DOI:10.16450/j.cnki.issn.1004-6801.2021.01.016

基于空化的液膜密封热流体动态特性分析^{*}

孙鑫晖¹, 闫方琦¹, 郝木明¹, 力 宁², 翁泽文², 袁俊马² (1.中国石油大学(华东)新能源学院 青岛, 266580) (2.中国航发湖南动力机械研究所 株洲, 412002)

摘要 通过有限元法对动态雷诺方程和液膜能量方程进行推导求解,建立了考虑流体热效应和空化效应的液膜密 封动态特性模型,分析了槽数、槽深、转速以及压力对液膜密封动态特性参数的影响。结果表明:在考虑空化及热黏 的条件下,各角向之间的相互影响较弱,耦合角向系数小于正角向及轴向系数;刚度系数的绝对值会随着槽数、槽 深、转速和压力的增加而增加;阻尼系数的绝对值会随着转速和压力的增加而增加,随着槽数和槽深的增加而略有 减少;槽数、槽深、转速和压力的增加均会使液膜的抗干扰能力增强。

关键词 液膜密封; 动态特性; 热黏; 空化; 刚度; 阻尼 中图分类号 TH117.2

引 言

作为机械密封^[1-2]的一种类型,非接触式液膜密 封因具有密封效果优良、可靠性高、能耗低和抗干扰 能力强等优点,得到广泛应用。目前,在液膜密封方 面对空化的研究较为丰富。文献[3-4]通过实验对 空化现象进行了研究。文献[5-7]通过理论计算,分 析了 Reynolds 和 JFO(Jakobsson Floberg Olsson, 简 称 JFO)2 种空化边界条件。Ma 等^[8]通过实验与仿 真对比,研究了空化产生的吸力对密封的影响。学 者们对密封动态特性也进行了研究。Hao 等^[9]分析 了空化对密封动态特性参数的影响。杨文静等[10] 建立了考虑锥度和波度的液膜密封数学模型,分析 了锥度和波度对密封动态特性的影响。在密封的热 效应方面,Luan等^[11]基于热流体动压润滑模型,讨 论了各种参数对密封间隙流体热行为的影响。Qiu 等[12]建立了可用于预测密封摩擦副温度和压力的 三维热流体动压模型。在螺旋槽液膜密封方面,分 析其动态特性在热黏和空化共同影响下的研究 较少。

笔者以螺旋槽液膜密封为研究对象,建立了基 于空化效应的液膜密封热流体动力学特性模型。在 计入空化效应的基础上,利用有限元法求解了动态 雷诺方程,得到了液膜动态特性系数,并分析了在热 黏和空化作用下,密封环的槽数、槽深以及液膜密封 工作时的转速和压力对动态特性系数的影响,为完 善液膜密封润滑机理及密封结构设计提供了参考。

1 计算模型

1.1 几何模型

图1为液膜密封端面结构示意图。 r_o, r_g, r_i 分别 为密封环外径、槽根半径和密封环内径;密封环周向 槽台宽比 $\gamma = a_g/(a_w + a_g); a_g, a_w$ 分别为周向槽宽 和周向台宽; p_i 为密封环内径侧压力; p_w 为密封环外 径侧压力; α 为螺旋角; θ 为转角; ω 为密封环转速, 旋转方向如图1所示;密封环端面上螺旋槽线型为 对数螺旋线。



图 1 液膜密封端面结构示意图 Fig.1 Schematic diagram of liquid film sealing end face

^{*} 国家重点研究计划资助项目(2018YFB2000800);国家自然科学基金资助项目(51975585);中国航发湖南动力机械研究所实验室开放基金资助项目(KY-1003-2020-0040) 收稿日期:2019-07-10;修回日期:2019-09-07

1.2 数学模型

1.2.1 控制方程

为简化计算过程,计算做以下假设^[13]:①润滑 流体为牛顿流体,流动为层流;②由双相混合物组成 的薄膜分为全液膜区和空化区,空化区的压力保持 不变;③全液膜区域中的流体是不可压缩的;④忽略 由流体热带来的摩擦副热变形。

基于上述假设,适用于液膜密封端面流体流动的柱坐标动态Reynolds方程^[14-16]为

密封扰动模型如图2所示,其中静环受到三方 向扰动。假设密封受到了激励频率为f的相对稳态 平衡位置的轴向及2个正交角微小扰动,则动态膜 厚方程可表示为

 $h = h_0 + \Delta z e^{i\theta} + r \sin\theta \Delta r_x e^{i\theta} - r \cos\theta \Delta r_y e^{i\theta} \quad (2)$ $\ddagger \oplus : i = \sqrt{-1}_{\circ}$

由此微小扰动造成的相对稳态平衡压力的扰动 压力方程为

$$p = p_0 + p_z \Delta z e^{i\beta t} + p_{rx} \Delta r_x e^{i\beta t} + p_{ry} \Delta r_y e^{i\beta t} \quad (3)$$



图 2 密封扰动模型 Fig.2 Perturbation model of seal

1.2.3 能量方程

采用含有对流、扩散、耗散项的能量方程描述液 膜温度,其柱坐标表达式为

$$\rho ch \left[\left(\frac{\omega r}{2} - \frac{h^2}{12\mu} \frac{\partial p}{r \partial \theta} \right) \frac{\partial T}{r \partial \theta} + \left(-\frac{h^2}{12\mu} \frac{\partial p}{\partial r} \right) \frac{\partial T}{\partial r} \right] = hk \frac{\partial}{r \partial \theta} \left(\frac{\partial T}{r \partial \theta} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac{\partial}{r \partial r} \left(r \frac{\partial T}{\partial r} \right) + hk \frac$$

$$\frac{h^{3}}{12\mu} \left[\left(\frac{\partial p}{r \partial \theta} \right)^{2} + \left(\frac{\partial p}{\partial r} \right)^{2} \right] + \frac{\mu}{h} (\omega r)^{2}$$
(4)

其中:ρ为流体密度;c为流体比热容;ω为动环速度; k为流体热传导系数;μ为流体动力黏度。

黏度µ满足黏温关系式

$$\mu = \mu_0 \mathrm{e}^{-\beta \left(T - T_0\right)} \tag{5}$$

其中: μ_0 为温度在 T_0 时的流体黏度; β 为黏温系数。 1.2.4 边界条件

 1)强制性边界条件 密封环外径

$$R = R_o = \frac{r_o}{r_0} = 1 \tag{6a}$$

$$\overline{P} = \overline{P_o} = \frac{P_o - P_c}{P_a - P_c} \tag{6b}$$

密封环内径

$$R = R_i = \frac{r_i}{r_0} \tag{7a}$$

$$\overline{P} = \overline{P_i} = \frac{P_i - P_c}{P_a - P_c} \tag{7b}$$

2) 周期性边界条件

$$\overline{P_{0}}(\theta, R) = \overline{P_{0}}(\theta + 2\pi, R)$$

$$\overline{T_{0}}(\theta, R) = \overline{T_{0}}(\theta + 2\pi, R)$$

3) JFO空化边界条件为
 $\left(\lambda = 1 \qquad (\overline{P} > \overline{P_{c}})\right)$

$$\left\{ 0 < \lambda < 1 \quad (\overline{P} = \overline{P_c}) \right\}$$

2 动态特性系数的求解

联立式(1)~(3)对动态方程进行求解,考虑到 轴向扰动 $\Delta z e^{it}$ 的数值很小,且在径向方向的改变几 乎为0,可认为($\Delta z e^{it}$)²=0, $\frac{\partial}{\partial r} \left(\frac{\partial}{\partial r} \Delta z e^{it} \right) = 0$ 。同 时,稳态参数不随时间发生变化,故 $\frac{\partial h_o}{\partial t} = 0, \frac{\partial p_o}{\partial t} =$ 0, $\frac{\partial p_z}{\partial t} = 0$ 。将式(2),(3)代入式(4),得到如下 方程。

稳态 Reynolds 方程为

$$\frac{1}{r^{2}}\frac{\partial}{\partial\theta}\left(h_{o}^{3}\frac{\partial p_{o}}{\partial\theta}\right) + \frac{\partial}{r\partial r}\left(rh_{o}^{3}\frac{\partial p_{o}}{\partial r}\right) = 6\mu\omega\frac{\partial h_{o}}{\partial\theta} (8)$$

轴向动态微扰 Reynolds 方程为

$$\frac{1}{r}\frac{\partial}{\partial\theta}\left[\frac{1}{\mu r}\left(h_{o}^{3}\frac{\partial p_{z}}{\partial\theta}+3h_{o}^{2}\frac{\partial p_{o}}{\partial\theta}\right)\right]+\frac{\partial}{r\partial r}\left[\frac{r}{\mu}\left(h_{o}^{3}\frac{\partial p_{z}}{\partial r}+3h_{o}^{2}\frac{\partial p_{o}}{\partial r}\right)\right]=12if\qquad(9)$$

引入无量纲变量,得到无量纲液膜刚度和阻尼 的表达式为

$$\begin{cases} \overline{K}_{zj} = -\iint_{\Omega} \overline{P}_{zj} \overline{R} \, \mathrm{d} \overline{R} \, \mathrm{d} \theta \\ \overline{D}_{zj} = -\frac{1}{\omega} \iint_{\Omega} \overline{P}_{zj} \overline{R} \, \mathrm{d} \overline{R} \, \mathrm{d} \theta \\ \overline{K}_{yzj} = -\iint_{\Omega} \overline{P}_{yxj} \overline{R} \sin\theta \mathrm{d} \overline{R} \, \mathrm{d} \theta \\ \overline{D}_{yxj} = -\frac{1}{\omega} \iint_{\Omega} \overline{P}_{yxj} \overline{R}^{2} \sin\theta \mathrm{d} \overline{R} \, \mathrm{d} \theta \\ \overline{K}_{yYj} = \iint_{\Omega} \overline{P}_{yYj} \overline{R} \cos\theta \mathrm{d} \overline{R} \, \mathrm{d} \theta \\ \overline{D}_{yYj} = \frac{1}{\omega} \iint_{\Omega} \overline{P}_{yYj} \overline{R}^{2} \cos\theta \mathrm{d} \overline{R} \, \mathrm{d} \theta \end{cases}$$
(10)

其中: Ω 为求解区域; $j = z, \gamma_X, \gamma_{Y^{\circ}}$

3 计算结果及分析

3.1 模型正确性验证

为了验证本数值计算方法的正确性,搭建试验台 如图3所示。试验用的碳化硅静环内径为46.25 mm, 外径为55.25 mm,螺旋角为27°,槽深为12 μm。为 了保证可以观察到端面的空化现象,使用透明石英 制作动环。在密封运转过程中,通过相机拍摄端面 间的空化现象,计算空化区域与试验空化区域如图 4所示。可以看出,数值模拟的空化区域与试验的 空化区域基本一致,验证了本程序模型的正确性。



图 3 密封试验台与密封装置图 Fig.3 Test rig and test structure

3.2 结构参数对动态特性的影响

计算用到的结构参数如表1所示。若无特别说明,均按表中数值进行计算,求解的动态系数均为无



量纲量。

表1 结构参数 Tab.1 Structural parameters

rub.i Structural parameters	
参数	数值
内径 r _i /mm	46.75
外径 r _o /mm	53.75
槽根半径 rg/mm	50.25
槽深 h _g /μm	10.00
膜厚 $h_0/\mu m$	20.00
螺旋角 α/(°)	27
槽数r, N _G	12
介质温度 T/K	303.15
液膜初始黏度 $\mu_0/(Pa•s)$	0.032
液膜密度 $\rho/(kg \cdot m^{-3})$	900
液膜比热容 $c/(J•kg^{-1}•k^{-1})$	1 870
液膜热传导系数 $k/(W \cdot m^{-1} \cdot k^{-1})$	0.15
转速 $\omega/(r \cdot min^{-1})$	3 000
内径压力 <i>p</i> _i /MPa	0.6
外径压力p _o /MPa	0.1

在液膜密封中,动态系数保持如下规律: K_{xx} = K_{yy} , D_{xx} = D_{yy} , K_{xy} = $-K_{yx}$, D_{xy} = $-D_{yx}$ 。由于数值计算时以同一方向为基准,因此会出现负数情况,但其抵抗扰动的能力大小依然由其绝对数值表示。由文献[17]及后续计算可知,耦合系数 K_{xx} , K_{xz} , K_{xy} , K_{yz} 、 D_{zx} , D_{zx} , D_{yy} , D_{yz} 以及角向阻尼 D_{xy} , D_{yx} 的数值量级很小,可忽略不计并视为0。

3.2.1 槽数

根据笔者所建立的模型,在保持其他参数恒定的情况下,求解槽数从12增加到26时的各个动态参数。图5为槽数对动态特性的影响。图5(a)在考虑热黏和空化的影响下,轴向刚度系数K₂₅和角向刚



(a) 刚度系数随槽数的变化

(a) Relationship between stiffness coefficient and groove number





Fig.5 Influence of groove number on sealing dynamic characteristics

度系数*K_{xx}*,*K_{yy}*均随着槽数的增加而逐渐增大;角向 耦合刚度系数*K_{xy}*,*K_{yx}均随着槽数的增大而少许减 少。阻尼系数随槽数的变化如图5(b)所示。轴向 阻尼系数<i>D_{xx}*与角向阻尼系数*D_{xx}*,*D_{yy}的绝对值随着 槽数的增加而略有减小。槽数的增减对空化的发生 并没有明显影响,但由于考虑了热效应对液膜的影 响,槽数的增加会使端面流体的冷却效果增强,液膜 的温度降低,促使液体黏度升高,从而在一定程度上 影响了液膜刚度和阻尼。可见,增加槽数有助于增 强液膜抵抗外界干扰的能力。*

当考虑热黏效应的影响时,其端面间液膜温度 的变化会引起液膜黏度的改变,即端面间液膜黏度 不再均匀分布,各角向之间的相互影响较弱,耦合角 向系数的变化比正角向及轴向系数的变化要小。 3.2.2 槽深

在保持其他参数恒定的情况下,动态特性参数

随槽深的变化如图 6 所示。图 6(a)中,轴向刚度系数 K_{zz}和角向刚度系数 K_{yy},K_{zx}随着槽深的增加而大幅增加,而耦合角向刚度系数 K_{xy},K_{yx}随着槽深的增加,其绝对值会有降低,但整体变化较小。图 6(b)中,轴向阻尼系数 D_{zz}和角向阻尼系数 D_{zx},D_{yy}随着槽深的增加而缓慢减小。槽深对液膜动态特性的影响与槽数相类似,随着槽深的增加,空化区域开始变小,而槽深的增加可以增大端面流量,有效降低端面温度,从而使液膜的黏度升高,在两者的共同影响下,液膜的抗干扰能力显著增强。



(a) 刚度系数随槽深的变化

(a) Relationship between stiffness coefficient and groove depth



(b) 阻尼系数随槽深的变化

(b) Relationship between damping coefficient and groove depth 图 6 动态特性参数随槽深的变化

3.3 工况参数对动态特性的影响

3.3.1 转速

图 7 为转速对动态特性的影响。由图 7(a)可知,刚度系数的绝对值随着转速的增加而增大,转速升高能够明显增加流体动压效果。阻尼系数受转速的影响如图 7(b)所示,阻尼系数随着转速的增大而迅速增大。随着转速的增加,动态特性参数的绝对

Fig.6 Influence of groove depth on sealing dynamic characteristics



(a) 刚度系数随转速的变化

(a) Relationship between stiffness coefficient and rotating speed





值增加,且轴向系数高于角向系数,其中耦合角向系 数最小,虽然转速的增大会在一定程度上使空化区域 增大,同时增加生热量提高了液膜温度并减小液膜黏 度,但在本研究的转速下,动压效应对动态特性的影 响程度大于热黏与空化的影响。在5kr/min转速下, 转速的升高可以增强流体动压效应,明显提高液膜 的抗干扰能力。

3.3.2 压力

在其他参数保持恒定的情况下,动态特性参数 随压力的变化如图8所示。图8(a)中,液膜刚度系数 的绝对值随着压力的增大而增大,且轴向刚度系数 K_{xx}的变化大于角向刚度系数的变化。图8(b)中液膜 阻尼系数同样随着压力的升高而增大,轴向阻尼系 数D_{xx}改变量高于角向阻尼系数。这是因为压力的增 大可以明显增强流体的动压效应,使液膜空化区域 减少,同时摩擦生热量上升,降低了液膜黏度,在这 些因素的综合影响下,液膜抗干扰能力有所增强。



(a) Relationship between stiffness coefficient and pressure





Fig.8 Influence of pressure on sealing dynamic characteristics

4 结 论

 1)在本研究工况下,由于转速是影响液膜温度 和动压效应的主要因素,因此该参数对液膜密封动 态特性的影响程度要大于槽数、槽深以及压力。

2)在考虑空化及热黏条件下,各角向间动态特 性系数的相互影响较弱,耦合角向系数小于正角向 及轴向系数,且减少密封环螺旋槽的槽数、增加槽 深、提高转速或增加压力均可使液膜抵抗外界干扰 的能力增强。

 3)在高转速、高压力等极端工况下的液膜密封 动态特性研究有待进一步开展。

参考文献

- LEBECK A. Principles and design of mechanical face seals [M]. Beijing: China Machine Press, 2016: 1-16.
- [2] 尹源,廖传军,王志峰,等.火箭涡轮泵机械密封研究 综述[J].宇航总体技术,2017,1(3):54-60.
 YI Yuan, LIAO Chuanjun, WANG Zhifeng, et al. A review of mechanical face seal in rocket turbopump [J].
 Astronautical Systems Engineering Technology, 2017, 1(3): 54-60. (in Chinese)
- [3] SHEN C, KHONSARI M. On the magnitude of

cavitation pressure of steady-state lubrication [J]. Tribology Letters, 2013, 51(1): 153-160.

 [4] 李振涛,王赟磊,郝木明,等.下游泵送螺旋槽密封空 化试验及性能分析[J].摩擦学学报,2017,37(6): 743-755.

LI Zhentao, WANG Yunlei, HAO Muming, et al. Cavitation experiment and performance analysis of downstream pumping spiral groove seals [J]. Tribology, 2017, 37(6): 743-755. (in Chinese)

- [5] AUSAS R, BUSCAGLIA G, LEIVA J, et al. The impact of the cavitation model in the analysis of mricrotextured lubricated journal bearings [J]. Journal of Tribology, 2007, 129(4): 868-875.
- [6] AUSAS R, JAI M, BUSCAGLIA G. A massconserving algorithm for dynamical lubrication problems with cavitation [J]. Journal of Tribology, 2009, 131 (3): 1-7.
- [7] 唐飞翔, 孟祥铠, 李纪云, 等. 基于质量守恒的 Laser-Face 液体润滑机械密封数值分析[J]. 化工学报, 2013, 64(10): 3694-3700.
 TANG Feixiang, MENG Xiangkai, LI Jiyun, et al. Numerical analysis of LaserFace liquid lubricated mechanical seal based on mass conversation [J]. CIESC Journal, 2013, 64(10): 3694-3700. (in Chinese)
- [8] MA X Z, MENG X K, WANG Y M, et al. Suction effect of cavitation in the reverse-spiral-grooved mechanical face seals [J]. Tribology International, 2019, 132:142-153.
- [9] HAO M M, YANG W J, CAO H C, et al. Analysis of dynamic characteristics of spiral groove liquid film seal considering cavitation [J]. Industrial Lubrication and Tribology, 2018, 70(9):1619-1629.
- [10] 杨文静,郝木明,李振涛,等.考虑锥度及波度的螺旋 槽液膜密封动态特性分析[J].化工学报,2016,67
 (12):5199-5207.

YANG Wenjing, HAO Muming, LI Zhentao, et al. Analysis of dynamic characteristics of spiral groove liquid film seal considering taper and waviness [J]. CIESC Journal, 2016, 67(12): 5199-5207.(in Chinese)

[11] LUAN Z, KHONSARI M. A thermohydrodynamic analysis of a lubrication film between rough seal faces[J]. Journal of Engineering Tribology, 2009, 223 (4) : 665-673.

- [12] QIU Y, KHONSARI M. Thermohydrodynamic analysis of spiral groove mechanical face seals for liquid applications [J]. Journal of Tribology, 2012, 134(2): 021703.
- [13] 赵一民,苑士华,胡纪滨,等.基于质量守恒边界条件的螺旋槽旋转密封性能分析[J].机械工程学报,2014,50(22):142-149.
 ZHAO Yimin, YUAN Shihua, HU Jibin, et al. Performance analysis of spiral-groove rotary seals considering mass conserving boundary condition [J]. Journal of Mechanical Engineering, 2014, 50(22): 142-149. (in Chinese)
- [14] PINKUS O, LUND J. Centrifugal effects in thrust bearings and seals under laminar conditions [J]. Journal of Lubrication Technology, 1981, 103 (1): 126-136.
- [15] YU T, SADEGHI F. Groove effects on thrust washer lubrication [J]. Journal of Tribology, 2001, 123 (2): 295-304.
- [16] GREEN I, ETSION I. Fluid film dynamic coefficients in mechanical face seals [J]. ASME Transactions, 1983, 10(2): 297-302.
- [17] 孟祥铠,江莹莹,赵文静,等.考虑空化效应的螺旋槽机 械密封液膜动力学特性研究[J].摩擦学学报,2019, 39(2):171-180.

MENG Xiangkai, JIANG Yingying, ZHAO Wenjing, et al. Fluid film dynamic characteristics of spiralgrooved mechanical seals with cavitation effect [J]. Tribology, 2019, 39(2): 171-180. (in Chinese)



第一作者简介:孙鑫晖,男,1979年3月 生,博士、讲师。主要研究方向为石油化 工流体机械、流体密封、动态测试与模态 参数识别。曾发表《基于奇异值分解的 频响函数降噪方法》(《振动、测试与诊 断》2009年第29卷第3期)等论文。 E-mail:sunxinhui@upc.edu.cn

通信作者简介:力宁,男,1967年3月生, 硕士、研究员。主要研究方向为航空发 动机密封装置设计及试验。 E-mail:lining-608@163.com