

令和4年度4月第1週 報告書

2022/4/4 報告書 No.24
M2 来代 勝胤

報告内容

1. 計測アルゴリズムの精度評価
2. 今後の予定

進捗状況

ケーシングなし・回転ありのタイヤモデルの後流について撮影を行った．その結果，対象物の後流では流れが減速するため，対応した PTV アルゴリズムが必要であるとわかった．

1 計測アルゴリズムの精度評価

- 1.1 データセット作成
- 1.2 シミュレーション条件

Table 1 シミュレーション条件

	角速度 [deg/s]	粒子数密度 [$-/\text{mm}^3$]	精度の予測
Case 1	5.0	29.1667	○
Case 2	5.0	87.5001	○
Case 3	5.0	145.8335	△
Case 4	10.0	29.1667	○
Case 5	10.0	87.5001	△
Case 6	10.0	145.8335	×
Case 7	15.0	29.1667	△
Case 8	15.0	87.5001	×
Case 9	15.0	145.8335	×

2 今後の予定

- 粒子に対応した PTV プログラムの作成