

TẠP CHÍ

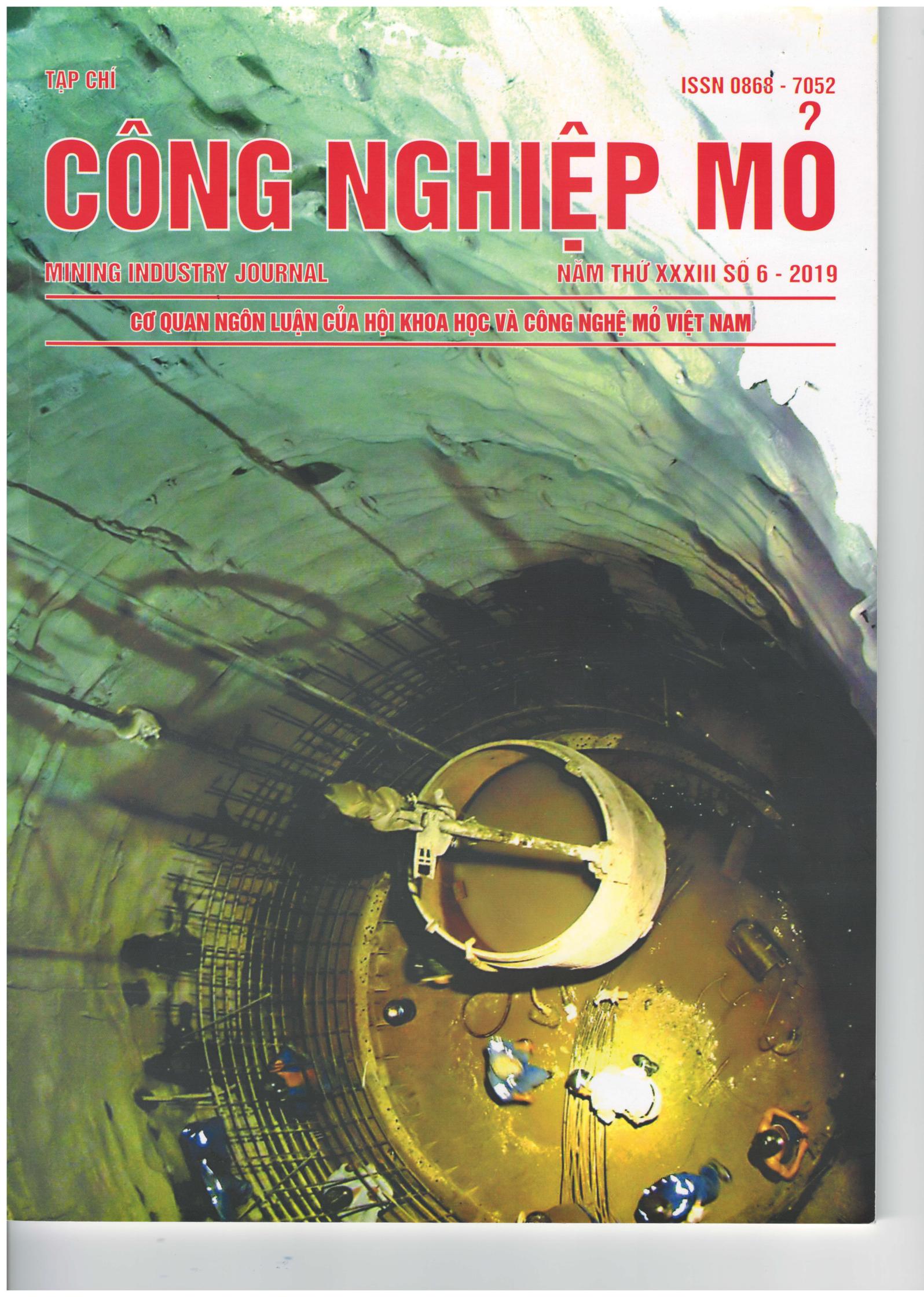
ISSN 0868 - 7052

CÔNG NGHIỆP MỎ

MINING INDUSTRY JOURNAL

NĂM THỨ XXXIII SỐ 6 - 2019

CƠ QUAN NGÔN LUẬN CỦA HỘI KHOA HỌC VÀ CÔNG NGHỆ MỎ VIỆT NAM



TẠP CHÍ CÔNG NGHIỆP MỎ

CƠ QUAN NGÔN LUẬN
CỦA HỘI KH&CN MỎ VIỆT NAM

NĂM THỨ XXXIII
SỐ 6 - 2019

✦ Tổng biên tập:
GS.TS.NGND. VÕ TRỌNG HÙNG

✦ Phó Tổng biên tập
kiêm Thư ký Toà soạn:
TS. TẠ NGỌC HẢI

✦ Ủy viên Phụ trách Trị sự:
KS. TRẦN VĂN TRẠCH

✦ Ủy viên Ban biên tập:
TS. NGUYỄN BÌNH

PGS.TS. PHÙNG MẠNH ĐẮC
TSKH. ĐINH NGỌC ĐĂNG
TS. NGHIÊM GIA

PGS.TS.NGƯT. HỒ SĨ GIAO
TS. NGUYỄN HỒNG MINH

GS.TS.NGƯT. VÕ CHÍ MỸ

PGS.TS. NGUYỄN CẢNH NAM

KS. ĐÀO VĂN NGÂM

TS. ĐÀO ĐẮC TẠO

TS. PHAN NGỌC TRUNG

GS.TS.NGND. TRẦN MẠNH XUÂN

✦ TOÀ SOẠN:

Số 655 - Phạm Văn Đồng
Bắc Từ Liêm-Hà Nội

Điện thoại: 36649158; 36649159

Fax: (844) 36649159

Email: info@vinamin.vn

Website: http://vinamin.vn

✦ Tạp chí xuất bản với sự cộng tác
của: Trường Đại học Mỏ-Địa chất;
Viện Khoa học và Công nghệ Mỏ-
Luyện kim; Viện Khoa học Công
nghệ Mỏ; Viện Dầu khí

✦ Giấy phép xuất bản số:
319/GP-BVHTT ngày 23/7/2002
của Bộ Văn hoá Thông tin

✦ In tại Công ty CTCP
KH & CN Hoàng Quốc Việt
18 Hoàng Quốc Việt - Hà Nội
Điện thoại: 024.37562778

✦ Nộp lưu chiểu:
Tháng 12 năm 2019

MỤC LỤC

TIÊU ĐIỂM

- ✦ Nghiên cứu phân bố ứng suất và giải pháp không để lại trụ bảo vệ khi khai thác các vỉa dày trung bình, dốc thoải đến nghiêng Lê Quang Phục 1
và nnk

KHAI THÁC MỎ

- ✦ Phương pháp mô phỏng dự báo, xác định bán kính ảnh hưởng của đá văng do nổ mìn trên mỏ lộ thiên Việt Nam Nguyễn Anh Tuấn 11
và nnk
- ✦ Nghiên cứu giải pháp thu hồi than trong công nghệ khai thác lò chợ xiên chéo, chống giữ bằng giàn chống mềm loại ZRY ở Công ty than Vàng Danh Vương Minh Thu 19
và nnk
- ✦ Mô hình mạng nơ-ron nhân tạo và mô hình thực nghiệm để dự báo sóng chấn động nổ mìn trên mỏ lộ thiên Nguyễn Hoàng 23
và nnk

XÂY DỰNG CÔNG TRÌNH NGÂM VÀ MỎ

- ✦ Mô hình phân tích dự báo độ lún mặt đất khi thi công đường hầm đô thị bằng máy khiên đào Đỗ Ngọc Thái 29
và nnk
- ✦ Nghiên cứu xác định tham số của kết cấu chống neo cho đường lò bằng phương pháp số Đào Viết Đoàn 34

TUYỂN VÀ CHẾ BIẾN KHOÁNG SẢN

- ✦ Quy trình công nghệ sản xuất thiếc hàn không chì dạng kem Trần Thụy Thúy Vi 40
và nnk
- ✦ Hoàn thiện công nghệ sản xuất thiếc 99,99 % từ thiếc thô Đinh Thị Thu Hiền 45
và nnk
- ✦ Nghiên cứu tuyển nổi bùn than mỏ Khánh Hòa nhằm tận thu than sạch Phạm Văn Luận, 51
Lê Việt Hà

CƠ KHÍ VÀ CƠ ĐIỆN MỎ

- ✦ Ứng dụng Simulink Matlab để nghiên cứu động lực học kênh quay ty trên máy khoan xoay cầu CBLJ-250T Lê Ngọc Dũng, 56
Đặng Văn Chí

THÔNG GIÓ, AN TOÀN VÀ BẢO VỆ MÔI TRƯỜNG

- ✦ Giải pháp kỹ thuật cải thiện và nâng cao năng lực thông gió mỏ tại Công ty than Thống nhất-TKV Phạm Đức Khiêm 61
và nnk
- ✦ Một số kết quả nghiên cứu xử lý bùn đỏ nhà máy alumin Lâm Đồng bằng phương pháp thải khô Hoàng Minh Hùng 64
và nnk

ĐỊA CƠ HỌC, ĐỊA TIN HỌC, ĐỊA CHẤT, TRẮC ĐỊA

- ✦ Đặc điểm quặng hóa và tiềm năng tài nguyên quặng graphit khu vực Văn Yên, tỉnh Yên Bái Nguyễn Chí Công 74
và nnk
- ✦ Nghiên cứu chế tạo búa mìn từ than bùn nhà máy tuyển phục vụ khai thác than hầm lò Vương Minh Thu 82
và nnk

KINH TẾ, QUẢN LÝ

- ✦ Nhiệt điện than thế giới và Việt Nam: Hiện trạng và xu thế phát triển Nguyễn Cảnh Nam 85

THÔNG TIN, SỰ KIỆN

- ✦ Định hướng hoạt động khoa học công nghệ ngành Than-Khoáng sản đến năm 2025 Đức Khải 92
- ✦ Thông tin về đầu tư vào công nghiệp nhôm trên thế giới Trần Minh Huân 93
- ✦ Từ sản xuất than đến sản xuất điện - TKV nâng cao hiệu quả sử dụng than Đức Khải 94
- ✦ Hội thảo quốc tế về công nghệ, máy và thiết bị cơ khí trong khai thác khoáng sản Ngọc Kiên 96
- ✦ Chín nước đứng đầu về khai thác quặng sắt năm 2018 Trần Minh Huân 98
- ✦ Năm công ty sản xuất uranium lớn nhất thế giới năm 2018 Trần Minh Huân 99
- ✦ Tin vắn ngành mỏ thế giới Đức Toàn 101

Ảnh Bìa 1: Thi công giếng đứng núi Béo (Ảnh Văn Thắng)

ỨNG DỤNG SIMULINK MATLAB ĐỂ NGHIÊN CỨU ĐỘNG LỰC HỌC KÊNH QUAY TY TRÊN MÁY KHOAN XOAY CẦU CBШ-250T

LÊ NGỌC DÙNG - *Trường Đại học Công nghệ Đồng Nai*

ĐẶNG VĂN CHÍ - *Trường Đại học Mở-Địa chất*

Email: lengocdung2007@gmail.com

1. Tổng quan

Máy khoan xoay cầu CBШ-250T được sử dụng rộng rãi trên các công trường mỏ lộ thiên. Trong quá trình vận hành, máy khoan thường tiếp xúc với đất đá có độ cứng và các điều kiện địa chất mỏ khác nhau. Hệ thống điều khiển của máy khoan cần phải tự động điều chỉnh các thông số làm việc sao cho phù hợp với các điều kiện mỏ. Tuy nhiên, trong điều kiện vận hành thực tế ở Việt Nam, có nhiều yếu tố ảnh hưởng tới các đặc tính làm việc của máy chưa được tính đến.

Cho đến nay cũng chưa có nhiều công trình nghiên cứu đề cập một cách đầy đủ và chi tiết tới các yếu tố này. Vì vậy, ứng dụng Simulink Matlab để mô hình hóa quá trình động lực học kênh quay ty trên các máy khoan xoay cầu, có xem xét đến sự ảnh hưởng của các yếu tố địa chất sẽ giúp phân biệt được bản chất và làm rõ hơn các hiện tượng xảy ra trong quá trình làm việc của máy. Trên cơ sở đó, đề xuất được các tham số làm việc phù hợp cũng như lựa chọn được các bộ điều khiển hợp lý trong quá trình vận hành máy khoan xoay cầu.

Phương pháp này còn cho phép khảo sát sự ảnh hưởng của các yếu tố kể trên đến các đặc tính làm việc cũng như diễn biến quá trình quá độ của hệ thống truyền động điện máy khoan. Trên cơ sở đó, cho phép dự báo được các mối quan hệ đối với một hệ thống thực từ mô hình lý thuyết. Đây cũng là phương pháp nghiên cứu hiện đại và tiên tiến, không chỉ trong công tác nghiên cứu mà còn có thể áp dụng cho công tác đào tạo, chuyển giao quy trình công nghệ và hiệu chỉnh máy khoan.

2. Hệ thống điều khiển kênh quay ty và xây dựng mô hình toán học

2.1. Hệ thống điều khiển kênh quay ty trong máy khoan xoay cầu CBШ-250T

Sơ đồ khối mô tả nguyên lý điều khiển kênh quay ty trong máy khoan xoay cầu CBШ-250T [2], [3], [7] được cho như hình H.1. Trong đó:

- Khối cấp điện cho mạch lực được nối với lưới 3 pha qua contactor K1, aptomat F1, chỉnh lưu 3 pha thyristor;

- Khối cấp điện cho mạch kích từ từ lưới 220 V qua các điện trở giảm dòng R, aptomat F2 và chỉnh lưu một pha không đối xứng;

- Khối khuếch đại tổng hợp KĐT tạo tín hiệu điều khiển bằng cách cộng tín hiệu từ ĐK và tín hiệu phản hồi điện áp động cơ sau đó khuếch đại tín hiệu điều khiển và cung cấp cho khối hiệu chỉnh HC;

- Khối hiệu chỉnh HC dùng để ổn định các đặc tính tĩnh và động của hệ thống, bảo đảm cho tín hiệu ra được mềm mại khi có sự thay đổi đột ngột của tín hiệu vào. Nó còn có chức năng hiệu chỉnh lại tín hiệu đưa vào khối điều khiển xung pha XP khi có tác động của hồi tiếp cắt và hồi tiếp mềm theo dòng phản ứng của động cơ khoan;

- Khối điều khiển xung pha XP của mạch lực tạo xung điều khiển và tạo góc mở theo tín hiệu điều khiển;

- Khối cảm biến điện áp CBA tạo tín hiệu phản hồi điện áp động cơ để đưa về khuếch đại tổng KĐT;

- Khối khuếch đại tổng hợp KĐT_k ở mạch tạo điện áp kích từ cho động cơ;

- Khối cắt theo dòng và tạo tín hiệu tỉ lệ C-TL tạo tín hiệu tỉ lệ với dòng điện phản ứng của động cơ khoan đưa về khối khuếch đại KĐT_k của mạch kích từ để điều chỉnh dòng kích từ cho động cơ khoan. Tạo tín hiệu hồi tiếp cắt nhanh và hồi tiếp mềm theo dòng phản ứng;

- Khối đảo chiều ĐC bao gồm 2 contactor đặt ở tủ điện xoay chiều, có chức năng đảo chiều quay cho động cơ.

Phần mềm Simulink Matlab được lựa chọn cho việc mô phỏng hệ thống truyền động điện kênh quay ty máy khoan xoay cầu CBLL-250T. Simulink cung cấp một thư viện với đầy đủ các công cụ hỗ trợ việc xây dựng mô hình dựa trên các phương trình toán được thành lập. Sơ đồ cấu trúc khối được thành lập trong môi trường lập trình đồ họa của Matlab cho như hình H.2. Cấu trúc khối DONG CO DC thể hiện trên hình H.3. Cấu trúc khối Subsystem Alpha thể hiện trên hình H.4. Cấu trúc khối Subsystem Alpha KT thể hiện trên hình H.5.

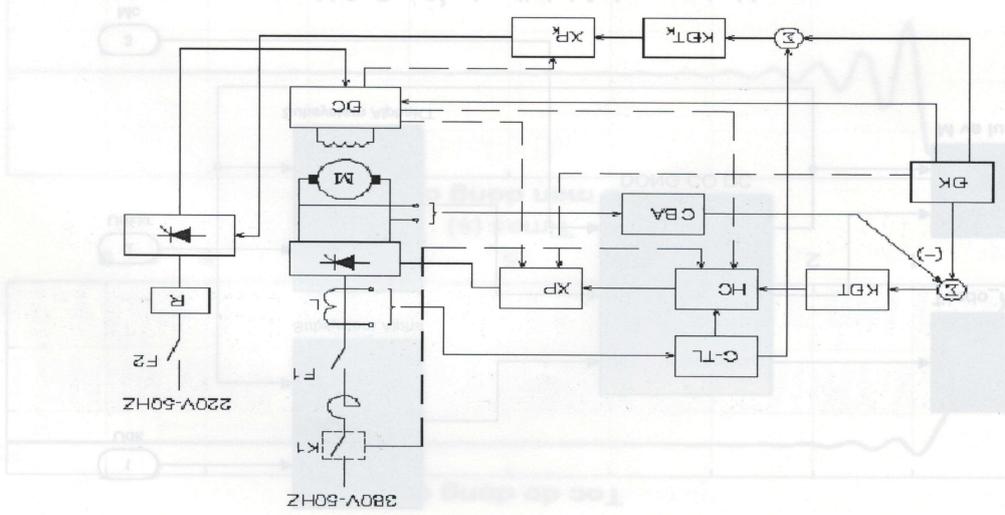
3. Ứng dụng Simulink Matlab để mô hình hóa hệ thống kênh quay ty máy khoan

$$\begin{cases}
 T_{kt} \frac{d i_{kt} + i_{kt}}{dt} = \frac{R_{kt}}{U_{kt}} & (7) \\
 \phi = f_1(F_{kt}) & (8) \\
 F_{kt} = \frac{R_{kt}}{U_{kt} \cdot W_{kt}} & (9) \\
 U_{kt} = 99(1 + \cos \alpha) & (10) \\
 \alpha = f(U_{dk}) & (11)
 \end{cases}
 \quad (15)$$

Trong đó: α_1 - Hệ số hồi tiếp âm theo áp động cơ; α_2 - Hệ số hồi tiếp âm theo dòng của động cơ, V ; I_u - Dòng điện phần ứng, A ; R_{kt} - Tổng điện trở mạch phần ứng, Ω ; $T_u = (L_{kt}/R_{kt})$ - Hằng số thời gian mạch phần ứng, s ; L_{kt} - Tổng điện cảm phần ứng, H ; M - Mô men cản quay do động cơ sinh ra, $N.m$; M_c - Mô men cản quy đổi, $Kg.m^2$.
 Mặt khác, nếu xét hệ kín ta xác định được hệ số khuếch đại mạch KDTH:
 $K_{kd} = (\Delta U_{ra} / \Delta U) = [\Delta U_{ra} / (U_0 - U_{HT})] = (23 - 12,8) / (2 - 1,4) = 16,7$
 Hệ số hồi tiếp âm theo áp được xác định:
 $\alpha_1 = (U_{HT} / U_d) = (0,72 / 100) = 0,0072$.
 (11)

Đông thời động cơ quay ty được điều khiển bằng cách thay đổi điện áp phần ứng và thay đổi từ thông kích từ nên đối với cuộn kích từ phương trình cân bằng điện áp sẽ là:
 $U_{kt} = [i_{kt} R_{kt} + L_{kt} \cdot (di_{kt} / dt)]$.
 Tải dây: U_{kt} - Điện áp đặt vào cuộn kích từ, V ; i_{kt} - Dòng điện kích từ, A ; L_{kt} - Điện cảm cuộn kích từ; T_{kt} - Hằng số thời gian cuộn kích từ:
 $T_{kt} = (L_{kt} / R_{kt})$.
 Nên phương trình (12) được viết thành
 $T_{kt} \cdot (di_{kt} / dt) + i_{kt} = (U_{kt} / R_{kt})$.
 Kết hợp các phương trình trên nhận được hệ phương trình mô tả mạch kích từ ở chế độ động:

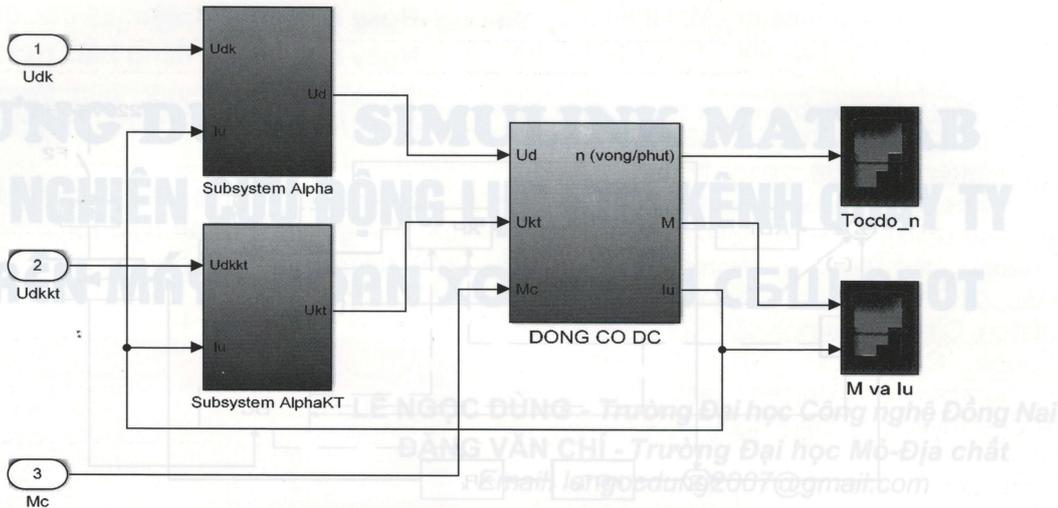
H.1. Sơ đồ nguyên lý điều khiển kênh quay ty máy khoan CBLL-250T



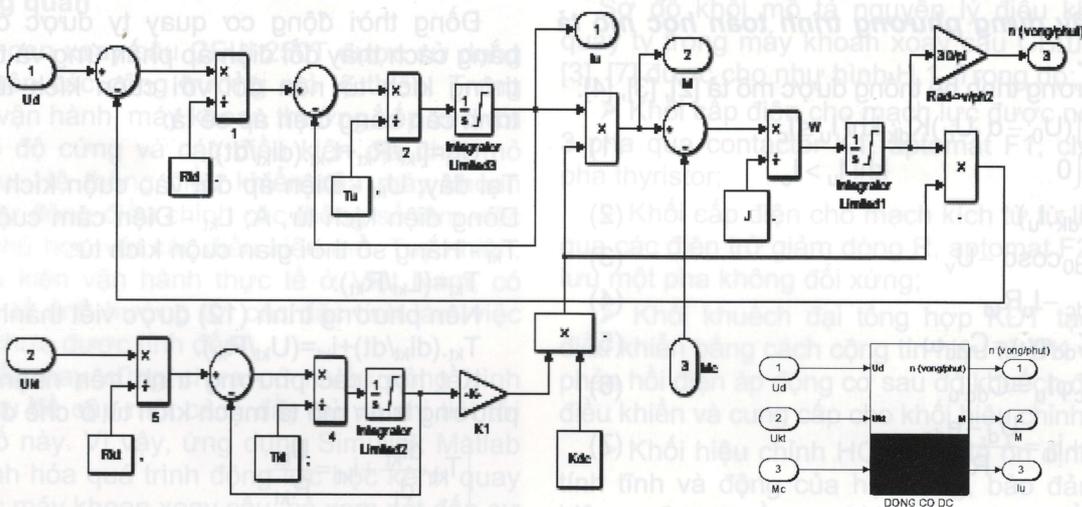
2.2. Xây dựng phương trình toán học mô tả hệ thống.

Hệ phương trình mô tả [2], [3], [4]:

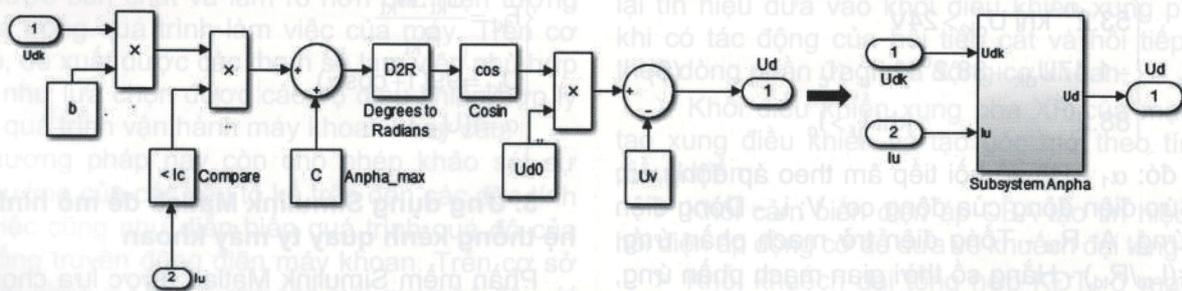
$$\begin{cases}
 U_{dk} = \begin{cases} 0 & \text{khí } I_u > I_c \\ (U_0 - \alpha_1 U_d) K_{dk} & \text{khí } I_u \leq I_c \end{cases} & (1) \\
 \alpha = f(U_{dk}, I_u) & (2) \\
 U_d = U_{d0} \cos \alpha - U_v & (3) \\
 U_d = e_{dc} - I_u R_{td} & (4) \\
 e_{dc} = K_{dc} \phi \omega = C_{dc} \omega & (5) \\
 M = K_{dc} \phi I_u = C_{dc} I_u & (6) \\
 T_u \frac{d I_u}{dt} + I_u = \frac{U_d - e_{dc}}{R_{td}} & (7) \\
 J \frac{d \omega}{dt} = M - M_c & (8) \\
 \begin{cases} 53,20 & \text{khí } U_{dk} > 24V \\ -1,47 U_{dk} + 88,20 & \text{khí } I_u \leq I_c \end{cases} & (9) \\
 88,20 & \text{khí } I_u > I_c
 \end{cases}$$



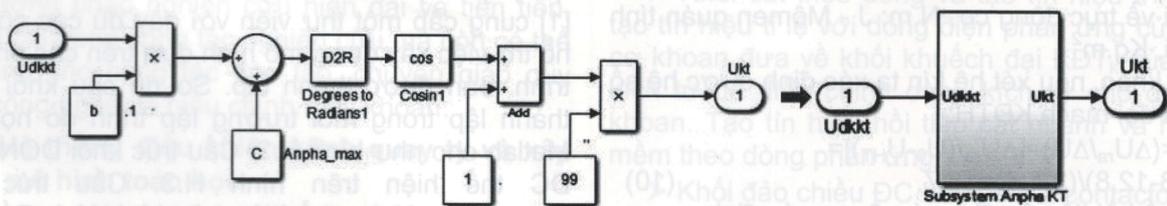
H.2. Sơ đồ simulink kênh quay ty khoan



H.3. Cấu trúc khối ĐỘNG CƠ DC

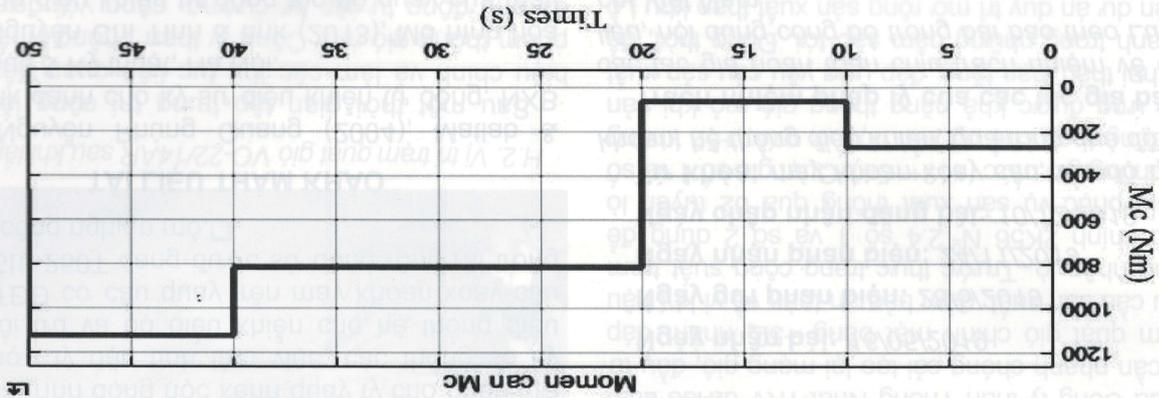


H.4. Cấu trúc khối Subsystem Alpha

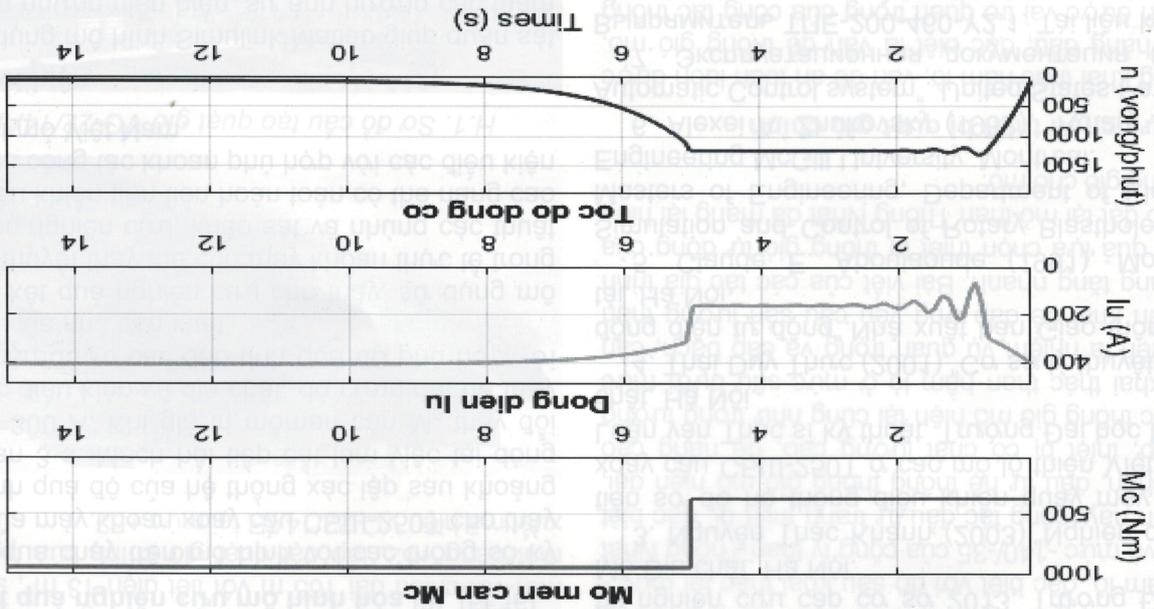


H.5. Cấu trúc khối Subsystem Alpha KT

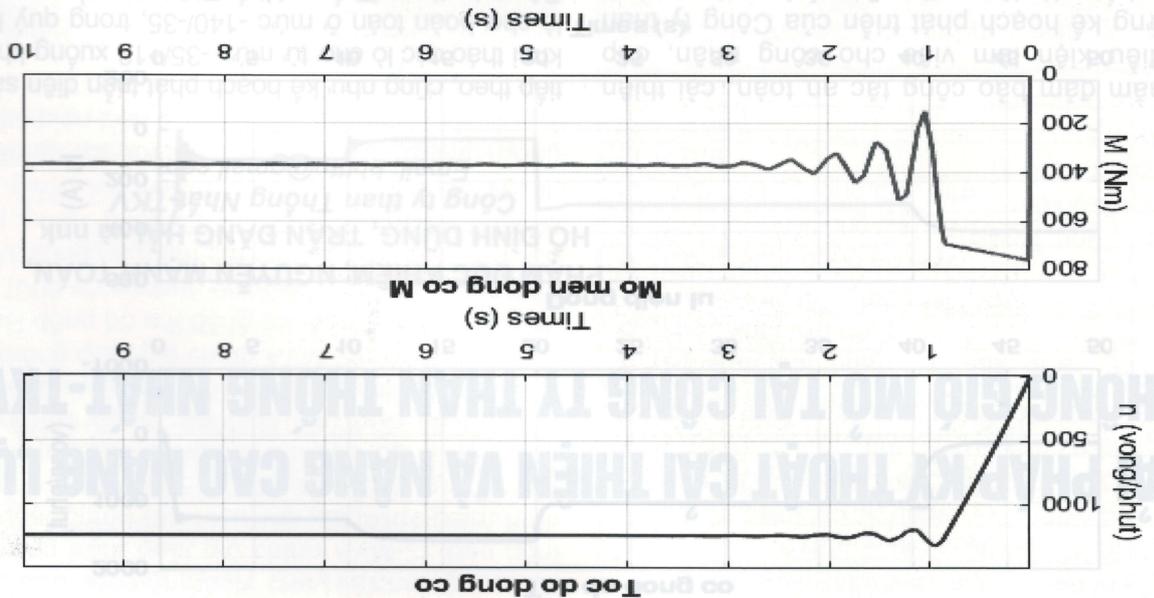
H.8. Khi tải M_c thay đổi ngẫu nhiên theo độ cứng đất đá

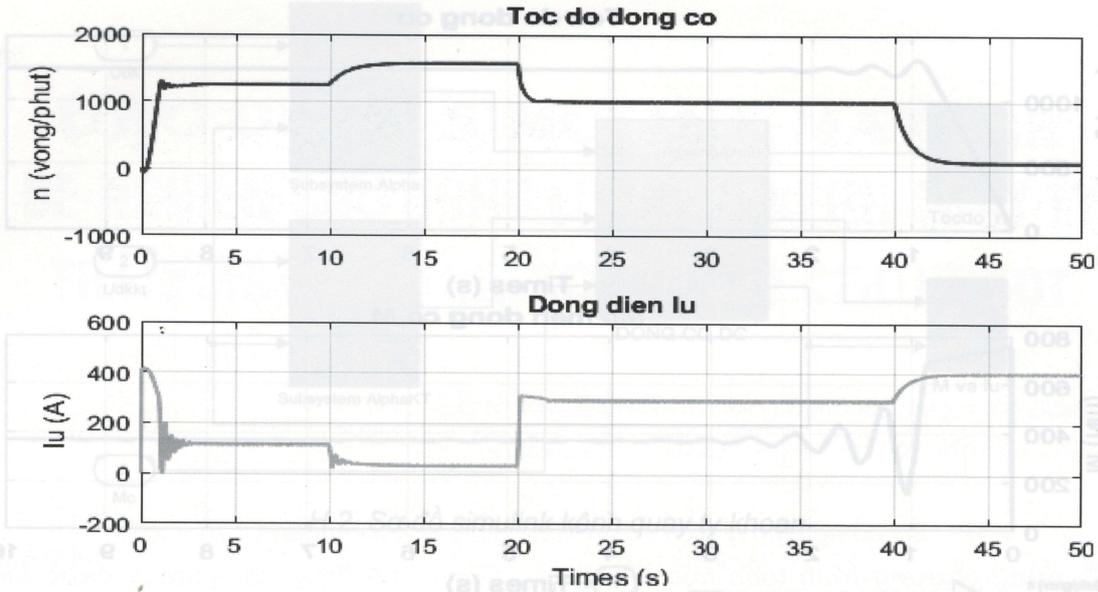


H.7. Dòng điện I_{dc} , tốc độ động cơ N_{dc} khi M_c vượt 2 lần định mức



H.6. Tốc độ và mômen động cơ với tải định mức





H.9. Tốc độ động cơ và dòng điện I_u khi M_c thay đổi ngẫu nhiên

4. Kết quả nghiên cứu mô hình hóa [3], [5], [6]

Kết quả chạy trên mô hình với các thông số kỹ thuật của máy khoan xoay cầu CBШ-250T cho thấy quá trình quá độ của hệ thống xác lập sau khoảng thời gian 3 s. Mạch hồi tiếp cắt làm việc tại dòng điện $I_u=300$ A. Khi giá trị mômen cản M_c thay đổi (khi các điều kiện về địa chất, độ cứng đất đá thay đổi), nhận được các đặc tính quá độ phù hợp với thiết kế của nhà sản xuất.

Các kết quả nghiên cứu cho thấy, sử dụng mô hình lý thuyết thay thế cho máy khoan thực tế trong công tác nghiên cứu, khảo sát và nhúng các thuật toán điều khiển tiên tiến hoàn toàn có thể nâng cao hiệu quả công tác khoan phù hợp với các điều kiện địa chất mỏ Việt Nam.

5. Kết luận

Sử dụng mô hình Simulink Matlab giúp quan sát dễ dàng những diễn biến, sự ảnh hưởng các tham số đến quá trình quá độ quá trình khoan. Mô hình hóa quá trình động học kênh quay ty cho phép lựa chọn hợp lý đặc tính làm việc, các thông số kỹ thuật tối ưu và bộ điều khiển cho hệ thống điều khiển TĐĐ cơ cấu quay trên máy khoan xoay cầu CBШ-250T đang được sử dụng rộng rãi trong ngành công nghiệp mỏ. □

TÀI LIỆU THAM KHẢO

1. Nguyễn Phùng Quang (2004), Matlab & Simulink dành cho kỹ sư điều khiển tự động, NXB Khoa học & Kỹ thuật, Hà Nội.
2. Nguyễn Chí Tình & nnk (2013), "Mô hình hóa hệ thống điều khiển tự động tốc độ quay của máy khoan xoay cầu CBШ-250T". Báo cáo tổng kết đề

tài nghiên cứu cấp cơ sở 2013, Trường Đại học Mỏ-Địa chất. Hà Nội.

3. Nguyễn Thạch Khánh (2003), "Nghiên cứu cải tiến sơ đồ hệ thống điều khiển quay máy khoan xoay cầu CBШ-250T ở các mỏ lộ thiên Việt Nam". Luận văn Thạc sĩ kỹ thuật. Trường Đại học Mỏ-Địa chất, Hà Nội.

4. Thái Duy Thức (2001), "Cơ sở lý thuyết truyền động điện tự động". Nhà xuất bản Giao thông Vận tải. Hà Nội.

5. Claude E. Aboujaoude (1991), Modeling, Simulation and Control of Rotary Blasthole Drills, Masters of Engineering, Department of Electrical Engineering McGill University, Montreal.

6. Alexei A. Zhukovsky (1982), "Rotary Drilling Automatic Control system". United States Patent.

7. Эксплуатационная документация (2003). Выпрямитель ТПЕ-200-460-Y2.1. Tài liệu kỹ thuật về máy khoan xoay cầu - Cty CP than Cao Sơn cung cấp.

Ngày nhận bài: 16/05/2019

Ngày gửi phản biện: 28/5/2019

Ngày nhận phản biện: 24/11/2019

Ngày chấp nhận đăng bài: 10/12/2019

Từ khóa: máy khoan xoay cầu; tốc độ quay ty khoan; hệ thống điều khiển; quá trình quá độ

Trách nhiệm pháp lý của các tác giả bài báo: các tác giả hoàn toàn chịu trách nhiệm về các số liệu, nội dung công bố trong bài báo theo Luật Báo chí Việt Nam

(Xem tiếp trang 18)

mất ổn định ảnh hưởng tới môi trường và các công trình cần bảo vệ trong điều kiện địa hình, địa chất phức tạp các chi phí thăm dò khảo sát là rất lớn và nhiều trường hợp là không thực hiện được sẽ được nhóm tác giả tiếp cận và nghiên cứu trong thời gian tới. □

TÀI LIỆU THAM KHẢO

1. Quy chuẩn kỹ thuật quốc gia về an toàn trong vận chuyển, bảo quản, sử dụng và tiêu hủy vật liệu nổ công nghiệp QCVN 02:2008/BCT.
2. Nguyễn Anh Tuấn, Vũ Đình Hiếu (2016). Kích thước hình học các khối đá và nguy cơ mất ổn định bờ mỏ và sườn dốc. Tạp chí Công nghiệp Mỏ. Số 2/2016. Hội Khoa học và Công nghệ Mỏ Việt Nam. Tr. 53-58.
2. Asof, M., 1991. Etude du comportement mécanique des massifs rocheux fractures en blocs (méthode à l'équilibre limite): réalisation et application. LAEGO, p.142.
3. Baroudi, H. et al., 1992. Bench stability in open pit Mines: A methodology for jointed Rock masses. In Régional Conference on fractured and jointed rock masses. Lake Tahoe, California, pp. 1-7.
4. Baecher, G.B. & Christian, J.T., 2003. Reliability and Statistics in Geotechnical Engineering John Wiley&Sons, ed., England: Wiley.
5. Nguyen, A.T, Merrien-Soukatchoff, V., Vinches, M. (2015). Rockfall hazard form DFN modelling of benches stability analysis with a stochastic approach. Proceedings of the international workshop on Advances in surface mining for environmental protection and sustainable development, Hanoi, Vietnam, p. 97-108. ISBN: 978-604-913-423-4.
6. Nguyen, A.T., Merrien-Soukatchoff, V. & Vinches, M., 2014. Grouping discontinuities of fractured rock mass into main sets: consequences on the stability analysis of open pit benches. In D. 2014, ed. DFNE 2014. Vancouver, Canada, pp. 1-8.

Ngày nhận bài: 24/4/2019

Ngày gửi phản biện: 15/06/2019

Ngày nhận phản biện: 26/09/2019

Ngày chấp nhận đăng bài: 10/12/2019

Từ khoá: bán kính đá văng, nổ mìn, mô phỏng ngẫu nhiên, bán kính vùng nguy hiểm, mô lộ thiên

Trách nhiệm pháp lý của các tác giả bài báo: các tác giả hoàn toàn chịu trách nhiệm về các số liệu, nội dung công bố trong bài báo theo Luật Báo chí Việt Nam

SUMMARY

The radius of the danger zone with loose rock lands when blasting in open mines is calculated according to national technical regulation QCVN 02: 2018 / BCT through various blasting methods. In addition to the conventional geometrical parameters, the radius of the danger zone caused by the fragments scattered by rocks and blasting also depends on the type of explosives, the powder factor and the total amount of explosives used. The paper introduces the basis of the method of calculating the kinetic energy formation conditions of rock fragments when blasting on open mines with different blasting methods. Here, the authors forecast the impact radius of rock splashing due to blasting on open-pit mines, or in mountainous terrain in Vietnam.

ỨNG DỤNG SIMULINK...

(Tiếp theo trang 60)

SUMMARY

The article presents the application of Simulink Matlab to study the dynamics of the rod rotation on rotary drilling machine CБШ-250T, which is widely used at the open pit in Quảng Ninh area. The results of the study allow to select the acceptable performance characteristics, operating parameters and adjustment parameters to the optimal control system for an electric drive of a rotating mechanism operating with different mining geological conditions.

ĐỀ BÀI ĐƯỢC

1. Chiến thắng bản thân còn khó hơn là chiến thắng kẻ khác. *Đức Phật.*
2. Chỉ có sự cống hiến mới có thể giúp bạn nhiều hơn. *Jim Rohn.*
3. Thứ giúp bạn vươn lên tầm thế giới là bất kỳ điều gì ám ảnh bạn ở tuổi 13-18. *Bill Gates.*

VTH sưu tầm