而造成计算量增大,为此笔者将钢板弹簧处理 为一个线性弹簧单元,参考同类型油罐车<sup>[7]</sup>取前后钢 板弹簧刚度  $k_f = 118532.8$  N/m  $k_r = 1637129.2$  N/m, 前后弹簧单元阻尼 d = 300000 N • s/m。

(3) 约束边界条件的施加

正常,制动以及转弯工况下对油罐车的约束形 式相同,为了保持车架纵梁和罐体与车架以下结构 没有相对运动,故在车架纵梁与钢板弹簧相连接处 的凸台位置释放竖直Y向移动自由度,约束其余方 向的移动自由度。

3 油罐车瞬态应力分析及讨论

3.1 正常工况下的油罐车瞬态分析

图 3 为油罐车在正常行驶工况下罐车车体及罐 内流体的瞬时力学状态。油罐车最大有效应力为 62 MPa 出现在 0.15901 s 时刻,位于罐体纵梁前端 与车架纵梁接触的部位(罐体纵梁安装在车架纵梁 上),其原因在于该处发生了应力集中。该时刻液 体最大压强为16669 Pa,出现在前端罐体底部,该处 压强随时间变化曲线如图3(b)所示,液体在 0.15901 s 和 0.3975 s 时刻的压强比其余时刻都大。 其余时刻油罐车最大有效应力都位于罐体纵梁前端 与车架纵梁接触部位和后钢板弹簧与车架纵梁连 接处。



(a) 正常工机下 0.15901 s时刻的油 罐车应力云图和流体压强云图



(b) 正常工况下前端罐体底部液体压强随时间变化曲线

图 3 正常行驶工况下油罐车瞬态分析

### 3.2 制动工况下的油罐车瞬态分析

取油罐车的制动加速度  $a = -5 \text{ m/s}^{2[4]}$ 。对模型施加惯性力和重力以及路面位移激励。图4 为油 罐车在制动工况下罐车车体及罐内流体的瞬时力学 状态。罐车最大有效应力为 95.5 MPa 出现在 0.3975 s 时刻,位于罐体纵梁前端与车架纵梁接触 的部位,其余时刻油罐车最大有效应力都位于罐体 纵梁前端与车架纵梁接触的部位。在 0.3975 s 时 刻液体最大压强为 18307 Pa,位于前端罐体底部,前 端罐体底部液体压强随时间变化情况如曲线 图 4(c) 所示。液面分布图如图 4(b) 所示,由于加 速度的影响使得罐体前端的液面比后端高,这与实 际情况是比较吻合的。



(c) 制动工况前端罐体底部液体压强随时间变化曲线

图 4 制动工况下油罐车瞬态分析

## 3.3 转弯工况下的油罐车瞬态分析

设定油罐车以车速 40 km/h 转弯,转弯半径为 10 m(取最小转弯半径),对结构和液体模型施加重 力和路面激励等边界条件。图 5 为油罐车在转弯工 况下罐车车体及罐内流体的瞬时力学状态。油罐车 最大有效应力为 139 MPa,发生在时间 0.3975 s 时 刻,位于罐体纵梁前端与车架纵梁接触的部位。在 该时刻流体最大压强为 26413 Pa,位于罐体前端底 部的侧面位置。罐体前端底部液体压强随时间变化 情况如曲线图 5(d)所示 图 5(c)为液面分布图,油 罐车在转弯行驶中由于离心力的作用使得液面发生 变化,这与实际情况比较吻合,由于时间为 0.477 s 故液面变化不是很明显。



4 结论

总结以上计算结果,油罐车在转弯工况条件下 有效应力最大为139 MPa,出现在罐体纵梁前端与 车架纵梁接触的部位,小于车架材料16Mn钢的屈 服极限。观察整个油罐车的应力分布发现,各工况 下油罐车最大应力都位于罐体纵梁前端与车架纵梁 接触的部位,应力较大区域集中在与前后钢板弹簧 相连接的车架纵梁和对应横梁上,故在油罐车的设 计过程中需要避免罐体纵梁与车架纵梁安装处的应 力集中以及保证与钢板弹簧相连接处的车架纵梁和 车架横梁的强度要求,而在其余部位可以减少材料 从而减轻油罐车的重量。

在各工况下罐体前端底部液体压强随时间的变 化趋势相同,在 0.15901 s 和 0.3975 s 时刻压强比 其余时刻大,而油罐车的最大有效应力也发生在这 两个时刻,这与实际情况是比较吻合。

(下转第1071页)

根据应力计算公式<sup>[3]</sup>

$$\tau = m \cdot G \cdot \varepsilon$$

式中: m = 2. 15 是灵敏系数;  $G = 7.9 \times 10^{10}$ 是切变模 量;  $\varepsilon$  是应变量,第五次的测试时  $\varepsilon = 6116 \mu \varepsilon$ 。最大 应力处的应变在通道 CH20(弹簧顶端第二圈位置 处),最大应力为

 $\tau_{\rm max} = 1038.8 \text{ MPa}$ 

1.3 实验验证

针对 2172 类型不等距汽车悬架弹簧的分析可 知,双刚度弹簧同样存在与第 1.1 节分析相同的最 大应力造成的断裂问题,且内侧剪切应力大于外侧 剪切应力,最大应力始终保持在与弹簧端头同一垂 直线上的内侧。一般情况也是最大剪切应力集中在 内侧表面,外侧的剪切应力为最小,在外侧表面<sup>[4]</sup>。 这与实验(图 4)测试保持一致。



图 4 2172 弹簧应力测试施加载荷

2 实验数据与测试对比

上述的 HD1 类型的弹簧理论分析和实验测试 得到的最大应力分别是  $\tau_i = 1046$  MPa 和  $\tau_e = 1038.8$  MPa。而且实验测定位置和实验模拟位置完 全相同。对该模型采用经典公式计算所得最大应力 为  $\tau_e = 1014$  MPa。由此,对于该类型弹簧的设计应 力判断可选取  $\tau_d = (\tau_i + \tau_e + \tau_e) / 3$  作为弹簧设计的 选材标准<sup>[5]</sup>。

3 结束语

(1) 该两种不同类型的悬架弹簧断裂位置多出现在上端2圈和底端1.5圈处(从顶弹簧端头计算)。

(2) 对于连续加载交变应力条件下,要求 20 万次以上的弹簧最大剪切应力可以选择抗拉强度的 60% 进行比较。选用的材料抗拉强度为 1720 MPa, 即承载最大应力 1032 MPa。通过上述分析无论是 有限元分析还是实验测定,符合 55 CrSi 材料的应力 波动范围有 70 MPa,对选材有着至关重要作用。

(3) 采用有限元法与计算法结合优化弹簧设 计 将 HD1 弹簧结构重新进行调整后,最大应力位 置随之转移,甚至移至支撑圈。No. 2172 弹簧同样 存在优化后转移位置趋势,且优化后的结构明显提 高弹簧的疲劳寿命。

#### [参考文献]

- [1] 徐宏伟,成刚虎,张祖明.圆柱螺旋拉压弹簧多种失效模式的 可靠性设计[J].西安理工大学学报 2002,18(3):294~298
- [2] 江洪,魏峥,王涛威等. Solidworks 二次开发实例解析[M]. 北 京: 机械工业出版社 2004
- [3] 李庆华. 材料力学[M]. 成都: 西南交通大学出版社,1990
- [4] 弹簧工艺手册编委会.最新弹簧生产工艺优化设计与新技术 新标准新材料应用及产品质量检验实用手册(电子版)[M]. 广东:广州音像出版社 2004
- [5] 李诚铭. 弹簧设计制造新工艺新技术与常见疑难问题解答及 国内外标准汇编实用手册(第一卷) [M]. 北京: 北方工业出版 社 2007

(上接第1068页)

#### [参考文献]

- [1] GB 18564.1-2006 道路运输液体危险货物罐式车辆 第1部分:
   金属常压罐体技术要求[S].2006
- [2] ADINA User Interface primer. ADINA R&D , Inc. 2005
- [3] 张孝琼 涨维强. 半挂车车架主纵梁的有限元分析[J]. 科学技 术与工程 2009 9(4):1068~1071
- [4] 尹辉俊,黄昶春等.牵引车车架的动静态性能分析[A].安世 亚太 2006 用户年会论文[C] 2006
- [5] 刘献栋,邓志党,高峰.基于逆变换的路面不平度仿真研究[J].中国公路学报,2005,18(1):122~126
- [6] GB/T 7031-2005. 车辆振动输入——路面不平度表示方法 [S]. 2005
- [7] Toumi M , Bouazara M , Richard M J. Impact of liquid sloshing on the behaviour of vehicles carrying liquid cargo [J]. European Journal of Mechanics/A Solids , 2009 28(5) : 1026 ~1034
- [8] 孙伟 陈对志. 基于有限元法的半挂液罐车性能分析 [J]. 科技 信息 2008 (9):428~430
- [9] 张功学,田杨.基于 ANSYS 的某客车车身骨架的有限元分析 [J].陕西科技大学学报 2008 26(6):150~153