Discrete Element Methodを用いた高炉装入プロセスにおける 粒子挙動のシミュレーション

Simulation of Particle Behavior in Charging Process of Blast Furnace by Discrete Element Method

三尾浩*成田洋-Hiroshi MIO Yoichi NARITA

抄 録

Discrete Element Method (DEM, 離散要素法)を用いた高炉の装入物分布推定モデルの開発を目指し, 高炉の搬送過程における焼結鉱の粒子偏析についてシミュレートした。その結果,サージホッパー,並列 ホッパー装入時には,堆積斜面を流動する際に粗粒が偏析し,ホッパー壁際に多く堆積することが確認さ れた。また,ホッパーからの排出時には,壁側に堆積した粒子の排出が遅れるため,排出粒子の平均粒子 径は時間の経過と共に増大することがわかった。

Abstract

The objective of this paper is the development of a particle flow simulator for optimizing a charging process of a blast furnace by using Discrete Element Method (DEM). The particle behaviors during charging and discharging for a surge hopper or a parallel hopper were simulated. The large particles are stayed near the side wall of the hopper due to the particle size segregation during flowing on the heap. These particles tend to be discharged last when they are discharged from the hopper. Thus, it is found that the time changes in mean particle size of discharged particles increase with an increasing the time.

1. 緒 言

高炉は鉄鉱石を還元し、銑鉄を取り出すための向流型反 応装置であり、炉頂部から鉱石(焼結鉱やペレット等)とコー クスを層状に装入し、炉下部の羽口から高温のガスを吹き 込むことが基本的な操作である。高炉操業において、炉内 のガスの通気性は非常に重要な因子であり、安定したガス 流れを保つことが高炉の安定操業や高効率操業には必要不 可欠である。そのため、炉内に装入される鉱石やコークス の挙動や粒子偏析、堆積位置、量比を把握し、適切な装入 物分布を造り込む必要がある。

しかしながら,高炉に装入される焼結鉱やコークスをは じめとした粒状体は特異的な挙動をし,流動時には各粒子 の持つ性状(粒子径,密度,表面性状,形状等)の違いに より,特定のものが空間的,時間的に偏ってしまう"偏析" が生じる。そのため,高炉への搬送途中の貯槽(ホッパー等) や炉内装入において,一部の粒子径や銘柄が極端に偏る等 の問題も生じてしまう。したがって,これら粒子挙動や偏 析を的確に予測し、制御する手法の開発が切望されており、 DEM¹⁾ (Discrete Element Method,離散要素法)を用いた粒 子シミュレーションが着目されている。

DEM は 1970 年代に Cundall らにより提案されたシミュ レーション法であり, 粒子に作用する全ての力 (例えば接 触力, クーロン力, 付着力, 磁気力, 流体抵抗力等)をモ デル化し, 個々の粒子に対する運動方程式を逐次解くこと により, 粒子群全体の挙動を解析する手法である。DEM は粒子を離散体として扱うため, 粉粒体挙動を精度良く解 析することができ, 世界中で多くの研究²⁻¹⁰ (例えば混合, 粉砕, 粉体輸送, 充填, 流動層, 電子写真等)が進められ ている。高炉プロセスにおいても既に幾つかの解析例¹¹⁻¹⁷ が報告されており, 今後のさらなる開発が期待されている。 筆者らは, 約 10 年前より DEM を用いた高炉装入物分布推 定シミュレーションの開発を行っている¹⁸⁻²³。本稿では, 高 炉への搬送プロセスにおける粒子偏析の影響について解析 した事例²¹を紹介する。

^{*} プロセス研究所 製銑研究部 主幹研究員 博士(工学) 千葉県富津市新富 20-1 〒 293-8511

2. Discrete Element Method

DEM は粒子に作用する全ての力をモデル化し、各粒子 に対する並進と回転の運動方程式を微小時間毎に逐次解く ことが基本アルゴリズムである。

$$\dot{\mathbf{v}} = \frac{\sum \mathbf{F}}{m} \tag{1}$$
$$\dot{\mathbf{\omega}} = \frac{\sum \mathbf{M}}{m} \tag{2}$$

ここでvは粒子の速度, ωは粒子の回転速度である。また, F, Mは粒子に作用する力,および,モーメント, m, 1は それぞれ粒子質量,慣性モーメントを表す。高炉の装入プ ロセスにおける粒子挙動解析においては,作用力 F として 考慮すべきものは,粒子接触時の反発力と重力のみである が,他の粉粒体プロセスでは流体抗力,磁気力,静電気力, 付着力等を考慮することにより,様々な現象が解析できる。

粒子間,あるいは粒子-構造物間の衝突においては,粒 子の塑性変形や破損は考慮せずに,局所的なオーバーラッ プを許容している。すなわち,次式を満たすとき,2粒子 は衝突したと判定される。

 $d < r_i + r_j$ (3) ここで, d は着目 2 粒子の中心座標間距離, r は粒子半径, i, j は粒子番号である。また, 粒子の衝突モデルは完全弾性 衝突ではなく, 図 1 に示すようなばねとダッシュポットで 構成される Voigt モデルが使用される。すなわち, 粒子の 持つ弾性的, および, 非弾性的性質を接触点間に挿入した 弾性スプリング (弾性定数: K) と粘性ダッシュポット (粘 性定数: η) で表現する。

また、粒子接触に付随する摩擦相互作用を表すために、 せん断方向には摩擦スライダー (摩擦係数: μ)が挿入され ている。粒子接触面に作用する法線方向: \mathbf{F}_n ,および、せ ん断方向: \mathbf{F} の力は次式で求められる。

$$\mathbf{F}_{n,ij} = \left(K_n \Delta u_{n,ij} + \eta_n \frac{\Delta u_{n,ij}}{\Delta t}\right) \mathbf{n}_{ij}$$
(4)
$$\mathbf{F}_{t,ij} = \min\left\{\mu \left|\mathbf{F}_{n,ij}\right| \mathbf{t}_{ij}, \left[K_t \left(\Delta u_{t,ij} + \Delta \varphi_{ij}\right) + \eta_t \left(\frac{\Delta u_{t,ij} + \Delta \varphi_{ij}}{\Delta t}\right)\right] \mathbf{t}_{ij}\right\}$$
(5)

ここで, u, φ は着目 2 粒子の接触点における並進, および, 回転による相対変位であり, n, t はそれぞれ法線方向, tん断方向の単位ベクトルを意味する。

接触力,ならびに、モーメントを粒子*i*に接触するすべての粒子間に対して算出し、それらを総和し、並進、回転の速度を求め、時刻*t*から*t*+ Δt までの粒子*i*の変位量を算出する。これらの演算を全粒子に対して行い、それを $t=t_{max}$ となるまで繰り返していくことにより、粒子群全体の挙動がシミュレートできる。

ー般的に DEM では粒子を球として扱うが,解析対象で ある粒子の形状は非球形がほとんどである。そのため,粒 子の回転運動に対して抵抗を与えることにより,粒子形状 を考慮する方法が採用されることが多い。本研究では,次 式に示す転がり摩擦(モーメント)を粒子に与えた。

$$\mathbf{M}_{r,i} = -\frac{3}{8} \alpha_i b \left| \mathbf{F}_n \right| \frac{\mathbf{\omega}_i}{\left| \mathbf{\omega}_i \right|}$$
(6)

ここで, bは接触面の半径であり, aは転がり摩擦係数で ある。本研究で取り扱う焼結鉱やコークス粒子には同じ形 状のものは,まず存在しない。したがって,DEMにおいて も個々の粒子が異なる転がり挙動をするように,全ての粒 子が異なる転がり摩擦係数 aを持つように設定した。aの 分布については,過去の研究¹⁸⁾において,1粒子を傾斜平 板に落下させ,転がり距離の分布を求め,その傾向と粒子 のシュート内流動時の挙動を比較することにより決定した ものである。

3. シミュレーション条件

本研究では、図2に示す高炉への装入プロセスにおける サージホッパーへの装入および排出と、炉頂並列ホッパー への装入、排出を DEM によりシミュレーションした。ホッ パーは実炉の1/3スケールに縮尺した試験装置をモデル 化しているので、焼結鉱粒子は直径 10.5~20mm とし、5.5 トンを搬送した。表1に各粒子径毎の粒子個数を示してお



図2 高炉装入プロセス Schematic illustration of charging process of blast furnace



図 1 接触力のモデル Model for contact force

表 1 計算に用いた粒子条件 Particle condition for simulation

Diameter	Number of particles
[mm]	[-]
10.5	549936
12.5	325 949
15	188 628
17.5	118786
20	79577

り, 全粒子数は1262876 個である。サージホッパーは高さ: 約3m,幅:約1.5mであり,ホッパー上方に設置されたベ ルトコンベアから23.4kg/sの質量速度で焼結鉱を装入した。

コンベア上の焼結鉱は完全混合状態であり、時間的、空間的に偏析は生じていない条件とした。また、並列ホッパー は高さ:約3m, 直径:約2mの円筒形状であり、炉頂コ ンベアから切り替えシュートを経由して一方のホッパーに 装入される。Δtは1.75 μsとし、サージホッパーへの装入は 250秒間, 並列ホッパーへの装入は110秒間のシミュレー ションを行った。ホッパーへの装入後、全粒子が十分に静 止した後に下部ホッパーゲートを開き、排出挙動をシミュ レートし、装入、および、排出時の粒子偏析について検討 した。全ての計算はOpenMPを用いた共有メモリ型の並列 計算で実施した。

4. 結果および考察

図3にサージホッパーへの装入時の挙動を示す。図中の 粒子色は粒子毎に色分けしており,水色:10.5mm,桃色: 12.5mm,黄色:15mm,緑色:17.5mm,赤色:20mmで ある。装入が進行するに従って,ホッパー内の堆積層が高 くなっていく様子が確認でき,堆積斜面やホッパー壁際に は粗粒(赤色)が多く存在することがわかる。これは,斜 面流動時の粒子偏析により,粗粒が斜面下に流れ込んだた めである。図4にホッパー充填後の堆積層内部における平 均粒子径のコンター分布を示す。図はそれぞれホッパーの 断面であり,(a)中央の鉛直断面(相対位置0.5),(b)壁際 の鉛直断面(相対位置0.9),(c)水平断面である。中央断面 を見ると,装入位置では比較的平均粒子径に近い分布に なっているが,壁側に流れる途中で粒子径が小さくなり, 壁に近づくに従って大きくなることがわかる。

この傾向は,水平断面図を見ても明確であり,ホッパー の壁近傍の平均粒子径は非常に大きくなっていることが確 認できる。これらは,粒子が流動する際の一般的な粒子径 偏析である。また,図4(b)には,堆積斜面の傾斜に沿っ た縞状の模様が少し確認できる。これは粒子が堆積する際, 粒子の持つ安息角まで斜面が成長し,それを超えると斜面 が一気に崩落するということが定期的に生じる。この定期 的な崩落により,粒子の流れ込みや偏析が影響を受けるの で,こういった縞状の模様が現れる。これは,粉粒体特有









の現象であり、DEM で適切に現象を再現できていると言 える。

図5にサージホッパーからの排出時の挙動を示す。図は、 中央でカットした画像である(図4(a)と同じ断面)。図より、 時間の経過と共に中央が窪んでいく様子が確認でき、壁際 の粒子の排出が遅れることがわかる。また、排出初期には 断面中央付近には細粒(水色)が多く存在しているが、次 第に少なくなり、排出末期では、ほとんどが粗粒であるこ Discrete Element Method を用いた高炉装入プロセスにおける粒子挙動のシミュレーション



図 5 サージホッパー排出時の粒子挙動 Snapshots of particle behavior during discharging from the surge hopper



図 6 相対排出量の時間変化 Relation between the normalized discharge mass and the normalized time

とが確認できる。図6に細粒(10.5 mm)と粗粒(20 mm)の 相対排出量の時間変化を示す。図を見ても、細粒はほとん どが中盤までに排出されており、逆に、粗粒は排出後期に なるに従って、急激に増加していることがわかる。これは、 図4に示したホッパー内堆積位置における粒子径と、ホッ パーからの排出順序の関係、および、排出流動時の粒子径 偏析が影響していると言える。

図7にホッパーからの排出順序マップを示す。ホッパー 内の全粒子は、排出タイミング(相対時間 0.1 毎)で色分け をされており、赤 → 緑 → 黄 → 桃 → 灰 → 青 → 橙 → 黄



図 7 サージホッパーからの排出順序マップ Mapping of discharged timing from the surge hopper

緑→茶→水色の順で排出されていく。ホッパーからの排 出は、排出口から同心楕円体状に広がっていることが確認 でき,壁側の排出は非常に遅いことがわかる。特に,図7(b) および(c)で示すように、ホッパーのコーナー部の排出が 非常に遅れる。これらの領域は、図4に示したように、装 入時の偏析により、粗粒が多く堆積しているところである ため、ホッパーからの排出後期には、粗粒が多くなるとい うことが容易にわかる。

サージホッパーから排出された焼結鉱は、装入コンベア により炉頂の並列ホッパーに装入される。図8にDEMで シミュレートした装入挙動(80秒後)を示す。並列ホッパー においても、サージホッパーへの装入と同様に、堆積時に 偏析が生じ、ホッパー壁際には粗粒が多くなっていること が視覚的に確認できる。図9に堆積層内の平均粒子径のコ ンター分布を示す。図9(a)は中央の鉛直断面であるが、 この図を見ると図4に示したものと少し傾向が異なる。す なわち、左右の斜面で平均粒子径が大きくなっている。こ れは、並列ホッパー装入前の切り替えシュート流動時の影 響が原因であり、図10に示すように、シュート内流動時 に細粒が流れの下層に偏析をし、その偏析状態のまま シュートを飛び出すため、右斜面に細粒が多くなってしま う。一方、粗粒の堆積位置はサージホッパーと同様に壁際 に集中していることが図9(b)で確認できる。

図11に各時間における排出された粒子の平均粒子径の 変化を示す。縦軸はホッパーに装入した全粒子の平均粒子 径で規格化を行っている。図より,排出粒子の平均粒子径 は、時間の経過とともに増大することがわかる。すなわち、 炉内装入の初期は平均よりも小さい粒子の構成となり、無

-83 -



図8 並列ホッパー装入時の粒子挙動 (80秒) Snapshot of particle behavior during charging into the parallel hopper (80s)





次元時間 0.7 以降になると、平均よりも大きい粒子が装入 されることがわかる。この傾向はサージホッパーからの排 出と類似しており、ホッパー中央部分が初期段階で排出さ れ、壁側に堆積している粗粒の排出が遅れるためであり、 図 12 に示す排出順序マップからも理解できる。

以上のように,高炉への搬送時,ホッパーへの装入,排 出を繰り返す際に焼結鉱は偏析をし,炉内装入後期には粗 粒が集まることが DEM によるシミュレーションで再現さ れた。DEM ではこのような時系列の変化が生じる原因を, 実験では観察が困難である堆積層内部の状態を詳細に解析 することができるのが大きな特徴であり,偏析を制御する



図 10 切り替えシュートから飛び出し時の粒子挙動 Snapshot of particle discharging behavior at the outlet of transfer chute



図 11 排出粒子の平均粒子径の時間変化

Relation between the normalized mean particle size and the normalized time



図 12 並列ホッパーからの排出順序マップ Mapping of discharged timing in the parallel hopper

ための搬送方法や装置デザイン等の検討, さらには炉内装 入物分布の最適化に対して非常に有用なシミュレーション であると言える。

5. 結 言

本稿では、DEM を用いた粒子シミュレーションにより、 高炉装入プロセスにおける搬送時の粒子偏析を解析した結 果を紹介した。個々の粒子挙動を詳細に解析することが可 能な DEM では、堆積層内部の情報や時間的な変化など、 実験では観察困難である多くの情報を得ることができる。 それらの情報を活かし、現象を支配するメカニズムの解明 や、操業設計、プロセスデザインに役立てることが可能で あり、今後のさらなる発展が期待できる技術である。しかし、 粉粒体挙動は多くの因子(粒子形状、表面性状、水分等) に影響を受けるため、シミュレーションが実現象を適切に 捉えられているかについては、実プロセスとの詳細な検証 が必要になってくる。また、計算速度に関しても大きな課 題であり、今後は、実炉現象との検証や大型計算機を用い た大規模計算アルゴリズムの開発等が必要である。

参照文献

1) Cundall, P.A., Strack, O.D.L.: Geotechnique. 29, 47 (1979)

- 2) Bertrand, F. et al.: Chem. Eng. Sci. 60, 2517 (2005)
- 3) Moreno, R. et al.: Powder Technol. 130, 132 (2003)
- 4) Rajamani, R.K. et al.: Powder Technol. 109, 105 (2000)
- 5) Cleary, P.W., Sawley, M.L.: Appl. Math. Model. 26, 89 (2002)
- 6) Ketterhangen, W. R. et al.: Powder Technol. 179, 126 (2008)
- 7) Taberlet, N. et al.: Phys. Rev. E. 73, 050301 (2006)
- 8) Kaneko, Y. et al.: Chem. Eng. Sci. 54, 5809 (1999)
- 9) Kawaguchi, T. et al.: Powder Technol. 109, 3 (2000)
- 10) Severens, I. E. M. et al.: Granul. Matter. 8, 137 (2006)
- 11) Yuu, S. et al.: ISIJ Int. 45, 1406 (2005)
- 12) Zhou, Z. et al.: ISIJ Int. 45, 1828 (2005)
- 13) 野内泰平 ほか:鉄と鋼. 92, 955 (2006)
- 14) Mio, H. et al.: ISIJ Int. 47, 1745 (2007)
- 15) Natsui, S. et al.: ISIJ Int. 51, 41 (2011)
- 16) Yu, Y., Saxén, H.: ISIJ Int. 52, 788 (2012)
- 17) Kim, S.Y., Sasaki, Y.: ISIJ Int. 53, 2028 (2013)
- 18) Mio, H. et al.: ISIJ Int. 48, 1696 (2008)
- 19) Mio, H. et al.: ISIJ Int. 49, 479 (2009)
- 20) Mio, H. et al.: ISIJ Int. 50, 1000 (2010)
- 21) Mio, H. et al.: Miner. Eng. 33, 27 (2012)
- 22) Mio, H. et al.: ISIJ Int. 57, 272 (2017)
- 23) Narita, Y. et al.: ISIJ Int. 57, 429 (2017)



三尾 浩 Hiroshi MIO プロセス研究所 製銑研究部 主幹研究員 博士(工学) 千葉県富津市新富20-1 〒293-8511



成田洋一 Yoichi NARITA プロセス研究所 製銑研究部 主任研究員