



بررسی مدل های دینامیکی پمپ حرارتی جریان متغیر مبرد

احسان باقری فهرجی^{1*}، مهدی معرفت²

1- دانشجوی دکتری، مهندسی مکانیک، دانشگاه تربیت مدرس، تهران

2- استاد، مهندسی مکانیک، دانشگاه تربیت مدرس، تهران

* e.bagheri@modares.ac.ir، 14115-143، صندوق پستی

چکیده

پمپ های حرارتی در حالت گرمایش و سرمایش به بارهای حرارتی متغیر متصل اند و می بایست قابلیت کنترل ظرفیت با توجه به میزان بار را داشته باشند. یکی از مناسب ترین راه های کنترل ظرفیت پمپ حرارتی، سیستم جریان متغیر مبرد می باشد. نظر به این که این گونه پمپ های حرارتی با توجه به تغییر بار حرارتی و سرمایشی و تاثیر گذاری متقابل با ساختمان دارای شرایط دینامیکی پیچیده ای می باشند، لذا در مرحله اول مدل سازی دقیق سیستم پمپ حرارتی یک پیش نیاز ضروری به منظور بررسی عملکرد و ارائه استراتژی مناسب برای کارکرد صحیح سیستم با ضریب عملکرد بالا می باشد. در مقاله حاضر بررسی و مقایسه مدل های دینامیکی سیستم پمپ حرارتی جریان متغیر به منظور دستیابی به مدل دینامیکی مناسب برای استفاده در استراتژی عملکرد مطلوب در تامین سرمایش و گرمایش انجام شده است. با توجه به مدل های موجود، مدل مرز متحرک دارای سرعت بالاتر ولی دقت کمتر و عدم امکان استفاده در مواقعی نظیر زمان استارت می باشد. مدل تفاضل محدود دارای سرعت مدل سازی پایین تر ولی دقت و پایداری بالاتر بوده و قابلیت استفاده در همه حالات سیستم را دارا می باشد. با استفاده از ترکیب این دو مدل (مدل هیبرید) می توان به صورت همزمان از سرعت و دقت مدل سازی مناسبی در تمام زمان ها و حالات پایا و غیر پایا برخوردار بوده و استفاده از آن به منظور ارائه استراتژی کارکرد موجب دقت بالاتر، نوسانات کمتر دمایی ساختمان و به تبع آن مصرف انرژی کمتر سیستم خواهد بود.

کلید واژگان: پمپ حرارتی، مدل دینامیکی، جریان متغیر مبرد

A study of variable refrigerant flow heat pump dynamic models

Ehsan Bagheri Fahraji*, Mehdi Maerefat

Department of Mechanical Engineering, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran

* P.O.B. 14115-143, Tehran, Iran, e.bagheri@modares.ac.ir

ABSTRACT

Heat pumps are under variable loads in heating and cooling mode and their capacity must be controlled with respect to load. One of the best methods for heat pump control capacity is variable refrigerant flow (VRF) system. VRF heat pumps face complex dynamic conditions because of variable loads and interaction between heat pump and building, thus an appropriate heat pump modeling is essential for performance evaluation and utilization in control strategy fields. In the present paper, a study and comparison of VRF heat pump dynamic models to find an appropriate model for utilization in control strategy fields is performed. Among the available models, moving boundary model has high computation speed but lower accuracy and is not applicable sometimes such as start time. Finite difference model computation speed is low but its accuracy and stability is high. A combination of moving boundary and finite difference method (hybrid model) provides advantages in terms of model speed and accuracy as well as possibility to utilize in all dynamic and steady conditions. Besides, using this model in control strategy fields will result in appropriate performance, less building temperature fluctuations and less system energy consumption.

Keywords: Heat pump, Dynamic model, Variable refrigerant flow (VRF)

1- مقدمه

سیستم جریان مبرد را توسط کمپرسور دور متغیر و شیر انبساطی الکترونیکی (سیستم های با چند مصرف کننده) تغییر می دهد تا بار حرارتی یا سرمایشی مورد نیاز به منظور ثابت نگه داشتن دمای زون در محدوده تنظیم شده تامین گردد. در سیستم جریان متغیر مبرد معمولاً از کمپرسور دور متغیر اینورتری به منظور تنظیم ظرفیت استفاده می شود. در این نوع کمپرسور فرکانس اینورتر معمولاً از 20 - 30 تا 105 - 120 هرتز متغیر می باشد و با تغییر فرکانس، ظرفیت سرمایش یا گرمایش تولیدی مبدل حرارتی بیرونی به واسطه تغییر جریان جرمی خروجی مبرد تنظیم می گردد. قسمت داخلی سیستم جریان متغیر مبرد شامل مبدل حرارتی، شیر انبساطی و سنسور دما می باشد. سنسور دمای هوای نصب شده داخلی برای تشخیص دمای واقعی زون می باشد و مقدار آن با دمای تنظیم شده مقایسه شده و با توجه به آن

تکنولوژی پمپ حرارتی که یکی از روش های گرمایش و سرمایش با استفاده از منابع انرژی تجدید پذیر مانند هوا یا زمین می باشد، به صورت گسترده در سراسر جهان مورد استفاده قرار می گیرد. قاعده کلی پمپ حرارتی بصورت استخراج گرما از منبع با دمای پایین (چشمه حرارت) و انتقال آن به محیط دما بالا (چاه حرارتی) با انجام کار می باشد. پمپ های حرارتی براساس سیکل تراکم بخار کار می کنند و اجزای اصلی آن کمپرسور، شیر انبساط و دو مبدل حرارتی (کندانسور و اواپراتور) می باشد [1].

یکی از مناسب ترین راه های کنترل ظرفیت پمپ حرارتی که جایگزین روش روشن خاموش شده است، سیستم جریان متغیر مبرد¹ می باشد. این

¹ Variable refrigerant flow (VRF)

نسبت به زمان ثابت می‌باشد. حالت گذرا برای زمان استارت، خاموشی و یا هنگامی که به حالت پایا خلل وارد شود، قابل کاربرد می‌باشد. این خلل می‌تواند به علت تغییرات در شرایط (مانند دمای محیط، بار حرارتی) یا فیدبک کنترلی باشد و در هر حالت، سیستم از یک حالت تعادل به حالتی دیگر می‌رود [4]. در مدل‌سازی سیستم جریان متغیر مبرد با توجه به تغییر مداوم بار حرارتی، سیستم اکثراً در حالت گذرا می‌باشد و مدل‌سازی پایا دارای دقت مناسب نمی‌باشد و لذا از مدل دینامیک به منظور شبیه‌سازی سیستم استفاده می‌شود [5].

در زمان حالت گذرای سیستم، دبی جرمی مبرد تغییر کرده و موجب تغییر توزیع مبرد در اجزای مختلف سیستم می‌شود. از چهار جز سیستم، شرایط گذرای مبدل‌های حرارتی از همه کندتر بوده و بیشترین تاثیر را در رفتار گذرای کل سیستم دارد. بنابراین ضروری است توزیع جرم در مبدل‌ها به صورت تابعی از زمان و مکان و همچنین ظرفیت حرارتی آن‌ها در نظر گرفته شود [4]. در قسمت بعدی بررسی مدل‌های اجزای سیستم صورت می‌گیرد و مدل سیستم با تجمع مدل اجزا به دست می‌آید.

3-1- کمپرسور

بسیاری از سیستم‌های پمپ حرارتی توسط کمپرسورهای جابجایی مثبت رانده می‌شوند و مطالعات متعددی پیرامون دینامیک کمپرسورها صورت گرفته است، ولی از آنجایی که دینامیک کمپرسورها با مقیاس زمانی بسیار سریع‌تر از دینامیک مبدل‌های حرارتی می‌باشد، زمانی که مجموعه کل سیستم در نظر گرفته می‌شود، دینامیک کمپرسور لحاظ نمی‌شود و به صورت پایا با معادلات (1) تا (5) در نظر گرفته می‌شود [6].

$$\dot{W}_{\text{comp}} = \dot{m}_r w_{\text{comp}} = \dot{m}_r (h_2 - h_1) = \dot{m}_r \left(\frac{h_{2s} - h_1}{\eta_s} \right) \quad (1)$$

$$\dot{m}_r = \eta_v \rho_r \frac{V_{\text{comp}} N_{\text{comp}}}{60} \quad (2)$$

$$\eta_v = f(P_{\text{dis}} / P_{\text{suc}}) \quad (3)$$

$$\eta_s = g(P_{\text{dis}} / P_{\text{suc}}) \quad (4)$$

$$\rho_r = \rho(P_{\text{suc}}, h_{\text{suc}}) \quad (5)$$

3-2- شیر انبساطی

تجهیز اندازه‌گیری جریان سیال و از نوع الکتریکی می‌باشد و مانند کمپرسور دینامیک آن با مقیاس زمانی بسیار سریع‌تر از دینامیک مبدل‌های حرارتی می‌باشد و زمانی که مجموعه کل سیستم در نظر گرفته می‌شود به صورت پایا

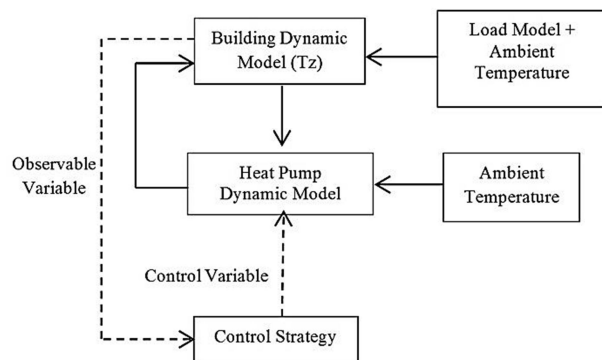


Fig.1 Influence of heat pump system dynamic models

شکل 1 تاثیرپذیری مدل‌های دینامیکی سیستم پمپ حرارتی

میزان جریان مبرد توسط استراتژی کنترلی تنظیم می‌گردد [2]. با استفاده از کنترل ظرفیت متغیر بازده انرژی به دلیل تلفات کمتر سیکلی، کارکرد بهتر در بار جزئی و نیاز کمتر به گرمایش پشتیبان افزایش می‌یابد [2]. با توجه به مزایای سیستم جریان متغیر و افزایش کارایی سیستم، توجه محققان به بررسی این نوع سیستم معطوف شده است. فورسن و کلاسون نشان دادند ضریب عملکرد سیستم از 10 تا 30 درصد برای سیستم دور متغیر نسبت به دور ثابت افزایش دارد که بسته به نوع پمپ حرارتی متفاوت است [1].

به منظور ارائه استراتژی و راهبرد مطلوب برای کارکرد سیستم جریان متغیر می‌بایست در ابتدا از مدل‌سازی مناسب پمپ حرارتی استفاده شود. بدین صورت که با استفاده از مدل پمپ حرارتی و کوپل آن با مدل ساختمان اثر شرایط مرزی مانند دمای محیط بررسی شده و تغییرات سیستم مورد مطالعه قرار گرفته و با توجه به آن یک روند و استراتژی مناسب برای کارکرد سیستم با استفاده از روش‌های کنترلی به منظور نگه داشتن دمای ساختمان در محدوده تنظیمی و تامین آسایش حرارتی و همچنین مصرف انرژی کمتر پیشنهاد گردد. مدل‌سازی‌های استفاده شده برای پمپ حرارتی در ارائه استراتژی اغلب به صورت پایا یا ورودی خروجی¹ بوده و ارائه استراتژی نیز با توجه به همین مدل صورت می‌گیرد که با توجه قرار داشتن سیستم در حالات گذرا (بدلیل بارهای متغیر ساختمان) موجب عدم پیش‌بینی صحیح رفتار و تغییرات سیستم و بروز خطا و به تبع آن کارکرد نامطلوب سیستم می‌شود. بنابراین نیاز به مدل‌سازی دقیق به منظور ارائه استراتژی مناسب کارکرد سیستم می‌باشد.

2- استراتژی سیستم براساس مدل پمپ حرارتی

مدل‌های دینامیکی سیستم پمپ حرارتی برای کارهایی نظیر آنالیز سیستم، طراحی و اپتیتم‌سازی و ارائه استراتژی کارکرد سودمند است. سیستم پمپ‌های حرارتی شامل پمپ حرارتی و سیستم مصرف (ساختمان) می‌باشد و همان‌طور که در "شکل 1" ملاحظه می‌شود هر کدام از این مدل‌ها از یکدیگر متاثر می‌باشند. ارائه استراتژی کارکرد مناسب براساس مدل‌سازی انجام شده پمپ حرارتی و ساختمان و سپس کوپل مدل‌ها با یکدیگر می‌باشد. در مرحله بعد بررسی اثر تغییر شرایط مرزی مانند دمای محیط با استفاده از مدل کوپل به دست آمده بر روی پارامترهای کارکردی و عملکردی سیستم صورت می‌گیرد و تغییرات دمایی در ساختمان (متغیر مشاهده‌گر) از قبیل تغییر دمای اتاق، مشتق یا انتگرال آن بدست می‌آید. پس از آن، با توجه به رفتار و تغییرات دمایی به دست آمده سیستم در مرحله قبل با استفاده از متغیرهای کنترلی از قبیل دور کمپرسور، استراتژی مناسب عملکرد به منظور نگه داشتن دما در محدوده مورد نظر تعریف می‌گردد و عملکرد سیستم مورد بررسی قرار می‌گیرد. بدین ترتیب در استراتژی عملکرد پارامتر مشاهده‌گر وابسته به دمای اتاق بوده و استراتژی ارائه شده کاهش مصرف انرژی در حین تامین آسایش حرارتی را فراهم می‌آورد. بنابراین در قدم اول مدل صحیح پمپ حرارتی به منظور ارائه استراتژی مناسب ضروری می‌باشد.

3- مدل‌سازی سیستم پمپ حرارتی

جیمز و همکاران مدل‌های پمپ حرارتی را به دو نوع مدل پایا که ساده‌تر می‌باشد و مدل دینامیکی که جزئی‌تر بوده و شرایط گذرای سیستم را در نظر می‌گیرد تقسیم بندی کردند [3]. در حالت پایا پارامترهای ورودی و خروجی

¹ Black box

و شیر اختناقی¹ ایده‌آل مطابق روابط (6) تا (9) در نظر گرفته می‌شود [6].

$$\dot{m} = C_d \sqrt{\rho(P_{in} - P_{out})} \quad (6)$$

$$C_d = f(\Delta P) \quad (7)$$

$$h_{in} = h_{out} \quad (8)$$

3-3- مبدل‌های حرارتی (دینامیک سیستم)

مهم‌ترین قسمت در مدل‌سازی سیستم پمپ حرارتی مربوط به مبدل‌های حرارتی (اوپراتور و کندانسور) می‌باشد. از آنجایی که دینامیک حرارتی سیستم بسیار کندتر از دینامیک مکانیکی است، اکثر پیچیدگی مدل برای مبدل‌های حرارتی است. مشکل در مدل‌سازی اوپراتور و کندانسور حالات مختلف میرد در مبدل‌ها و همچنین تغییر حالت فیزیکی میرد با زمان و مکان می‌باشد. در مدل‌سازی دینامیک سه نوع مدل را برای اجزای سیستم (مبدل‌های حرارتی) در نظر می‌گیرند:

- مدل ورودی خروجی
- مدل مرز متحرک وابسته به فاز
- مدل تفاضل محدود غیر وابسته به فاز

در مدل ورودی خروجی، مبدل حرارتی به صورت یک حجم کنترل کلی در نظر گرفته شده و طول و شرایط منطقه‌های مختلف به وجود آمده میرد در آن لحاظ نمی‌شود و مدل از دقت لازم برخوردار نمی‌باشد. رابطه کلی مدل به صورت رابطه (9) برای مبدل حرارتی با روش میانگین دمای لگاریتمی به صورت یک حجم کنترل می‌باشد [7].

$$MC \frac{dT}{dt} = |U.A.LMTD - \dot{m}_r \Delta h_{isotherm}| \quad (9)$$

از کارهای انجام شده در این زمینه کار صنایع و همکاران می‌باشد که مدل‌سازی دینامیک پمپ حرارتی بر پایه موتورگازسوز در حالت سرمایش برای زمان استارت را انجام دادند. آن‌ها با توجه به این که تغییر بار موجب تغییر سرعت و دیگر پارامترهای عملکردی سیستم می‌شود و بنابراین کنترل صحیح و بهینه سیستم در زمان حالات گذرا مهم می‌باشد این مدل‌سازی را انجام دادند. از معادلات انرژی به صورت حجم کنترلی برای محاسبه تغییرات دمای اوپراتور و کندانسور با زمان استفاده کردند و آزمایشاتی برای اعتبارسنجی مدل خود انجام دادند و میانگین خطای مدل‌سازی برای پیش بینی ظرفیت سرمایشی 8 درصد بود [8].

در مدل مرز متحرک و تفاضل محدود از معادلات بقای جرم، مومنوم و انرژی میرد و دیواره و سیال ثانویه در مبدل‌های حرارتی استفاده می‌شود. این معادلات به صورت کوپل، غیرخطی و دیفرانسیل جزئی می‌باشند. معادلات مذکور بصورت عمومی بوده و بسیار پیچیده برای حل می‌باشند. بنابراین برای بدست آوردن معادلات مناسب برای حل عددی نیاز به اعمال مفروضاتی از قبیل جریان یک بعدی و عدم لحاظ نمودن رسانش محوری می‌باشد. با در نظر گرفتن جریان یک بعدی دینامیک سیستم نیز لحاظ خواهد شد و سرعت بصورت کمیت اسکالر ظاهر می‌شود. بنابراین متغیرهای وابسته چگالی، سرعت، فشار و انرژی خواهد بود. ژانگ و همکاران اثر به کارگیری معادلات مومنوم را به همراه معادلات بقای جرم و انرژی بررسی کردند. بدین منظور بررسی سه مدل گذرا، پایا و بدون افت فشار را برای معادله مومنوم در نظر گرفتند و به این نتیجه رسیدند که برای شبیه سازی کل سیستم از آنجایی که

دینامیک فشار بسیار سریع و اثر آن روی تبادلات انرژی بسیار ناچیز است، در نظر گرفته نمی‌شود و می‌توان از مدل بدون افت فشار استفاده کرد. بنابراین در مدل‌سازی پمپ حرارتی جریان متغیر، فشار مبدل فقط تابعی از زمان لحاظ می‌گردد و از معادلات مومنوم صرف نظر می‌شود [8].

با انجام ساده سازی و اعمال مفروضات معادلات حاکم جرم و انرژی میرد، دیواره و سیال ثانویه به صورت معادلات (10) تا (13) خواهد بود [9].

$$\frac{\partial \rho A_{CS}}{\partial t} + \frac{\partial \dot{m}}{\partial x} = 0 \quad (10)$$

$$\frac{\partial \rho h}{\partial t} + \frac{\partial \rho u h}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial t} + \frac{\alpha_r p_r}{A_{CS}} (T_r - T_w) = 0 \quad (11)$$

$$(\rho A C_p)_w \frac{\partial T_w}{\partial t} = \alpha_r p_r (T_r - T_w) + \alpha_o p_o (T_f - T_w) \quad (12)$$

$$(\rho A C_p)_f \frac{\partial T_f}{\partial t} + (\dot{m} C_p)_f \frac{\partial T_f}{\partial x} = \alpha_o p_o (T_w - T_f) \quad (13)$$

در مدل مرز متحرک وابسته به فاز برای حل معادلات (10) تا (13) مرز متغیر با زمان بین مناطق² مختلف حالت سیال در نظر گرفته می‌شود و برای هر منطقه سیال یک حجم کنترل لحاظ می‌شود که با توجه به شرایط مرزی متفاوت منطقه‌ای ممکن است ناپدید شده یا به وجود آید. تعداد حالات ممکن مناطق برای کندانسور پنج و برای اوپراتور سه حالت می‌باشد [6]. به عنوان مثال در "شکل 2" حالت سه منطقه‌ای کندانسور نمایش داده شده است. با توجه به ثابت بودن فشار برای هر منطقه یک مشخصه سیال تعریف می‌شود. برای هر حجم کنترل پارامترهای مورد نیاز سیال به صورت یکپارچه در نظر گرفته می‌شود و بدین منظور از معادلات حاکم در طول هر منطقه با استفاده از قاعده لایبنینتز مطابق معادله (14) انتگرال گیری می‌شود.

$$\int_{\beta_1(t)}^{\beta_2(t)} \frac{\partial f(t, x)}{\partial t} dx = \frac{d}{dt} \int_{\beta_1(t)}^{\beta_2(t)} f(t, x) dx + f(t, \beta_1(t)) \frac{d\beta_1(t)}{dt} - f(t, \beta_2(t)) \frac{d\beta_2(t)}{dt} \quad (14)$$

با انجام انتگرال گیری فوق معادلات دیفرانسیل جزئی به معادلات دیفرانسیل معمولی تبدیل خواهد شد که برای حل عددی مناسب تر خواهد بود. به عنوان مثال در حالت سه منطقه‌ای کندانسور تعداد 9 متغیر دینامیکی شامل 4 متغیر مربوط به میرد، 3 متغیر دمای دیواره و 2 متغیر مربوط به مرزهای متحرک می‌باشد که با استفاده از معادلات بقا و استفاده از معادلات تکمیلی بدست می‌آید. پارامترهای ورودی و خروجی و الگوریتم حل معادلات برای مبدل حرارتی در هر گام زمانی در روش مرز متحرک در "شکل 3" نشان داده شده است.

از کارهای انجام شده در زمینه این مدل‌سازی می‌توان به کار شائو و

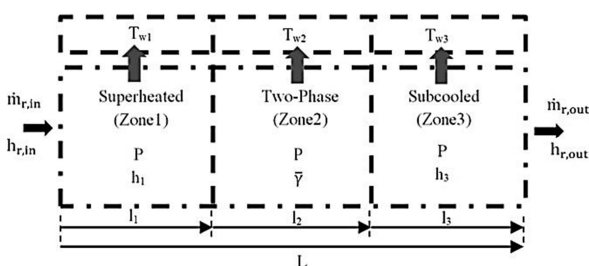


Fig.2 Moving boundary model for condenser (3-zone mode)

شکل 2 مدل مرز متحرک وابسته به فاز برای کندانسور (حالت سه منطقه‌ای)

² Zone

¹ Throttle valve

از کارهای انجام شده می‌توان به کار وانگ و همکاران برای مدل‌سازی دینامیک کندانسور و اواپراتور در زمان استارت سیستم تبرید با استفاده از معادله جرم و انرژی به روش تفاضل محدود اشاره کرد. آن‌ها یک سری آزمایشات برای اعتبارسنجی مدل خود انجام دادند که به‌عنوان نمونه مقایسه دمای اواپراتور حاصل از مدل‌سازی و آزمایش که میزان خطای مدل‌سازی برای هر زمان حداقل 2 درجه کلوین می‌باشد که مربوط به دقت ضرایب انتقال حرارت استفاده شده، شرایط مرزی و اولیه و مفروضات مدل‌سازی می‌باشد [12].

از آنجایی که روش مرز متحرک در حالت استارت و خاموشی قابلیت پیش‌بینی صحیح را ندارد و همچنین روش حجم محدود نیز سرعت محاسبه پایینی دارد، بنابراین استفاده از ترکیب این دو مدل (مدل هیبرید) می‌تواند به‌صورت همزمان از سرعت و دقت مدل‌سازی و قابلیت پیش‌بینی مناسبی برخوردار بوده و استفاده از آن به منظور ارائه استراتژی کارکرد موجب دقت بالاتر و به تبع آن نوسانات کمتر دمایی ساختمان و مصرف انرژی کمتر سیستم خواهد بود.

4- کوپل مدل اجزا و مدل‌سازی پمپ حرارتی

پس از مدل‌سازی کمپرسور و شیر انبساطی به‌صورت پایا و کندانسور و اواپراتور به‌صورت دینامیکی (مدل هیبرید) می‌بایست مدل‌ها را به یکدیگر کوپل کرده و ورودی‌های موردنیاز هر مدل از سایر مدل‌ها و همچنین خروجی هر یک از مدل‌ها را مشخص نمود. "شکل 5" اطلاعات موردنیاز در ورودی و داده‌های حاصل از مدل هر یک از اجزا در خروجی را در مدل کل سیستم پمپ حرارتی نشان می‌دهد.

5- نتیجه‌گیری

به‌منظور ارائه راهبرد و استراتژی عملکرد مناسب سیستم پمپ حرارتی جریان متغیر میرد با توجه قرار داشتن سیستم در حالات گذرا (به‌دلیل بارهای متغیر ساختمان) به‌عنوان اولین قدم نیاز به مدل‌سازی دینامیک سیستم پمپ حرارتی برای دستیابی به عملکرد مناسب سیستم و نوسانات کمتر دمایی ساختمان و به تبع آن مصرف کمتر انرژی می‌باشد. با بررسی مدل‌های موجود پمپ حرارتی نتایج ذیل حاصل شده است:

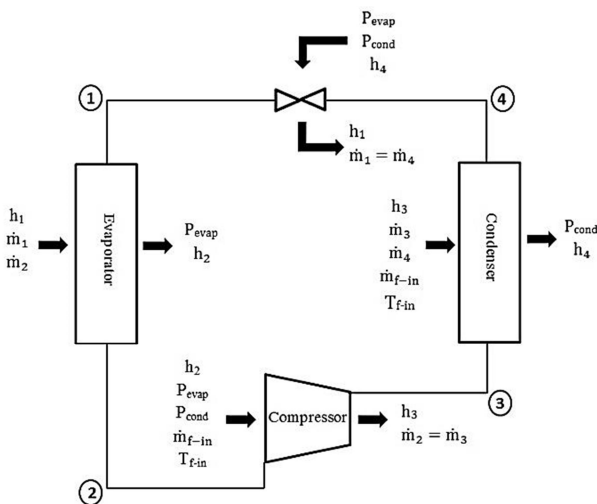


Fig.5 Essential inputs and outputs for components model in a coupled system

شکل 5 داده‌های ورودی و خروجی مورد نیاز مدل اجزا در سیستم کوپل شده

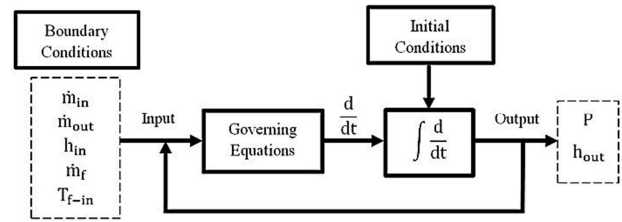


Fig. 3 Solution algorithm in moving boundary method

شکل 3 الگوریتم حل معادلات در روش مرز متحرک

همکاران که مدل‌سازی دینامیک سیستم خنک کننده هوا با چهار مصرف کننده را با روش مرز متحرک انجام دادند اشاره نمود. آن‌ها رفتار سیستم را برای شرایط دینامیک حاصل از تغییر پله‌ای در دور کمپرسور و بازشدگی شیر انبساطی در حالت سرمایش بررسی کردند و برای اعتبارسنجی مدل خود از آزمایش استفاده کردند که از دقت قابل قبولی برخوردار بود [10].

روش مرز متحرک در هنگام ناپدید شدن هر یک از مناطق میرد مانند زمان استارت دارای محدودیت بوده و قابل استفاده نمی‌باشد. در زمانی که روش حجم متحرک دارای محدودیت باشد (زمانی که هر یک از زون‌ها در حال ناپدید شدن یا به وجود آمدن باشد مانند حالت استارت) از روش تفاضل محدود استفاده شود، حجم کل مبدل به N حجم کنترلی ثابت مطابق "شکل 4" تقسیم می‌شود که برای حجم k ام معادلات بقای جرم و انرژی (10) تا (13) با استفاده از گسسته و خطی سازی به معادلات (15) تا (20) تبدیل می‌شود و برای هر گام زمانی تعداد $3N$ معادله برای N حجم کنترل و $3N$ مجهول شامل N دمای دیواره، N آنتالپی، $N-1$ جرم میانی و یک مجهول فشار وجود خواهد داشت. این مدل توانایی رفتار سیال را با جزئیات و پایداری بالا را دارد ولی سرعت آن از مرز متحرک پایین‌تر است [11].

$$a_k \frac{dP}{dt} + b_k \frac{dh_k}{dt} = \dot{m}_{r,k-1} - \dot{m}_{r,k} \quad (15)$$

$$c_k \frac{dP}{dt} + d_k \frac{dh_k}{dt} = \dot{m}_{r,k-1} h_{k-1} - \dot{m}_{r,k} h_k - \dot{q}_{r,k} \quad (16)$$

$$(MC_p)_{w,k} \frac{dT_{w,k}}{dt} = \dot{q}_{r,k} - \dot{q}_{f,k} \quad (17)$$

$$\dot{q}_{r,k} = \alpha_{i,k} A (T_{r,k} - T_{w,k}) \quad (18)$$

$$\dot{q}_{f,k} = \alpha_{o,k} A (T_{w,k} - T_f) \quad (19)$$

$$a_k = V_k \left(\frac{\partial \rho_{r,k}}{\partial P} \right)_{h_k}, b_k = V_k \left(\frac{\partial \rho_{r,k}}{\partial h_k} \right)_P \quad (20)$$

$$c_k = V_k \left[h_k \left(\frac{\partial \rho_{r,k}}{\partial P} \right)_{h_k} - 1 \right], d_k = V_k \left[h_k \left(\frac{\partial \rho_{r,k}}{\partial h_k} \right)_P + \rho_{r,k} \right]$$

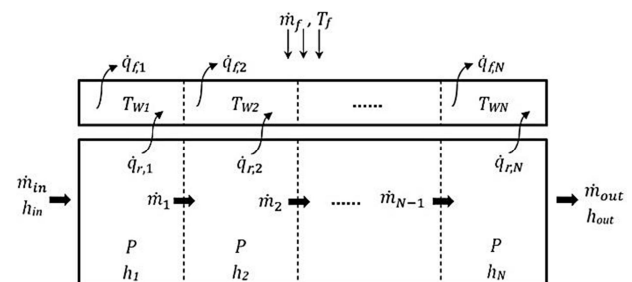


Fig.4 Finite difference model for evaporator

شکل 4 مدل تفاضل محدود برای اواپراتور

r	میرد
s	آیزنتروپیک
SUC	مکش
v	حجمی
w	دیواره
Z	ساختمان

7- مراجع

- [1] F. Karlsson, *Capacity Control of Residential Heat Pump Heating Systems*, Phd thesis, Department of Energy and Environment, Chalmers University of Technology, 2007.
- [2] T. N. Aynur, Variable refrigerant flow systems: A review, *Energy Build.*, Vol. 42, No. 7, pp. 1106–1112, 2010.
- [3] K. A. James, R. W. James, A. Dunn, A critical survey of dynamic mathematical models of refrigeration systems and heat pumps and their components, *Research Memorandum 97, Inst. of Env. Eng. Polytechnic of South Bank*, London, 1986.
- [4] S. Bendapudi and J. E. Braun, *A review of literature on dynamic models of vapor compression equipment*, Research Project, ASHRAE, 2002.
- [5] M. Uhlmann and S. S. Bertsch, Theoretical and experimental investigation of startup and shutdown behavior of residential heat pumps, *Int. J. Refrig.*, Vol. 35, No. 8, pp. 2138–2149, 2012.
- [6] B. Rasmussen, Dynamic modeling for vapor compression systems—Part I: Literature review, *HVAC&R Res.*, Vol. 18, No. 5, pp. 934–955, 2012.
- [7] S. Sanaye, M. Chahartaghi, H. Asgari, Dynamic modeling of gas engine driven heat pump system in cooling mode, *Energy*, Vol. 55, pp. 195–208, 2013.
- [8] W. Zhang, C. Zhang, and G. Ding, On three forms of momentum equation in transient modeling of residential refrigeration systems, *International Journal of Refrigeration*, Vol. 32, No. 5, pp. 938–944, 2009.
- [9] J. W. Mac Arthur, E. W. Grald, Unsteady compressible two-phase flow model for predicting cyclic heat pump performance and a comparison with experimental data, *International Journal of Refrigeration - Revue Internationale du Froid*, Vol. 12, No. 1, pp. 29–41, Jan, 1989.
- [10] S. Shao, H. Xu, and C. Tian, Dynamic simulation of multi-unit air conditioners based on two-phase fluid network model, *Applied Thermal Engineering.*, Vol. 40, pp. 378–388, 2012.
- [11] S. Bendapudi, J. E. Braun, E. a. Groll, A comparison of moving-boundary and finite-volume formulations for transients in centrifugal chillers, *International Journal of Refrigeration.*, Vol. 31, No. 8, pp. 1437–1452, 2008.
- [12] F. Q. Wang, G. G. Maidment, J. F. Missenden, R. M. Tozer, A novel special distributed method for dynamic refrigeration system simulation, *International Journal of Refrigeration.*, Vol. 30, No. 5, pp. 887–903, 2007.

- مدل مرز متحرک دارای سرعت بالاتر ولی دقت کمتر و عدم امکان استفاده در زمان ناپدید شدن هر یک از مناطق میرد مانند زمان استارت می‌باشد.
- مدل تفاضل محدود دارای سرعت مدل‌سازی پایین‌تر ولی دقت و پایداری بالاتر بوده و قابلیت استفاده در همه حالات سیستم را دارا می‌باشد.
- با استفاده از ترکیب این دو مدل (مدل هیبرید) می‌توان به‌صورت هم‌زمان از سرعت و دقت مدل‌سازی مناسبی برخوردار بوده و استفاده از آن به منظور ارائه استراتژی کارکرد موجب دقت بالاتر، نوسانات کمتر دمایی ساختمان و به تبع آن مصرف انرژی کمتر سیستم خواهد بود.

6- فهرست علائم

A	مساحت (m^2)
C_d	ضریب تخلیه
h	آنتالپی (kJ/kg)
l	طول (m)
M	جرم (kg)
$\dot{m}$	دبی جرمی (kg/s)
N	دور
P	فشار ($kgm^{-1}s^{-2}$)
p	محیط (m)
$\dot{q}$	نرخ گرما (W)
T	دما (K)
u	سرعت (ms^{-1})
V	حجم (m^3)
$\dot{W}$	توان (Js^{-1})

علائم یونانی

α	ضریب انتقال حرارت (Wm^2K)
$\bar{\nu}$	متوسط کسر بخار
η	بازده
ρ	چگالی (kgm^{-3})

زیرنویس‌ها

Comp	کمپرسور
cs	سطح مقطع
dis	تخلیه
f	سیال ثانویه
o	بیرونی