

СОПРЯЖЕННАЯ ЗАДАЧА ГИДРОДИНАМИКИ И ТЕПЛООБМЕНА ПРИ ТЕЧЕНИИ ВЯЗКОЙ ЖИДКОСТИ ВО ВРАЩАЮЩЕМСЯ КРИВОЛИНЕЙНОМ КАНАЛЕ ТИПА «КОНФУЗОР-ДИФФУЗОР»

АННОТАЦИЯ

Предложена математическая модель сопряженной задачи конвективного теплообмена течения вязкой жидкости во вращающемся криволинейном канале типа «конфузор-диффузор».

1. ВВЕДЕНИЕ

Важнейшей задачей современной теплоэнергетики является создание малогабаритной аппаратуры большой единичной мощности с интенсивными процессами теплопереноса. В связи с этим проблема интенсификации конвективного теплообмена является одной из актуальнейших. На сегодняшний день накоплен обширный теоретический и экспериментальный материал по методам интенсификации конвективного теплообмена, однако, и по настоящее время остались недостаточно разработанными вопросы, касающиеся эффективных методов интенсификации теплообмена при ламинарных режимах течения, например методов, основанных на применении вращающихся осесимметричных каналов типа «конфузор-диффузор».

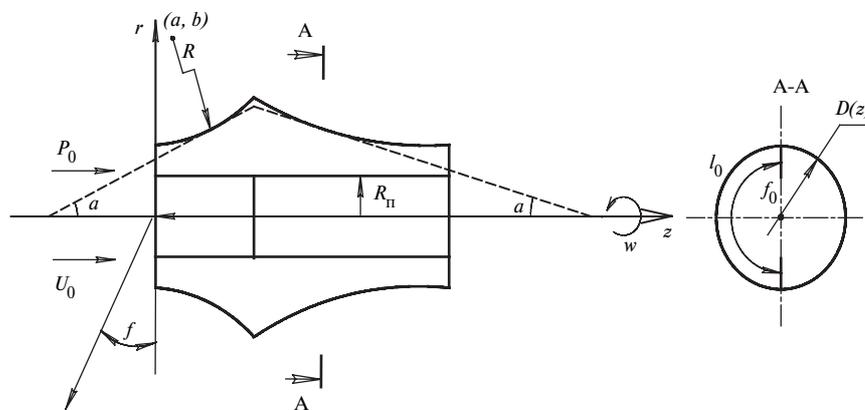
Известно, что при тчении вязкой жидкости в неподвижных каналах типа «конфузор-диффузор» число Нуссельта увеличивается в 1,5 раза, а во вращающихся цилиндрических каналах при ламинарном режиме течения может возрасти в 3...5 раз.

Кроме того, в центробежных аппаратах с вращающимся каналом типа «конфузор-диффузор» в условиях движения насыщенного водяного пара на внешней стенке может быть обеспечен непрерывный сброс пленки конденсата с поверхности вращающейся трубы, что способствует уменьшению термического сопротивления внешней теплоотдачи в 3...10 раз.

Ранее в работах [1, 2] были исследованы гидродинамика и теплообмен во вращающейся трубе типа «конфузор-диффузор». Было установлено, что тепловая эффективность во вращающихся волнистых трубах возрастает в 1,9, а теплогидродинамическая — в 1,17 раза по отношению к вращающимся гладким трубам.

С целью дальнейшего увеличения эффективности теплообмена нами предлагается выполнить контур конфузорно-диффузорных элементов вращающейся трубы в виде криволинейных каналов, очерченных по дуге окружности [3].

Расчеты показали, что каналы, очерченные по дуге окружности, позволяют увеличить поверхность теплообмена в среднем на 30% по сравнению с конфузорно-диффузорными элементами с прямыми стенками [2], что указывает на перспективность применения таких каналов в современной теплообменной аппаратуре гравитационного [4] и центробежного типов [1, 2].



Фрагмент криволинейного элемента типа «конфузор-диффузор»

2. МАТЕМАТИЧЕСКАЯ МОДЕЛЬ ГИДРОДИНАМИКИ И КОНВЕКТИВНОГО ТЕПЛООБМЕНА

Рассмотрим математическую модель ламинарного течения вязкой жидкости во вращающемся криволинейном конфузorno-диффузорном канале с оребренной проточной частью.

Учитывая геометрию объекта, течение вязкой жидкости во вращающейся волнистой трубе рас-

$$\left\{ \begin{aligned} v_r \frac{\partial v_r}{\partial r} + \frac{v_\varphi}{r} \frac{\partial v_r}{\partial \varphi} + v_z \frac{\partial v_r}{\partial z} - \frac{v_\varphi^2}{r} &= -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial r} + v \left(\frac{\partial^2 v_r}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial v_r}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 v_r}{\partial \varphi^2} + \frac{\partial^2 v_r}{\partial z^2} - \frac{v_r}{r^2} - \frac{2}{r^2} \frac{\partial v_\varphi}{\partial \varphi} \right) + \omega^2 r; \\ v_r \frac{\partial v_\varphi}{\partial r} + \frac{v_\varphi}{r} \frac{\partial v_\varphi}{\partial \varphi} + v_z \frac{\partial v_\varphi}{\partial z} + \frac{v_r v_\varphi}{r} &= -\frac{1}{\rho r} \frac{\partial p}{\partial \varphi} + v \left(\frac{\partial^2 v_\varphi}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial v_\varphi}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 v_\varphi}{\partial \varphi^2} + \frac{\partial^2 v_\varphi}{\partial z^2} + \frac{2}{r^2} \frac{\partial v_r}{\partial \varphi} - \frac{v_\varphi}{r^2} \right); \\ v_r \frac{\partial v_z}{\partial r} + \frac{v_\varphi}{r} \frac{\partial v_z}{\partial \varphi} + v_z \frac{\partial v_z}{\partial z} &= -\frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial z} + v \left(\frac{\partial^2 v_z}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial v_z}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 v_z}{\partial \varphi^2} + \frac{\partial^2 v_z}{\partial z^2} \right); \\ \frac{\partial v_r}{\partial r} + \frac{\partial v_z}{\partial z} + \frac{v_r}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v_\varphi}{\partial \varphi} &= 0; \\ v_r \frac{\partial T}{\partial r} + \frac{v_\varphi}{r} \frac{\partial T}{\partial \varphi} + v_z \frac{\partial T}{\partial z} &= a \left(\frac{\partial^2 T}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial T}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 T}{\partial \varphi^2} + \frac{\partial^2 T}{\partial z^2} \right); \\ \frac{\partial^2 T_c}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial T_c}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 T_c}{\partial \varphi^2} + \frac{\partial^2 T_c}{\partial z^2} &= 0; \\ \frac{d^2 T_p}{dr^2} - \frac{2\alpha L}{\lambda \delta l} (T - T_p) &= 0 \end{aligned} \right. \quad (1)$$

с граничными условиями:

$$z = 0: v_z = u_0; v_r = 0; v_\varphi = 0; p = p_0; T = T_0;$$

$$\frac{\partial p}{\partial z} = 0; \frac{\partial v_r}{\partial z} = 0; \frac{\partial v_\varphi}{\partial z} = 0; \frac{\partial T}{\partial z} = 0; \frac{\partial T_c}{\partial z} = 0;$$

$$z = L: \frac{\partial T_c}{\partial z} = 0;$$

$$r = 0: v_r = 0; v_\varphi = 0; \frac{\partial p}{\partial r} = 0; \frac{\partial v_z}{\partial r} = 0; \frac{\partial T}{\partial r} = 0;$$

$$r = R(z): v_z = 0; v_r = 0; v_\varphi = \omega R(z);$$

$$T = T_c; \lambda_{\text{ж}} \frac{\partial T}{\partial r} = \lambda_{\text{с}} \frac{\partial T_c}{\partial r};$$

$$-\lambda \frac{\partial T_p}{\partial r} = \alpha (T - T_p);$$

$$r = R_p: v_z = 0; v_r = 0; v_\varphi = \omega R_p;$$

$$-\lambda \frac{\partial T_p}{\partial r} = \alpha (T - T_p);$$

$$r = R(z) + h: \lambda_{\text{с}} \frac{\partial T_c}{\partial r} = -\alpha (T_c - T_{\text{п}});$$

$$\varphi_0 / 2 = \pi / 2: v_z = 0; v_r = 0; v_\varphi = \omega R_p;$$

$$\varphi_0 / 2 = -\pi / 2: v_z = 0; v_r = 0; v_\varphi = \omega R_p,$$

сматриваем в цилиндрической системе координат (r, φ, z) , где нулевое значение радиальной координаты r совпадает с осью трубы, координаты z — с входным сечением, а угловой координаты φ — с вертикальным сечением трубы. Тогда уравнения движения, неразрывности, энергии, теплопроводности и передачи тепла через ребра с учетом центробежной силы запишутся в виде [5, 6]:

где $R(z) = -\sqrt{R^2 - (z-a)^2} + b$ — текущий радиус трубы; (a, b) — координаты центра окружности,

δ — толщина ребра, $l = \int_{z_1}^{z_2} \frac{R}{\sqrt{R^2 - (z-a)^2}} dz$ —

длина дуги $R(z)$.

Решение системы (1) будем искать в виде [1,2]:

$$v_r = u_0 f(z, r, \varphi), v_\varphi = \omega r G(z, r, \varphi),$$

$$v_z = u_0 H(z, r, \varphi),$$

$$p = \rho u_0^2 F(z, r, \varphi) + p_0, T = T_0 t(z, r, \varphi),$$

$$T_c = T_0 \theta(z, r, \varphi), T_p = T_0 \vartheta(z, r, \varphi).$$

Отобразим физическую область течения с криволинейными границами в прямоугольную, используя преобразование координат. Для этого введем замену переменных в уравнениях движения, неразрывности, энергии и теплопроводности:

$$\bar{R} = R(z)/L; \bar{R} = d_{\text{с}}/R(z); \bar{r} = r/R(z); \bar{r} = r/R_p;$$

$$\bar{z} = z/L; \bar{a} = a/L; \bar{b} = b/L; \bar{c} = R/L; \bar{H} = h/R(z);$$

$$\bar{\varphi} = (l_1 R(z))/(l_0 r); \varphi_0 = l_0/R(z); \varphi = l_1/r;$$

$$\bar{l} = l_1/l_0; \bar{\delta} = R(z)/\delta; \bar{z} = z/l; K_\lambda = \lambda_{\text{с}}/\lambda_{\text{ж}}; \theta_{\text{п}} = T_{\text{п}}/T_0,$$

где l_0 — длина дуги, соответствующая углу φ_0 ,
 l_1 — длина дуги, соответствующая углу φ ,
 $Re = u_0 d_3 / \nu$ — число Рейнольдса, $N = \omega r / u_0$ —
число закрутки, $Re = u_0 d_3 / a$ — число Пекле,

$Bi = \alpha d_3 / \lambda$ — число Био.

Тогда краевая задача для безразмерных составляющих скорости, давлений и температур будет иметь вид:

$$f \frac{\partial f}{\partial r} + \frac{NG}{r\varphi_0} \frac{\partial f}{\partial \varphi} - H \left(\frac{\bar{r}(\bar{z}-\bar{a})}{\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial f}{\partial r} - \bar{R} \frac{\partial f}{\partial \bar{z}} - \frac{\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})}{r\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial f}{\partial \varphi} \right) - \frac{N^2 G^2}{r} = -\frac{\partial F}{\partial r} + \frac{\tilde{R}}{Re} \left(\frac{\partial^2 f}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial r} + \right.$$

$$+ \frac{1}{r^2 \varphi_0^2} \frac{\partial^2 f}{\partial \varphi^2} + \frac{\bar{r}^2 (\bar{z}-\bar{a})^2}{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2} \frac{\partial^2 f}{\partial r^2} + \bar{R}^2 \frac{\partial^2 f}{\partial \bar{z}^2} + \frac{\bar{l}^2 (\bar{z}-\bar{a})^2}{r^2 (\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2)} \frac{\partial^2 f}{\partial \varphi^2} - \frac{2\bar{r}\bar{R}(\bar{z}-\bar{a})}{\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial^2 f}{\partial r \partial \bar{z}} -$$

$$\left. - \frac{2\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})^2}{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2} \frac{\partial^2 f}{\partial r \partial \varphi} + \frac{2\bar{R}\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})}{r\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial^2 f}{\partial \varphi \partial \bar{z}} - \frac{f}{r^2} - \frac{2N}{r^2 \varphi_0} \frac{\partial G}{\partial \varphi} \right) + \frac{N^2}{r};$$

$$f \frac{\partial G}{\partial r} + \frac{NG}{r\varphi_0} \frac{\partial G}{\partial \varphi} - H \left(\frac{\bar{r}(\bar{z}-\bar{a})}{\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial G}{\partial r} - \bar{R} \frac{\partial G}{\partial \bar{z}} - \frac{\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})}{r\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial G}{\partial \varphi} \right) + \frac{FG}{r} =$$

$$= -\frac{1}{Nr\varphi_0} \frac{\partial F}{\partial \varphi} + \frac{\tilde{R}}{Re} \left(\frac{\partial^2 G}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial G}{\partial r} + \frac{1}{r^2 \varphi_0^2} \frac{\partial^2 G}{\partial \varphi^2} + \frac{\bar{r}^2 (\bar{z}-\bar{a})^2}{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2} \frac{\partial^2 G}{\partial r^2} + \bar{R}^2 \frac{\partial^2 G}{\partial \bar{z}^2} + \right.$$

$$+ \frac{\bar{l}^2 (\bar{z}-\bar{a})^2}{r^2 (\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2)} \frac{\partial^2 G}{\partial \varphi^2} - \frac{2\bar{r}\bar{R}(\bar{z}-\bar{a})}{\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial^2 G}{\partial r \partial \bar{z}} - \frac{2\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})^2}{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2} \frac{\partial^2 G}{\partial r \partial \varphi} +$$

$$\left. + \frac{2\bar{R}\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})}{r\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial^2 G}{\partial \varphi \partial \bar{z}} - \frac{G}{r^2} \right) + \frac{2\tilde{R}}{NRe r^2 \varphi_0} \frac{\partial f}{\partial \varphi};$$

$$f \frac{\partial H}{\partial r} + \frac{NG}{r\varphi_0} \frac{\partial H}{\partial \varphi} - H \left(\frac{\bar{r}(\bar{z}-\bar{a})}{\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial H}{\partial r} - \bar{R} \frac{\partial H}{\partial \bar{z}} - \frac{\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})}{r\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial H}{\partial \varphi} \right) = \frac{\bar{r}(\bar{z}-\bar{a})}{\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial F}{\partial r} -$$

$$- \bar{R} \frac{\partial F}{\partial \bar{z}} - \frac{\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})}{r\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial F}{\partial \varphi} + \frac{\tilde{R}}{Re} \left(\frac{\partial^2 H}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial H}{\partial r} + \frac{1}{r^2 \varphi_0^2} \frac{\partial^2 H}{\partial \varphi^2} + \frac{\bar{r}^2 (\bar{z}-\bar{a})^2}{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2} \frac{\partial^2 H}{\partial r^2} + \bar{R}^2 \frac{\partial^2 H}{\partial \bar{z}^2} + \right.$$

$$+ \frac{\bar{l}^2 (\bar{z}-\bar{a})^2}{r^2 (\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2)} \frac{\partial^2 H}{\partial \varphi^2} - \frac{2\bar{r}\bar{R}(\bar{z}-\bar{a})}{\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial^2 H}{\partial r \partial \bar{z}} - \frac{2\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})^2}{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2} \frac{\partial^2 H}{\partial r \partial \varphi} + \frac{2\bar{R}\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})}{r\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial^2 H}{\partial \varphi \partial \bar{z}} \left. \right);$$

$$\frac{\partial f}{\partial r} - \frac{\bar{r}(\bar{z}-\bar{a})}{\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial H}{\partial r} + \bar{R} \frac{\partial H}{\partial \bar{z}} + \frac{\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})}{r\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial H}{\partial \varphi} + \frac{f}{r} + \frac{N}{r\varphi_0} \frac{\partial G}{\partial \varphi} = 0;$$

$$f \frac{\partial t}{\partial r} + \frac{NG}{r\varphi_0} \frac{\partial t}{\partial \varphi} - H \left(\frac{\bar{r}(\bar{z}-\bar{a})}{\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial t}{\partial r} - \bar{R} \frac{\partial t}{\partial \bar{z}} - \frac{\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})}{r\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial t}{\partial \varphi} \right) = \frac{\tilde{R}}{Pe} \left(\frac{\partial^2 t}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial t}{\partial r} + \frac{1}{r^2 \varphi_0^2} \frac{\partial^2 t}{\partial \varphi^2} + \right.$$

$$+ \frac{\bar{r}^2 (\bar{z}-\bar{a})^2}{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2} \frac{\partial^2 t}{\partial r^2} + \bar{R}^2 \frac{\partial^2 t}{\partial \bar{z}^2} + \frac{\bar{l}^2 (\bar{z}-\bar{a})^2}{r^2 (\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2)} \frac{\partial^2 t}{\partial \varphi^2} - \frac{2\bar{r}\bar{R}(\bar{z}-\bar{a})}{\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial^2 t}{\partial r \partial \bar{z}} - \frac{2\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})^2}{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2} \frac{\partial^2 t}{\partial r \partial \varphi} + \frac{2\bar{R}\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})}{r\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial^2 t}{\partial \varphi \partial \bar{z}} \left. \right);$$

$$\frac{\partial^2 \theta}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial \theta}{\partial r} + \frac{1}{r^2 \varphi_0^2} \frac{\partial^2 \theta}{\partial \varphi^2} + \frac{\bar{r}^2 (\bar{z}-\bar{a})^2}{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2} \frac{\partial^2 \theta}{\partial r^2} + \bar{R}^2 \frac{\partial^2 \theta}{\partial \bar{z}^2} + \frac{\bar{l}^2 (\bar{z}-\bar{a})^2}{r^2 (\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2)} \frac{\partial^2 \theta}{\partial \varphi^2} - \frac{2\bar{r}\bar{R}(\bar{z}-\bar{a})}{\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial^2 \theta}{\partial r \partial \bar{z}} -$$

$$- \frac{2\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})^2}{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2} \frac{\partial^2 \theta}{\partial r \partial \varphi} + \frac{2\bar{R}\bar{l}(\bar{z}-\bar{a})}{r\sqrt{\bar{c}^2 - (\bar{z}-\bar{a})^2}} \frac{\partial^2 \theta}{\partial \varphi \partial \bar{z}} = 0;$$

$$\frac{\partial^2 \vartheta}{\partial \bar{r}^2} - \frac{2\bar{\delta}\bar{z}Bi}{\bar{z}\bar{R}}(t - \vartheta) = 0;$$

с граничными условиями:

$$\bar{z} = 0; \quad f = 0; \quad G = 0; \quad H = 1; \quad F = 0; \quad t = 1;$$

$$\frac{\partial F}{\partial \bar{z}} = 0; \quad \frac{\partial f}{\partial \bar{z}} = 0; \quad \frac{\partial G}{\partial \bar{z}} = 0; \quad \frac{\partial t}{\partial \bar{z}} = 0; \quad \frac{\partial \theta}{\partial \bar{z}} = 0;$$

$$\bar{z} = \bar{L}: \quad \frac{\partial \theta}{\partial \bar{z}} = 0;$$

$$\bar{r} = 1; \quad f = 0; \quad G = 1; \quad H = 0; \quad t = \theta;$$

$$\frac{\partial t}{\partial \bar{r}} = K_\lambda \frac{\partial \theta}{\partial \bar{r}}; \quad \frac{\partial \vartheta}{\partial \bar{r}} = -\frac{Bi}{\bar{R}}(t - \vartheta);$$

$$\bar{r} = 0; \quad f = 0; \quad G = 0; \quad \frac{\partial H}{\partial \bar{r}} = 0; \quad \frac{\partial F}{\partial \bar{r}} = 0; \quad \frac{\partial t}{\partial \bar{r}} = 0;$$

$$\tilde{r} = 1: \quad H = 0; \quad f = 0; \quad G = 1; \quad \frac{\partial \vartheta}{\partial \tilde{r}} = -\frac{Bi}{\tilde{R}}(t - \vartheta);$$

$$\bar{r} = 1 + \bar{H}: \quad \frac{\partial \theta}{\partial \bar{r}} = -\frac{Bi}{\bar{R}}(\theta - \theta_n);$$

$$\varphi_0 / 2 = \pi / 2: \quad H = 0; \quad f = 0; \quad G = 1;$$

$$\varphi_0 / 2 = -\pi / 2: \quad H = 0; \quad f = 0; \quad G = 1.$$

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

Численная реализация математической модели позволит определить значения параметров скоростей, давления и температур в проточной части канала в зависимости от чисел Re , закрутки N и значений чисел Re .

СПИСОК ОБОЗНАЧЕНИЙ

R_p — расстояние от оси трубы до ребра, м;

h — толщина стенки канала, м;

L — общая длина канала типа «конфузор-диффузор», м;

T, T_c, T_n, T_p — температуры жидкости, стенки канала,

пара и ребра соответственно, К;

v_r, v_φ, v_z — радиальная, окружная, осевая составляющие скорости течения, м/с;

α — среднее арифметическое значение коэффициента теплоотдачи, Вт/(м²·с);

$\lambda_{ж}, \lambda_c$ — коэффициенты теплопроводности жидкости и стенки канала соответственно, Вт/(м·с);

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Горская Т.Ю. Гидродинамика ламинарного течения вязкой жидкости в теплообменных устройствах с вращающейся поверхностью типа «конфузор-диффузор»: Дисс. ...канд. техн. наук. Казань, 2004. 110 с.
2. Пантелеева Л.Р. Теплообмен при ламинарном течении вязкой жидкости в теплообменных устройствах типа «труба в трубе» с вращающейся поверхностью «конфузор-диффузор»: Дисс. ...канд. техн. наук. Казань, 2005. 116 с.
3. Басова О.А., Золотоносов А.Я., Золотоносов Я.Д. Построение профиля криволинейных элементов теплообменного аппарата конфузорно-диффузорного типа // Известия вузов. Проблемы энергетики. Казань: Изд-во КГЭУ. 2005. №11-12. С. 111—116.
4. Мигай В.К. Повышение эффективности современных теплообменников. Л.: Энергия, 1980. 144 с.
5. Лойцянский Л.И. Механика жидкости и газа. — 4-е изд. М.: Наука, 1973. 840 с.
6. Михеев М.А., Михеева И.М. Основы теплопередачи. М.: Энергия, 1977. 344 с.