【专家论坛▶

DOI:10.16450/j.cnki.issn.1004-6801.2021.03.001

离心压缩机转子早期异常判别准则*

温广瑞¹, 马再超^{1,2,3}, 吴广辉⁴, 董书志¹, 刘学良⁵
(1.西安交通大学机械工程学院 西安,710049) (2.清华大学软件学院 北京,100084)
(3.工业大数据系统与应用北京市重点实验室 北京,100084)
(4.西安陕鼓动力股份有限公司 西安,710075) (5.中国船舶工业系统工程研究院 北京,100070)

摘要 针对美国石油学会(American petroleum institute,简称 API)617标准规定的振幅限值准则一般用于离心压 缩机转子故障报警,而难以识别因早期微弱故障导致的振动异常现象,提出一种以振动有效值辅助 API617振幅限 值准则的转子早期异常判别方法。该方法根据离心压缩机现场工况选择了转子临界前后的启停过程监测节点,制 定了振幅限值系数的选定原则,设计了基于振幅限值准则的一次判定规则和有效值辅助的二次判定规则。Bently 转子实验台各轻度典型故障检测表明,该方法可在 API617振幅限值准则失效判定的情况下,识别转子早期状态异 常。现场轴流压缩机转子弯曲诱发碰摩故障分析表明,一次判定规则适用于故障报警,二次判定规则可识别转子早 期的振动异常。

关键词 离心压缩机转子;美国石油学会617振幅限值;振动有效值;早期异常 中图分类号 TH165

引 言

离心压缩机是电力、石化、船舶等行业的关键设备,其动力学设计和振动评价主要参考美国石油学会的API617标准^[1]。但该准则一般应用于转子产生故障的高报场合,难以识别因微弱故障导致的早期振动异常。若转子处于轻微异常运行且未能及时识别,将导致预测性维护滞后,存在突发事故隐患。因此,及时识别离心压缩机转子早期振动异常甚至潜在故障,将提高生产过程的安全稳定性。

离心压缩机转子振动信号中蕴含的故障特征一 般具有数量多、高频谱线相对接近及不同频率幅值 差异大的特点,且往往伴随非线性、非平稳现象及噪 声干扰^[2]。张小勤^[3]采用频谱分析了PC-1A型离心 压缩机转子振动异常引发联锁停车事故的原因是动 平衡不良。文定良^[4]采用通频振动趋势、频谱和轴 心轨迹发现甲醇合成压缩机存在转子热变形、碰摩 和不平衡复合的振动异常。胡大月^[5]指出石化企业 还缺乏离心压缩机振动异常的经验和处理方法总 结。Li等^[6]构造了压力脉冲信号识别离心压缩机转 子叶片裂纹微弱异常特征。王兆鑫^[7]发现VK50-3 型离心压缩机二级轴振动异常的原因是叶轮表面黏 结物脱落。Sun等^[8]提出采用离心压缩机喘振的平 均相位提取和识别方法。He等^[9]提出了一种双稳 随机共振方法以提取离心压缩机转子叶片裂纹故障 特征。马再超等^[10]采用改进的总体平均经验模式 分解提取转子轴承系统轻度故障特征并进行分类。 以上数据分析成果有望转化为某设备专用的监测诊 断软件系统,但面临工业现场大量相似个体的推广 仍需普适性验证,实际多采用API617支持。张小龙 等^[11]采用API617分析和指导离心压缩机的动力学 特性设计。Brun等^[12]指出API617在离心压缩机喘 振时的振动安全极限规定。Lei等^[13]采用消涡结构 改进压缩机阻尼特性以符合API617的稳定性规定。 冀沛尧等^[14]根据API617研究得到孔型阻尼密封性 能优于迷宫密封。胡永等^[15]以API617新增的磁力 轴承标准验证了电磁轴承支撑下的转子系统振动幅 值低。可以看出,近年的研究成果仍缺乏API617针 对离心压缩机转子早期异常振动监测的应用,一般 仅用于报警。

本研究结合 API617 的动力学指标、离心压缩 机振动数据和现场专家经验,以 Bently 转子系统 为实验验证对象, AV90型轴流压缩机转子为实 际验证对象, 对 API617 动力学部分的振幅限值

^{*} 国家重点研发计划资助项目(2017YFF0210504);国家自然科学基金资助项目(51775409);工业和信息化部2015年智能制造专项资助项目;工业和信息化部智能船舶1.0研发专项资助项目 收稿日期:2019-05-13;修回日期:2019-08-16

准则应用进行了探讨,为离心压缩机转子因各类 典型轻度故障诱发的早期状态异常判别提供 参考。

1 API振幅限值准则

1.1 振动响应

API617的动力学部分^[1]给出了离心压缩机转 子振动响应随转速变化的示意关系和转子处于工作 转速区间时的最大振幅示意限制,为简化表达,将这 两部分合并为如图1所示的转子振动响应随转速变 化示意图。图中: N_{c1} 为转子一阶临界转速; N_{cn} 为转 子第n阶临界转速; N_{ma} 为转子最小运行转速; N_{mc} 为 转子最大连续转速; A_{c1} 为 N_{c1} 处的振幅峰值; N_1 为 0.707倍 A_{c1} 对应的临界区初始转速; N_2 为0.707倍 A_{c1} 对应的临界区终止转速; N_2 ~ N_1 为在"半功率"点 峰值的宽度; A_{v1} 为转子振幅极限的实验值,简称"振 幅限值"; A_{max} 为转子正常运行时所有探头中最大的 振幅峰峰值; S_{a1} 为 N_{c1} 与 N_{ma} 间的实际隔离转速; S_{an} 为 N_{cn} 与 N_{mc} 间的实际隔离转速。



图1 转子振动响应随转速变化示意

Fig.1 Significance of rotor vibration response changes with rotating speed

图1定义了离心压缩机转子处于启动、变载、运 行、降速和临界各阶段的异常振动判定指标。

以一阶临界为例,转子启动和降速阶段的振幅限值采用A_{cl}定义,转子变载和运行阶段的振幅限值采用A_{cl}定义;转子处于某临界阶段的振幅限值采用隔离裕度(separation margins,简称SM) 定义。

1.2 转子变载和运行的振幅限值

以一阶临界为例,各振动探头处的未滤波峰峰 振幅不应超过振幅极限值 A_{v1}与 25.4 μm 的较小 值^[1],A_{v1}按式(1)计算

$$A_{v1} = 25.4\sqrt{12\ 000/N_{mc}} \tag{1}$$

1.3 转子临界时的隔离裕度准则

隔离裕度准则分为计算值*M_a*和标准值*M_r*,以 一阶和某阶临界为例,根据文献[1],其对应的*M_a*1 和*M_{an}*按式(2)计算

$$\begin{cases} M_{a1} = 100S_{a1}/N_{ma} \\ M_{an} = 100S_{an}/N_{mc} \end{cases}$$
(2)

M,需要引入放大系数*A*_n来定义,*A*_n的计算方法如式(3)所示

$$A_n = N_{cn} / (N_2 - N_1) \tag{3}$$

根据A_a取值规定,M_r的计算方法分为3种:

1) 当 A_n <2.5时,转子振动响应处于临界阻尼 状态,此时没有隔离裕度要求, $M_r = 0$;

当A_n≥2.5时,且该临界转速小于最低运行
 转速,则M_r按式(4)计算

$$M_r = 17 \left(1 - \frac{1}{A_n - 1.5} \right) \tag{4}$$

3)当A_n≥2.5,且该临界转速大于最高连续转速,则M_r按式(5)计算

$$M_r = 10 + 17 \left(1 - \frac{1}{A_n - 1.5} \right) \tag{5}$$

1.4 转子振动异常判定规则

根据API617的规定,设A_{pp}为数据样本未滤波的峰峰振幅,可得到如式(6)~(10)所示的转子处于 启动、变载、运行、降速和临界各阶段的异常振动判 定规则^[1]。

1) 启动异常

$$A_{pp} > 0.707 A_{c1}$$
 (6)

2) 变载异常

5) 临界区异常

$$A_{pp} > A_{v1} \tag{7}$$

3) 运行异常

$$A_{pp} > A_{v1} \tag{8}$$

$$A_{pp} > 0.707 A_{c1}$$
 (9)

$$M_{\star} \leq M_{\star} \tag{10}$$

2 离心压缩机转子振动数据样本的异常判定方法

2.1 转子启停过程监测节点

离心压缩机转子启停全过程涉及加减速、通过

(14)

(15)

临界转速和加减负荷环节。在不同的转速阶段,离 心压缩机振动状态完全不同,各转速阶段对应的振 动数据也往往具有较大差异。因此,以API617转子 启停过程定性监测区间为基础,根据离心压缩机现 场运行的长期经验积累,进一步设置转速监测节点 如下。

2.1.1 刚性转子

启动:50%预设转速,100%预设转速; 加载:20%负荷,50%负荷; 运行:100%负荷; 减载:0负荷;

降速:95%预设转速,50%预设转速。

2.1.2 柔性转子

启动:90%一阶临界转速,一阶临界转速, 110%一阶临界转速,100%工作转速:

加载:20%负荷,50%负荷;

运行:100%负荷;

减载:0负荷;

降速:95%工作转速,110%一阶临界转速,一 阶临界转速,90%一阶临界转速。

当转子转速超过二阶临界转速时,需要增加的 转子振动监测节点包括90%二阶临界转速、二阶临 界转速和110%二阶临界转速。

2.2 振幅限值系数选定原则

西安陕鼓动力股份有限公司根据离心压缩机多 年研制、应用和监测经验发现,在采用转子故障判定 规则时,国内不同机型的振幅限值不同,同一机型之 间的振幅限值不同,同一机型处于不同运行过程的 振幅限值也不同,但这些振幅限值的差异固定于某 一范围内。因此,需要一个系数指标乘以待测试机 组的测量振值,将不同振幅限值的差异固定于该系 数指标的控制范围内,从而形成离心压缩机振动数 据的通用判定规则。

取现役某离心压缩机转子启停过程任意节点数 据样本计算振动有效值的算术平均值,记为异常数 据参考指标,记为*R*;该离心压缩机转子启停过程任 意节点振幅限值,记为*A*;称系数指标为振幅限值系 数,记为ε,其计算公式为

$$\epsilon = A/R$$
 (11)

N台现役离心压缩机的振幅限值系数 ε 的平均 值,记为 ε,计算公式为

$$\bar{\boldsymbol{\varepsilon}} = \sum_{i=1}^{N} \boldsymbol{\varepsilon}_{i} / N \quad (i = 1, 2, \cdots, N)$$
(12)

需要说明的是,现场实际应用已经规定了离心 压缩机 ē 的取值范围是 1.0~1.8,其他透平机械应用 可参照式(11)、式(12)修正 ē 的取值。

2.3 数据样本异常一次判定规则

在转子振动异常判定规则的基础上,引入振幅 限值系数的平均值ε,得到如式(13)~(17)所示的转 子处于启动、变载、运行、降速和临界各阶段的异常 振动一次判定规则。

 $A_{pp} > \overline{\epsilon} A_{v1}$

 $A_{pp} > \overline{\epsilon} A_{p1}$

启动异常

变载异常

$$A_{pp} > 0.707 \bar{\varepsilon} A_{c1} \tag{13}$$

运行异常

中亚刀

$$A_{pp} > 0.707 \bar{\epsilon} A_{c1} \tag{16}$$

临界区异常

$$M_a < \bar{\varepsilon} M_r \tag{17}$$

2.4 数据样本异常二次判定规则

由于一次判定规则适用于转子故障报警场合,缺 乏了早期微弱异常的识别能力,因此结合转子振动有 效值来二次判定数据的正异常状态。取现役离心压 缩机转子启停过程任意节点数据样本R值的算数平 均值为R.异常数据准则指标记为D.计算公式为

$$D = \bar{\varepsilon} \overline{R} \tag{18}$$

某离心压缩机转子启停过程任意节点数据样本的D指标计算结果,记为d;某待测离心压缩机转子 启停过程任意节点数据样本有效值的算术平均值, 记为r,计算公式为

$$d = \bar{\epsilon}r \tag{19}$$

当*d*>D时,判定异常;当*d*≤D时,判定正常。

2.5 离心压缩机转子数据异常判定流程

根据离心压缩机转子振动异常判定方法,归纳 总体流程框架如图2所示。

由图2所示流程可归纳出离心压缩机转子振动 异常判定的具体步骤如下:

1) 抽样离心压缩机转子振动信号,得到数据样本;

2)根据数据样本对应的转速条件判断转子当
 时处于刚性或柔性运行状态;

3)采用一次判定规则判定转子处于启动、变载、运行、降速和临界运行条件时的正异常情况,显



图 2 离心压缩机转子振动数据样本的异常判定流程 Fig.2 Decision procedure of abnormal data sample from the rotor of centrifugal compressor

示异常则判定结束,正常则继续执行步骤4;

 4)采用二次判定规则计算转子正常运行条件 下的所有判定指标D值;

5) 采用二次判定规则计算转子当前运行条件 下的判定指标 d 值;

6)比较 d 和 D 大小,确定转子当前运行的正异常情况,判定结束。

需要说明的是:刚性条件时的一次判定规则仅在 盘车和测试时使用,实际运行时一般按照柔性条件处 理;实际操作时D值已经储备并阶段性更新。

3 实验验证

离心压缩机转子正常运行时,其理想的振动信 号频谱特征通常表现为转频幅值较大且伴随通频噪 声的特点。在转子各类典型故障中,转子不平衡振 动的频谱特征近似转子正常振动特征,差别在于转 频幅值更大。因此,若能尽可能设置较低的转子不 平衡程度,使其转频幅值略大于转子正常振动的转 频幅值,又便于观察两者之间存在的差异,则该转子 轻度不平衡故障能验证离心压缩机转子振动数据样 本的异常判定方法。首先,采用平衡校正过的Bently-RK4转子实验台模拟转子轻度不平衡故障,实验 台由转子系统和振动测试系统组成,如图3所示。 转子系统包括转子、质量盘、电机、轴承座和基座;振 动测试系统包括6组位移传感器、数据采集模块和 上位机。其中:1~4号传感器以45°和135°方向放置 电机 6 5 基座 2 1 转子质量盘 4 3 轴承座



图 3 Bently-RK4转子实验台 Fig.3 Bently-RK4 rotor test bench

并分为2组用于采集转子振动信号;5和6号传感器 分别用于测量相位和获取转速。

使用上述转子实验台模拟故障并采集转子正常 振动和轻度不平衡故障信号。其中,转子系统质量 盘部件加工了以22.5°为间隔、均匀分布的螺纹孔, 如图4所示。在0°位置螺纹孔中加入0.4g的配重实 现转子质心偏离轴心线的轻度不平衡现象。



图 4 转子系统质量盘 Fig.4 Mass disk of rotor system

实验中,采样频率设为1024 Hz,采样长度设为1024点,工作转速设为4000 r/min。

3.1 转子不平衡故障验证

列举柔性转子处于100%工作转速和负荷时, 正常和轻度不平衡振动时域信号及频谱(time and frequency domain,简称T&F),如图5、图6所示。

图 5、图 6 分别给出了转子正常振动和轻度不 平衡故障信号的时域波形及频谱。由时域波形看







出,转子正常振动信号的坐标幅值范围显示为一 4~4 µm,转子轻度不平衡故障信号的坐标幅值范 围显示为-10~10 µm。因此,两信号虽然具有近 似的振荡周期,但振荡幅值差异大,且转子正常振 动信号主要表现为多分量叠加的形式,而转子轻度 不平衡故障信号的单一性相对较强。在频谱中,转 子正常振动信号的坐标幅值范围为0~1 µm,转子 轻度不平衡故障信号的坐标幅值范围为0~8μm。 进一步给出转频 67 Hz 及其倍频位置的成分幅值 情况,对比可见,两信号除转频幅值差异较大,其他 成分幅值都对应近似相等。因此,转子正常振动信 号和轻度不平衡故障信号特征仅在转频处存在差 异。根据离心压缩机转子振动异常判定的步骤3, 进行转子轻度不平衡状态的一次判定。实验研究 中设置振幅限值系数为1.0,列出20个监测节点的 标准值、测量值和判定结果如表1所示。其中,由 于节点10和19是转子临界区运行过程的监测节 点,故采用无量纲的隔离裕度准则进行判定:节点 10的标准值是16.36%,测量值是57.50%,判定正 常:节点19的标准值是16.36%,测量值是57.50%, 判定正常。

由表1可知,节点1~8对应转子刚性振动条件:1,2,7,8为转子启动和降速过程的监测节点; 3,4,5,6为转子变载和运行过程的监测节点。节 点9~20对应转子柔性振动条件:9,11,12,17,18, 20为转子启动和降速过程的监测节点;13,14,15, 16为转子变载和运行过程的监测节点;10,19为转 子临界区运行过程的监测节点。可以看出,所有监 测节点的监测结果都显示正常。需要注意的是:所 有启动和降速过程的测量值远小于标准值,平均测 量值约为平均标准值的26.20%;所有变载和运行 过程的测量值小于标准值,平均测量值约为平均标 准值的70.32%;临界区测量值为标准值的3.51倍。 这些结果验证了现行API振幅限值准则适用于故

for	slight unbalance	e rotor	
监测节点	标准值/μm	测量值μm/	判定结果
1	336.810	50.942	正常
2	336.810	68.118	正常
3	80.322	68.099	正常
4	80.322	66.855	正常
5	80.322	65.862	正常
6	80.322	68.918	正常
7	336.810	66.448	正常
8	336.810	50.039	正常
9	336.810	166.584	正常
11	336.810	140.602	正常
12	336.810	17.534	正常
13	43.994	24.646	正常
14	43.994	18.694	正常
15	43.994	18.500	正常
16	43.994	18.078	正常
17	336.810	18.470	正常
18	336.810	137.173	正常
20	336.810	166.670	正常

表1 转子轻度不平衡20个监测节点的一次判定

Tab.1 The first decision of 20 monitoring nodes

障报警场合,而难以识别因微弱故障导致的早期振动异常。因此,继续根据离心压缩机转子振动异常 判定的步骤4~6进行转子轻度不平衡状态的二次 判定,实验研究中设置振幅限值系数为1.0,列出20 个监测节点的标准值、测量值和判定结果,如表2 所示。

表2给出了转子处于轻度不平衡振动状态时,所 设20个监测节点对应的标准值、测量值和二次判定 结果。可以看出:节点10,19和20显示为标准值大 于测量值,判定结果为正常;大部分节点的振动状态 都判定异常。进一步观察判定结果异常的节点可以 发现:节点1,2,4~9,11,18的振动测量值和标准值 平均相差11.23%;节点3的振动测量值和标准值相 差40.41%;节点12~17的振动测量平均值是标准平 均值的4.81倍。值得注意的是:节点12~17监测了 柔性转子处于运行和变载时刻的振动状态,判定结 果与图 5、图 6显示的波形差异相对应;其他节点虽然 不是运行和变载区域节点,但同样能检测出异常,其 微弱的差异表明这些对应的转子不平衡故障特征属 微弱特征。这些结果验证了二次判定规则可辅助 API准则识别因微弱故障而导致的转子早期振动 异常。

表注	2 转	子轻度る	下平衡 20~	个监	测寸	节点的二次判	定
Tab.2	The	second	decision	of	20	monitoring	nodes
	for s	slight ur	ibalance	roto	r		

监测节点	标准值/μm	测量值/μm	判定结果
1	13.726	16.460	异常
2	20.765	23.342	异常
3	13.956	23.421	异常
4	20.886	22.860	异常
5	20.940	22.447	异常
6	21.009	23.609	异常
7	19.444	21.948	异常
8	13.847	16.538	异常
9	55.379	58.106	异常
10	183.463	162.579	正常
11	41.148	48.846	异常
12	1.135	5.985	异常
13	1.429	7.592	异常
14	1.442	6.277	异常
15	1.297	6.309	异常
16	1.314	6.162	异常
17	1.344	5.953	异常
18	40.867	47.746	异常
19	192.401	175.924	正常
20	59.766	57.818	正常

3.2 其他典型故障实验验证结果

笔者直接给出转子轻度不对中、轻度偏心、轻度 弯曲、轻度裂纹、轻度松动和轻度碰摩的20个监测 节点判定个数,统计结果如表3所示。

表3 其他典型轻度故障验证统计

Tab.3 Verification statistics of other typical slight faults

类型	不对中	偏心	弯曲	裂纹	松动	碰摩
异常	15	16	20	20	20	11
正常	5	4	0	0	0	9

6类典型轻度故障的验证统计结果表明,二次 判定规则辅助一次判定规则能识别转子早期异常。

4 实际应用验证

笔者采用轴流压缩机转子故障数据验证离心压 缩机转子振动数据样本的异常判定方法的有效性, 数据来源于西安陕鼓动力股份有限公司的AV90型 轴流压缩机。轴流压缩机的空气压缩增压主要依赖 于转子上安装的多级动叶片、各级工作叶片和导流 叶片来实现。气体连续流经由工作叶片和导流叶片 构成的轴流压缩机各级,逐级压缩和升压。由于载 荷较大,加压过程易使得各级流道扰动转子,从而加 剧转子弯曲故障特征。当经过若干次加压后,若转 子弯曲振动过大将导致工作叶片接触导流叶片,从 而形成周期性碰摩故障。轴流压缩机开盖后的故障 转子如图7所示。测试方法如图8所示的闭盖状态, 采用一对Bently电涡流传感器互成90°安装于转子 轴颈处,测量转子的径向振动位移。



图 7 轴流压缩机开盖状态 Fig.7 Opening state of axial flow compressor



图 8 轴流压缩机闭盖状态 Fig.8 Closing state of axial flow compressor

轴流压缩机转子系统的工作转速测量值为4569 r/min,测试系统的采样频率设为2048 Hz,采样长度为1024,获取转子系统一个加压周期的3个节点(180,300和550 kPa)振动位移信号,其时域波形和频谱分别如图9~11 所示。

转子压力为180 kPa时,信号在时域表现为单一的正弦波形,振动峰值在10~20 µm之间变化。







图 10 压力 300 kPa的转子振动信号时域波形和频谱 Fig.10 Rotor vibration signal with 300 kPa in T&F



图 11 压力 550 kPa的转子振动信号时域波形和频谱 Fig.11 Rotor vibration signal with 550 kPa in T&F

频谱中,转速4569 r/min 对应的转频76 Hz 幅值为 12.499 µm,远大于其他成分幅值。进一步放大观察 大于转频的成分,可以看到存在很多幅值微弱的谐 波,二倍频152 Hz 成分的幅值为1.345 µm,其右侧 谐波幅值相对微弱的多,仅略大于噪声幅值。该节 点为转子处于工作转速时的正常振动情况。

转子增压至 300 kPa时,信号仍然表现为单一的正弦波形,振动幅值大于 20 µm。频谱中,转频 76 Hz成分幅值升高至 25.360 µm,近似于原始幅值 的 2倍,仍然远大于其他成分幅值。在大于 76 Hz的 放大图中,152 Hz成分幅值降至 0.925 µm,其右侧 的成分幅值都小于 152 Hz成分幅值,且基本处于同 一数量级。相对 180 kPa节点,转频幅值显著增大 的情况代表转子由正常运行转变为弯曲运行。

转子增压至550 kPa时,信号不再是简单的正弦 波形,而是多振动叠加形式,振动幅值处于-200~ 100 µm之间,峰值波动剧烈程度远大于180 和 300 kPa的对应结果,且此时波形已经严重不对称。 频谱中,转频76 Hz幅值为47.582 µm,大于其他成分 幅值,且其他小幅值成分已经不需要放大观察,与幅 值为9.626 µm的二倍频152 Hz成分水平相同,共计 有11个三倍频以上的高次谐波。相对180和300 kPa 节点,各成分幅值明显升高,代表工作叶片和导流叶 片碰摩。令转子压力180 kPa时的振动状态相关计算 值为标准值,进行离心压缩机转子弯曲和碰摩状态的 一次判定,应用研究中设置振幅限值系数为1.2,列出 3种状态的标准值、测量值和判定结果,如表4所示。

表 4 轴流压缩机转子 3 种加压状态的一次判定 Tab.4 The first decision of three pressure states of the rotor of axial flow compressor

the rotor of axial now compressor					
加压/kPa	标准值/μm	测量值/μm	判定结果		
180	49.397	36.630	正常		
300	49.397	66.770	异常		
550	49.397	238.830	异常		

由表4可以看出:180 kPa对应的正常振动节点 显示正常,测量值相对标准值小25.8%;300 kPa对 应为转子弯曲振动,测量值大于标准值的35.2%,表 明转子在该监测节点的振动情况出现异常;550 kPa 对应为转子碰摩振动,测量值为标准值的4.83倍, 表明转子在该监测节点的振动远超过标准值。轴流 压缩机工作条件下的3个加压时刻振动状态判定表 明,由API振幅限值准则得出的振动标准值适用于 高振动报警场合,但可以正确判别3种工作状态的 正、异常情况。笔者继续进行轴流压缩机转子3种 加压状态的二次判定,验证二次判定规则。应用研 究中设置振幅限值系数为1.2,列出3种状态的标准 值、测量值和判定结果,如表5所示。

表 5 轴流压缩机转子 3 种加压状态的二次判定 Tab.5 The second decision of three pressure states of the rotor of axial flow compressor

加压/kPa	标准值/μm	测量值/μm	判定结果
180	11.022	_	_
300	11.022	22.117	异常
550	11.022	53.328	异常

由表5可知,以转子压力为180 kPa时刻的振动数 据计算正常标准值为11.022。可以得出,转子压力为 300 kPa时的测量值是标准值的2.01倍,转子压力为 550 kPa时的测量值是标准值的4.84倍。该计算结果 与API准则对应的计算结果类似,可以检测出转子异 常振动状态。值得注意的是,二次判定规则在转子弯 曲异常检测时,测量效果更明显,表明二次判定规则更 适用于转子因微弱故障而导致的早期振动异常检测。

5 结 论

1) API617 的振幅限值准则适用于离心压缩机

2) 在 API617 启停过程监测区间的基础上,详 细设计了离心压缩机转子的转速监测节点。

 3)以振幅限值系数修正振幅限值准则而构造的 一次判定规则仍然适用于离心压缩机转子故障报警。

 4)以振幅限值系数修正有效振幅而构造的二 次判定规则适用于转子因早期微弱故障导致的状态 异常识别。

参考文献

- American Petroleum Institue. API standard 617-2014 axial and centrifugal compressorsand expandercompressors [S]. Washington DC, America: API Publishing Services, 2014.
- [2] ZHOU H, MAO Y, ZHANG Q, et al. Vibroacoustics of a pipeline centrifugal compressor—part I: experimental study [J]. Applied Acoustics, 2018, 131(2): 112-128.
- [3] 张小勤.苯酚装置离心压缩机转子振动故障分析[J]. 液压气动与密封,2015,35(1):72-75.
 ZHANG Xiaoqin. The analysis on vibration fault of centrifugal compressor rotor for the phenol device[J]. Hydraulics Pneumatics & Seals, 2015, 35(1):72-75.(in Chinese)
- [4] 文定良.离心压缩机振动故障分析与诊断案例[J].制造业自动化,2016,38(6):137-142.
 WEN Dingliang. Centrifugal compressor vibration fault analysis and diagnosis example[J]. Manufacturing Automation, 2016, 38(6):137-142.(in Chinese)
- [5] 胡大月.离心压缩机振动故障的分析和处理[J].化工管理,2018(2):185-186.
 HU Dayue. Centrifugal compressor vibration fault analysis and processing [J]. Chemical Enterprise Management,2018(2):185-186.(in Chinese)
- [6] LI H K, HE C B, REZA M, et al. Weak defect identification for centrifugal compressor blade crack based on pressure sensors and genetic algorithm [J]. Sensors, 2018, 18(4): 1264.
- [7] 王兆鑫.一起VK50-3离心压缩机组振动异常的分析 与处置[J].设备管理与维修,2019(1):82-83.
 WANG Zhaoxin. Abnormal vibration analysis and processing of VK50-3 centrifugal compressor [J]. Plant Maintenance Engineering, 2019(1):82-83. (in Chinese)
- [8] SUN J, ZHAO J, WANG K. Online surge detection method based on axial displacement sensor of MSCC
 [J]. IEEE Sensors Journal, 2019, 19(15): 6029-6036.
- [9] HE C, LI H, LI Z, et al. An improved bistable stochastic resonance and its application on weak fault characteristic identification of centrifugal compressor blades[J]. Journal

of Sound and Vibration, 2019, 442: 677-697.

[10] 马再超,温广瑞,张恒辉,等.离心式压缩机转子故障 识别的EEMD-PCA方法研究[J].振动与冲击,2016, 38(4):148-155.

MA Zaichao, WEN Guangrui, ZHANG Henghui, et al. EEMD-PCA method for rotor fault identification in a centrifugal compressor [J]. Journal of Vibration and Shock, 2016, 38(4): 148-155.(in Chinese)

- [11] 张小龙,谢永慧.基于 API 617 的离心压缩机转子系统 动力学特性研究[J].风机技术,2017,59(1):32-37. ZHANG Xiaolong, XIE Yonghui. Study of the rotordynamic characteristics of a centrifugal compressor based on the API 617 standard [J]. Chinese Journal of Turbomachinery, 2017, 59(1):32-37.(in Chinese)
- BRUN K, SIMONS S, KURZ R, et al. Measurement and prediction of centrifugal compressor axial forces during surge—part I: surge force measurements [J]. Journal of Engineering for Gas Turbines and Power, 2017, 140(1): 012601-012608.
- [13] LEI Y, XIAO L Z. Application of swirl brake in pipeline compressor system [J]. Applied Mechanics and Materials, 2017, 872: 185-191.
- [14] 冀沛尧,何立东,胡航领,等.涡轮泵密封对转子动力 特性的影响[J].润滑与密封,2019,44(1):52-57.
 JI Peirao, HE Lidong, HU Hangling, et al. Effect of turbo pump seal on rotor dynamic characteristics[J]. Lubrication Engineering, 2019, 44(1):52-57.(in Chinese)
- [15] 胡永,肖忠会,王玉旌,等.电磁轴承支撑系统转子动 力学分析[C]//第十六届沈阳科学学术年会.沈阳: [s.n.],2019:116-122.



第一作者简介:温广瑞,男,1976年7月生, 博士后、教授。主要研究方向为机械运行 状态故障诊断及性能维护、现场动平衡理 论及方法、远程及现场监测与系统开发。 发表论文70余篇(SCI/EI收录30篇),申 请国家发明专利17项,取得国家软件著作 版权13项。2015年获得陕西省青年科技 奖,2014年获得中国振动工程学会青年科 技奖,2013年人选教育部"新世纪优秀人 才支持计划",同年获得中国机械工程学会 青年科技成就奖,2011年获得西安交通大 学优秀博士后称号,2010年被聘为西安陕 鼓动力股份有限公司"旋转机械远程在线 监测及故障诊断中心"技术专家。

E-mail:grwen@mail.xjtu.edu.cn

通信作者简介:马再超,男,1986年8月 生,博士、助理研究员。主要研究方向为 机械故障诊断、物联网数据管理与分析。 E-mail:mazaichao@mail.tsinghua.edu.cn