

Технические науки

УДК 629.7.054

**Шибецкий Владислав Юрьевич**

Кандидат технических наук, старший преподаватель

НТУУ «КПИ им. Игоря Сикорского»

**Фесенко Сергей Викторович**

Аспирант

НТУУ «КПИ им. Игоря Сикорского»

**Shybetskyy V.**

PhD, Senior lecturer

National Technical University of Ukraine

«Igor Sikorsky KPI»

**Fesenko S.**

Postgraduate

National Technical University of Ukraine

«Igor Sikorsky KPI»

**ФОРМИРОВАНИЕ ЭНЕРГЕТИЧЕСКОЙ АКТИВНОСТИ  
ВЫСОКОЧАСТОТНЫМИ АКУСТИЧЕСКИМИ ПОЛЯМИ  
FORMATION ENERGETIC ACTIVITY OF HIGH-FREQUENCY  
ACOUSTIC FIELDS**

**Аннотация:** Построена расчетная модель возникновения дополнительных погрешностей при взаимодействии мощной ударной  $N$ -волны с инерциальными приборами позиционирования гиперзвуковых летательных аппаратов. Установлены углы совпадение для промышленного образца датчика угловой скорости. Проведен сравнительный анализ с экспериментальными данными полунатурных стеновых исследованиях для двух случаев: работающего и выключенного гироагрегата. Сделаны выводы относительно возможности использования полученных результатов.

**Ключевые слова:** *N-волна, гиперзвуковые летательные аппараты, зона каустик, волновое совпадение, поплавковый гироскоп.*

**Summary:** *The computational model of additional errors, which occur from interaction of intense shock N-wave with inertial positioning devices of hypersonic aircraft was built. Angles of coincidence for the industrial design of the angular velocity sensor were fitted. A comparative analysis of the experimental data for seminatural conditions for the two cases (gyroscope ON, gyroscope OFF) was made. Conclusions about the possibility of use of the results were made.*

**Key words:** *N-wave, hypersonic aircraft, caustic zone, wave coincidence, float gyroscope.*

## **Введение**

По заключению аналитиков, в ближайшем будущем гиперзвуковые технологии в состоянии обеспечить защиту стратегических интересов любой страны в мире.

В мире стремительно растет интерес к освоению активных гиперзвуковых полетов в атмосфере. Однако работы, которые были начаты в Советском союзе и США в 60-е годы, так и не имеют убедительного продолжения. Причина здесь не только в финансовой составляющей. Наибольшая сложность кроется в решении технических задач, которые порождаются огромным количеством научно-технических барьеров [1, 2].

Масштабные исследования гиперзвуковых технологий осуществляются по пяти магистральным направлениям: *аэродинамика; теплозащита; наведения; навигация и управление движением; оборудование и двигатели.*

## **Анализ состояния проблемы и постановка задачи исследования**

В системах управления сверхзвуковой авиацией широкое применение нашли так называемые поплавковые гироскопы, которые конструктивно лишены основных недостатков «сухих» приборов, а именно значительных по величине моментов сил сухого трения на исходной оси, а также недопустимо

высокой чувствительности к ударным и вибрационным воздействиям, особенно нежелательных для интегрирующих гироскопов [3-6].

Учитывая сверхжесткие эксплуатационные условия гиперзвукового движения, чрезвычайно **актуальными** становятся задачи анализа упругого взаимодействия приборов инерциальной навигации с проникающим акустическим излучением, имеющим место в процессе эксплуатации, и служащим причиной возникновения погрешностей позиционирования ЛА.

### **Особенности построения расчетных моделей явления**

Исследования показывают, что при определенных условиях корпус поплавкового гироскопа может стать «*акустически прозрачным*» и ударная *N*-волнна практически без потерь пройдет внутрь прибора и приведет к резкому увеличению погрешности измерений. Это явление можно классифицировать как пространственный (геометрический) резонанс, либо как *волновое совпадение*. На частотах, выше граничной, при определенном угле совпадения  $\theta_C$ , соответствующем своей частоте, изгибная волна в корпусе прибора сформулирует локальные особенности резонансного типа, что послужит возникновению Эйлеровых сил инерции в поплавке, которые приведут к резкому увеличению погрешности измерений [7, 8].

В свою очередь, на частотах ниже граничной  $f_{\text{гр}}$ , окружная волна в корпуса также приведет к возникновению волнового совпадения, но при своем угле совпадения  $\theta'_C$ . Это будет иметь место, когда наступит равенство следа падающей и окружной волн.

### **Стендовое тестирование датчика угловых скоростей звуковым лучом**

Сравнительный анализ реализаций выходного сигнала датчика позволяет, с одной стороны, установить степень влияния ультразвукового луча, собственно, на полиагрегатный подвес гироскопа, а с другой – определить степень влияния гироскопических моментов и Эйлеровых сил инерции на погрешность  $\Delta\omega$  измерений угловой скорости летательного аппарата при гиперзвуковом полете.

Красным цветом на диаграмме выходного сигнала датчика угловых скоростей обозначено "смещение нуля" прибора при выключенном гиromоторе, когда  $\theta = 0^\circ$ . Синим цветом представлен выходной сигнал, когда направление ультразвукового луча  $\theta = 10^\circ 37'$  (рис. 1).

При перпендикулярном падении ультразвукового луча на оболочечную часть корпуса ( $\theta = 0^\circ$ ), как видно, подвес практически не реагирует на акустическое возмущение. Выходной сигнал можно считать равным нулю (рис. 1, красный цвет). Совсем другая картина наблюдается при угле падения ультразвукового луча  $\theta = 10^\circ 37'$ . Теоретические расчеты показали, что это наступает при угле падения  $\theta = 10^\circ$ .

Разница между аналитическим определением угла совпадения  $\theta_C$  и стендовыми измерениями составляет всего 37 угловых минут, что можно считать вполне допустимым.

Реализация выходного сигнала ДУСУ показывает, что в нем присутствует достаточно существенная постоянная составляющая (около  $0,5$  град  $s^{-1}$ ) и стохастическая составляющая (рис. 1). Причем, максимальное значение выходного сигнала достигает  $0,65$  град  $s^{-1}$ , что намного превышает пороговое значение для прибора (для ДУСУ2-30В пороговое значение составляет  $0,45$  град  $s^{-1}$ ).

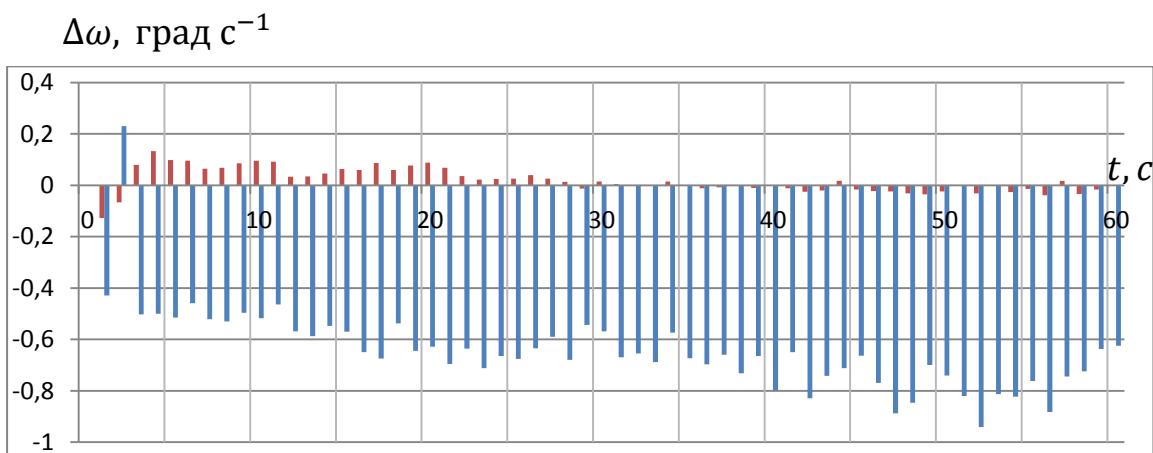


Рис 1. Реакция подвеса гироскопа на действие ультразвукового луча: красный цвет –  $\theta = 0^\circ$ ; синий цвет –  $\theta = 10^\circ 37'$ .

При включенном гиromоторе, гироскоп, естественно привнесет существенное влияние на выходной сигнал прибора.

Так, для углов падения ультразвукового луча не равных углу совпадения  $\theta_C$ , выходной сигнал лишь немного превышает порог чувствительности (рис. 2). Наоборот, при угле совпадения  $\theta_C$ , выходной сигнал резко увеличивается, достигая  $2,19 \text{ град с}^{-1}$ . Средняя его величина составляет  $1,6 \text{ град с}^{-1}$ . Причем, изменился и знак выходного сигнала.

Очевидно, что на выходной сигнал, кроме самого подвеса, стала влиять также и гироскопическая реакция. И ее влияние настолько существенно, что ставит под сомнение работоспособность прибора в данных условиях.

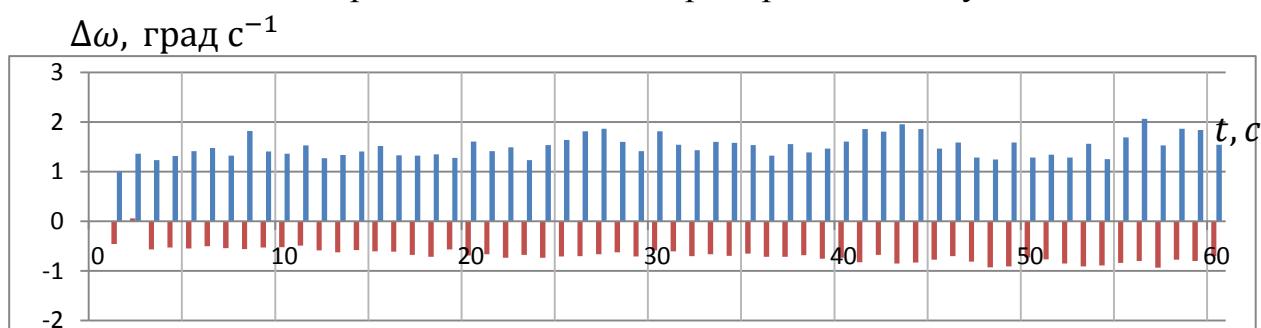


Рис. 2. Выходной сигнал ДУСУ: красный цвет –  $\theta = 0^{\circ}$ ;  
синий цвет –  $\theta = 10^{\circ}37'$ .

Здесь просматриваются несколько путей решения. Либо разработать пассивные методы звукоизоляции прибора, либо использовать схемные решения для устранения (или частичного подавления) влияния на прибор ультразвукового излучения гиперзвукового полета.

### Выводы

Проведенные полунаучные стеновые испытания датчика угловых скоростей на функциональную способность в ультразвуковом поле при гиперзвуковом полете предоставляют возможность сделать определенные выводы о соответствии характеристик паспортным требованиям:

- впервые установлено, что при эксплуатации датчиков класса ДУСУ внешний ультразвуковой луч порождает дополнительные погрешности ДУСУ на резонансном уровне при наличии волнового совпадения,

которые по своей величине превышают допустимые Паспортные требования;

- построенные расчетные модели позволяют обобщить полученные результаты на иные объекты, требующие «акустической прозрачности» и «невидимости» в поисковом луче.

### Литература

1. Шибецкий, В.Ю. Поплавковый подвес гироскопа при летной эксплуатации [Текст] / В.Ю. Шибецкий, В.В. Каракун // Известия ГУАП. Аэрокосмическое строительство: науч. журнал. – СПб.: ГУАП, 2013. – Вып. 4 – С. 41-44.
2. Karachun, V. V. Influence of Diffraction Effects of the Inertial Sensors of a Gyroscopically Stabilized Platform: Three – Dimensional Problem [Текст]/ V. V. Karachun, V. N. Mel'nick // Int. Appl. Mech. – 2012. –Vol. 48, №4. – P.458-464.
3. Каракун, В.В. Погрешности гироскопа, обусловленные развивающейся качкой фюзеляжа при летной эксплуатации [Текст] / В.В. Каракун, В.Н. Мельник, В.Ю. Шибецкий // «Восточно-Европейский журнал передовых технологий». – 2013. – №5/7 (65). – С. 45-47.
4. Шибецкий, В. Ю. Влияние гауссовой кривизны подвеса поплавкового гироскопа на упругую податливость в акустическом поле [Текст]/ В. Ю. Шибецкий// Молодой ученый. Ежемесячный журнал: г. Чита, Россия. – 2012. - №12. – С. 116-120.
5. Кузьмичев, Ю.М. Возбуждение цилиндрической оболочки ультразвуком [Текст] / Ю.М. Кузьмичев, В.М. Макаров // Акуст. журнал, 1958. – Т. IV., вып. 3. – С. 282-283.
6. Макаров, В.И., Об излучении волн оболочками в звуковом поле [Текст] / В.И. Макаров, Н.А. Фадеев // Акуст. журнал, 1960. – Т. IV., вып. 2. – С. 261-263.