

A1

**DEMANDE
DE BREVET D'INVENTION**

(21)

N° 81 10985

(54) Dispositif pour contrôler la pression dans une colonne pulsée et son application à la mesure du niveau d'interface et de la densité du milieu liquide.

(51) Classification internationale (Int. Cl. ³). G 01 L 13/00; G 01 F 23/14 // G 01 N 9/00.

(22) Date de dépôt..... 3 juin 1981.

(33) (32) (31) Priorité revendiquée :

(41) Date de la mise à la disposition du
public de la demande..... B.O.P.I. — « Listes » n° 49 du 10-12-1982.

(71) Déposant : COMMISSARIAT A L'ENERGIE ATOMIQUE, établissement de caractère scientifique technique et industriel, résidant en France.

(72) Invention de : Pierre Auchapt et Daniel Mathieu.

(73) Titulaire : *Idem* (71)

(74) Mandataire : Brevatome,
25, rue de Ponthieu, 75008 Paris.

L'invention a pour objet un dispositif pour contrôler la pression à l'intérieur d'une colonne pulsée, utilisable notamment pour déterminer la densité ou le niveau de l'interface dans les colonnes pulsées des installations de retraitement de combustibles nucléaires irradiés.

Dans les installations de retraitement de combustibles nucléaires irradiés, on utilise fréquemment des colonnes pulsées dans lesquelles on met en contact une phase aqueuse avec une phase organique pour réaliser l'extraction de l'uranium, du plutonium et/ou des produits de fission. Pour assurer un fonctionnement satisfaisant de ces colonnes pulsées, il est nécessaire de contrôler avec précision l'évolution de certains paramètres qui sont, notamment, le niveau de l'interface dans le décanteur, la densité des phases liquides en circulation dans la colonne et le poids d'une colonne de liquide.

Compte tenu de la radioactivité des phases traitées dans la colonne, il est nécessaire d'utiliser pour ce contrôle des dispositifs automatiques de grande fiabilité, répondant en particulier aux exigences suivantes :

- ces dispositifs ne doivent pas comporter de pièces susceptibles d'être défailantes, en contact avec les solutions radioactives,
- ils doivent répondre aux conditions de sûreté nucléaire,
- ils doivent être insensibles aux rayonnements ionisants,
- ils doivent être insensibles aux fortes variations de pression interne dues à la pulsation, et
- ils doivent avoir une excellente résistance à la corrosion en présence des solutions radioactives traitées dans la colonne.

On sait que les paramètres tels que le niveau d'interface, le poids d'une colonne de liquide et la densité d'un liquide peuvent être déterminés à partir des valeurs de la pression en un ou plusieurs points situés à l'intérieur de la colonne. Habituellement, on mesure la pression au sein d'un liquide pulsé en plaçant un capteur approprié au contact du liquide et en effectuant la conversion de la pression en un signal électrique utilisable ; avec une réponse dynamique suffisante du capteur, on obtient une mesure fidèle et facile à exploiter. Lorsque les solutions mises en circulation dans la colonne sont des solutions dangereuses ou corrosives, on peut interposer un liquide tampon entre la membrane en contact avec le liquide et la membrane du capteur. Cependant, ces dispositifs de mesure ne sont pas adaptés au cas des colonnes pulsées utilisées pour le traitement de solutions radioactives, en raison des grandes difficultés pour assurer leur maintenance et effectuer des réparations.

Aussi, dans ces colonnes, on mesure plutôt la pression au sein du liquide en déterminant la pression de barbotage d'un gaz tel que de l'air. Les dispositifs utilisables pour cette mesure comprennent simplement des tubes plongeurs qui débouchent dans le liquide de la colonne aux endroits où l'on veut mesurer la pression, des moyens pour introduire dans ces tubes plongeurs un gaz comprimé et des moyens pour mesurer la pression à l'intérieur des tubes plongeurs.

Avec les dispositifs de ce type, la seule partie en contact avec le liquide radioactif est constituée par le tube plongeur qui satisfait aux conditions requises : en effet, celui-ci n'évolue pratiquement pas dans le temps, il peut être facilement débouché par injection d'un liquide approprié en cas d'obturation, il ne pose pas de problème de

réalisation pour répondre aux conditions de sûreté nucléaire et il est insensible aux rayonnements ionisants. Par ailleurs, les moyens de mesure de pressions peuvent être constitués dans ce cas par
5 un capteur de type classique puisque celui-ci est situé à l'extérieur de la colonne dans une zone accessible et qu'il est seulement en contact avec de l'air filtré.

Cependant, de tels dispositifs sont mal
10 adaptés pour mesurer la pression dans des colonnes pulsées. En effet, dans ce cas, la pression au sein du liquide de la colonne varie fortement avec les pulsations, ce qui provoque une remontée du liquide dans les tubes plongeurs et une oscillation du niveau de ce liquide en fonction de la pulsation ; de
15 ce fait, la valeur de la pression mesurée dans les tubes plongeurs ne correspond pas à la pression du liquide dans la colonne. Ce problème se rencontre notamment dans le cas de la mesure du niveau d'interface dans le décanteur inférieur d'une colonne pulsée fonctionnant en phase organique continue. En
20 effet, pour cette mesure, il est nécessaire de pouvoir détecter une variation de pression de faible amplitude (par exemple de l'ordre de 0,3 millibar pour 1 cm de variation du niveau d'interface), et
25 cette variation est noyée dans un bruit de fond de l'ordre de 300 à 600 millibars en raison de la pulsation, soit dans un bruit de fond 1000 à 2000 fois plus élevé.

30 Aussi, un tel dispositif ne peut convenir pour contrôler le niveau d'interface dans une colonne pulsée.

Pour remédier à cet inconvénient, on a envisagé de perfectionner ces dispositifs en utilisant
35 différents systèmes permettant d'atténuer les phé-

nomènes parasites dus à la pulsation. Dans ce but, on a utilisé des amortisseurs pneumatiques sur les tubes plongeurs. On a également envisagé de déterminer le niveau d'interface en mesurant la différence de pression entre deux points P_1 et P_2 de la colonne par barbotage d'un gaz dans des "pots" rejetés en communication respectivement avec le milieu liquide de la colonne au niveau des points P_1 et P_2 . Cependant, ces systèmes ne sont pas satisfaisants. En effet, lorsqu'on utilise des amortisseurs pneumatiques, la chaîne de mesure doit être étalonnée en fonction des paramètres de fonctionnement de la colonne : pression de pulsation, fréquence de pulsation, débit, etc... ; de ce fait, lorsque ces paramètres varient, on doit recalibrer la chaîne de mesure, ce qui constitue une opération très lourde en exploitation.

Dans le cas du système à "pots" rejetés, celui-ci est difficile à mettre en oeuvre au stade industriel en raison de la complexité hydraulique et de l'encombrement des circuits, des risques d'encrassement des canalisations reliant les pots à la colonne et des problèmes posés par une variation brusque du niveau de l'interface.

La présente invention a précisément pour objet un procédé de contrôle de la pression à l'intérieur d'une colonne pulsée qui pallie les inconvénients des dispositifs connus actuellement.

A cet effet, le dispositif, selon l'invention, pour contrôler la pression à l'intérieur d'une colonne pulsée comporte au moins un tube plongeur débouchant dans ladite colonne, des moyens pour introduire dans le ou lesdits tubes plongeurs un gaz et le faire barboter dans le milieu liquide de la colonne et des moyens pour déterminer la pression dans le ou lesdits tubes plongeurs, et il se carac-

térise en ce que chaque tube plongeur débouche dans la colonne par l'intermédiaire d'une capacité ouverte à son extrémité inférieure, ladite ou lesdites capacités ayant chacune des dimensions telles que, lors des variations de pression dues à la pulsation, l'interface gaz-liquide soit toujours située dans chacune desdites capacités et que le niveau de cette interface varie peu à l'intérieur de chacune desdites capacités.

La présence de cette capacité permet ainsi de minimiser l'influence défavorable des phénomènes parasites décrits précédemment. En effet, le fait d'utiliser une capacité à l'intérieur de laquelle le niveau de liquide varie peu malgré les pulsations conduit à rendre négligeable l'influence de la hauteur de liquide dans la capacité ainsi que l'inertie et les frottements. Selon un premier mode de réalisation du dispositif de l'invention adapté à la mesure d'un poids de colonne de liquide, le dispositif ne comprend qu'un seul tube plongeur débouchant dans la colonne par l'intermédiaire d'une capacité de section relativement importante et de hauteur telles que l'interface gaz-liquide soit toujours située dans ladite capacité et que le niveau de cette interface varie peu à l'intérieur de la capacité.

Ainsi, malgré les pulsations, le liquide remontera peu dans la capacité et l'influence de cette colonne de liquide remonté dans la capacité sera négligeable sur la mesure du poids de la colonne de liquide. Avantagement, la capacité a la forme d'un cylindre droit disposé verticalement, et la section de ce cylindre est choisie en fonction des paramètres de fonctionnement extrêmes de la colonne, notamment de la pression et de la fréquence de pulsation les plus élevées envisagées.

A titre d'exemple, on peut utiliser une capacité de section circulaire ayant un diamètre al-

lant de 20 mm pour les petites colonnes (section de 50 à 80 cm²) à 80 mm pour les grosses colonnes (section supérieure à 700 cm²).

5 Généralement, on utilise une capacité de section circulaire présentant un diamètre d'au moins 30 mm.

On peut estimer que l'influence de la pression variable au sein du liquide sur la mesure de pression est pratiquement inversement proportionnelle à la section de la capacité. Aussi, on a
10 intérêt à utiliser une capacité de section la plus grande possible.

Par ailleurs, pour que l'interface gaz-liquide soit toujours située dans la capacité, cette
15 dernière doit présenter un volume au moins égal au volume minimal permettant de confiner cette interface à l'intérieur de la capacité.

Avantageusement, la capacité a un volume légèrement supérieur à ce volume minimal.

20 Selon un second mode préférentiel de réalisation du dispositif de l'invention, celui-ci est conçu pour mesurer la différence de pression entre deux points P_1 et P_2 d'une colonne pulsée.

Dans ce cas, le dispositif comprend un
25 premier et un second tubes plongeurs débouchant respectivement dans la colonne aux niveaux des points P_1 et P_2 , des moyens pour introduire dans chacun des tubes plongeurs un gaz et le faire barboter dans le milieu liquide de la colonne et des moyens pour mesurer la différence de pression entre lesdits tubes
30 plongeurs, et il se caractérise en ce que le premier et le second tubes plongeurs débouchent respectivement dans la colonne par l'intermédiaire de capacités C_1 et C_2 ouvertes à leur extrémité inférieure, lesdites capacités C_1 et C_2 ayant des dimensions
35 telles que, lors des variations de pression dues à la pulsation, l'interface gaz-liquide soit toujours

située dans chacune desdites capacités et que la variation Δx_1 du niveau de l'interface gaz-liquide dans la capacité C_1 et la variation Δx_2 du niveau de l'interface gaz-liquide dans la capacité C_2 soient
5 telles que $\Delta x_1/\Delta x_2$ reste sensiblement égal à ρ_2/ρ_1 , ρ_2 et ρ_1 représentant respectivement la masse volumique du milieu liquide présent dans la colonne au niveau du point P_1 et la masse volumique du milieu liquide présent dans la colonne au niveau du
10 point P_2 .

Dans ce second mode de réalisation, on compense aussi l'influence défavorable des colonnes de liquide présentes dans les capacités C_1 et C_2 en utilisant des capacités dont les dimensions sont
15 telles que lors des variations de pression dans la colonne dues à la pulsation, l'effet de la colonne de liquide dans la capacité C_1 est annulée par l'effet de la colonne de liquide dans la capacité C_2 .

Ainsi, on obtient par mesure de la différence de pression entre les tubes plongeurs une mesure pratiquement égale à celle de la différence de
20 pression entre les points P_1 et P_2 .

De préférence, les capacités C_1 et C_2 ont la forme de cylindres droits disposés verticalement et elles ont respectivement des sections transversales S_1 et S_2 telles que S_1/ρ_1 soit égal à S_2/ρ_2 .
25

Comme précédemment, la section S_1 ou la section S_2 est choisie en fonction des paramètres de fonctionnement extrêmes de la colonne.

De même, on utilise des capacités C_1 et C_2 ayant un volume légèrement supérieur au volume minimal permettant d'assurer le confinement des interfaces gaz-liquide à l'intérieur de ces capacités.
30

Avantageusement, les capacités C_1 et C_2 ont une section circulaire. Le volume V_1 de la capacité C_1 est égal au volume V_2 de la capacité C_2 .
35

De même, le volume du circuit gazeux en amont de la capacité C_1 est sensiblement égal au volume du circuit gazeux en amont de la capacité C_2 .

5 Ceci permet en particulier de minimiser les autres perturbations parasites qui seraient susceptibles d'affecter la mesure de la différence de pression.

10 Ce second mode de réalisation du dispositif de l'invention est particulièrement adapté pour assurer la mesure du niveau de l'interface dans le décanteur d'une colonne pulsée.

15 Dans ce cas, les points P_1 et P_2 sont situés dans le décanteur de la colonne de part et d'autre de l'interface, et le dispositif comprend de plus des moyens pour déterminer à partir de la différence de pression entre les deux tubes plongeurs, de la distance h entre les points P_1 et P_2 et les masses volumiques ρ_1 et ρ_2 des deux phases liquides en circulation dans la colonne, le niveau de l'interface dans ledit décanteur.

20 Ce second mode de réalisation du dispositif de l'invention peut être utilisé également pour la mesure de la densité d'un liquide présent dans une colonne pulsée.

25 Dans ce cas, les points P_1 et P_2 où débouchent les tubes plongeurs sont tous deux situés au-dessus ou au-dessous du niveau de l'interface dans le décanteur et le dispositif comprend des moyens pour déterminer à partir de la différence de pression entre les deux tubes plongeurs, de la distance h entre les points P_1 et P_2 , la densité du milieu liquide présent dans la colonne entre les points P_1 et P_2 .

30 Dans cette application, on peut utiliser des capacités C_1 et C_2 ayant la forme de cylindres droits de même section et de même hauteur.

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention apparaîtront mieux à la lecture de la description qui suit donnée bien entendu à titre illustratif et non limitatif en référence aux dessins annexés, sur lesquels :

- la figure 1 représente en coupe verticale une colonne pulsée comprenant un dispositif de mesure du niveau de l'interface, selon l'invention, et

- la figure 2 est une vue agrandie des capacités C_1 et C_2 représentées sur la figure 1.

Sur la figure 1, on voit que la colonne 1 qui est de section circulaire présente une partie supérieure élargie 3 munie d'une arrivée de phase lourde 5 et d'une sortie de phase légère 7, et une partie inférieure 9 de section élargie munie d'une sortie de phase lourde 11. Dans le cas représenté sur le dessin, la partie inférieure 9 joue le rôle de décanteur, c'est-à-dire que la colonne fonctionne en phase légère continue. La phase légère est introduite dans la colonne 1 par la conduite 13 qui débouche dans la tubulure 15 de pulsation destinée à transmettre des pulsations aux deux phases liquides mises en contact dans la colonne 1. Cette tubulure 15 est munie à son extrémité supérieure d'un dispositif 16 de pulsation à air dont la pression varie en fonction du temps pour faire osciller le niveau du liquide dans la tubulure de pulsation entre deux positions extrêmes, à une fréquence déterminée.

Dans une colonne de ce type, on contrôle généralement le débit de soutirage de la phase lourde en mesurant le niveau de l'interface 17 dans le décanteur inférieur 9. Dans ce but, on utilise un dispositif pour mesurer la différence de pressions entre deux points P_1 et P_2 situés dans ce décanteur, de part et d'autre de

l'interface 17. Ce dispositif comprend un premier tube plongeur 21 qui débouche dans le décanteur au niveau du point P_1 , un second tube plongeur 23 qui débouche dans le décanteur au niveau du point P_2 .
5 Les tubes 21 et 23 sont raccordés respectivement d'une part à une source d'air comprimé 25 par l'intermédiaire de débitmètres à flotteurs 27, et de régulateurs de débit 29, et d'autre part, à un capteur transmetteur de pression différentielle 33.

10 Selon l'invention, les tubes plongeurs 21 et 23 débouchent respectivement dans la colonne aux points P_1 et P_2 par l'intermédiaire de capacités C_1 et C_2 ouvertes à leur extrémité inférieure, et présentant une section relativement importante par rap-
15 port à celle des tubes 21 et 23.

La présence des capacités C_1 et C_2 permet d'obtenir une grande fiabilité de mesure de la différence de pression malgré les fluctuations de la pression due à la pulsation. En effet, en raison des
20 pulsations transmises par la tubulure 15 la pression $p(t)$ au sein du liquide varie en fonction du temps. Deux cas peuvent être envisagés selon le mode de variation de cette pression :

1) - La pression p varie lentement en fonction du
25 temps, c'est-à-dire que dp/dt est inférieur ou égal à Q/kV_0 , Q représentant le débit d'air dans la colonne, k étant une constante et V_0 représentant le volume des tubes plongeurs en amont des capacités C_1 et C_2 . Dans ce cas, les
30 tubes plongeurs 21 et 23 évacuent de l'air sans interruption avec un débit qui varie bien sûr dans le temps, ce dernier augmentant lorsque la pression diminue et inversement. Dans ces conditions, la pression transmise au capteur 33
35 est très voisine de la pression réelle au sein

du liquide et l'indication différentielle est bien le reflet du poids de la colonne de liquide entre les deux points P_1 et P_2 .

- 5 2) - La pression p varie rapidement en fonction du temps, c'est-à-dire que dp/dt est supérieur à Q/kv_0 .

10 Dans ces conditions, si les tubes plongeurs 21 et 23 ne sont pas associés aux capacités C_1 et C_2 , mais débouchent directement dans la colonne 1, ces derniers n'évacuent de l'air qu'épisodiquement au moment où la pression est la plus faible et pendant un temps qui peut être très court. Le reste du temps, le liquide monte ou descend dans les tubes 21 et 23 et les pressions transmises au capteur de pression 33 sont donc influencées fortement par :

- 15 - le poids des colonnes de liquide remontées dans les tubes plongeurs 21 et 23,
- l'inertie du liquide en constante variation de vitesse, et
20 - les frottements du liquide dans les tubes plongeurs.

Etant donné que le système n'est jamais rigoureusement symétrique entre les points P_1 et P_2 et le dispositif d'alimentation en air comprimé,
25 l'erreur introduite sur la mesure de la différence de pression peut devenir très importante. Ainsi, dans le cas d'une colonne pulsée, pour une fréquence de pulsations de 1 hertz et une amplitude de pression de 600 Millibars, la variation maximale de pression dp/dt pour une onde sinusoïdale est sensiblement égale à 1885 millibars par seconde.

30 Si les canalisations 21 et 23 ont chacune une longueur de 20 m et un diamètre de 8 mm, et si le débit moyen de barbotage du gaz est de 10 litres par heure, le rapport limite Q/kv_0 est de 2,8 Millibars par seconde.

35

On remarque ainsi que la variation de pression en fonction du temps est 673 fois supérieure à la limite admise pour laquelle les variations de pression dues aux pulsations exercent une influence négligeable sur la mesure de la différence de pression entre les points P_1 et P_2 .

Aussi, conformément à l'invention, on modifie l'extrémité des tubes plongeurs 21 et 23 afin que les influences parasites décrites précédemment, en particulier la hauteur des colonnes de liquides qui remontent dans les tubes plongeurs 21 et 23, les phénomènes d'inertie et les frottements puissent être négligés.

Dans ce but, les tubes plongeurs 21 et 23 débouchent respectivement dans la colonne par l'intermédiaire des capacités C_1 et C_2 qui ont des dimensions telles que lors des variations de pression du liquide dues à la pulsation, l'interface liquide-gaz soit toujours située à l'intérieur de chacune des capacités C_1 et C_2 et que le niveau de cette interface varie peu à l'intérieur de chacune des capacités. De préférence, les capacités C_1 et C_2 ont de plus des dimensions telles que lors des variations de pression dues à la pulsation, la variation Δx_1 du niveau de l'interface gaz-liquide dans la capacité C_1 et la variation Δx_2 du niveau de l'interface gaz-liquide dans la capacité C_2 soient telles que $\Delta x_1/\Delta x_2$ soit sensiblement égal à ρ_2/ρ_1 , ρ_2 et ρ_1 représentant respectivement la masse volumique du milieu liquide présent dans la colonne au niveau du point P_1 et la masse volumique du milieu liquide présent dans la colonne au niveau du point P_2 , c'est-à-dire dans le cas de cette figure, la masse volumique ρ_1 de la phase légère et la masse volumique ρ_2 de la phase lourde.

Comme représenté sur la figure 2, les capacités C_1 et C_2 ont la forme de cylindres droits disposés verticalement et elles ont respectivement des sections transversales circulaires S_1 et S_2 et des hauteurs l_1 et l_2 . Les sections S_1 et S_2 sont importantes par rapport à la section transversale des tubes plongeurs 21 et 23, ce qui permet de limiter à une valeur faible les variations du niveau de l'interface gaz-liquide dans les capacités C_1 et C_2 et de négliger de ce fait l'influence due à l'inertie et aux frottements de liquide.

De préférence, les volumes V_1 et V_2 des capacités C_1 et C_2 sont légèrement supérieurs aux volumes minima qui permettent d'obtenir un confinement des interfaces gaz-liquide au sein des capacités C_1 et C_2 .

A titre d'exemple, on calcule, ci-après, les volumes V_1 et V_2 de capacités cylindriques C_1 et C_2 répondant à cette caractéristique. Lorsque la pression dans la colonne est égale à la pression minimale, le volume occupé par le gaz dans le circuit de gaz associé à la capacité C_1 est égal à $V_0 + V_1$, V_0 représentant le volume des canalisations d'air en amont de la capacité C_1 et V_1 le volume de cette dernière.

Lorsque la pression dans la colonne est égale à la pression maximale, le volume occupé par le gaz dans ce même circuit est égal à $V_0 + V_1 - \Delta V$ avec ΔV représentant le volume occupé par le liquide qui est remonté à l'intérieur de la capacité C_1 .

Si x_1 représente la hauteur maximale de liquide dans C_1 , on a donc $\Delta V = x_1 S_1$ et le volume occupé par le gaz est égal à $V_0 + (l_1 - x_1) S_1$.

Si l'on néglige la quantité de gaz introduite dans la colonne entre les instants où la pres-

sion passe du minimum au maximum, on a la relation suivante pour le circuit de gaz associé à la capacité C_1 :

5

$$p_{\text{mini}} \left[V_0 + l_1 S_1 \right] = p_{\text{maxi}} \left[(V_0 + (l_1 - x_1) S_1) \right]$$

Aussi, le volume minimal de la capacité C_1 , qui permet de réaliser un confinement de l'interface gaz-liquide à l'intérieur de cette capacité, correspond à $l_1 = x_1$, soit à :

10

$$S_1 x_1 = V_0 \frac{p_{\text{maxi}} - p_{\text{mini}}}{p_{\text{mini}}}$$

et le volume de la capacité C_1 devra être tel que :

15

$$V_1 \geq V_0 \frac{p_{\text{maxi}} - p_{\text{mini}}}{p_{\text{mini}}}$$

En ce qui concerne la capacité C_2 , on peut utiliser une capacité de volume V_2 égal au volume V_1 de la capacité C_1 . En effet, au point P_2 , les valeurs de la pression minimale et de la pression maximale sont pratiquement identiques à celles que l'on a au point P_1 car la hauteur de liquide entre les points P_1 et P_2 est faible par rapport à la pression absolue.

20

25

Dans ce cas, pour que les capacités C_1 et C_2 soient telles que les variations respectives Δx_1 et Δx_2 du niveau de l'interface gaz-liquide dans les capacités C_1 et C_2 satisfassent la relation $\Delta x_2 / \Delta x_1 = \rho_1 / \rho_2$, il suffit que les capacités C_1 et C_2 aient respectivement des sections S_1 et S_2 telles que $S_1 / S_2 = \rho_1 / \rho_2$.

30

En effet, lorsque la pression augmentera au sein du liquide de la colonne en raison des pulsations, les volumes occupés par le liquide dans les capacités C_1 et C_2 seront sensiblement identiques et correspondront à ΔV .

35

De ce fait, on aura $\Delta x_1 S_1 = \Delta x_2 S_2$ et $\Delta x_2 / \Delta x_1 = S_1 / S_2 = \rho_1 / \rho_2$.

5 Avec des capacités C_1 et C_2 présentant les caractéristiques géométriques précitées, la différence de pression mesurée par le capteur 33 correspond pratiquement à la différence de pression entre les points P_1 et P_2 .

10 En effet, la pression dans le tube plongeur 21 mesurée par le capteur 33 est égale à $p_1 - \rho_1 g \Delta x_1$ avec p_1 représentant la pression du liquide au point P_1 , et la pression dans le tube plongeur 23 mesurée par le capteur 33 est égale à $p_2 - \rho_2 g \Delta x_2$ avec p_2 représentant la pression du liquide au point P_2 .

15 Etant donné que les capacités C_1 et C_2 ont une section importante pour que les valeurs de Δx_1 et Δx_2 soient faibles, ce qui rend négligeable l'influence de l'inertie et des frottements du liquide, la différence de pression Δp mesurée par le capteur 33 est égale à $p_2 - p_1 - g(\rho_2 \Delta x_2 - \rho_1 \Delta x_1)$.

20 Etant donné que $\Delta x_1 / \Delta x_2 = \rho_2 / \rho_1$ on a $\rho_2 \Delta x_2 - \rho_1 \Delta x_1 = 0$.

25 Aussi, on voit que malgré les variations de niveau du liquide dans les capacités C_1 et C_2 , l'inertie et les frottements étant rendus négligeables par les sections importantes S_1 et S_2 de ces capacités, la différence de pression mesurée par le capteur est bien égale à la différence de pression au sein du liquide, entre les points P_1 et P_2 .

30 A partir de la valeur de cette différence de pression, on peut déduire la valeur du niveau 17 de l'interface à partir des relations suivantes :

$$\Delta p = g(\rho_1 h_1 + \rho_2 h_2)$$

35

$$\text{et } h = h_1 + h_2$$

h_1 représentant la hauteur de liquide entre l'interface et le point P_1 , h_2 la hauteur de liquide entre l'interface et le point P_2 et h la distance entre les points P_1 et P_2 .

5 Pour obtenir ce niveau, le capteur 33 est muni de moyens pour déterminer h_1 ou h_2 à partir de Δp , h , p_1 et p_2 et pour émettre un signal représentatif de la valeur du niveau d'interface.

10 A titre d'exemple, on a donné dans le tableau ci-après les caractéristiques géométriques des capacités C_1 et C_2 adaptées à la mesure du niveau d'interface dans le décanteur inférieur d'une colonne pulsée dans laquelle la pression maximale au niveau du point P_1 est de $2,5 \cdot 10^5$ Pa, et la pression
15 minimale de $1,5 \cdot 10^5$ Pa pour une pression de pulsation de 1 bar, et dans laquelle on met en circulation une phase légère dont la masse volumique ρ_2 est de 820 kg/m^3 et une phase lourde dont la masse volumique ρ_1 est de 1150 kg/m^3 .

20

TABLEAU

Capacité	Volume	Section	Hauteur
25 C_1	$V_1 = 1 \text{ l}$	$S_1 = 50,27 \text{ cm}^2$	$h_1 = 19,9 \text{ cm}$
C_2	$V_2 = 1 \text{ l}$	$S_2 = 70,50 \text{ cm}^2$	$h_2 = 14,2 \text{ cm}$

30 Dans cet exemple, on a calculé S_2 en fonction de S_1 , après avoir choisi pour la section S_1 un diamètre de 80 mm.

35 Le dispositif comportant ces deux capacités peut être utilisé pour mesurer le niveau d'interface dans une colonne pulsée ayant 930 cm^2 de section et comportant 8 m de garnissage, avec une distance de 70 cm entre les points P_1 et P_2 . Dans ce

cas, on peut utiliser un débit d'alimentation en air de 10 dm^3 par heure avec un volume interne V_0 des circuits gazeux en amont des capacités C_1 et C_2 de 1 dm^3 , ce qui représente 20 m de canalisation ayant
5 8 mm de diamètre. Dans ces conditions, le dispositif de mesure de la différence de pression s'est avéré parfaitement fiable et pratiquement indépendant de la pression de pulsation entre 0 et 1000 millibars. Le résidu de l'influence de la pulsation est seule-
10 ment matérialisé par une oscillation du signal délivré par le capteur 33, d'amplitude proportionnelle à la pression de la pulsation (4% de l'échelle à la pression maximum).

En revanche, lorsqu'on utilise le même
15 dispositif, mais sans les capacités C_1 et C_2 , le signal ne peut être enregistré car le décalage de la mesure est tel que celle-ci se situe en dehors de l'échelle de l'enregistreur indiquant ainsi une fausse mesure du niveau de l'interface.

20 Pour améliorer encore la fiabilité du dispositif de l'invention, il est préférable que les deux circuits d'alimentation en gaz associé aux capacités C_1 et C_2 soient rigoureusement identiques en amont de ces dernières. En conséquence, les tubes plon-
25 geurs d'arrivée d'air comprimé doivent avoir le même volume interne (même longueur et même diamètre) et des accidents de parcours (coude, soudure) aussi communs que possible. De même il est important que le débit d'air de barbotage soit constant dans le
30 temps et identique pour les deux tubes plongeurs.

Le dispositif décrit ci-dessus peut être utilisé également pour la mesure de la densité du milieu liquide présent entre deux points de la co-
lonne. Dans ce cas, on utilise des capacités C_1 et
35 C_2 de même section et on détermine à partir de la

différence de pression mesurée par le capteur 33,
qui correspond à $\rho h g$, h étant la distance entre les
points P_1 et P_2 , la masse volumique ρ du milieu li-
quide présent dans la colonne entre les deux points
5 de mesure.

REVENDECATIONS

1. Dispositif pour contrôler la pression à l'intérieur d'une colonne pulsée (1), comportant au moins un tube plongeur (21, 23) débouchant dans la-
5 dite colonne, des moyens (25, 27, 29) pour introduire dans le ou lesdits tubes plongeurs un gaz et le faire barboter dans le milieu liquide de la colonne et des moyens (33) pour déterminer la pression dans le ou lesdits tubes plongeurs, caractérisé en ce que
10 chaque tube plongeur (21, 23) débouche dans la colonne par l'intermédiaire d'une capacité (C_1 , C_2) ouverte à son extrémité inférieure, ladite ou lesdites capacités ayant chacune des dimensions telles que lors des variations de pression dues à la pulsation, l'interface gaz-liquide (17) soit toujours si-
15 tuée dans chacune desdites capacités et que le niveau de cette interface varie peu à l'intérieur de chacune desdites capacités.

2. Dispositif pour mesurer la différence de pression entre deux points P_1 et P_2 situés à l'intérieur d'une colonne pulsée (1), comportant un
20 premier et un second tubes plongeurs (21, 23) débouchant respectivement dans la colonne aux niveaux des points P_1 et P_2 , des moyens (25, 27, 29) pour intro-
25 duire dans chacun desdits tubes plongeurs un gaz et le faire barboter dans le milieu liquide de la colonne, et des moyens (33) pour déterminer la différence de pression entre lesdits tubes plongeurs, caractérisé en ce que le premier et le second tubes
30 plongeurs (21, 23) débouchent respectivement dans la colonne par l'intermédiaire de capacités C_1 et C_2 ouvertes à leur extrémité inférieure, lesdites capacités C_1 et C_2 ayant des dimensions telles que, lors des variations de pression dues à la pulsation,

l'interface gaz-liquide soit toujours située dans chacune desdites capacités et que la variation Δx_1 du niveau de l'interface gaz-liquide dans la capacité C_1 et la variation Δx_2 du niveau de l'interface gaz-liquide dans la capacité C_2 soient telles que $\Delta x_1/\Delta x_2$ reste sensiblement égal à ρ_2/ρ_1 , ρ_2 et ρ_1 représentant respectivement la masse volumique du milieu liquide présent dans la colonne au niveau du point P_1 et la masse volumique du milieu liquide présent dans la colonne au niveau du point P_2 .

3. Dispositif selon la revendication 2, caractérisé en ce que les capacités C_1 et C_2 ont la forme de cylindres droits disposés verticalement, et en ce qu'elles ont respectivement des sections transversale S_1 et S_2 telles que $S_1/\rho_1 = S_2/\rho_2$.

4. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 2 et 3, caractérisé en ce que le volume V_1 de la capacité C_1 est sensiblement égal au volume V_2 de la capacité C_2 .

5. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 2 à 4, caractérisé en ce que lesdites capacités C_1 et C_2 ont une section circulaire.

6. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 2 à 5, caractérisé en ce que le volume du circuit gazeux en amont de la capacité C_1 est sensiblement égal au volume du circuit gazeux en amont de la capacité C_2 .

7. Dispositif de mesure du niveau de l'interface dans le décanteur d'une colonne pulsée, caractérisé en ce qu'il comprend un dispositif selon l'une quelconque des revendications 2 à 6 pour mesurer la différence de pression entre deux points P_1 et P_2 situés dans le décanteur de ladite colonne de part et d'autre de l'interface, et des moyens pour déterminer à partir de cette différence de pression,

de la distance h entre les points P_1 et P_2 et des masses volumiques ρ_1 et ρ_2 des deux phases liquides en circulation dans la colonne, le niveau de l'interface dans ledit décanteur.

- 5 8. Dispositif de mesure de la densité du milieu liquide présent dans une colonne pulsée, caractérisé en ce qu'il comprend un dispositif selon l'une quelconque des revendications 2 à 6, pour mesurer la différence de pression entre deux points P_1
- 10 et P_2 situés dans ladite colonne et des moyens pour déterminer à partir de cette différence de pression et de la distance h entre les points P_1 et P_2 , la densité du milieu liquide présent dans la colonne entre les points P_1 et P_2 .
- 15 9. Dispositif selon la revendication 8, caractérisé en ce que les capacités C_1 et C_2 ont la forme de cylindres droits ayant la même section.

1.1

FIG.1

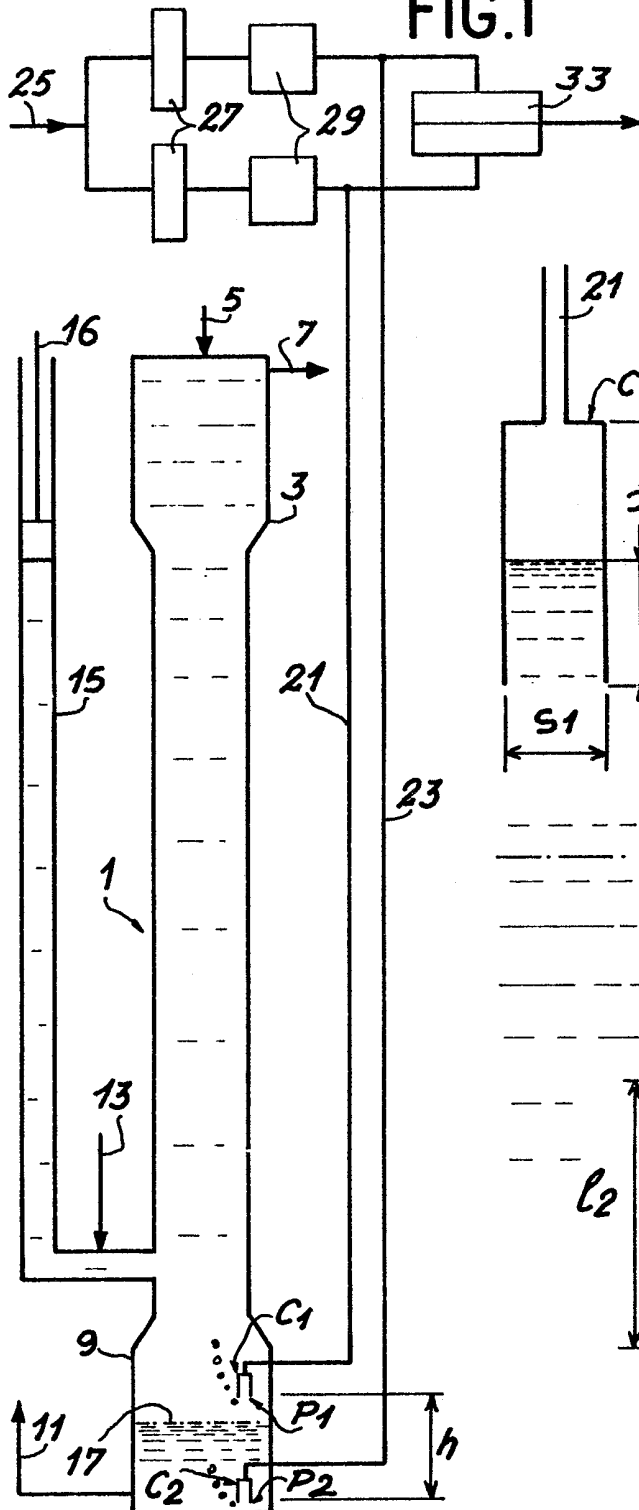


FIG.2

