

绕任意物体的无升力流动(下)

上篇主要对绕任意形状无升力流动公式进行了说明,但也引出了一个问题,那就是下式中的 $I_{i,j}$ 该如何计算

$$\frac{\lambda_i}{2} + \sum_{\substack{j=1\\(j\neq i)}}^n \frac{\lambda_j}{2\pi} I_{i,j} + V_{\infty} \cos \beta_i = 0$$

我们先看看 $I_{i,j}$ 的积分形式

$$\int_{j} \frac{\partial}{\partial n_{i}} (\ln r_{ij}) ds_{j} = \int_{j} \frac{1}{r_{ij}} \frac{\partial r_{ij}}{\partial n_{i}} ds_{j}$$

由链式法则得

$$\frac{\partial r_{ij}}{\partial n_i} = \frac{1}{2r_{ij}} \left[2\left(x_i - x_j\right) \left(\frac{\partial x_i}{\partial x_i} - \frac{\partial x_j}{\partial x_t} \right) + 2\left(y_i - y_j\right) \left(\frac{\partial y_t}{\partial x_t} - \frac{\partial y_j}{\partial x_t} \right) \right]$$

由于下标不同,上述三项为0,因此

$$\frac{\partial r_{ij}}{\partial n_i} = \frac{1}{2r_{ij}} [2(x_i - x_j)]$$

整理得

$$I_{i,j} = \int_{i} \frac{\left(x_i - y_j\right)}{r_{ij}} ds_j$$

其中 r_{ii} 为

$$r_{ij} = \sqrt{(x_i - x_j)^2 + (y_i - y_j)^2}$$
$$x_j = X_j + \cos \varphi_j$$
$$y_j = Y_j + \sin \varphi_j$$

 X_i, Y_i 分别为 J 处控制点坐标,将 X_i, Y_i 代入 $I_{i,i}$ 表达式

$$x_i - x_j = x_i - X_j - \cos \varphi_j$$

$$y_i - y_j = y_i - Y_j - \sin \varphi_j$$

使

$$Cx = -\cos\varphi_j$$
$$Cy = -\sin\varphi_i$$

$$Dx = x_i - X_j$$
$$Dx = y_i - Y_i$$

则

$$I_{i,j} = \int_{j} \frac{Cxs_j + Dx}{s_j^2 + 2As_j + B}$$

其中 s_i 为面板长度。

对其进行积分

$$I_{i,j} = \frac{Cx}{2} \left[\ln(\frac{s_j^2 + 2As_j + B}{B}) \right] + \frac{Dx - ACx}{E} \left[\tan^{-1}\left(\frac{s_j + A}{E}\right) - \tan^{-1}\left(\frac{A}{E}\right) \right]$$

其中

$$A = -(x_i - X_j)\cos\varphi_j - (y_i - Y_j)\sin\varphi_j$$

$$B = (x_i - X_j)^2 + (y_i - Y_j)^2$$

$$E = \sqrt{B - A^2}$$

至此, 绕任意物体的无升力流动公式推导完毕。

对上述公式进行编程时基本可计算绕简单外形的流动,这是因为简单外形轮廓可轻易找到函数解析式。但对于翼型而言,有两种解决方案,第一种是直接读取现有的翼型坐标数据,将每个数据视为一个控制点,但这样做,面元数量是固定的。第二种是读取之后,采用多项式对翼型进行拟合,这样面元的数量便可以自行调整。

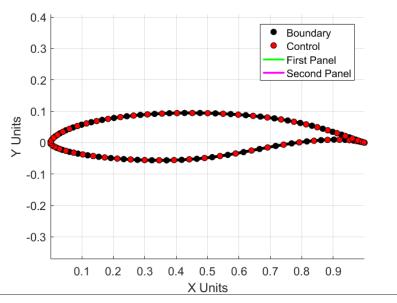


Figure 1 翼型边界条件

一般计算完后,我们还希望得到一些可视化的图形,让我们理解并优化目标翼型。这里 介绍一种后处理方式,可以获得流线图和各种云图。

1、首先在需要观察的区域生成网格点,如下图所示

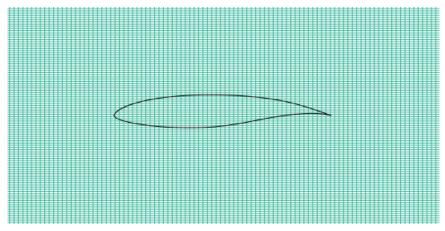


Figure 2 翼型周围网格节点

- 2、计算所有节点处的速度分量,压强值。
- 3、将翼型内部节点的速度分量、压强设置为0。
- 4、显示流线图、云图。

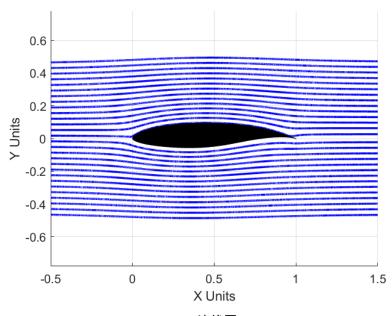
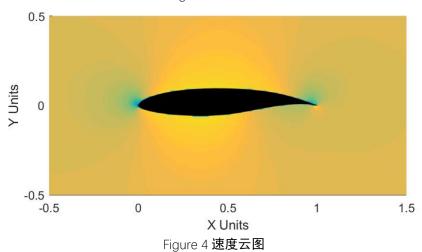
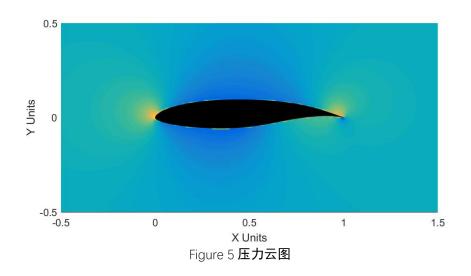


Figure 3 流线图





附录:

边界点坐标	(x,y)
控制点坐标	(xc,yc)
来流迎角	α
面元法线与来流夹角	β
面元切线与来流夹角	φ
面元长度	S
控制点间距	r

1 变量名

相关 Matlab 代码可以在飞视科技官网下载。

特别鸣谢:

本文在编写时参考了 Josh 的教学视频,如有对他的视频感兴趣可以去访问它。

https://www.youtube.com/user/JoshTheEngineer/featured