

# OBSAH

<b>1</b>	<b>ÚVOD</b>	<b>7</b>
<b>2</b>	<b>SKLADOVÁNÍ A DOPRAVA SYPKÝCH HMOT</b>	<b>8</b>
2.1	Potřeba takového práce, účel práce	8
2.2	Historické souvislosti	8
2.3	Stav vědy v této oblasti na území ČR a ve světě	8
2.4	Stav závazných předpisů pro konstrukci sil	9
<b>3</b>	<b>LABORATOŘ SYPKÝCH HMOT</b>	<b>10</b>
3.1	Měřicí zařízení k měření úhlu vnitřního tření [36, 40, 47, 56, 66, 74, 79, 86, 94, 95, 105, 116, 119, 127, 133, 135, 144]	10
3.2	Smykové stroje LSH VŠB – TUO	11
3.2.1	Primočarý smykový stroj	12
3.2.2	Rotační smykový stroj	12
<b>4</b>	<b>MODELOVÁNÍ SYPKÝCH HMOT [43, 94, 71]</b>	<b>13</b>
4.1	Modely hmoty	13
4.1.1	Partikulární látky s podlouhlými a plochými částicemi - destičkový model	13
4.1.2	Partikulární látky s částicemi různého tvaru a velikosti	13
4.1.3	Statistický model sypkých hmot	14
4.1.4	Model sypké hmoty tvorený kulíčkami [71, 94, 126]	15
4.1.5	Stav napojitosti partikulárních hmot, Mohrova kružnice [37, 39, 135]	17
4.2	Modely toku	19
4.2.1	Model potenciálního proudění v sypkých hmotách [104]	19
4.2.2	Kinematický model toku sypké hmoty Nedermann, Tütün [123, 136]	21
4.2.3	Výtok tekutiny z nádoby [122]	23
4.2.4	Výtok podle Taubmanna a Luffta [107, 95]	23
4.2.5	Kvapilův model toku sypkých hmot	25
<b>5</b>	<b>MECHANICKO – FYZIKÁLNÍ VLASTNOSTI SYPKÝCH HMOT</b>	<b>30</b>
5.1	Stavová rovnice sypké hmoty podle Roscoe [36, 37]	30
5.2	Měření úhlu vnějšího a vnitřního tření	31
5.2.1	Základní definice mechanicko-fyzikálních vlastností sypkých hmot	32
5.2.2	Stanovení, popis a grafické znázornění tokových vlastností	32
5.2.2.1	Smykové zkoušky ke stanovení úhlu vnějšího tření	33
5.2.2.2	Smykové zkoušky ke stanovení tokových vlastností	34
5.2.3	Toková funkce a tokové vlastnosti	36
5.2.4	Celkový popis vlastností sypkých hmot podle FEM 2582	40
5.3	Geometrická interpretace tokové funkce, závislost tokových funkcí na materiálových konstantách [78, 133, 135]	41
5.4	Energetická koncepce řešení tokových vlastností [94]	43
<b>6</b>	<b>TEORIE POHYBU PARTIKULÁRNÍCH HMOT</b>	<b>46</b>
6.1	Základní úvahy k sestavení modelu pistového a plášťového mechanismu toku	46
6.2	Pistový mechanismus toku [4]	49
6.2.1	Bilanční rovnice energií pro model pistového mechanismu toku	50
6.2.2	Diskuse řešení rovnice pistového mechanismu toku	51
6.3	Plášťový mechanismus toku [4]	52
6.3.1	Bilanční rovnice energií pro model plášťového mechanismu toku	53
6.3.2	Diskuse řešení rovnice plášťového mechanismu toku	55

6.4	Výtoková rychlosť sypkých hmot	55
6.5	Shrnutí základných poznatkov vypĺývajúcich z pistového mechanizmu toku a plášťového mechanizmu toku granulačných hmot	56
6.5.1	Isolinie kinetického potenciálu za predpokladu platnosti Pascalova zákona (teoretický tvar isolinií kinetické energie)	57
6.5.2	Rešení za predpokladu platnosti Rankinova zákona	58
6.5.3	Rešení za predpokladu platnosti Jansenova zákona	60
6.5.4	Rešení s predpokladom obecného průběhu tlaku	62
6.5.5	Prehľad tvaru tokových profilù	62
7	<b>ÚHEL VNITRŇHO TŘENÍ I – JAKO MÍRA ZTRÁTOVÉ PRÁCE PŘI POHYBU GRANULÁRNÍ (SYPKÉ) HMOTY</b>	72
7.1	Úvod	72
7.2	Vnitřní tření – pistový (první) mechanismus přesunu částic	73
7.2.1	Formy pohybu jednotlivých částic	74
7.2.2	Geometrická interpretace tření – pistový mechanismus toku	75
7.3	Specifikace dílčích mechanismů přesunu částic podle pistového (prvního) mechanismu toku	76
7.3.1	První typ přesunu částice pistovým mechanismem toku $T_{11}$	76
7.3.2	Druhý typ přesunu částice pistovým mechanismem toku $T_{12}$	77
7.3.3	Třetí typ přesunu částice pistovým mechanismem toku $T_{13}$	78
7.3.4	Čtvrtý typ přesunu částice pistovým mechanismem toku $T_{14}$	79
7.3.5	Pátý typ přesunu částice pistovým mechanismem toku $T_{15}$	80
7.4	Přehled typù přesunu částice pistovým mechanismem toku	81
7.5	Hodnota tření pro pistový mechanismus toku	82
7.5.1	Pravděpodobná a střední hodnota vnitřního tření pistovým mechanismem toku pro $k_{1n}\varepsilon (0,1)$	82
7.5.2	Mezní hodnoty úhlu vnitřního tření pistovým mechanismus toku	83
7.6	Závěr	83
8	<b>ÚHEL VNITRŇHO TŘENÍ II – PLÁŠŤOVÝ MECHANISMUS TOKU</b>	86
8.1	Úvod	86
8.2	Vnitřní tření – plášťový mechanismus přesunu částic	88
8.2.1	Formy pohybu jednotlivých částic při plášťovém mechanismu toku	88
8.2.2	Geometrická interpretace tření – plášťový mechanismus toku	89
8.3	Geometrická interpretace tření pro plášťový mechanismus toku	90
8.3.1	První situace pro plášťový mechanismus toku $T_{21}$	91
8.3.2	Druhá situace pro plášťový mechanismus toku $T_{22}$	92
8.3.3	Třetí situace pro plášťový mechanismus toku $T_{23}$	93
8.3.4	Čtvrtá situace pro plášťový mechanismus toku $T_{24}$	94
8.3.5	Pátá situace pro plášťový mechanismus toku $T_{25}$	95
8.3.6	Sestá situace pro plášťový mechanismus toku $T_{26}$	95
8.3.7	Tabulka 2 – Plášťový (druhý) mechanismu toku – ztrátová práce a koeficient tření	96
8.4	Hodnota tření pro plášťový mechanismus toku	97
8.4.1	Pravděpodobná a střední hodnota vnitřního tření plášťovým mechanismem toku pro $K_{2n}\varepsilon (0,1)$	97
8.4.2	Mezní hodnoty úhlu vnitřního tření plášťového mechanismu toku	98
8.5	Závěr	99
9	<b>ÚHEL VNITRŇHO TŘENÍ PŘI POHYBU SYPKÝCH HMOT III</b>	103
9.1	Úvod	103
9.2	Vnitřní tření a stavba hmoty – poloha sypkých hmot a aplikovatelnost klasických modelù	106
9.2.1	Teoretické východisko pro řešení úkolu	107
9.2.2	Dnešní stav	108
9.2.3	Cílový stav	109

9.3	Verifikace modelu úhlu vnitřního tření sypkých hmot	110
9.3.1	Střední hodnota úhlu vnitřního tření	111
9.3.2	Geometrická stavba vzorků cukru	111
9.3.3	Geometrická struktura stavby hmoty – granulometrický obraz	113
9.3.4	Měření úhlu vnitřního tření na snykovém stroji	113
9.4	Závěr	114
10	<b>SKUPENSTVÍ SYPKÁ (GRANULÁRNÍ) HMOTA</b>	119
10.1	Úvod	119
10.2	Ideální sypká hmota	120
10.3	Postavení granulárních hmot mezi ostatními hmotami	122
10.3.1	Granulární hmoty a jiná skupenství	122
10.3.2	Energetická náročnost toku granulárních hmot	123
10.3.3	Základní skupenství a průběh tlaků (svislých $\sigma_z$ a vodorovných $\sigma_\phi$ )	124
10.3.4	Základní skupenství a výška tokových profilů	126
10.4	Jednotná podstata zákonitosti platicích pro všechna skupenství	127
10.4.1	Ideální sypká hmota	127
10.4.2	Ideální tekutina	128
10.4.3	Ideální pevná hmota	128
10.5	Závěr	128
10.5.1	Ideální formy skupenství	128
10.5.1.1	Ideální fluid (tekutina, plyn), úhel vnitřního tření $\varphi = 0^\circ$	128
10.5.1.2	Ideální sypká hmota, úhel vnitřního tření $\varphi = 30^\circ$	128
10.5.1.3	Ideální (idealizovaná) pevná hmota, úhel vnitřního tření $\varphi = 90^\circ$	128
10.5.2	Míra vnitřních ztrátových prací pro $\varphi \in (0^\circ; 90^\circ)$	129
10.5.3	Průběh tlaků v příslušném skupenství	129
10.5.4	Velikost a tvar tokových profilů	129
10.6	Shrnutí dílčích poznatků a důsledky při chápání stavby sypké hmoty	129
11	<b>IDEÁLNÍ SYPKÁ HMOTA</b>	133
11.1	Úvod	133
11.2	Matematicko-fyzikální popis ideální sypké hmoty	134
11.2.1	Výchozí úvaha o pohybu částic – bilance sil	134
11.2.2	Definice a matematická analýza modelu ideální sypké hmoty	135
11.2.3	Definice Ideální sypké hmoty	137
11.3	Důkaz platnosti a specifikace vlastností modelu ideální sypké hmoty	138
11.3.1	Fyzikální realizace ideální sypké hmoty	138
11.3.2	Verifikace modelu srovnáním s výsledky měření na přímočarém snykovém stroji podle Jenikeho	139
11.3.3	Geometrický model ideální sypké hmoty	141
11.3.4	Matematický model ideální sypké hmoty – vlastnosti	141
11.4	Technické interpretace a aplikace vlastností ideální sypké hmoty	142
11.4.1	Účinnost toku sypkých hmot jako funkce součinu $F(\varphi) = f(\varphi).k(\varphi)$	142
11.4.2	Průběh tlaků v sypkých hmotách jako funkce součinu $F(\varphi) = f.k$	143
11.4.3	Výška tokových profilů nad výpustným otvorem jako funkce součinu $F(\varphi) = f.k$	144
11.5	Závěr	145
11.5.1	Obecné závěry vyplývající z existence ideální sypké hmoty	145
11.5.2	Aplikace modelů ideálně sypké hmoty	146
11.5.2.1	Poloha modelu ideální sypké hmoty mezi ostatními ideálními modely hmoty	146
11.5.2.2	Test správnosti navržení inženýrských děl a optimalizace konstrukce	146
11.5.2.3	Definice nového skupenství	146
12	<b>ÚHEL ENERGETICKÉHO SPÁDU – TLAKOVÁ ŠPIČKA PŘI TOKU SYPKÝCH HMOT</b>	149

<b>12.1</b>	<b>Úvod</b>	<b>150</b>
<b>12.2</b>	<i>Kinetický stav jednotlivých částic v průběhu přibližování se k výpustnému otvoru (nebo vzdalování se od výpustného otvoru)</i>	<b>151</b>
12.2.1	<i>Specifikace možných kinetických stavů částic</i>	<b>151</b>
12.2.2	<i>Definice pojmu - energetický spád:</i>	<b>152</b>
12.2.3	<i>Popis zón s charakteristickým pohybem částic</i>	<b>152</b>
<b>12.3</b>	<i>Fáze pohybu částice při výtoku – specifikace pojmu energetický spád pro jednotlivé zóny:</i>	<b>154</b>
<b>12.4</b>	<b>Aplikace</b>	<b>156</b>
12.4.1	<i>Zhušťování sypké hmoty nad výpustným otvorem</i>	<b>156</b>
12.4.2	<i>Tlaková špička v zóně 4.</i>	<b>159</b>
<b>12.5</b>	<b>Závěr</b>	<b>160</b>
12.5.1	<i>Tlaková špička v oblasti vzniku plášťového mechanismu toku, zóna 4</i>	<b>161</b>
12.5.2	<i>Zhušťování materiálu v oblasti vzniku plášťového mechanismu toku 4</i>	<b>161</b>
12.5.3	<i>Poruchy toku v oblasti vzniku plášťového mechanismu toku 4</i>	<b>161</b>
12.5.4	<i>Rozvolnění sypké hmoty v zóně rozvinutého plášťového mechanismu toku 5</i>	<b>162</b>
<b>13</b>	<b>LOGISTIKA V SYPKÝCH HMOTÁCH I – SPECIFIKACE VÝCHOZÍCH OTÁZEK</b>	<b>165</b>
<b>13.1</b>	<b>Úvod</b>	<b>165</b>
13.1.1	<i>Firma zabývající se monotonní výrobou jednoho typu dopravníku</i>	<b>165</b>
13.1.2	<i>Firma vyrábějící sortiment výrobků zaměřených na určitý typ technologií, nebo sypkých hmot – dopravníky, technologická zařízení, obslužná zařízení</i>	<b>166</b>
13.1.3	<i>Firma zaměřená na dodávky investičních celků</i>	<b>166</b>
13.2	<i>Logistika v sypkých hmotách z hlediska sypké hmoty a dílčích parametrů</i>	<b>166</b>
13.3	<i>Všeobecná optimalizace volby zařízení</i>	<b>168</b>
13.3.1	<i>Volba typu a principu dopravníků sypkých hmot jako funkce úhlu vnitřního tření <math>F(\varphi)</math></i>	<b>169</b>
13.3.2	<i>Volba typu a optimalizace funkce uzavřeného zásobníku v závislosti na stavu sypké hmoty <math>f(\varphi)</math></i>	<b>169</b>
13.3.3	<i>Volba typu otevřené skládky v závislosti na stavu sypké hmoty <math>F(\varphi)</math></i>	<b>170</b>
13.4	<i>Vlivy na změny úhlu vnitřního tření</i>	<b>171</b>
13.5	<b>Závěr</b>	<b>171</b>
<b>14</b>	<b>LOGISTIKA SYPKÝCH HMOT II – SPECIFIKACE VÝCHOZÍCH ÚKOLŮ</b>	<b>174</b>
<b>14.1</b>	<b>Úvod</b>	<b>174</b>
<b>14.2</b>	<b>Statická a dynamická klenba</b>	<b>175</b>
14.2.1	<i>Statická klenba</i>	<b>175</b>
14.2.2	<i>Dynamická klenba</i>	<b>175</b>
14.2.3	<i>Grafické znázornění průběhu funkčních závislostí</i>	<b>176</b>
14.2.4	<i>Modelování statické a dynamické klenby pro řešení praktických úloh</i>	<b>177</b>
14.3	<i>Řešení kontrakční části zásobníku</i>	<b>178</b>
14.3.1	<i>Vztah kontrakčního prvku a následné dopravy</i>	<b>178</b>
14.3.2	<i>Řešení kontrakčního úseku aplikací pasivního prvku</i>	<b>179</b>
14.3.3	<i>Numerický příklad výpočtu polohy dynamické klenby</i>	<b>180</b>
14.4	<b>Závěr</b>	<b>181</b>
<b>15</b>	<b>ZÁVĚR</b>	<b>184</b>