

冷凍過程의 엑세르기 損失

李 昌 植*

I. 序 言

엑세르기(Exergie)는 1956年 독일의 VDI⁽¹⁾에서 정식 용어로 採用된 以來 有効에너지의 概念으로 使用되어 왔다.

엑세르기概念은 排熱回收의 檢討, 低温工程의 解析, 排氣熱의 長距離輸送, 熱펌프暖房, 脫水, 乾燥過程의 解析, 熱設備의 能力 등에 適用할 수 있으며, 特히 冷凍機의 成績係數의 값을 算定하기 위해서는 熱力學의 非可逆要素에 바탕을 둔 엑세르기損失을 考慮하여 計算하여야 한다.

에너지 中에는 內部에너지나 熱에너지와 같이 그 一部를 工學으로 利用하여 다른 形態로 옮겨지는 에너지와 摩擦과 같이 消費되어서 엔트로피의 增加로 되어 利用할 수 없는 에너지, 즉 損失로 되는 것이 있다. 이와 같은 경우 利用할 수 있는 에너지의 概念은 1830年 頃부터 Carnot, Thomson 등에 의하여 主로 熱量에 대하여 생각하였고, 19世紀後半부터 內部에너지에 대하여 Maxwell, Gibbs 등에 의하여 研究되었고, 그 후 Rant⁽²⁾에 의하여 最大工學일을 엑세르거나 부르게 되었다. 지금까지 우리가 取扱하는 諸現象은 摩擦이나 熱傳導, 熱輻射 등을 포함하는 非可逆過程이고 여기서 消費되는 에너지가 非可逆性理論의 支配를 받는 것은 周知의 事實이다.

冷凍工學에서는 지금까지 主로 에너지保存의 法則인 熱力學의 第1法則에 의하여 熱에너지가 일로 轉換됨을 설명하여 왔으나 에너지의 消費에 관한 第2法則에 대하여는 그다지 系統的인 考慮를 하지 않고 있다. 이러한 意味에서 工學의 일량과 第2法則에 입각한 엑세르기概念을 설

* 正會員, 漢陽大學校 工科大學

명하고, 이 概念을 冷凍過程에 適用하기 위한 理論的背景과 엑세르기損失에 대하여 記述하고자 한다.

II. 工學의 일과 엑세르기概念

2-1 工學의 일과 엑세르기

지금 狀態 1과 2 사이에서 熱力學 第1法則은 다음 式으로 表示된다.

$${}_1q_2 = u_2 - u_1 + {}_1w_2 \quad (1)$$

여기서 ${}_1q_2$ 는 系內로 가해진 熱量, u 는 內部에너지, w 는 일을 표시한다.

또한 위의 式에서 일 ${}_1w_2$ 는 摩擦에 의한 일 ${}_1w_{R2}$ 와 體積變化에 의한 일 $\int_1^2 p dv$ 로 나누어 생각할 수 있다.

$${}_1w_2 = \int_1^2 p dv - |{}_1w_{R2}| \quad (2)$$

$$\text{다만, } {}_1w_{R2} \leq 0$$

따라서 速度 c 일 때의 運動에너지와 높이 z 되는 位置에너지를 考慮한 開放過程에 對한 全일량 ${}_1w_2^*$ 는

$${}_1q_2 - {}_1w_2^* = u_2 - u_1 + \frac{1}{2}(c_2^2 - c_1^2) + g(z_2 - z_1) \quad (3)$$

지금 이 系內의 工業일을 ${}_1w_{12}$ 라 하면 全일량 ${}_1w_2^*$ 는 다음 式으로 表示된다.

$${}_1w_2^* = {}_1w_{12} + (p_2 v_2 - p_1 v_1) \quad (4)$$

式(3)과(4)로부터

$${}_1q_2 - {}_1w_{12} = u_2 - u_1 + (p_2 v_2 - p_1 v_1) + \frac{1}{2}(c_2^2 - c_1^2) + g(z_2 - z_1)$$

여기서 $h = u + pv$ 이므로

$${}_1q_2 - {}_1w_{12} = h_2 - h_1 + \frac{1}{2}(c_2^2 - c_1^2) + g(z_2 - z_1) \quad (5)$$

또한 엔트로피定義를 생각하면

$$T ds = du + p dv = dh - v dp \quad (6)$$

따라서

$$\int_1^2 T ds = u_2 - u_1 + \int_1^2 p dv = h_2 - h_1 - \int_1^2 v dp \quad (6a)$$

第1法則을 고려 하면

密閉系의 過程에서는

$${}_1q_2 + |{}_1w_{R2}| = u_2 - u_1 + \int_1^2 p dv$$

開放系의 過程에서는

$${}_1q_2 + |{}_1w_{R2}| = h_2 - h_1 - \int_1^2 v dp$$

따라서 熱量은

$${}_1q_2 + |{}_1w_{R2}| = \int_1^2 T ds \quad (7)$$

또 工學的인 일은 準靜的으로 可逆過程이 維持될 때가 最大가 되므로 Fig 1에서 A의 狀態로부터 速度 $c=0$ 되는 u의 狀態로 移動하는 過程을 생각할 경우 먼저 準靜的으로 A로부터 斷熱可逆的으로 B로 變化하고 다음에 B에서 等溫可逆變化로 u로 移動할 때의 全工學인 $(w_{tAB})_{rev}$ 는 式(5)로부터

$$(w_{tAB})_{rev} = h_A - h_B + \frac{1}{2}(c_A^2 - c_B^2) + g(z_A - z_B)$$

또 B에서 $c=0$ 되는 u로 等溫可逆變化할 때의 工學인 $(w_{tBu})_{rev}$ 는

$$(w_{tBu})_{rev} = h_B - h_u + \frac{1}{2}c_B^2 + g(z_B - z_u) + T_u(s_u - s_B)$$

따라서 工學的인 일의 最大值 A_t 는

$$a_t = (w_{tAB})_{rev} + (w_{tBu})_{rev} = h_A - h_u - T_u(s_A - s_u) + \frac{1}{2}c_A^2 + g(z_A - z_u) \quad (8)$$

따라서 一般으로 狀態 1에서 2의 狀態로 變化할 때의 일의 最大值는

$$a_{t2} - a_{t1} = h_2 - h_1 - T_u(s_2 - s_1) + \frac{1}{2}(c_2^2 - c_1^2) + g(z_2 - z_1) \quad (9)$$

가 된다. 여기서 다음 式으로 表示되는 e 의 값을 엑세르기라 하면

$$e = h - h_u - T_u(s - s_u) \quad (10)$$

工學的인 最大인 a_t 는

$$a_t = e + \frac{1}{2}c^2 + g(z - z_u) \quad (11)$$

即, 運動 및 位置에너지를 考慮하지 않은 工學的인 最大인 일과 엑세르지는 同一한 것이 된다. T-S 圖表에서는 엑세르지는 $s < s_u$, $s > s_u$ 의 2가지 경우에 대하여 表示하면 Fig 2와 같다. 즉, 定壓線 $p = \text{一定}$ 의 線으로 表示된 部分 아래의 面積이 $h - h_u$ 를 表示하고, $s = \text{一定}$ 과 $T_u = \text{一定}$ 및 $s_u = \text{一定}$ 에 의하여 둘러싸인 面積이 $T_u(s_u - s)$ 가 된다. 이들의 합이 엑세르지를 表示한다. 또 後者의 $T_u(s - s_u)$ 는 아베르기(Anergie)를

表示한다.

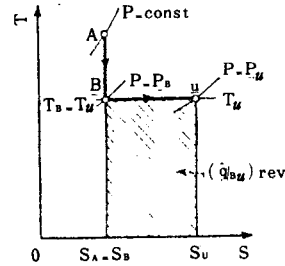


Fig. 1 最大일의 計算過程

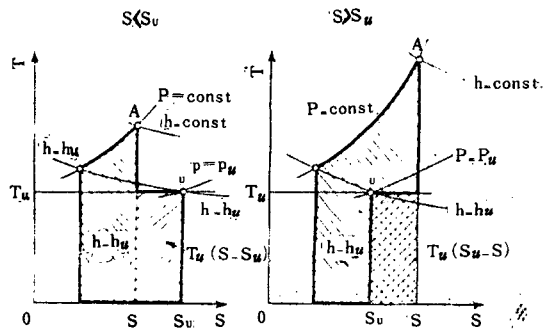


Fig. 2. T-s 線圖의 엑세르기 $e = h - h_u - T_u(s - s_u)$

2-2 熱量의 엑세르기

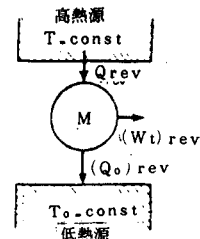


Fig. 3 高低熱源 사이에서 作動하는 熱機關

Fig 3과 같이 高温 T_1 , 低温 T_0 의 一定溫度 熱源 사이에서 作動하는 熱機關을 생각하고 그 사이에서 하는 工學인을 w_t , 高熱으로부터 熱量 Q 를 받고, 低熱源으로 Q_0 를 주는 경우 이 過程을 準靜的인 過程이라 하면 熱力學의 第1法則에 依하여

$$(w_t)_{rev} = Q_{rev} - |(Q_0)_{rev}| \quad (12)$$

全過程이 可逆變化이므로 第 2 法則으로부터

$$\sum \Delta S = \Delta S_1 + \Delta S_2 = 0 \quad (13)$$

따라서

$$\Delta S_1 = -\frac{Q_{rev}}{T}, \Delta S_2 = \frac{|(Q_o)_{rev}|}{T_o}$$

$$\therefore -\frac{Q_{rev}}{T} + \frac{|(Q_o)_{rev}|}{T_o} = 0 \quad (14)$$

式 (14)를 (12)에 代入하여 $|(Q_o)_{rev}|$ 를 消去하면

$$\frac{(w_1)_{rev}}{T_o} = \frac{Q_{rev}}{T_o} - \frac{Q_{rev}}{T}$$

$$(w_1)_{rev} = Q_{rev} \left(\frac{T - T_o}{T} \right)$$

前述한 바와 같이 可逆的過程의 工業일이最大로서 엑세르지는

$$e_o = Q \frac{T - T_o}{T} \quad (15)$$

이 때 $\frac{Q T_o}{T}$ 아네르지, 즉 엑세르지 損失이다.

$$e_o = \frac{T_o}{T} Q \quad (16)$$

여기서 $\frac{T - T_o}{T}$ 를 Carnot Factor 라 한다.

2-3 摩擦에 의한 엑세르지 損失

Fig. 4 와 같은 開回路에서 ${}_1q_2$ 의 熱量을 供給받아 工業의 일 ${}_1w_{12}$ 의 일을 하였다 고 하면 周圍溫度 T_u 일 때의 Carnot Factor $\eta_c = \frac{T - T_u}{T}$ 를 고려하면 最大일량 ${}_1a_{q2}$ 는

$${}_1a_{q2} = \int_1^2 \left(1 - \frac{T_u}{T} \right) dq = {}_1q_2 - T_u \int_1^2 \frac{dq}{T} \quad (17)$$

Fig. 4에서 에너지 平衡을 생각하면 엑세르지 損失 ${}_1e_{o2}$ 는

$${}_1e_{o2} = a_{11} - a_{12} + {}_1a_{q2} - {}_1w_{12} \quad (18)$$

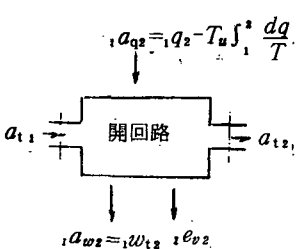


Fig. 4. 開回路에 對한 엑세르지 損失

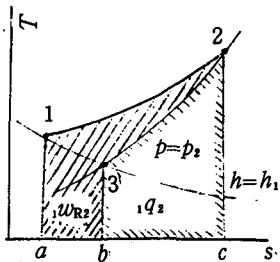


Fig. 5.

흐르고 있는 物質의 最大工學일은

$$a_{11} - a_{12} = -(h_2 - h_1) + T_u (s_2 - s_1) - \frac{1}{2} (c_2^2 - c_1^2) - g (z_2 - z_1)$$

實際로 한 工業일 ${}_1w_{12}$ 는

$${}_1w_{12} = -[(h_2 - h_1) + \frac{1}{2} (c_2^2 - c_1^2) + g (z_2 - z_1)] + {}_1q_2$$

따라서 엑세르지 損失 ${}_1e_{o2}$ 는

$${}_1e_{o2} = T_u (s_2 - s_1) - T_u \int_1^2 \frac{dq}{T} \quad (19)$$

지금 摩擦에 의한 일을 ${}_1w_{R2}$ 라 하면 式 (6)에 依하여

$${}_1q_2 + |{}_1w_{R2}| = \int_1^2 T ds$$

$$\therefore dq = T ds - |dw_R|$$

$$\therefore {}_1e_{o2} = T_u (s_2 - s_1) - T_u \int_1^2 ds + T_u \int_1^2 \frac{|dw_R|}{T}$$

$$= T_u \int_1^2 \frac{|dw_R|}{T} \quad (20)$$

$$\text{따라서 } \frac{d{}_1e_{o2}}{|dw_R|} = \frac{T_u}{T} \quad (21)$$

即, 摩擦에 의한 엑세르지 損失은 溫度 T 가 낮을 수록 커진다.

2-4 壓力降下에 依한 엑세르지 損失

熱의 供給이 있고 摩擦이 있는 어느 管속의 흐름에서 速度變化를 무시하면

$${}_1q_2 = h_2 - h_1$$

摩擦에 의한 壓力降下를 고려하면 式 (7)로부터

$${}_1q_2 = h_2 - h_1 - \int_1^2 v dp - |{}_1w_{R2}| = \int_1^2 T ds - |{}_1w_{R2}|$$

$$\therefore -\int_1^2 v dp = |{}_1w_{R2}| \quad (22)$$

한편 式 (20)에서 摩擦에 의한 엑세르지 損失 ${}_1e_{o2}$ 는

$${}_1e_{o2} = T_u \int_1^2 \frac{|dw_R|}{T} \quad (23)$$

式 (22)와 (23)에서

$${}_1e_{o2} = T_u \int_1^2 \left(-\frac{v}{T} \right) dp$$

지금 理想氣體의 法則으로부터

$${}_1e_{o2} = T_u R \int_{p_1}^{p_2} \frac{dp}{p} = -T_u R \ln \frac{p_2}{p_1}$$

$$\Delta p = p_1 - p_2 \text{라 하면}$$

$${}_1e_{o2} = -T_u R \ln \left(1 - \frac{\Delta p}{p_1} \right) = -T_u R x$$

$$\left(-\frac{\Delta p}{p_1} + \frac{\Delta p^2}{2 p_1^2} - \dots \right) \quad (24)$$

따라서 第 1 次近似를 취하면

$${}_1e_{o2} = T_u R \frac{\Delta p}{p} \quad (25)$$

즉 壓力 p_1 이 높으면 높을수록 壓力 降下 dp 는 커지게 되고, 또 完全가스이면 Fig. 5 에서 1 ~ 3 의 h = 一定의 線이 水平이 되고, $a \sim c$ 의 값이 $R \ln \frac{p_2}{p_1}$ 에 相當한다. 만일, 周圍溫度 T_u 가 T 보다 낮으면 엑세르지 損失은 摩擦에 의한 일보다 작아지게 된다.

2-5 노즐내의 膨脹 및 壓縮機에서의 엑세르지 損失

노즐에서 液體의 膨脹은 노즐前後의 運動에너지와 位置에너지를 무시하여도 큰 差가 없으므로 노즐前後의 最大工學일의 差는

$$a_{12} - a_{11} = e_2 - e_1 = h_2 - h_1 - T_u (s_2 - s_1)$$

노즐에서는 $h_2 = h_1$ 이므로

$$a_{12} - a_{11} = e_2 - e_1 = -T_u (s_2 - s_1) \quad (26)$$

第2法則에 의하면 $s_2 > s_1$ 이므로 式 (26)의 값은 (-)로 된다. 즉, 노즐에서는 유체는 그곳을 通過할 때 자체가 갖는 最大일량의 一部를 消費한다. 따라서 노즐에 의한 엑세르지 損失 ${}_1e_{v2}$ 는

$${}_1e_{v2} = T_u (s_2 - s_1) \quad (27)$$

壓縮機의 경우 斷熱過程의 일량은

$$({}_1w_{12})_{ad} = -[h_2 - h_1 + \frac{1}{2}(c_2^2 - c_1^2) + g(z_2 - z_1)] \quad (28)$$

또 壓縮機內的 作業流體의 最大工學일의 變化量은

$$a_{12} - a_{11} = h_2 - h_1 - T_u (s_2 - s_1) + \frac{1}{2}(c_2^2 - c_1^2) + g(z_2 - z_1) \quad (29)$$

따라서 式 (28)과 式 (29)로부터

$$({}_1w_{12})_{ad} = a_{11} - a_{12} - T_u (s_2 - s_1) \quad (29a)$$

斷熱過程의 非可逆變化에서는 $s_2 > s_1$ 이고,

$({}_1w_{12})_{ad}$ 는 最大工學일 ($a_{11} - a_{12}$)보다 작아진다. 즉, 이 경우에도 엑세르지 損失 ${}_1e_{v2}$ 는 다음 式으로 表示된다.

$${}_1e_{v2} = T_u (s_2 - s_1) \quad (30)$$

2-6 成績係數와 엑세르지 損失

冷凍機의 成績係數 CP 는 一般으로 凝縮器의 放熱量이 Q 이고, 蒸發器의 吸收熱量 Q_0 인 冷凍機에서 壓縮機가 w_1 의 일을 하는 경우 $CP = Q_0 / |w_1|$ 로 表示된다.

지금 周圍溫度를 T_u , 주어진 熱量 Q_0 인 경우의 最大일 a_{Q_0} 는 Carnot Factor η_c 를 고려하면

$$a_{Q_0} = \eta_c Q_0 = (1 - \frac{T_u}{T_0}) Q_0 \quad (31)$$

一定溫度 T_0 인 低溫室로부터 Q_0 의 熱量을 除去할 경우 $T_u > T_0$ 이면 $(1 - T_u/T_0) < 0$ 로 되고 Q_0 와 a_{Q_0} 와는 方向이 逆으로 된다. 이 경우의 엑세르지는

$$a_{Q_0} = (1 - \frac{T_u}{T_0}) Q_0 = \frac{T_u - T_0}{T} |Q_0| \quad (32)$$

실제의 冷凍機는 非可逆사이클이므로 엑세르지 損失 e_v 가 있고 그 값이 $T_u ds_{irr}$ 가 된다. 즉, 工學의 일량 w_1 는 엑세르지 a_{Q_0} 와 아베르지 e_v 와의 合이 된다.

$$|w_1| = a_{Q_0} + e_v = \frac{T_u - T_0}{T} |Q_0| + T_u ds_{irr} \quad (33)$$

따라서 이 경우의 成績係數 CP 는 다음 式으로 表示된다.

$$CP = \frac{|Q_0|}{|w_1|} = \frac{T_0}{T_u - T_0} (1 - \frac{T_u ds_{irr}}{|w_1|}) \quad (34)$$

따라서 可逆의 경우의 成績係數 $(CP)_{rev}$ 는 $T_0 / (T_u - T_0)$ 가 된다. 또 T_0 가 시간적으로 變化する 경우에는 그 平均值 T_m 을 취하여 T_0 로 바꾸어 놓을 수 있다.⁽³⁾

지금 이 冷凍機에서 冷却되는 低溫室을 생각하면 冷凍裝置로부터의 엑세르지 a_{Q_0} 에 대한 低溫室의 엑세르지 損失, 즉 아베르지를 E_v 라 하면

$$a_{Q_0} + E_v = Q_0 \quad (35)$$

앞에서 기술한 바와 같이 a_{Q_0} 와 Q_0 는 符號가 逆이므로

$$E_v = Q_0 + |a_{Q_0}| \quad (36)$$

또 이 裝置로부터의 엑세르지 損失은 e_v 와 E_v 의 合이므로

$$e_v + E_v = |w_1| + Q_0 = Q \quad (37)$$

이들의 關係를 圖示하면 Fig.5 와 같다.

2-7 蒸氣壓縮冷凍機의 엑세르지 損失⁽⁴⁾⁽⁵⁾

冷凍裝置의 非可逆性에 의한 엑세르지 損失은 各損失 e_v 의 總計로 생각할 수 있다. 따라서 冷凍過程中的 엑세르지 損失을 求하여 이들을 合하면 된다. 이들 중에 主된 것은 熱交換器에 있어서의 有限溫度差의 非可逆性에 의한 손실과 壓縮, 膨脹, 壓力降下 등에서 생기는 摩擦에 의한

