

ПРИЛОЖЕНИЕ НА МЕТОДА НА ЕКВИВАЛЕНТНОТО ВИХРОВО ПОКРИТИЕ С ПОСТОЯННА ИНТЕНЗИВНОСТ ЗА АЕРОДИНАМИЧЕН АНАЛИЗ НА ОБТИЧАНЕТО НА КРИЛЕН ПРОФИЛ

Константин Методиев

Институт за космически и слънчево-земни изследвания – Българска академия на науките
e-mail: komet@space.bas.bg

Ключови думи: Теоретична аеродинамика, Панелен метод, Гранични интегрални уравнения

Резюме: В настоящия доклад е приложен метода на еквивалентното вихрово покритие за аеродинамичен анализ на обтичането на крилен профил. Същността на метода е замяната контура на профила с дискретни вихри с постоянна интензивност по панели. Този подход е резонантен, тъй като специфичната проява на крилния профил е създаването на подемна сила, обичайно насочена от лицевата към тилната му страна чрез прекъсване в големината на скоростта. Вихровият слой притежава това свойство, което дава основание реалната непроницаема стена на профила да се замени чрез еквивалентен по въздействие върху течението вихров слой.

Целта на доклада е да се представи числена реализация на споменатия панелен метод чрез програмен продукт Wolfram Mathematica®, с помощта на който обемът на изчислителната програма е намален значително.

APPLYING THE CONSTANT STRENGTH EQUIVALENT VORTEX METHOD FOR AERODYNAMIC ANALYSIS OF THE FLOW AROUND A WINGFOIL

Konstantin Metodiev

Space and Solar-Terrestrial Research Institute – Bulgarian Academy of Sciences
e-mail: komet@space.bas.bg

1. Въведение

Една от основните задачи на аеродинамичното пресмятане се явява създаването на високоефективни крилни профили, притежаващи оптимални аеродинамични характеристики. Решението на тази задача е невъзможно без теоретично и експериментално изследване обтичането на профила. В частност за обезпечаване на добрите му показатели е необходимо да се изучат загубите от триене и налягане (профилни съпротивления), които загуби са тясно свързани с разпределението на скоростта и налягането по неговия контур.

В продължителен период от време проектирането на крилни профили се е основавало на натрупания от преди опит – теорията на подобие е създавала възможност за това. Напредъкът, който се достигна през последните 30 – 35 години, не толкова в областта на теорията, колкото в областта на изчислителната техника, даде съществено отражение върху съвременните инженерни методи. Тяхното приложение доведе до забележимо подобрене на някои от характеристиките на профила – преди всичко на създавания коефициент на подемна сила.

Възникването на подемна сила по профила показва, че, средно взето, наляганията по гърба са по-малки от тези по корема. Обратното е вярно за скоростта, т.е. профилът предизвиква прекъсване в нейната големина. Лесно се забелязва, че подобно свойство проявява един разположен в течението покрит с вихри слой. Степента на насищане на дъгата – носител на слоя е уместно да се определи чрез т. нар. напрежение на слоя γ , като $\gamma = d\Gamma/ds$. Ако течението представлява сума от равномерно течение със скорост W_∞ и индуцирано такова от вихровия слой, то циркулацията по него ще бъде $\Gamma = (W_{\text{корем}} - W_{\text{гърб}})\Delta s$. От друга страна, по теоремата на Стокс $\Gamma = \gamma\Delta s$ и приравняването на двата израза за Γ дава едни от основните за

доклада зависимости $\gamma = w_{\text{корем}} - w_{\text{гръб}}$, $w_{\text{корем}} = w_{\text{ср}} + 0.5\gamma$, $w_{\text{гръб}} = w_{\text{ср}} - 0.5\gamma$, $w_{\text{ср}} = 0.5(w_{\text{корем}} + w_{\text{гръб}})$. Оказва се, че вихровият слой притежава онова свойство, което по-горе бе изтъкнато като присъщо на крилния профил – да създава прекъсване в големината на скоростта. Това дава основание за въвеждане на т. нар. вихров модел на профила.

Относно γ може да се каже значително повече. Двама учени – Прагер и Мелников, са забелязали един съществен факт, който предава ново физическо тълкувание на γ . Той е формулиран като теорема, с която се утвърждава, че по обтечения контур $|c(s)| = |\gamma(s)|$. Моделът на профила, т. е. вихровият модел, е въобще проникваем за флуида и затова течението може да се развива както вън, така и във вътрешността на профила. Познатото свойство на γ , а именно $\gamma = w_{\text{out}} - w_{\text{in}}$ (w_{out} – скоростта вън, а w_{in} – скоростта вътре в контура), е, разбира се, налице. Оказва се обаче, че $w_{\text{in}} = 0$. Действително, ако това не е така, поради условието, че профилът е токова линия и флуид не може да премине през нея, токовите линии в контура би трябвало да са затворени криви. Флуидните частици биха се движили по тях с насочени по направление на обхождане скорости и циркулацията по тези криви би била различна от нула. По теоремата на Стокс това би означавало, че в контура се съдържат вихри, каквито в модела отсъстват. Остава да се заключи, че $w_{\text{in}} = 0$, откъдето следва, че $|\gamma(s)| = |w_{\text{out}}(s)|$, т. е. интензивността на слоя в произволна точка от профила е равна на големината на скоростта.

2. Теоретична постановка

В доклада е изведен потенциала на скоростта така, както е заимстван от литературата. Чрез диференциране на потенциала с опертор “grad”, известно е, че се получават скоростните компоненти на полето на скоростта. Акцентът в доклада не е извеждането на вече известни фундаметални формулировки, а приложението на така получения математически апарат.

Разглежда се следния интеграл с подинтегрална функция с особеност в трансцендентна форма [Katz, Plotkin]

$$(1) \quad I = \int_{\xi_1}^{\xi_2} \text{Arctg} \frac{\eta}{\xi - \xi_0} d\xi_0$$

която се решава чрез полагагането $\Xi = \eta/(\xi - \xi_0)$. Тогава, при смяната на променливите, се получава, че $d\xi_0 = \eta \Xi^{-2} d\Xi$ и интегралът се преобразува така

$$(2) \quad I = \eta \int_{\eta/(\xi - \xi_1)}^{\eta/(\xi - \xi_r)} \Xi^{-2} \text{Arctg} \Xi d\Xi$$

Използвайки готовите резултати от [Brandao] решението на интеграла е

$$(3) \quad I = -\eta \left(\Xi^{-1} \text{Arctg} \Xi + 0.5 \ln \frac{1 + \Xi^2}{\Xi^2} \right) \Big|_{\eta/(\xi - \xi_1)}^{\eta/(\xi - \xi_r)}$$

което след алгебрични преобразувания приема вида

$$(4) \quad I = (\xi - \xi_l) \text{Arctg} \frac{\eta}{\xi - \xi_l} - (\xi - \xi_r) \text{Arctg} \frac{\eta}{\xi - \xi_r} + \frac{\eta}{2} \ln \frac{(\xi - \xi_l)^2 + \eta^2}{(\xi - \xi_r)^2 + \eta^2}$$

Обратната функция $\text{Arctg}(x/y)$ отчита квадранта, в който се намира точката с координати (x, y) . Потенциалът на скоростта тогава е

$$(5) \quad \Phi(\xi, \eta) = -\frac{\gamma}{2\pi} I$$

или в полярни координати

$$(6) \quad \Phi(\rho, \theta) = -\frac{\gamma}{2\pi} \left[(\xi - \xi_l)\theta_l - (\xi - \xi_r)\theta_r + 0.5\eta \ln \frac{\rho_l^2}{\rho_r^2} \right]$$

$$\rho_{l,r} = \sqrt{(\xi - \xi_{l,r})^2 + \eta^2}, \quad \theta_l = \text{Arctg} \frac{\eta}{\xi - \xi_l}, \quad \theta_r = \text{Arctg} \frac{\eta}{\xi - \xi_r}$$

Компонентите на градиента тогава са следните

$$(7) \quad \frac{\partial \Phi}{\partial \xi} = \xi(\xi, \eta) = -\frac{\gamma}{2\pi} \left(\text{Arctg} \frac{\eta}{\xi - \xi_l} - \text{Arctg} \frac{\eta}{\xi - \xi_r} \right)$$

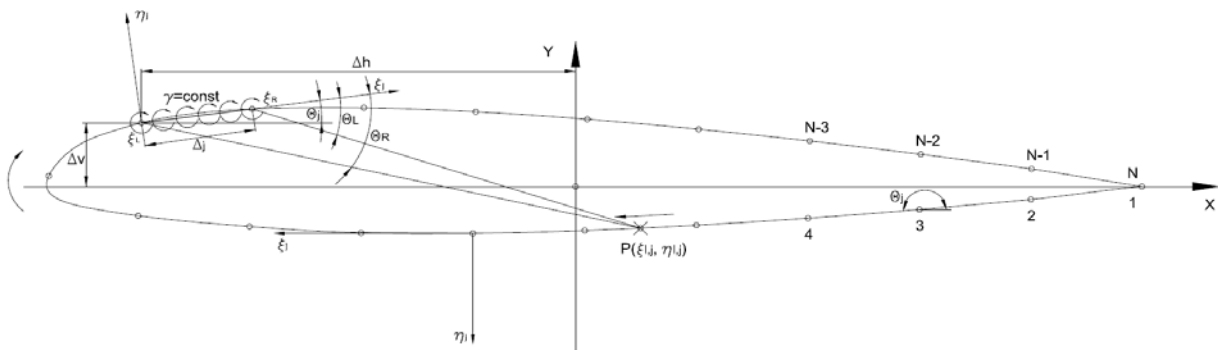
$$\frac{\partial \Phi}{\partial \eta} = \eta(\xi, \eta) = -\frac{\gamma}{4\pi} \ln \frac{\eta^2 + (\xi - \xi_l)^2}{\eta^2 + (\xi - \xi_r)^2}$$

Последните формули определят потенциално скоростно поле в правоъгълна координатна система на панела (ξ, η) . Частният случай е $\theta_l = 0 \cup \theta_r = \pi$, което се получава при $\eta = 0$. Практика е панелът да се доближава „отгоре“ или „отдолу“, като за целта ординатата приема стойност съответно $\eta \pm \varepsilon$, където ε е число с няколко порядъка по-малко. Тогава

$$(8) \quad \xi(\xi, 0 \pm) = \pm \frac{\gamma}{2}$$

$$\eta(\xi, 0 \pm) = \frac{\gamma}{4\pi} \ln \frac{(\xi - \xi_l)^2}{(\xi - \xi_r)^2}$$

В случая когато $\xi = 0.5 * (\xi_l + \xi_r)$ и вертикалната компонента на скоростта $\partial\Phi/\partial\eta = 0$ се наблюдава т. нар. ефект на самоиндукция.



Фиг. 1. Схема на числената реализация, профил NACA23012

В последователността на решение на поставената задача се стига до решаване на нехомогенна система от алгебрични уравнения. Крилният профил се дискретизира с панели, като точките се съгъстват в носа и изходящия ръб по косинусов закон. Съгласно фиг. 1, в точката на наблюдение P_i се индуцира скорост от вихровия слой в панел j . За същата точка се изчислява индуцираната скорост от всеки един панел по отделно, като по подобен начин се изследват и останалите точки. По този начин профилът се обхожда например по посока на циркуляцията на скоростта. За пресмятане на скоростите се използват формули (7), като изчисленията се извършват в локална координатна система (ξ, η) . Следователно, необходима е предварителна трансформация на координатите на точка P_i . Положението на точката върху панела е избрано в средата. След определяне на индуцираните скорости от панел j в точка P_i , същите се трансформират обратно в глобалната координатна система (X, Y) . Трансформационните матрици имат вида:

$$(9) \quad T_j = \begin{vmatrix} \cos \theta_j & \sin \theta_j \\ -\sin \theta_j & \cos \theta_j \end{vmatrix} \text{om}(X, Y) \text{към}(\xi, \eta); T_j^{-1} = \begin{vmatrix} \cos \theta_j & -\sin \theta_j \\ \sin \theta_j & \cos \theta_j \end{vmatrix} \text{om}(\xi, \eta) \text{към}(X, Y)$$

където ъгъл θ_j е сключен между текущия панел j и абсцисата X така, както е показано на фиг. 1. При съставянето на матричното уравнение се взема в предвид, че компонентата на скоростта по нормалния към панела вектор трябва да е нула. Скоростният вектор в панел i е сума от индуцираните компоненти от отделните панели j и скоростта на несмутеното течение, т.е.

$$(10) \quad \vec{W}_i^p = \sum_{j=1}^{points-1} \left(T_j^{-1} \begin{vmatrix} \xi_j \\ \eta_j \end{vmatrix} + V_\infty^p \right)^T \cdot \begin{vmatrix} n_{x,i} \\ n_{y,i} \end{vmatrix}$$

Матричното уравнение тогава изглежда така:

$$(11) \quad \|A_{i,j}\| \cdot \gamma_j^p = -V_\infty^p \cdot h_i$$

където

$$(12) \quad a_{i,j} = \left(T_j^{-1} \begin{vmatrix} \xi_j \\ \eta_j \end{vmatrix} \right)^T \cdot \begin{vmatrix} n_{x,i} \\ n_{y,i} \end{vmatrix}$$

В допълнение се задава и условието на Кута – Жуковски за равенство на скоростите в изходящия ръб:

$$(13) \quad \gamma_1 + \gamma_N = 0$$

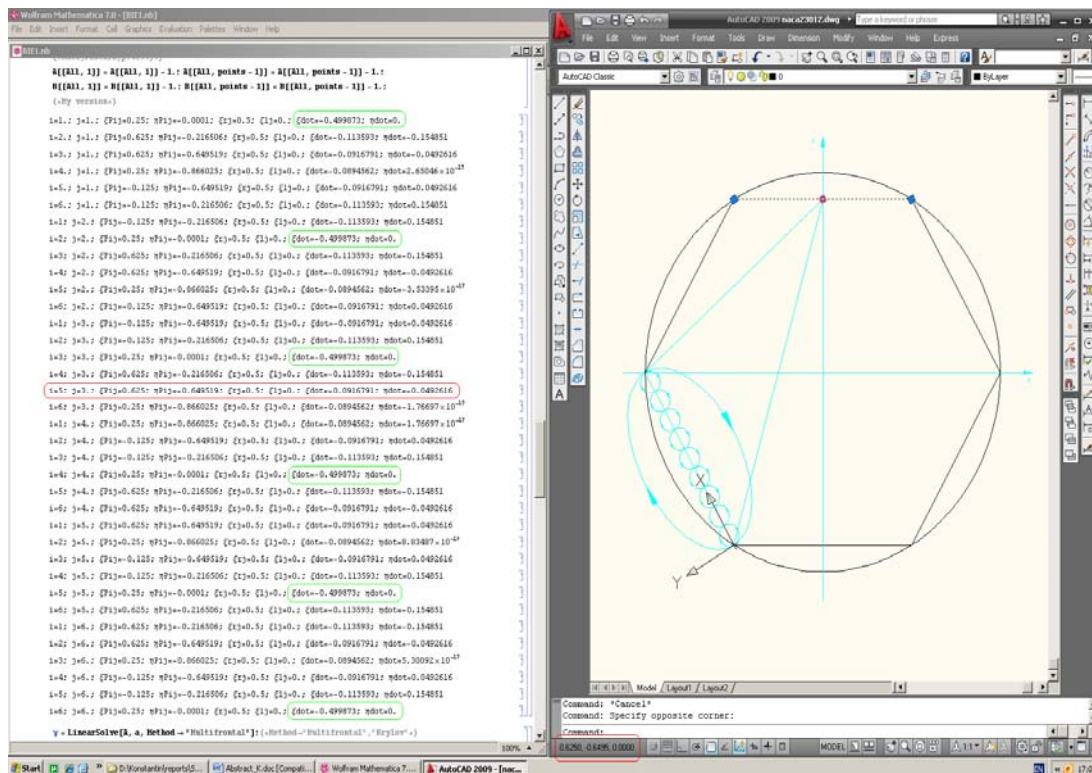
Получената тогава система е от $N+1$ уравнения относно N неизвестни. За определяне на системата са възможни два подхода. Катц и Плоткин [Katz, Plotkin] заместват едно от уравненията на система (11) с уравнение (13). Това обаче води до осцилация на численото решение в точката на колокация, съответстваща на въпросното уравнение. Друг подход за получаване на определена еквивалентна система е уравнение (13) да се извади почленно от всички уравнения на система (11). Този подход е използван в доклада.

След определяне на неизвестния вектор γ , се изчислява разпределението на коефициента на статично налягане по долната и горна повърхност на профила. Използвана е формулата:

$$(14) \quad c_p = 1 - \left[\frac{V_\infty \cos(\alpha + \theta_i) + 0.5\gamma_i}{V_\infty} \right]^2$$

3. Резултати

За установяване адекватността на алгоритъма се използва шестоъгълник, по панелите на който се проверяват ориентацията на нормалния към панела вектор, изпълнението на условия (8) и координатите на точката на колокация в двете координатни системи. На фиг. 2 се вижда сверяване на резултатите за този изчислителен случай с използването на програмните пакети Wolfram Mathematica и AutoCAD. Показаният на чертежа тестов случай е $i = 5$ и $j = 3$, като координатната система е ориентирана по панела. Вижда се в средите на двата продукта, че координатите на точката на колокация в цитираната локална координатна система съвпадат. При равенство на индексите $i = j$ също е изпълнено условие (8): $\partial\Phi/\partial\xi = -0.5$ и $\partial\Phi/\partial\eta = 0$. Знакът пред скоростната компонента $\partial\Phi/\partial\xi$ е отрицателен, защото локалната ордината е $\eta = 0 - \varepsilon$.

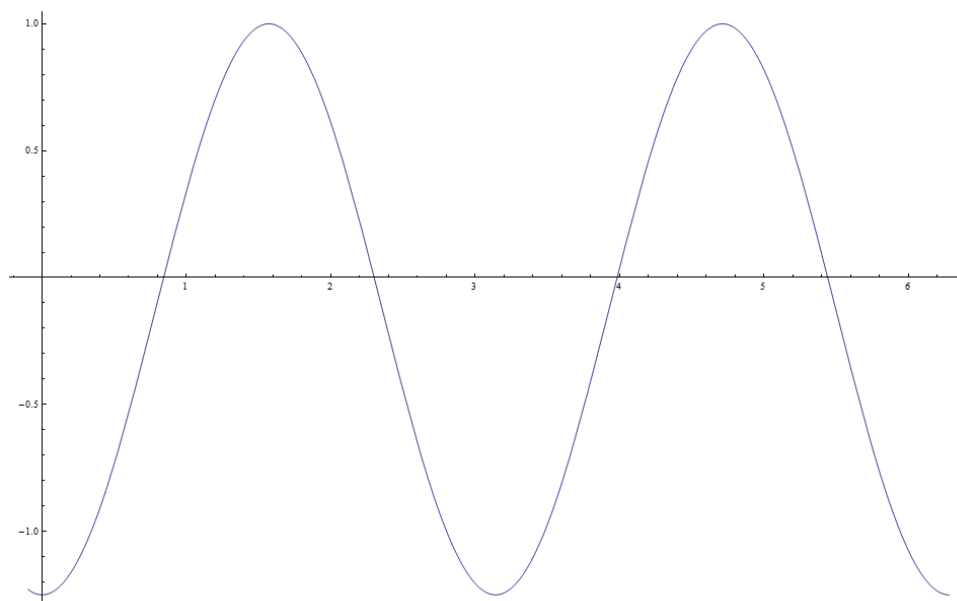


Фиг. 2. Тест на числената реализация с шестоъгълник

Следващият тест за проверка адекватността на алгоритъма е сравняване на резултатите с теоретичните за случай на обтичане на сфера. Известно е, че за случай на обтичане с потенциален поток, коефициентът на статично налягане се пресмята по формулата:

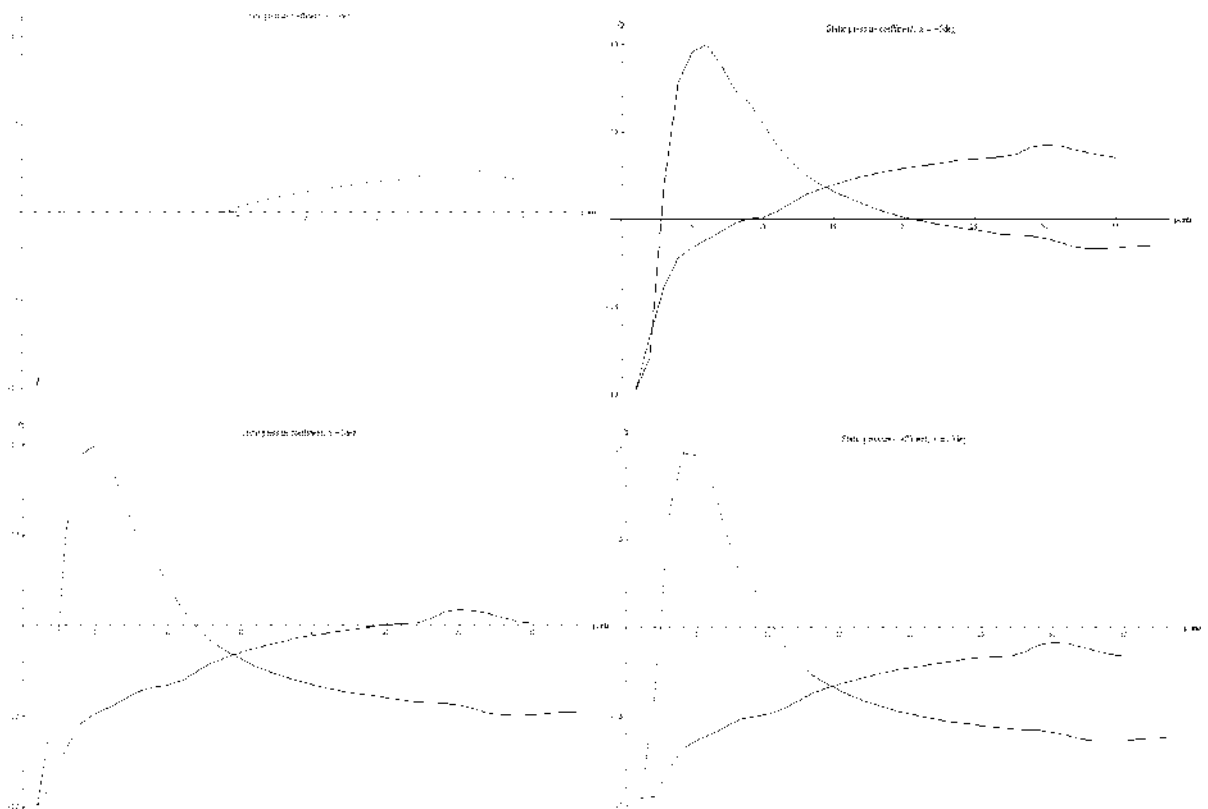
$$(15) \quad c_p = 1 - \frac{9}{4} \cos^2 \theta, \theta \in [0; 2\pi]$$

Резултатите от формула (15) и числената реализация (до формула (14) включително) са показани на фиг. 3. Съвпадението е пълно.

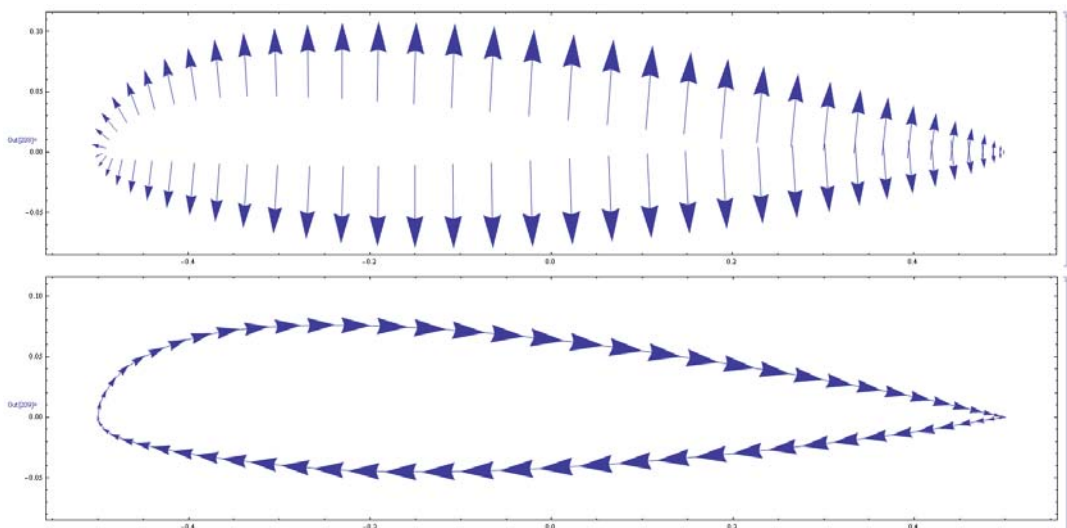


Фиг. 3. Тест на числената реализация за случай на обтичане на сфера с потенциален поток

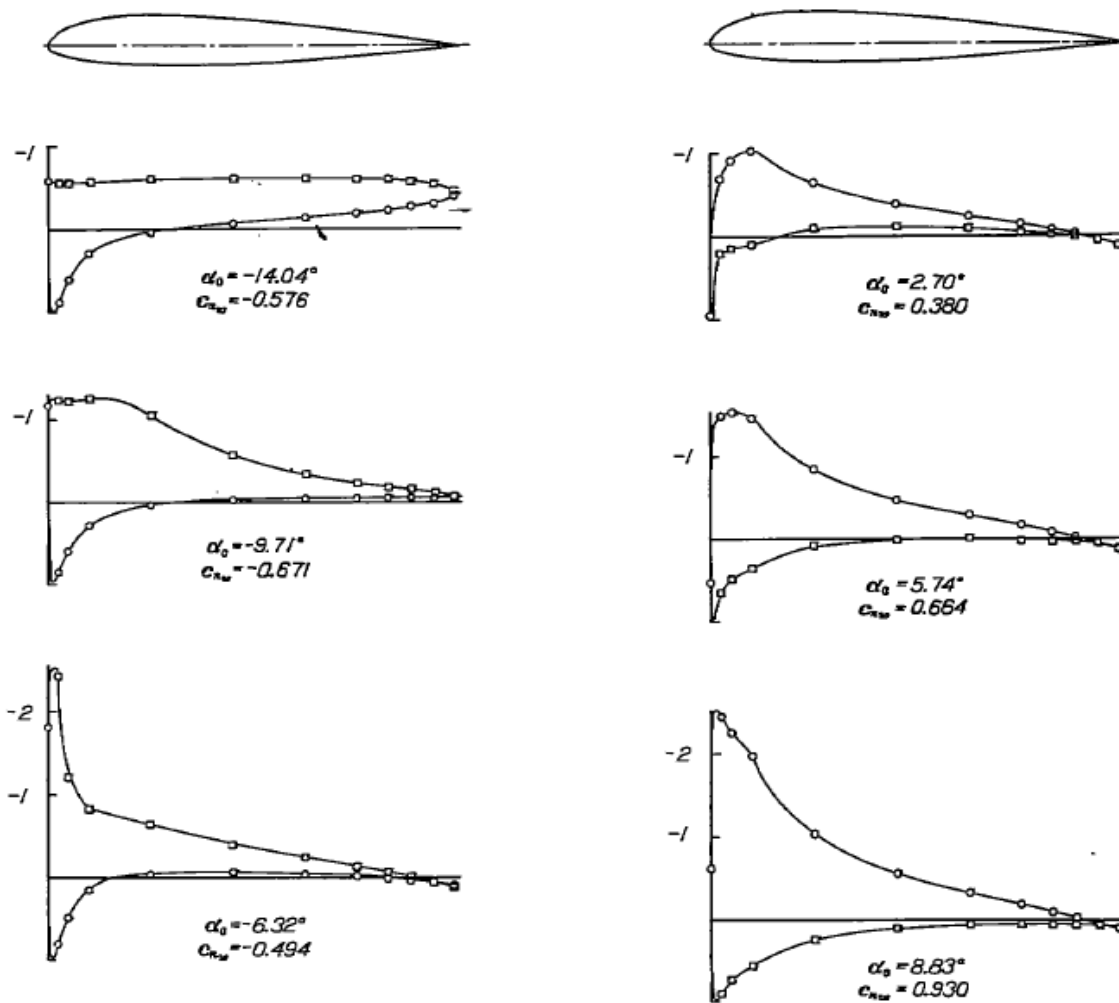
При положение, че резултатите от тестовите с точни решения са положителни, пристъпено бе към анализ обтичането на крилен профил с потенциален поток. Използван бе крилен профил $NACA23012$, дискретизиран с помощта на 72 панела. Нормалните и тангенциални вектори към панелите са показани на фиг. 5, а резултатите за разпределението на коефициента на статично налягане – на фиг. 4.



Фиг. 4. Разпределение на коефициента на статично налягане, крилен профил $NACA23012$, $\alpha = -5^\circ, 0^\circ, 5^\circ, 10^\circ$



Фиг. 5. Нормални и тангенциални единични вектори към панелите на профил $NACA23012$



Фиг. 6. Експериментални продувки на профил NACA23012, $Re = 2.04E6$

На фиг. 6 са показани резултати от експериментални продувки на профила, проведени от [Wenzinger]. Несъвпадението на резултатите в зоната около задна точка на заприщване се обяснява с налагането на условието на Кута – Жуковски. Така за настоящата задача последните два панела около изходящия ръб стават неносещи. Решение на проблема е разпределението на еквивалентното вихрово покритие да се търси като линейна функция.

4. Заключение

В настоящия доклад бе разгледан алгоритъм за анализ обтичането с потенциален поток на крилен профил. Използваният панелен метод допуска постоянна интензивност на присъединеното вихрово покритие към панела. Алгоритъмът бе тестван с точни решения, фундаментални в теоретичната аеродинамика.

Разгледаният метод е представен във възможно най-простата си форма на реализация. По-точни решения могат да се търсят ако разпределението на вихровото покритие е линейно и дори квадратна функция. Панелите също могат да се изразят с рационален полином от по-висока степен, например коефициентите на полинома могат да се получат с построяване на кубичен сплайн. Интегрирането на присъединеното вихрово покритие в този случай обаче е свързано със значителни трудности: интегралът е линеен и свеждането му към Риманов се извършва чрез специални квадратури.

5. Благодарности

С настоящото изследване авторът би желал читателят да си спомни за проф. д.т.н. инж. Кирил Варсамов, преподавател в катедра „Хидроаеродинамика“ към Технически университет – София. Под неговото компетентно ръководство, педагогически такт и търпение бе реализиран този алгоритъм като дипломна работа на автора. От преждевременната кончина на проф. Варсамов изминаха 10 години.

Изследването е извършено по линия на Договор за безвъзмездна финансова помощ по ОП „РЧР“, схема № BG051PO001/07/3.3-02/63/17.06.08г. „Подкрепа за развитието на докторанти, постдокторанти, специализанти и млади учени“.

Литература:

- [B r a n d a o] B r a n d a o, M. P. Improper Integrals in Theoretical Aerodynamics: The Problem Revisited, AIAA Journal, vol. 25, no. 9, pp. 1258 – 1260, 1987
- [K a t z, P l o t k i n] K a t z, J., A. P l o t k i n. Low – Speed Aerodynamics, From Wing Theory to Panel Methods, McGraw – Hill, Inc., 1991
- [W e n z i n g e r] W e n z i n g e r, C. J. Pressure distribution over an NACA 23012 Airfoil with an NACA 23012 External - Airfoil Flap, NACA Report No. 614, 1938