

Experiment am D-förmigen Stumpfkörper bzw. Hitzdrahtunterschung der Nachlaufdynamik am D-förmigen Stumpfkörper mit Coanda Aktuation



Nicolai Flemming(4839640), Tilman Langhammer(4875138),
Ahmet Ugur Nergiz(4619022), Maike Wollschläger(4807931)

Projektarbeit

Betreuer: M.Sc Philipp Oswald

Prüfer : Prof. Dr.-Ing. Rolf Radespiel

Inhaltsverzeichnis

1 Einleitung	5
2 Theoretische Grundlagen	6
2.1 Stumpfkörperaerodynamik	6
2.1.1 Definition stumpfer Körper	6
2.1.2 Widerstand stumpfer Körper	6
2.1.3 Maßnahmen zur Verringerung des Widerstandes	7
2.1.4 Berechnung des Widerstandes stumpfer Körper	7
2.1.5 Kármánsche Wirbelstraße	9
2.2 Grundlagen der Spektralanalyse	9
2.3 Coanda-Effekt	10
2.3.1 Definition	10
2.3.2 Coanda-Effekt im Alltag	12
2.3.3 Ausblasungseffekt	12
2.3.4 Der Effekt der Ausblasung auf die Ablösung	13
2.3.5 Coanda-Effekt in der Stumpfkörperaerodynamik	14
2.4 Hitzdrahtmessung	15
2.4.1 Physikalisches Wirkprinzip	15
2.4.2 Kalibrierung	18
3 Kalibrierung	19
3.1 Zielsetzung	19
3.2 Versuchsaufbau	19
3.3 Programmierung	20
3.3.1 LabVIEW Programm	20
3.3.2 Matlab Script	21
3.4 Fehlerabschätzung	23
4 Windkanalversuche	25
4.1 Aufbau	25
4.1.1 Windkanal LNB	25
4.1.2 Planung der Halterung	26
4.1.3 Modell	27
4.1.4 Einstellung des Modells	28
4.1.5 Verwendete Messtechnik	29
4.1.6 Programmierung	30
4.2 Testfälle mit zugehörigen Ausblaseparametern	31

ABBILDUNGSVERZEICHNIS

5 Auswertung	32
5.1 Umrechnen der Daten	32
5.1.1 Temperaturkorrektur, Mittelwerte und Widerstände	32
5.1.2 Varianzen	33
5.1.3 Spektra	34
5.2 Nachlaufdellen und ihre Widerstände	35
5.3 Zustand ohne Ausblasung	37
5.4 Zustände bei verschiedenen Aktuationsparametern	39
5.4.1 Maximaler Widerstand	39
5.4.2 Minimaler Widerstand	40
5.5 Gepulste Ausblasung	41
5.5.1 Zusammenhang der Auftretenden Frequenzen	41
5.5.2 Minimaler Widerstand	44
5.5.3 Maximaler Widerstand	46
5.5.4 Varianzen-Turbulenz (Tabelle)	46
5.6 Fehlerbetrachtung	50
6 Fazit	50

Abbildungsverzeichnis

1 Druck- und Reibungswiderstände verschiedener Körper [Quelle]	7
2 Kontrollfläche K zur Ermittlung des Widerstandes mittels Impulssatz[Quelle]	8
3 Kármánsche Wirbelstraße [Quelle]	9
4 Strahlumlenkung und Druckgradient (Coanda-Effekt)	11
5 Der Druckgradient bei gekrümmten Stromlinien	12
6 Ablösungssillustriation auf gekrümmten Flächen	13
7 Ausblaseneffekt	14
8 Coanda-Flache	14
9 Ausführung einer einzelnen Hitzdrahtsonde [Quelle]	15
10 Aufbau eines Konstant-Temperatur-Anemometers (CTA) [Quelle]	16
11 Ausrichten der Hitzdrahtsonde am Kalibrierkanal	19
12 Messkarten Seite des LabVIEW Skripts	20
13 Messrechnerseite des LabVIEW Skripts	21
14 Windkanal LNB	25
15 Bau der Halterung	26
16 D-förmiger Stumpfkörper im Windkanal	27
17 Druckverlauf Oberespalt	29
18 LabVIEW auf der Messkarte	30

TABELLENVERZEICHNIS

19	LabView Code Ausblasung	31
21	Nachlaufdellen im Vergleich	33
22	Beispiel Standardabweichungen	34
23	34
24	Nachlaufdellen 1 Bar	35
25	Nachlaufdellen 2 Bar	36
26	Nachlaufdellen ohne Ausblasung	37
27	Strouhal-Zahlen ohne Ausblasung	38
28	Frequenzspektrum ohne Ausblasung	38
29	Konturplot ohne Ausblasung	39
30	Nachlaufdellen im Vergleich	40
31	Strouhal-Zahlen im Vergleich	40
32	Frequenzen im Vergleich	41
33	Spektrum 1Bar, 83Hz Rand	43
34	Contour Plot 1Bar 83Hz	43
35	Nachlaufdellen 2 Bar	45
36	Standardabweichung und Widerstand	47
37	Standardabweichung Verlauf	47
38	Standardabweichung Diff. und Speed Diff.	48
39	Nachlaufdelle 2 Bar mit konstanter Ausblasung	49

Tabellenverzeichnis

1	Betriebszustände	31
2	Widerstände von hoch zu niedrig	37

1 Einleitung

Die effiziente Nutzung von Energie steht im Mittelpunkt der Technologieentwicklung. Hierzu kann die Aerodynamik einen wichtigen Beitrag leisten, indem mit ihrer Hilfe versucht wird den Strömungswiderstand umströmter Körper zu verringern. Umströmte Körper lassen sich in aerodynamische und stumpfe Körpern aufteilen. Im Folgenden soll eine Betrachtung stumpfer Körper erfolgen.

Der Strömungswiderstand stumpfer Körper ist deutlich höher als derjenige aerodynamisch geformter Körper. Daher kann es zu großen Energieersparnissen kommen, wenn die Aerodynamik stumpfer Körper optimiert wird. Zum Beispiel kann der Kraftstoffverbrauch eines Fahrzeugs durch Reduktion seines Strömungswiderstandes gesenkt werden.

Besitzt ein stumpfer Körper eine Hinterkante, so ist ein Ansatz zur Verringerung des Widerstandes das Ausblasen von Luft an der Hinterkante des Körpers. Die Grundidee besteht in der Anhebung des Basisdrucks am stumpfen Körper und somit der Verringerung des Druckwiderstandes. Im Experiment, das in dieser Projektarbeit beschrieben wird, wird ein Luftstrahl über eine Coanda-Fläche ausgeblasen, wodurch die Luft hinter der Basis einwärts strömt. Hierdurch lässt sich laut Geropp der Widerstand eines Körpers mit stumpfem Heck um 40 % verringern.[Quelle]

Ziel der Projektarbeit ist es nicht, erneut nachzuweisen, dass eine Verringerung des Widerstandes durch das Ausblasen von Luft möglich ist. Stattdessen geht es darum, die Dynamik des Nachlaufs mittels Hitzdrahtmessungen bei unterschiedlichen Ausblasefrequenzen zu charakterisieren. Dies verspricht einen Einblick in die verantwortlichen Wirkmechanismen.

Für das Experiment müssen umfangreiche Vorbereitungen wie die Planung einer Halterung mit Traversiermechanismus, die Kalibrierung der Hitzdrahtsonde und die Spalteinstellung am Modell getroffen werden.

2 Theoretische Grundlagen

2.1 Stumpfkörperaerodynamik

2.1.1 Definition stumpfer Körper

Nach [Aerodynamik stumpfer Körper] fällt eine genaue Definition des Begriffes „stumpfer Körper“ schwer. Dies liegt auch daran, dass der Übergang von einem schlanken zu einem stumpfen Körper fließend ist. Qualitativ gelingt eine Abtrennung, wenn stumpfe Körper im Vergleich zu schlanken Körpern als „dick“ bezeichnet werden. „Dick“ bedeutet, dass ihre Querschnittsfläche senkrecht zur Anströmung vergleichbar zur Querschnittsfläche längs der Antströmung ist. Für eine quantitative Einschätzung wurde der sogenannte Schlankheitsgrad λ definiert, der das Verhältnis von Länge zu Dicke darstellt:

$$\lambda = \frac{l}{d} \quad (1)$$

Dessen Kehrwert ist das Dickenverhältnis δ .

2.1.2 Widerstand stumpfer Körper

Der Extremfall eines stumpfen Körpers ist die quer angestromte Platte ($\delta \rightarrow \infty$), während die längs angestromte Platte ($\lambda \rightarrow \infty$) umgekehrt einen maximal schlanken Körper repräsentiert. Die Strömung kann der Kontur einer längs angestromten Platte problemlos folgen. Dagegen ist die Umströmung eines stumpfen Körpers von Ablösungen geprägt. Hinter dem stumpfen Körper bildet sich Totwasser aus, in dem die Strömung verwirbelt und reibungsbehaftet ist. Dieses Totwasser wechselwirkt mit der umliegenden Strömung, die an der Hinterkante des stumpfen Körpers abreißt. Zwischen der Strömung und dem Totwasser bildet sich eine Scherschicht. An dieser Scherschicht setzt sich das Fluid im Totwasser in Bewegung, wodurch der Druck an der Basis des Stumpfkörpers abnimmt. Entsprechend überwiegt bei stumpfen Körpern der Druckwiderstand gegenüber dem Reibungswiderstand (vgl. Abb.1).

Körper	Widerstand	
	Druck	Reibung
	100%	0%
	90%	10%
	60%	40%
	10%	90%
	0%	100%

Abbildung 1: Druck- und Reibungswiderstände verschiedener Körper [Quelle]

2.1.3 Maßnahmen zur Verringerung des Widerstandes

Um den Widerstand stumpfer Körper zu verringern, ist es also naheliegend, den Basisdruck hinter dem stumpfen Körper zu steigern. Hierzu werden in „Aerodynamik der stumpfen Körper“ von Wolf-Heinrich Hucho [Quelle] zwei Ansätze vorgestellt. Einmal die Veränderung der Geometrie des stumpfen Körpers und zum zweiten die Beeinflussung der Struktur der Strömung im Totwasser. Dabei lässt sich die Beeinflussung der Struktur der Strömung in aktive und passive Maßnahmen unterscheiden. Bei aktiven Maßnahmen wird im Gegensatz zu passiven Maßnahmen zusätzlich Energie aufgewendet.

In dem Experiment, das in dieser Projektarbeit betrachtet wird, findet eine aktive Beeinflussung der Strömung statt. Hierbei wird ein dünner Luftstrahl an der Hinterkante über eine Coanda-Fläche ausgeblasen. Die Luft wird sowohl konstant, als auch mit verschiedenen Frequenzen ausgeblasen. Aufgrund des Coanda-Effektes wird der Luftstrahl abgelenkt und verkleinert das Totwasser hinter dem Modell. Hierdurch steigt der Basisdruck und der Widerstand des Körpers sinkt. Angesichts der Zielsetzung einer Energieersparnis muss berücksichtigt werden, dass das aktive Ausblasen von Luft Energie benötigt.

2.1.4 Berechnung des Widerstandes stumpfer Körper

Der Widerstand eines stumpfen Körpers lässt sich mithilfe des Impulssatzes aus der Form des Nachlaufs berechnen. Der Impulssatz besagt, dass die Impulsänderung aus der Durchströmung der Oberfläche eines Kontrollvolumens gleich der Änderung der an diesem Kontrollvolumen angreifenden Kräfte ist. (Schlichting Truckenbrodt)

Für ein Kontrollvolumen (siehe Abb.2), auf dessen Oberfläche der Druck p_∞ der ungestörten

Anströmung herrscht, ergibt sich für den Widerstand

$$W = -\rho \int_{(K)} u_1 dQ \quad (2)$$

u_1 ist die x-Komponente der Geschwindigkeit, ρ die Luftdichte und Q der Volumenstrom.

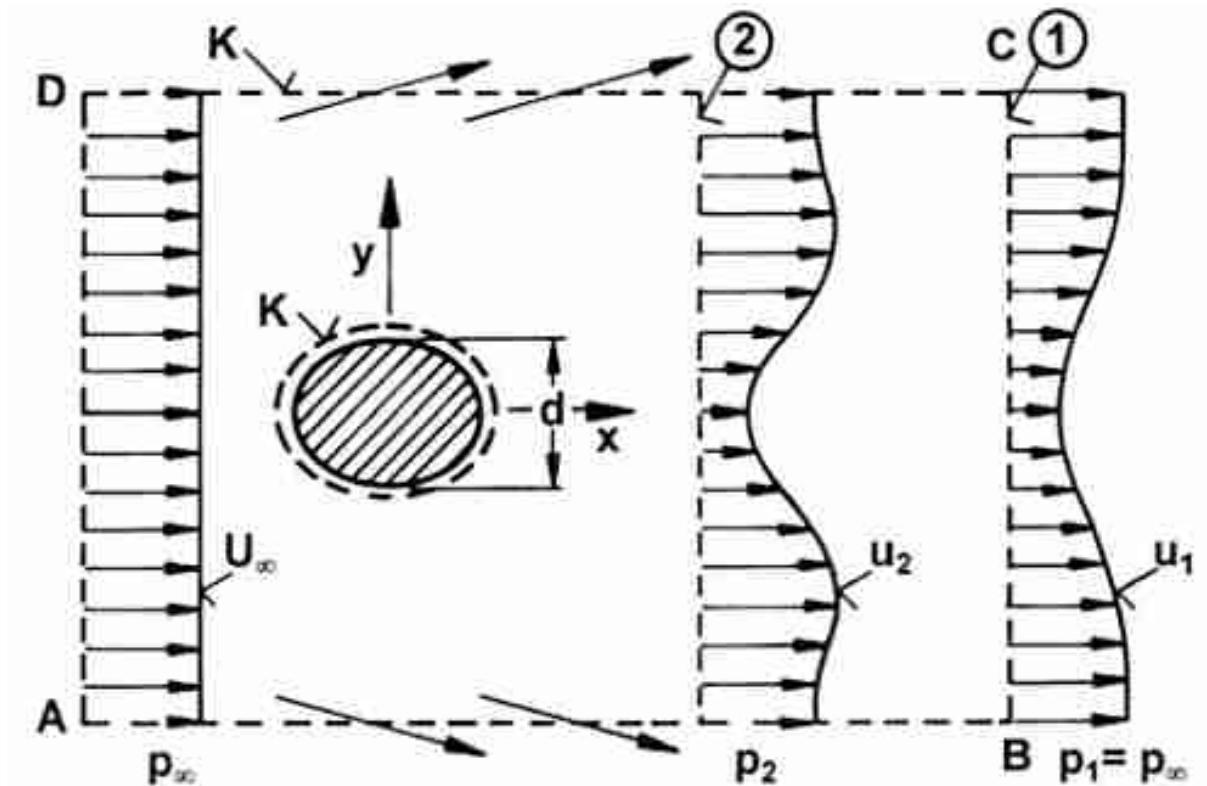


Abbildung 2: Kontrollfläche K zur Ermittlung des Widerstandes mittels Impulssatz[Quelle]

Wertet man diese Gleichung für das gezeigte Kontrollvolumen aus, ergibt sich

$$W = -\rho b \int_{(l)} u_1 (U_\infty - u_1) dy \quad (3)$$

Dabei ist b die Breite des Körpers senkrecht zur Zeichenebenen und l die Länge des Nachlaufes in y-Richtung.

Für den Widerstandsbeiwert des umströmten Körpers folgt

$$c_W = \frac{W}{\frac{\rho}{2} U_\infty^2 b d} = 2 \int_{(l)} \frac{u_1}{U_\infty} \left(1 - \frac{u_1}{U_\infty}\right) d \frac{y}{d} \quad (4)$$

[Aerodynamik stumpfer Körper] Ist die Geschwindigkeitsverteilung $u_1(y)$ im Nachlauf bekannt,

lässt sich der c_w -Wert des Körpers ermitteln.

2.1.5 Kármánsche Wirbelstraße

Bei höheren Reynoldszahlen bilden sich hinter einem Zylinder alternierende Wirbel aus, die als Kármánsche Wirbelstraße bezeichnet werden. [Schlichtung Truckenbrodt] Mithilfe von Druckmessungen haben Oswald et al. [Philipps Paper] gezeigt, dass eine solche Wirbelanordnung auch hinter dem in dieser Projektarbeit verwendeten Modell auftritt.

Die Frequenz, mit der die Wirbel ablösen kann durch die dimensionslose Strouhal-Zahl beschrieben werden.

$$Sr = \frac{fL}{v} \quad (5)$$

Dabei ist f die Wirbelablösfrequenz, L die charakteristische Länge des umströmten Körpers und v die Strömungsgeschwindigkeit. [2]

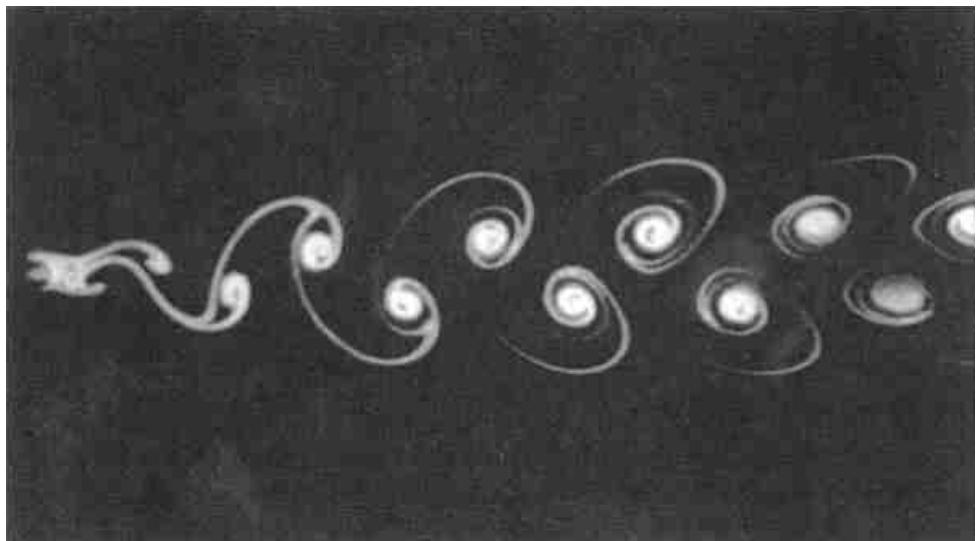


Abbildung 3: Kármánsche Wirbelstraße [Quelle]

2.2 Grundlagen der Spektralanalyse

Die Spektralanalyse, die auf der Fourier-Transformation basiert, hat das Ziel aus einem Originalsignal die Frequenzkomponenten herauszufinden. [matlab internet] Die Grundlage der Fourier-Transformation ist, dass sich jedes periodische Signal in eine sinusförmige Grundfrequenz und ihre Harmonischen zerlegen lässt. Die Harmonischen sind ganzzahlige Vielfache der Grundfrequenz.

Häufig liegt das Originalsignal in Form eines zeitlich diskreten Signals vor. Dies ist auch in

dieser Projektarbeit der Fall, in der die kontinuierliche Spannung an einer Hitzdrahtsonde abgetastet wurde. Hieraus ergibt sich eine Zahlenfolge von Spannungswerten $(x_i)_{(i=1; \dots; n)}$ für jede Position der Hitzdrahtsonde. Um die hauptsächlich vorkommenden Frequenzen dieses zeitdiskreten Signals herauszufinden, wird die im Zeitbereich vorliegende Folge $(x_i)_{(i=1; \dots; n)}$ in die kontinuierliche Spektralfunktion $X(e^{j\Omega})$ transformiert. Diese Transformation ist mathematisch folgendermaßen definiert:

$$X(e^{j\Omega}) = \sum_{i=-\infty}^{i=\infty} x_i e^{-j\Omega k} \quad (6)$$

ω ist die Kreisfrequenz. Ω ist die durch die Abtastrate $f_a = 1/T$ normierte Kreisfrequenz.

$$\Omega = \frac{\omega}{f_a} = \omega T \quad (7)$$

Für Transformation eines zeitdiskreten Signals mit einem Digitalrechner, muss eine mit einem Digitalrechner auswertbare Transformation definiert werden. Diese Transformation wird als diskrete Fourier-Transformation (DFT) bezeichnet. Für die DFT gibt es eine Vielzahl an Algorithmen, die sich in einen Rechner implementieren lassen. Beispiele sind der Winograd-Algorithmus oder der Primfaktor-Algorithmus. In Matlab wird die DFT mittels einer Fast Fourier Transform (FFT) Algorithmus‘ ausgeführt. Der genaue Aufbau des Algorithmus wird hier nicht weiter besprochen. Siehe dazu [4] Kapitel 6.4.

2.3 Coanda-Effekt

2.3.1 Definition

Der Coanda-Effekt beschreibt das Phänomen, dass ein ausströmender Freistrahl dazu neigt an nähen Wänden zu haften und sogar konvexen Oberflächen zu folgen.[.] Der Strahl besitzt diese Eigenschaft, solange die durch den Druckgradient erzeugte, auf sich wirkende Druckkraft, die Zentripetalkraft, die Zentrifugalkraft kompensieren kann.[.]

Der Druckgradient wird durch den sog. Entrainment-effect erzeugt. Der Entrainment-effect kann als das Beschleunigen der ruhenden Luft am Randbereich eines Freistrahls bezeichnet werden, aufgrund des turbulenten Impulsaustausches mit den energiereichen Strahlteilchen. Das bedeutet bildlich, dass die Luftteilchen vom Freistrahl mitgerissen werden. Wenn eine gerade Wand in den Randbereich eines Freistrahls parallel zu diesem gelegt würde, werden die Luftteilchen zwischen dieser Wand und dem Strahl mitgerissen werden. Die Wand verhindert das Nachströmen des Umgebungsmediums, wodurch eine Unterdruckzone zwischen Wand und Freistrahl entsteht. Der Strahl wird durch den Unterdruck an die Wand angesaugt. Das ist der Grund weshalb ein Freistrahl entlang einer Fläche mit geeigneten gekrümmter Kontur durch ein

solches stetige Ansaugen umlenken werden kann. (Abb.4) [Buch Coanda Effekt]

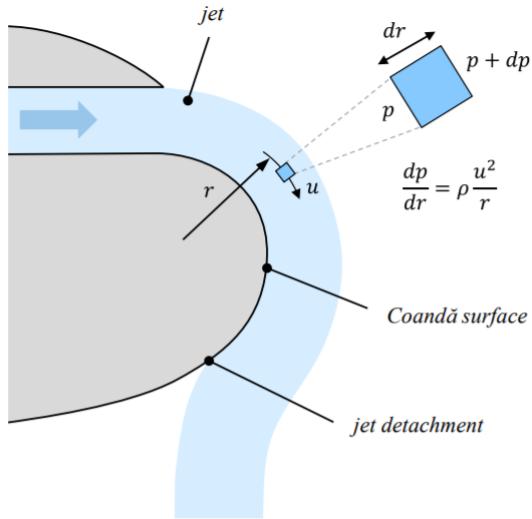


Abbildung 4: Strahlumlenkung und Druckgradient (Coanda-Effekt)

Die Beziehung zwischen Zentrifugalkraft und Druckkraft kann ebenfalls durch die Eulersche Bewegungsgleichung in Stromlinienkoordinaten beschrieben werden. [Strömungslehre Heinz Schade]

Die Eulersche Bewegungsgleichung in Bahnkoordinaten lautet:

$$\frac{\partial c}{\partial t} + c \frac{\partial c}{\partial s} = -g \frac{\partial z}{\partial s} - \frac{1}{\rho} \frac{\partial p}{\partial s} \quad (8)$$

Wird im stationären Fall der Einfluss der Schwerkraft vernachlässigt, so lautet die sog. radiale Druckgleichung:

$$\frac{c^2}{R} = -\frac{1}{\rho} \frac{p}{n} \quad (9)$$

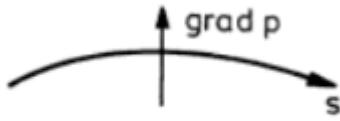


Abbildung 5: Der Druckgradient bei gekrümmten Stromlinien

In Abb. 5 wird veranschaulicht, dass entlang einer Bahnlinie ein positiver von einem konkaven auf ein convexes Profil gerichteter Druckgradient entsteht. Da die Druckkraft in entgegengesetzte Richtung von der Druckgradient herrscht, ist die Zentripetalkraft gleich nach der Gleichung 9 die negative vorgezeichnete Druckgradient.

2.3.2 Coanda-Effekt im Alltag

Der Coanda-Effekt ist auch im Alltag zu beobachten, beispielsweise wenn Tee aus einer Teekanne ausgegossen wird. Dabei ist zu erkennen, dass der Tee bei niedrigeren Ausgießwinkeln von der Tülle aus die Kannenoberfläche hinunter bis zur Unterseite der Kanne fließt und sich nicht von der Oberfläche der Kanne ablöst. Sobald der Ausgießwinkel allmählich vergrößert wird, löst sich der Flüssigkeitsstrahl zuerst nur teilweise von der Oberfläche. Wenn sich der Strahl vollständig ablöst, ist eine Umlenkung des Strahles aus der Senkrechten zu beobachten. Wird die Teekanne weiter nach unten gekippt, sodass sich der Durchfluss noch weiter erhöht, erhält man schließlich den erwarteten Fließweg. Hierbei wird diese Wechselwirkung zwischen Flüssigkeit und Oberfläche als Coand?-Effekt bezeichnet. Der Coanda-Effekt kann in jeden Art von Flüssigkeiten beobachtet werden und ist zudem für einen Gasstrom ebenfalls wirksam wie für Wasser. Um diesen Effekt bei einem Gasstrom zu sehen, kann ein sich drehender Tischtennisball in einem diagonalen Luftstrahl (wie ein z.B. ein Föhnstrahl) betrachtet werden. Durch den Coanda-Effekt kann der Ball in der Luft schweben gelassen werden. Hierbei hängt der Ball am unteren Luftstrahl. Durch diesen Effekt wird verhindert, dass der Ball runter fällt. Die entgegen wirkende Gravitationskraft hingegen führt dazu, dass der Ball nicht wegblasen wird. Außerdem ist der Coanda-effekt in der Praxis im Flugzeugbau zur Erhöhung des Auftriebes von besonderer Bedeutung.

2.3.3 Ausblasungeffekt

Um den Effekt der Ausblasung in diesem Projekt zu erläutern, muss zuerst die Ablösung der Grenzschicht erklärt werden. Die Ablösung der Grenzschichten tritt bei längsangeströmten schlanken Körpern nur durch den Reibungswiderstand auf. Der durch die Geometrie gegebene Vorteil von schlanken Körpern führt dazu, dass der Druckanstieg am Heck sehr gering ist. Bei

stumpfen Körpern hingegen besteht die Ablösungsgefahr der Grenzschicht, wenn längs der angesetzten Körperkontur der Druckanstieg zu groß ist.

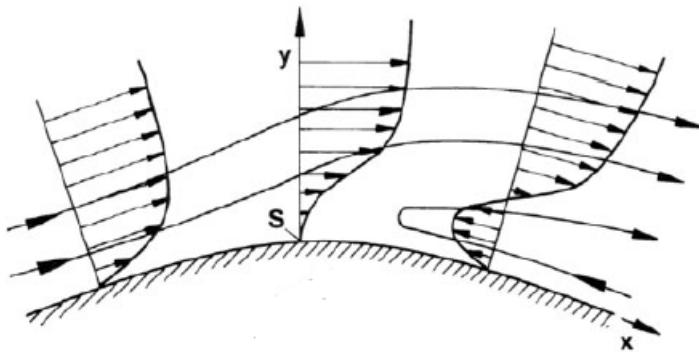


Abbildung 6: Ablösungssillustration auf gekrümmten Flächen

An Coanda-Flächen tritt die Ablösung durch den Druckanstieg in Strömungsrichtung entlang der gekrümmten Kontur auf. Hierbei wird die kinetische Energie von diesen Teilchen in Wandnähe infolge von Reibung dissipiert. Aufgrund dessen reicht die kinetische Energie des Fluidteilchens, welches sich in unmittelbaren Wandnähe befindet, nicht mehr aus, um gegen den von der Außenströmung aufgeprägten Druckanstieg entlang der gekrümmten Wand anzuströmen. An einem bestimmten Punkt kommt dieses Teilchen zum Stillstand. Aufgrund der Druckverteilung der Strömung der Grenzschicht, fängt es langsam damit an seine Strömungsrichtung umzukehren. (Abb. 6) An diesem Punkt löst sich die Grenzschicht von der Oberfläche ab.[]

2.3.4 Der Effekt der Ausblasung auf die Ablösung

Die Ausblasung ist eine Möglichkeit der energieschwachen Strömung in Wandnähe Energie zuzuführen. Diese Maßnahme wirkt der Ablösung entgegen. Durch einen Schlitz wird ein Luftstrahl an der Coanda-Fläche parallel zur Hauptströmung eingeblasen. Die von der Profiloberfläche anströmende Grenzschicht von Hauptströmung bildet mit dem zugeführten Strahl eine Scherschicht aus. Damit wird die Scherschicht mit genügend kinetische Energie beladen, um die Ablösung der Strömung zu verhindern. (Abb. 7)

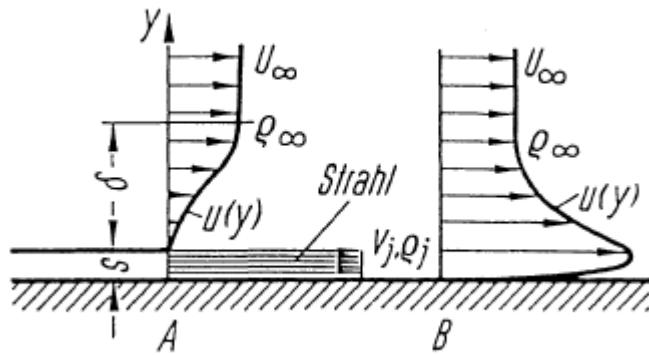


Abbildung 7: Ausblaseneffekt

2.3.5 Coanda-Effekt in der Stumpfkörperaerodynamik

Obwohl dieses Phänomen bereits bekannt war und im 18. Jahrhundert von Young dokumentiert wurde, hat dieser erst Dank Henri Marie Coanda (1886-1972) und seinen verschiedenen Konzeptionen, die auf den sog. Coanda-Effekt bezogen sind, in der Wissenschaftswelt an Bedeutung gewonnen.



Abbildung 8: Coanda-Fläche

Wie in Kapitel 2.1 bereits erwähnt wurde, wird in dem Experiment der Druckwiderstand durch eine aktive Beeinflussung der Strömung reduziert. Dabei werden zwei Coanda-Flächen an der

oberen und unteren Kanten der Hinterseite des Profils platziert und daraufhin wird ein Luftstrom von den Ausblaseschlitzen zwischen den Coanda-Flächen und den Profilkanten ausgeblasen.(Abb. 8) Infolgedessen wird die Entstehung eines Totwassers hinter dem Modell vermieden, sodass somit der Druckwiderstand verringert wird.

2.4 Hitzdrahtmessung

Nach „Grundlagen der Strömungsmechanik“ von Franz Durst [Quelle] gehört die Hitzdrahtanemometrie der Gruppe der thermoelektrischen Geschwindigkeitsmessverfahren an. Sie ist eine indirekte Messmethodik, da nicht die Strömungsgeschwindigkeit, sondern die Wärmeabgabe eines erhitzen Drahtes gegenüber dem Strömungsmedium gemessen wird. Mit Hitzdrahtsonden werden schnell veränderliche Strömungsgeschwindigkeiten bestimmt. Daher sind sie ein geeignetes Messinstrument, um die Turbulenzen in einer Strömung zu ermitteln.

2.4.1 Physikalisches Wirkprinzip

Der Hitzdraht besteht in der Regel aus einem platinierter Wolframdraht, der zwischen zwei Spitzen von zwei Haltestiften aufgespannt wird. Dieser ist mit einem Durchmesser von $5\ \mu\text{m}$ und einer Länge von 1-2 mm für seine kurze Reaktionszeit bekannt. Die Drahtenden werden auf die Haltestifte, die in den Keramikkörper eingefügt werden, geschweißt. Des Weiteren besteht die Möglichkeit den Hitzdraht an den Enden zu verkupfern, beziehungsweise zu vergolden, um die Wärmeleitung zwischen den Haltestiften und dem Draht zu verringern. Eine Darstellung einer einfachen Hitzdrahtsonde zeigt Abbildung 9.

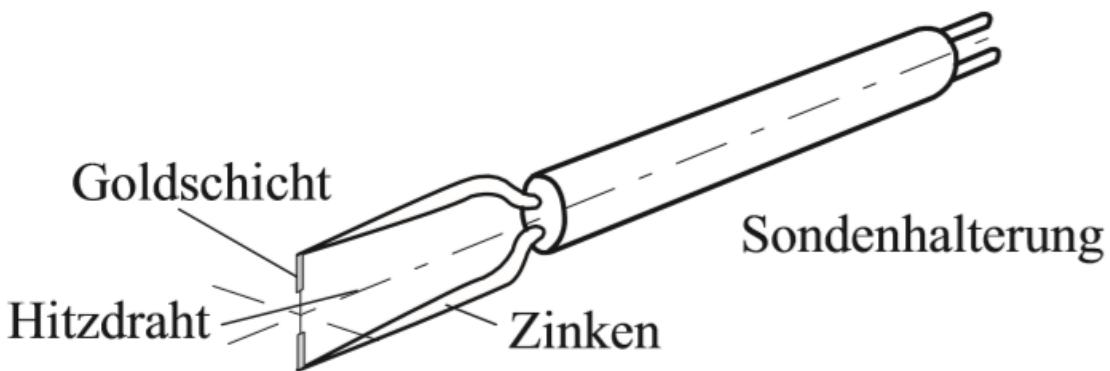


Abbildung 9: Ausführung einer einzelnen Hitzdrahtsonde [Quelle]

Die Funktionsweise der Hitzdrahtanemometrie besteht darin, einen kontrolliert erhitzen Draht mittels einer elektrischen Brückenschaltung auf eine Temperatur aufzuheizen, die merklich über

der Temperatur des vorliegenden Strömungsmediums liegt. Dadurch wird eine starke Empfindlichkeit gegenüber Geschwindigkeitsänderungen und eine Reduzierung des Einflusses der Temperaturschwankungen des Strömungsmediums erzielt. Als Brückenschaltung wird hierbei meistens die Wheatstone-Brücke verwendet. Diese registriert die durch Geschwindigkeitsänderungen verursachten Temperatur- und damit auch Widerstandsänderungen, wobei Widerstand und Temperatur nahezu linear voneinander abhängen. Es gibt zwei Möglichkeiten die Geschwindigkeit zu messen. Entweder wird der Heizstrom durch den Hitzdraht (CCA, Constant-Current-Anemometer) oder die Temperatur (CTA, Constant-Temperature-Anemometer) konstant gehalten. In unserer Projektarbeit wird die Methode des Konstant-Temperatur-Anemometers angewendet. Hierbei stellt die notwendige elektrische Heizspannung, um die Temperatur der Sonde konstant zu halten, ein Maß für die Geschwindigkeit dar.

Die Konstant-Temperatur-Regelung erfolgt unter Ausnutzung einer schnellen elektronischen Signalrückführung, die die Wärmeträgheit der Hitzdrahtsonde ausgleichen soll, siehe Abbildung 10. Für die abgeglichene Wheatstone-Brücke liegt am Eingang des Servoverstärkers keine Differenz-Spannung an. Die Temperatur- bzw. Widerstandsänderungen der Sonde verursachen hingegen diese Differenzspannungen am Servoverstärkereingang. Durch die Rückkopplung des Servoverstärkerausgangs mit dem Brückenoberteil wird die Brücke selbsttätig abgeglichen. Ein Signal wird erzeugt, das kaum von der Wärmeträgheit der Sonde abhängt. Dabei wird die Grenzfrequenz hauptsächlich durch den Frequenzgang des Rückführungsverstärkers angegeben.

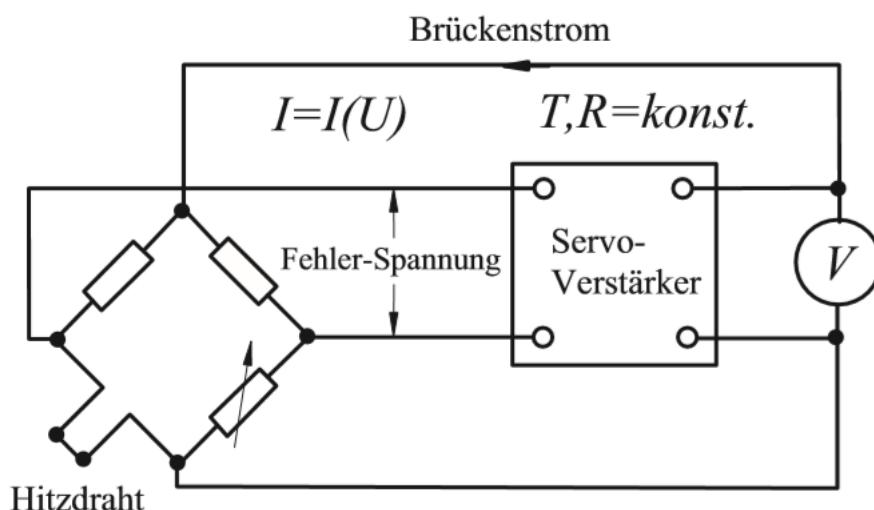


Abbildung 10: Aufbau eines Konstant-Temperatur-Anemometers (CTA) [Quelle]

Die Wärmeabgabe des Drahtes hängt nicht nur von der Strömungsgeschwindigkeit, sondern auch von der Differenz der Strömungs- und Hitzdrahttemperaturen ab. Zur Korrektur dieses Temperatureinflusses wendet man laut [Quelle] folgende Korrekturformel an, die durch die anfallende Brückenspannung U_B , der Sensortemperatur T_S , der Basiskalibrierung $U_{B,0}$ und einer Ausgangstemperatur $T_{F,0}$ die gegenwärtige Temperatur T_F berechnet:

$$U_B^2 = U_{B,0}^2 \times \frac{T_S - T_F}{T_S - T_{F,0}} \quad (10)$$

Ferner beeinflussen nach [Quelle] die physikalischen Eigenschaften, die Abmessungen des Drahtes und die Gestaltung der Hitzdrahthalterungen den Wärmehaushalt. Insofern die eben aufgeführten Parameter konstant gehalten werden, steht die erforderliche Heizspannung direkt in Verbindung mit der am Draht anliegenden Strömungsgeschwindigkeit.

Als Vorteile der Hitzdrahtanemometrie sind die vielfältigen Einsatzbereiche und die hohen Arbeitstemperaturen des Hitzdrahtes zu nennen, wodurch eine hohe zeitliche Auflösung von Geschwindigkeitsveränderungen erreicht wird. Im Vergleich zur Konstant-Strom-Regelung lassen sich nach [Quelle] Vorteile der Konstant-Temperatur-Regelung herausstellen. Zum einen ist die Empfindlichkeit des Messwertes gegenüber der Geschwindigkeit der Strömung größer und die Trägheit der Hitzdrahtsonde wird durch die Rückkopplung vereinzelt besser ausgeglichen. Zum anderen kann die Konstant-Temperatur-Regelung auch bei instationären Strömungen mit großen Geschwindigkeitsschwankungen angewandt werden. Bei einer plötzlichen Verringerung der mittleren Strömungsgeschwindigkeit besteht zudem nicht die Gefahr, dass der Hitzdraht durchbrennt.

Ein Nachteil der Konstant-Temperatur-Regelung im Vergleich zum Konstant-Strom-Betrieb besteht in der höheren relativen Rauschläutstärke. Dieser schränkt das Auflösungsvermögen der Amplitude stark ein. Ebenfalls ist der messtechnische Aufbau wesentlich anspruchsvoller und bei falscher Bedienung können freie gedämpfte oder auch freie ungedämpfte Schwingungen auftreten. Diese Schwingungen können Messfehler hervorrufen und für die freie ungedämpfte Schwingung besteht die Möglichkeit des Durchbrennens der Hitzdrahtsonde. Nach [Quelle] lässt sich für CTA und CCA noch der Nachteil des instabilen Verhaltens des Servoverstärkers in Grenzfällen festhalten. Des Weiteren ist bei der Verwendung von einfachen Hitzdrahtsonden eine Unterscheidung der Strömungsrichtung nicht möglich.

2.4.2 Kalibrierung

Es besteht die Möglichkeit durch die Bestimmung des Wärmeverlustes bei Hitzdrähten den Geschwindigkeitsverlauf aus den aufgenommenen Messdaten ohne Eichung zu folgern. Dazu ist eine genaue Angabe der geometrischen Abmessungen des Messfühlers und der Betriebswerte des Messapparats erforderlich. Da die Genauigkeit der Kenntnisse der Einflussgrößen von Hitzdrahtsonden nur unzureichend ist, wird eine Kalibrierung im Eichkanal bevorzugt.

Die Sonde wird hierfür in einem Luftstrom niedrigen Turbulenzgrades mit bekannter und veränderlicher Geschwindigkeit positioniert und die Anemometer-Ausgangsspannung mit der zugehörigen Geschwindigkeit dokumentiert. Dabei ist zu beachten, dass die Sonde unmittelbar oder kurz hinter der Öffnung des Eichkanals entgegen der Strömungsrichtung ausgerichtet wird. Für den entsprechenden Geschwindigkeitsbereich wird anschließend die Kalibrierung bei möglichst vielen Geschwindigkeitspunkten vorgenommen.

In „Strömungsmesstechnik 2“ von Nitsche und Brunn [Quelle] wird ein Ansatz für die Bestimmung der statischen Eichkurve vorgestellt. Durch das Auftragen der Anemometer-Ausgangsspannung über die Geschwindigkeit erhält man die statische Eichkurve, die einen nicht-linearen Zusammenhang aufweist. Diese Abhängigkeit kann für den vorgesehenen Geschwindigkeitsbereich durch das Kingsche Gesetz abgebildet werden:

$$U^2 = A + B * u^n \quad (11)$$

Das Kingsche Gesetz stellt einen einfachen Zusammenhang zwischen der Heizspannung U und der Strömungsgeschwindigkeit u dar, wobei A , B und n Kalibrierkonstanten sind und durch die abgenommenen Messdaten bestimmt werden können.

Die Werte für die Kalibrierkonstanten können numerisch ermittelt werden, indem diese statischen Eichkurven durch eine Polynomapproximation dargestellt werden. Die Polynomapproximation liefert über den gesamten Messbereich eine recht zuverlässige Genauigkeit. Die gleichbleibend gute Genauigkeit ist insbesondere bei der Kalibrierung von Hitzdrähten von großer Bedeutung, damit in den nachfolgenden Experimenten keine deutlichen Abweichungen zwischen tatsächlicher und gemessener Strömungsgeschwindigkeit auftreten.

3 Kalibrierung

3.1 Zielsetzung

Das Ziel der Kalibrierung ist es zwei unterschiedliche Hitzdrahtsonden, eine mit $3,35\Omega$ und eine mit $3,5\Omega$ Widerstand zu kalibrieren. Um die Kalibrierfunktion zu bestimmen, wird jeweils eine Messreihe im Kalibrierkanal aufgenommen, bei der die Spannung der Messbrücke bei bestimmten Strömungsgeschwindigkeiten gemessen wird. Auf diesen Datensatz soll dann eine Funktion gefittet und so eine Kalibrierfunktion erstellt werden. Das fitting soll so genau wie möglich den Datensatz darstellen. Kalibriert wird zwischen 5 m/s und 40 m/s, da für das Experiment im Windkanal mit Geschwindigkeiten in dieser Größenordnung zu rechnen ist. Die Abtastrate der Aufnahmeprogramme soll bei ca 1 kHz liegen, da im Messbetrieb mit Frequenzen von ca 70-80 Hz zu rechnen ist.

3.2 Versuchsaufbau

Die 2 Messreihen werden nacheinander am Kalibrierwindkanal des IFAS gemessen. Hierzu wird die Sonde in eine Hitzdrahtsondenhalterung eingespannt und mittels einer Aluprofil-Konstruktion im Kernstrahl des Kanals platziert.



Abbildung 11: Ausrichten der Hitzdrahtsonde am Kalibrierkanal

Die Hitzdrahtsonde wird mittig und schlüssig mit dem Kanalausgang platziert um eine möglichst konstante Anströmung zu erreichen (siehe 2.4.2). Zur genauen Ausrichtung wird ein Laser verwendet, zu sehen in Abb. 11.

Bei den Hitzdrahtsonden handelt es sich um 2 Sonden der Firma Dantec Dynamics.

Die Hitzdrahtsonde wird mit einer passenden Messbrücke verbunden, welche mittels einer Wheatstoneschen Brücke, die Widerstandsänderungen am Hitzdraht aufgrund des konvektiven Wärmetransports in ein messbare Spannung umwandelt (siehe 2.4.1). Die Messbrücke wird vor der Kalibrierung mit den Kabelwiderständen und Hitzdrahtwiderständen ausbalanciert. Die von der Messbrücke ausgegebenen Spannungen werden dann an ein Compact Reconfigureable Input/Output Modul (cRIO), dem cRIO NI9067 von National Instruments, weitergegeben und dort mit einem LabVIEW Programm aufgenommen. Die Daten werden von dort aus dann an den Messrechner weitergegeben und abgespeichert.

3.3 Programmierung

Das Programm zur Kalibrierung der Hitzdrahtsonde ist in zwei Einzelprogramme unterteilt. Ein LabVIEW Programm, das nur die Spannungen, Geschwindigkeiten und Parameter aufnehmen soll und ein Matlab Script, das die aufgenommenen Daten zur Kalibrierfunktion verarbeitet.

3.3.1 LabVIEW Programm

Das LabVIEW Programm ist in 2 Virtual Instruments (VI) unterteilt. Das erste VI läuft auf dem cRIO und das zweite auf dem Messrechner. Die Aufgabe des Programms auf der cRIO Seite (Abb. 12) ist es die von der Messbrücke ausgegebenen Spannungen mit einer Abtastrate von 1 kHz für jeweils 10 Sekunden aufzunehmen und in einem Array abzulegen. Die gezeigte Schleife, die dafür benutzt wird ist Null basiert, liefert über die 10 Sekunden also 10 001 Werte. Nach Ablauf der 10 Sekunden zeigt das Skript die gemessenen Daten als Waveform Chart zur optischen Überprüfung an und schickt das Array per LAN-Verbindung an den Messrechner. Eine Echtzeit-Übertragung an den Messrechner ist wegen einer zu geringen Datenrate nicht möglich.

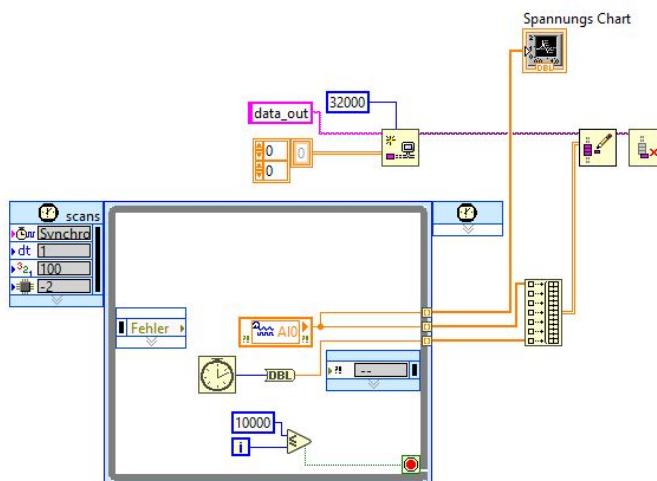


Abbildung 12: Messkarten Seite des LabVIEW Skripts

Das VI auf der Messrechnerseite (Abb.13) empfängt das Array und bietet die Möglichkeit, die für die Kalibrierung erforderliche Raumtemperatur und Kanalgeschwindigkeit einzugeben. Das Overheat-Ratio wird direkt im Skript als Konstante verankert, da sie während der Kalibrierung nicht variabel ist. Zusätzlich kann ein Speicherpfad und ein Name für den gerade gemessenen Datensatz eingegeben werden. Alle eingegebenen Variablen und Konstanten werden dann zusammen von einem integrierten Matlab Script-Block in ein Matlab (.mat) Dateiformat formatiert und abgespeichert. So soll sichergestellt werden, dass alle benötigten Daten und Parameter in einem Format zentral gesichert sind.

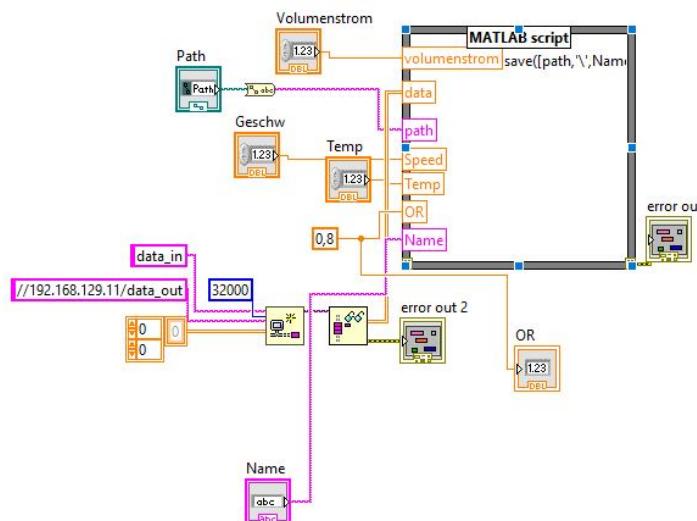


Abbildung 13: Messrechnerseite des LabVIEW Skripts

3.3.2 Matlab Script

Das Matlab Skript (s. Anhang) soll die von dem LabVIEW Skript bereitgestellten Daten einlesen, verarbeiten und die Kalibrierkurve auf den entstandenen Datensatz anpassen. Dazu erstellt es eine Liste mit allen Dateien in dem ausgewählten Ordner und reserviert Speicherplatz, um später die Daten einzulesen.

```

1 folder = uigetdir(); % Auswahl Datenschreiberort
2 files = dir([folder, '\*.mat']); % Struct mit file-Namen
3 Values = zeros(180,3); % Speicherzuweisung
4 ydata = zeros(36,1); % Speicherzuweisung
5 xdata = zeros(36,1); % Speicherzuweisung
6

```

Listing 1: Laden des Speicherorts

Dann öffnet es alle Dateien nacheinander und speichert die gemittelten Spannungen, Raumtemperatur und zugehörige Geschwindigkeit in einem Array ab. Dieses Array (Values) wird

dann aufsteigend nach den Geschwindigkeiten sortiert und die Spannungen in Abhängigkeit der Geschwindigkeit als rote Kreise geplottet.

```

1 for i=1: length(files)
2 load([folder ,'\', files(i).name]) % Lädt files
3 Values(i,1) = mean(data(1,:)); % schreibt Spannungen
4 Values(i,2) = Speed; % Schreibt Geschwindigkeit
5 Values(i,3) = Temp; % Schreibt Temperatur
6 end
7
8 [~,idx] = sort(Values(:,2)); % Erstellt Indizes
9 Sorted = Values(idx,:); % Sortiert nach Indizes
10
11 plot(Sorted(:,2), Sorted(:,1), 'ro') % Plottet Sorted
12 axis([0 45 1.7 2.6]) % Achsenbemaßung
13

```

Listing 2: Speichern, sortieren und visualisieren

Da immer 5 Werte bei gleicher Geschwindigkeit vorhanden sind, bildet das Skript als nächstes den Mittelwert aller bei einer Geschwindigkeit gemessenen Spannungen und speichert sie in einem neuen Array ab (ydata). Zusätzlich wird jeder Geschwindigkeitswert einmal in einem 2. Array abgespeichert (xdata). Zur Überprüfung werden xdata und ydata nochmal in das schon vorhandene Plot als blaue Punkte gezeichnet.

```

1 for i=1 : 36 % Mittelwert 5 Spannungen
2 if i == 1
3 ydata(i) = mean(Sorted(1:5,1));
4 else
5 ydata(i) = mean(Sorted((i-1)*5+1:i*5,1));
6 end
7 end
8
9 for i=1 : 36 % Geschwindigkeiten in xdata
10 xdata(i) = Sorted(i*5,2);
11 end
12
13 plot(xdata, ydata, 'b.') % Plottet xdata und ydata
14

```

Listing 3: Mittelwertbildung

Um die Kalibrierfunktion auf die Daten anzupassen, wird die lsqcurvefit Funktion der Matlab Optimization Toolbox verwendet. Diese nimmt eine vorgefertigte Funktion mit eingepassten Parametern, ein Array mit vermuteten Anfangsparametern (param0) und unsere x (xdata) und y (ydata) Daten entgegen. Die Parameter werden dann mittels linearer Regression so optimiert, dass sie möglichst gut zu unserem vorhandenen Datensatz passen. Als Grundfunktion wurde das

King'sche Gesetz (siehe 2.4.2) verwendet. Nach der Optimierung gibt die Funktion ein Array mit den optimierten Parametern aus (param).

```

1 param0 = [0, 0, 0.45]; % Array mit vermuteten Anfangsparametern
2 fun = @(param, x) sqrt(param(1) + param(2) * x.^param(3)); % Funktion
3 param = lsqcurvefit(fun, param0, xdata, ydata); % Optimieren
4

```

Listing 4: Curvefitting

Diese werden dann in eine Funktion (voltage) eingesetzt, die wieder das King'sche Gesetz als Grundlage nimmt und so eine Funktion entsteht, die die Volt-zahlen bei bestimmten Geschwindigkeiten errechnen kann. Zur optischen Überprüfung wird diese Funktion mit den schon gemessenen Geschwindigkeiten (xdata) in das schon vorhandene Plot gezeichnet.

```

1 function v = voltage(param, x) % Funktion V(u)
2 v = sqrt(param(1) + param(2)*x.^ param(3));
3 end
4
5 Volt = voltage(param, xdata); % Berechnen der Spannungen anhand der
6     neue Funktion mit den berechneten Parametern
7 plot(xdata, Volt, 'r')

```

Listing 5: Funktion erstellen und Testen

Die Inverse dieser Funktion ist die eigentlich gesuchte Kalibrierfunktion (speed), die die Geschwindigkeit bei gegebenen Spannungen berechnet. Diese wird als eigene Funktion abgespeichert und später zu Berechnung der Geschwindigkeiten am Modell verwendet. Als letztes wird die Inverse nochmal in ein neues Plot gezeichnet.

```

1 function u = speed(param, x) % Funktion u(V)
2 u = ((x.^2) + (-1)* param(1))/param(2).^(1/param(3));
3 end
4
5 speed_calc = speed(param, ydata); % Berechnen der Geschwindigkeiten
6     aus den gemessenen Spannungen mithilfe der invertierten Funktion
7 plot(ydata, speed_calc)

```

Listing 6: Inverse Funktion

3.4 Fehlerabschätzung

Verschiebungen von 10 cm in den Kanal, gemessen vom Kanalausgang, sowie 10 cm aus dem Kanal heraus ergeben nur kleine Änderungen der gemessenen Strömungsgeschwindigkeit von

weniger als 1%. Daher wurde beschlossen den Hitzdraht direkt am Kanalausgang zu positionieren. Kleine Änderungen des Anströmwinkels ($<1^\circ$) ergaben Änderungen kleiner 1%. Es wurde darauf geachtet die Sonde immer möglichst im rechten Winkel zur Strömung zu platzieren.

Um die Qualität der gefitteten Kurve einschätzen zu können, wurde die Standardabweichung zwischen gefitterter Kurve und tatsächlichem Geschwindigkeitsverlauf ermittelt. Hierzu wird die Differenz der von der kalibrierten Funktion errechneten Geschwindigkeit und der im Kalibrierungs-Datensatz festgesetzten Geschwindigkeit berechnet und die Standardabweichung dieser Differenzen gebildet. Für die von uns verwendete Kurve erreicht so einen Wert von 0.1804, was als ausreichend bewertet wird.

4 Windkanalversuche

4.1 Aufbau

4.1.1 Windkanal LNB

Das Experiment am D-förmigen Stumpfkörper für die Projektarbeit wird im Leiser Niedergeschwindigkeits-Windkanal Braunschweig (LNB) am Institut für Strömungsmechanik durchgeführt. Die Abbildung 14 zeigt einen schematischen Aufbau des Windkanals.

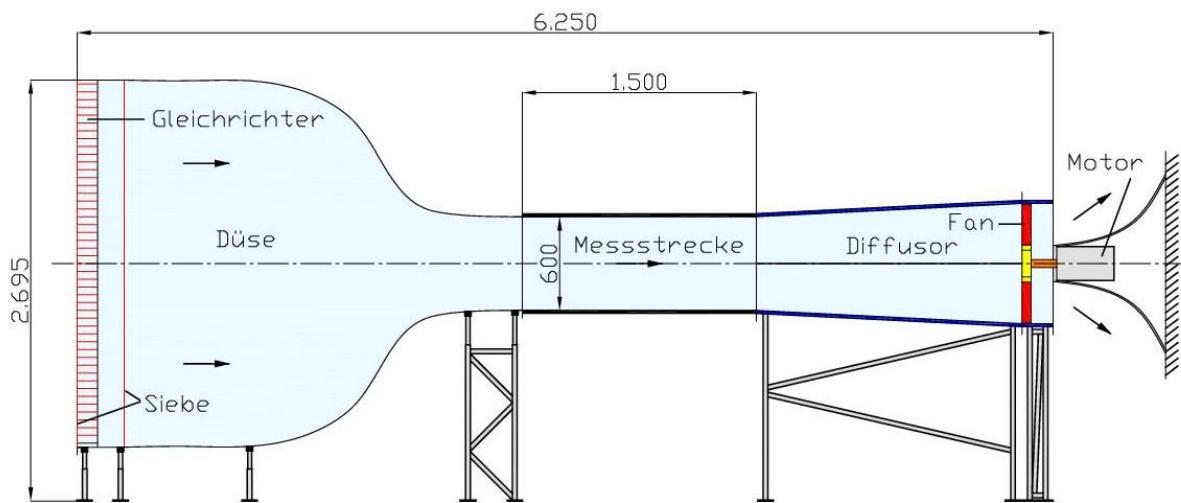


Abbildung 14: Windkanal LNB

Der LNB ist nach [Quelle] ein kontinuierlicher, atmosphärischer Windkanal nach Eiffel-Bauart mit einer geschlossenen Messstrecke, wobei ein Rücklauf der Luft ermöglicht wird. Dieser besitzt eine Lagerung aus Gummiklötzen auf einem Stahlgestell, damit Vibrationen reduziert werden können. Motor und Fan sind dabei vom übrigen Teil des Windkanals abgesondert. Der Windkanal wird mit einer Leistung von 3 kW angetrieben und erreicht eine maximale Strömungsgeschwindigkeit von 19 m/s. Die Düse, der Diffusor sowie die Motoraufhängung bestehen aus einer glasfaser verstärkten Kunststoffbauweise.

Die Düse nach Börger-Bauart hat eine rechteckige Form und besitzt ein Kontraktionsverhältnis von 16:1. Die Luft strömt zunächst durch eine 30 mm dicke Vliesmatte und durch Aluminiumwaben mit einer Tiefe von 133 mm und einem mittleren Durchmesser der Waben von 14 mm. Um Turbulenzen zu minimieren, fließt die Luft anschließend noch durch ein engmaschi-

ges Sieb. Der Turbulenzgrad liegt unter 0,1% bei 10 m/s.

Die Messtrecke besitzt eine Länge von 1500 mm, eine Breite von 400 mm und eine Höhe von 600 mm. Mit einem Flügelradmessgerät werden die Geschwindigkeiten in diesem Abschnitt ermittelt, wobei sich die Abweichungen bezüglich der Geschwindigkeit in der Messstrecke hierbei auf 1% bei 10 m/s belaufen.

4.1.2 Planung der Halterung

Während die Halterung für die Hitzdrahtsonde am Kalibrierwindkanal bereits vorhanden war, musste die Halterung am LNB noch gebaut werden. Sie soll gewährleisten, dass die Hitzdrahtsonde im Windkanal vertikal traversiert werden kann. Bei einer vorherigen Messung mittels eines Nachlaufrechens wurden etwa 200 mm Breite der Nachlaufdelle gemessen. Dabei war der Nachlaufrechen wenige Zentimeter stromabwärts hinter dem Modell platziert. Die zur Verfügung stehende Traverse erreicht einen Verfahrweg von 184 mm. Die Halterung wird auf dem Windkanal montiert. Durch ein Loch in der Deckenplatte des Windkanals ist die Hitzdrahtsonde über eine Stange mit der Traverse verbunden.



Abbildung 15: Bau der Halterung

4.1.3 Modell

Der für diese Projektarbeit verwendete D-förmige Stumpfkörper mit einer stumpfen Hinterkante ist nach [Quelle] 190,6 mm lang, 390 mm breit und 53,4 mm hoch. Am stumpfen Teil des Modells sind Coanda-Flächen mit einer runden Form und einem Radius von 9,4 mm befestigt. Der Stumpfkörper wird horizontal im Windkanal positioniert. Dieser erstreckt sich über die gesamte Breite der Messstrecke und wird von einem Stahlrohr auf jeder Seite festgehalten. Dabei wird die Strömung an den Seitenwänden des Kanals als zweidimensional angenommen. Die Abbildung 16 zeigt den D-förmigen Stumpfkörper im Windkanal sowie die Hitzdrahtsonde in ihrer Halterung.



Abbildung 16: D-förmiger Stumpfkörper im Windkanal

An der Hinterkante verfügt der Stumpfkörper über zwei Ausblaseschlitze. Über Schnellschaltventile wird die Ausblasung ein- und ausgeschaltet. Eine Schlitzhöhe von 0,2 mm wird mit einer Fühlerlehre vorab geprüft und mit Hilfe einer Fischmaulsonde wird der Schlitz auf gleichmäßige Ausblasung hin überprüft, siehe Abschnitt 4.1.4.

Zur genauen Ausrichtung des eingebauten Modells im Kanal werden mit eingeschaltetem Windkanal die statischen Drücke von der Ober- und Unterseite über Druckbohrungen abgenommen und miteinander verglichen. Gegebenenfalls wird anschließend die Modellnase neu ausgerich-

tet.

4.1.4 Einstellung des Modells

Vor der Implementierung des Modells im Windkanal wurde es für das Experiment vorbereitet. Zuerst wurden die Coanda-Flächen und die Luftschlitz gereinigt. Anschließend wurde die Druckverteilung entlang der Coanda-Flächen, die sich an der Ober- und Unterkante der Modellrückseite befinden, möglichst konstant und gleichmäßig eingestellt. Zur Messung der Druckverteilung entlang der Coanda-Flächen wurde eine Fischmaulsonde verwendet. Um den Einstellungsprozess angenehmer zu gestalten und die empfindliche Einstellung bestmöglich durchzuführen, wurde das Modell im Vorbereitungsraum des ISM mit einem festen Tisch und einer Traverse verbunden. Die aufgebaute Einrichtung ist in Abb. zu sehen.

[Bilder nedeneinander]

Für eine optimale Messgenauigkeit der Fischmaulsonde ist die Ebenheit des Modells entscheidend. Deswegen wurde die Parallelität zwischen dem Modell und der Traverse entlang der Querachse mit einer empfindlichen Messuhr überprüft und eingestellt.

Die unerwünschten Ausreißer im Druckverlauf wurden anschließend durch eine erneute Justierung der 16 Einstellschrauben im Inneren der Modellhinterseite korrigiert und schließlich beseitigt. [Abb] Hierbei waren insbesondere zwei Punkte zu beachten: Zum einen sind im Modell für jeden Schlitz insgesamt vier Luftkammern vorhanden, von denen die erste und die dritte bzw. die zweite und die vierte Kammer jeweils miteinander verbunden sind. Dies bedeutet zugleich, dass zwei Kammern jeweils dieselbe Luftquelle besitzen. Diese Architektur und die Abhängigkeit zweier Kammern voneinander stellte beim Einstellungsprozess eine große Schwierigkeit dar. Beispielsweise wurde eine Schraube an der ersten Kammer enger gestellt, um an einem Ort den Druck zu mindern, wodurch sich jedoch zeitgleich der Druck in der dritten Kammer deutlich erhöhte. Zum anderen müssen die Breiten der beiden Schlitz sehr ähnlich sein, damit der Volumenstrom durch die beiden Schlitz möglichst gleich ist. Für die angestrebte Breite der Spalte wurde ein Wert von 0,2 mm festgelegt.

Auf den Coanda-Flächen wurde für 31 verschiedene Punkte der dynamische Druck gemessen und für jeden Punkt wurden circa 2000 Werte aus der Fischmaulsonde im Rechner abgespeichert. Die Durchschnittswerte dieser Messdaten wurden zudem geplottet. Die Zielsetzung der Messung war es die Schlitz so einzustellen, dass alle Durchschnittswerte nicht mehr als 10% vom Mittelwert der Messreihe abweichen. Beispielweise ist der Endzustand des Druckverlaufes für den Oberschlitz in Abb. zu sehen. Obwohl die Werte an den Seitenkanten vom 10%-Toleranzbereich etwas abweichen, bleiben die Werte im relevanten Mittelteil der Coanda-Fläche, bis auf eine Ausnahme, in dem angestrebten 10%-Toleranzbereich.

Mithilfe von Plenumsdrücken in den Luftkammern des Modells wurde die Einstellung der Spal-

te final überprüft.

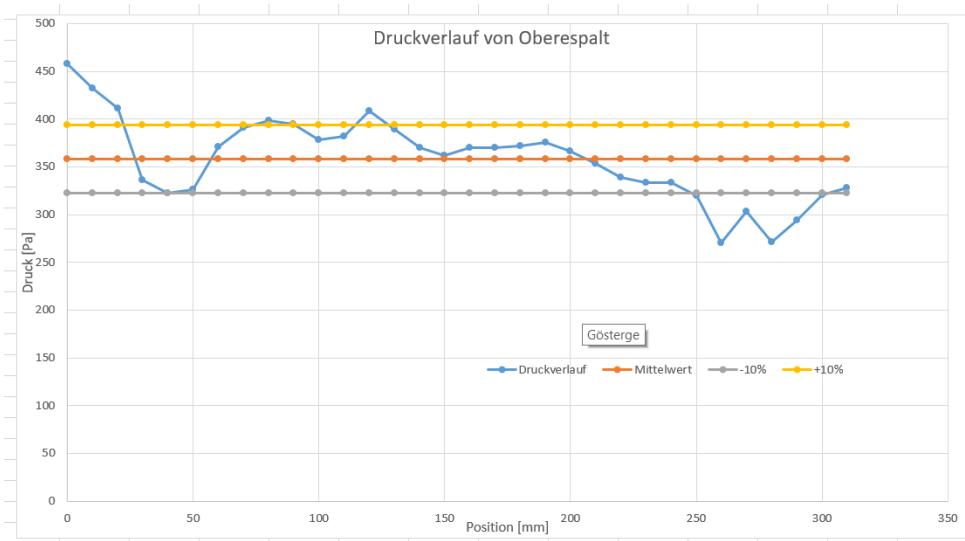


Abbildung 17: Druckverlauf Oberespalt

Neben den Spaltdrücken musste der Druck an der oberen und unteren Seite des Modells so gleich wie möglich eingestellt werden, um im Windkanal eine gleichmäßige Strömung um das Modell herum sicher zu stellen. Dafür wurden die statischen Drücke von beiden Seiten betrachtet. Durch das Kippen der Modellnase wurden die statischen Drücke angeglichen. Nach diesen Einstellungen kann angenommen werden, dass der Einfluss der Einstellungsabweichungen auf die Geschwindigkeitsmessung mit Hitzdrahtsonde gering sein wird. Trotzdem müssen sie weiterhin als Messfehlern berücksichtigt werden.

4.1.5 Verwendete Messtechnik

Zur Aufnahme der Messungen wird der D-förmige Stumpfkörper und die Hitzdrahtsonde, die mittels einer Konstruktion aus Aluprofilen und einem Traversiermechanismus in die Strömung gehalten wird, in den Windkanal eingebaut. Hierbei wird beachtet, dass die gleiche Halterung für die Hitzdrahtsonde wie für den Kalibrier-Windkanal des IFAS verwendet wird. Die Hitzdrahtsonde wird im Windkanal mit einem Abstand von ungefähr 400 mm zum Stumpfkörper platziert.

Der D-förmige Stumpfkörper wird über einen Drucktank und über ein Volumenstrommessgerät an das Druckmesssystem angeschlossen. Die Oberflächendruckhähne des Modells werden durch ein DTC Initium Druckmesssystem mit einem ESP-32HD Druckscanner gemessen, der über 32 Kanäle verfügt. Ebenfalls sind TOM-1545P-R Mikrofone an der Messkarte des cRIOS angeschlossen, die sich entlang der vertikalen Mittellinie auf der Rückseite des Stumpfkörpers befinden. Die Ausblasung von der Ober- und Unterkante des Modells kann über das Compact Reconfigureable Input/Output Modul (cRIO NI9067) von einem Messrechner angesteuert werden Siehe(Teil Nicolai). Die Hitzdrahtsonde wird hierbei mit der Wheatstoneschen Messbrücke

verbunden, siehe Kapitel 2.4. Anschließend werden die ausgegebenen Spannungen über ein Compact Reconfigureable Input/Output Modul an das LabVIEW Programm weitergeleitet und zur weiteren Analyse gespeichert (siehe gleicher abschnitt). In Abbildung (muss noch eingefügt werden) ist der verwendete messtechnische Aufbau am Windkanal dargestellt.

Bild!

4.1.6 Programmierung

Wie schon bei der Kalibrierung (3.3) wird auch bei der Datenaufnahme im Kanal ein zweiteiltes LabVIEW Programm verwendet. Das schon bestehende LabVIEW Programm wurde auf der Messkartenseite um fünf Datenkanäle erweitert, um die Spannungen des Hitzdrahts sowie die Signale der Mikrofone auf der Rückseite des Modells aufzunehmen (zu sehen in Abb. 18)

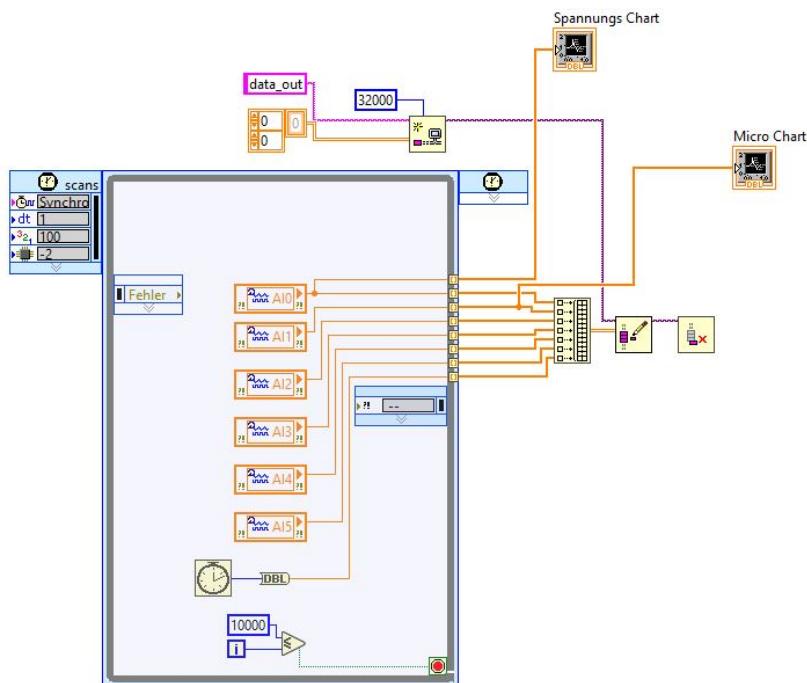


Abbildung 18: LabVIEW auf der Messkarte

Auf der Messrechnerseite ändert sich nichts und die Daten werden wieder über ein integriertes Matlabskript in ein .mat Format gebracht und abgespeichert.(siehe Kapitel: Messrechnerseite des LabVIEW Skripts, Abb.13)

Zur Steuerung der aktuierten Ausblasung über die Coandafläche wird ein 2. LabVIEW Programm genutzt, das die Ventile über eine gezeitete Schleife steuert. Die Frequenz kann so über die Periode (T) der angepeilten Schwingung eingestellt werden. Dabei entstehen Probleme, weil nur ganzzahlige Millisekunden Werte eingegeben werden können, die dann zu Abweichungen

bei der eingestellten Frequenz führen. Aus diesem Grund konnten nur die Frequenzen 62 Hz, 72 Hz und 83 Hz angesteuert werden.

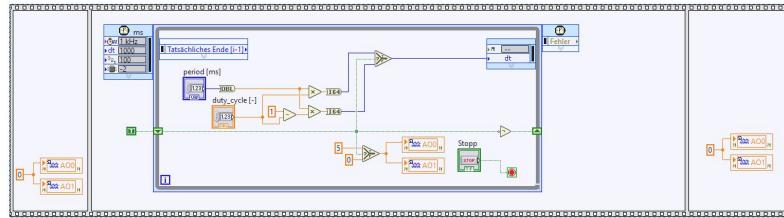


Abbildung 19: LabView Code Ausblasung

4.2 Testfälle mit zugehörigen Ausblaseparametern

Es werden am Leiser Niedergeschwindigkeits-Windkanal für die Projektarbeit Messungen von einem Schnitt stromabwärts bei zehn Betriebsbedingungen vorgenommen. Pro Betriebsbedingung werden jeweils 24 Punkte angefahren, was einem Verfahrweg von 184 mm entspricht. Die Druckdaten werden dabei über einen Zeitraum von 10 Sekunden gemittelt.

Hierbei werden bei einer Strömungsgeschwindigkeit von 16 m/s verschiedene Betriebszustände eingestellt. Es wird zunächst ohne Ausblasung, daraufhin mit konstanter Ausblasung bei 1 und 2 Bar Versorgungsdruck der Ausblasung und abschließend mit gepulster Ausblasung gemessen. Bei der gepulsten Ausblasung werden die Frequenzen 62 Hz, 72 Hz und 83 Hz angesteuert (siehe oben). Die Tabelle ?? listet die verschiedenen Betriebszustände mit den zugehörigen Ausblaseparametern auf.

1Bar | **2Bar**

 ohne

 konstant

 62 Hz

 72 Hz

 83 Hz

Tabelle 1: Betriebszustände

5 Auswertung

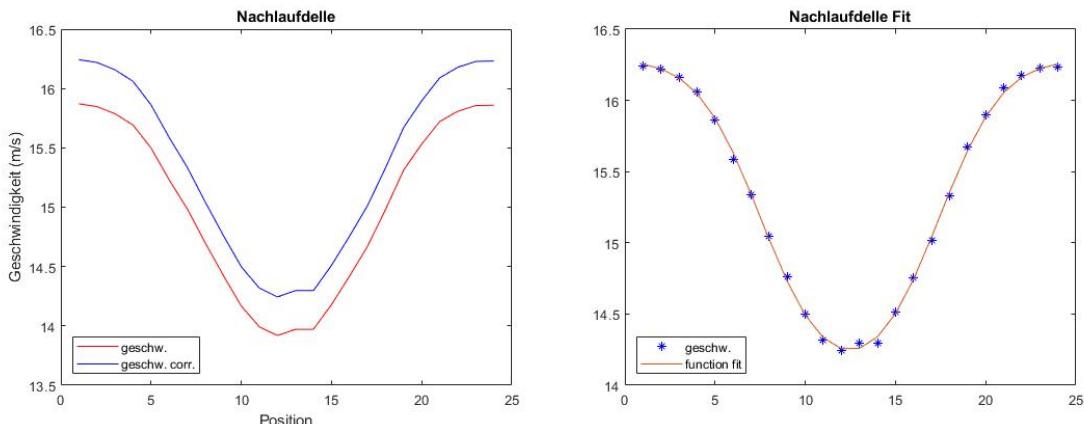
5.1 Umrechnen der Daten

5.1.1 Temperaturkorrektur, Mittelwerte und Widerstände

Da die Messungen bei anderen Raumtemperaturen stattfinden können als die Kalibrierung des Hitzdrahts, müssen die im Kanal gemessenen Spannungswerte erst temperaturkorrigiert werden. Dafür wird wie in Abschnitt (2.4.2) die Formel Nr.(10) genutzt. Die Korrektur geschieht direkt beim Einlesen der Daten in das Matlaskript. Zusätzlich werden noch die nicht korrigierten Daten abgespeichert, um später einen Vergleich ziehen zu können.

Um die Geschwindigkeit aus den eingelesenen Daten zu berechnen, werden die eingelesenen Spannungsdaten in die kalibrierte Geschwindigkeitsfunktion aus Kap.3 (Kalibrierung) eingesetzt und als neuer Datensatz gespeichert. Diese Daten werden später noch zur Berechnung der Frequenzen verwendet (siehe Sektion Spektra). Um die Nachlaufdelle abzubilden, müssen zunächst die Mittelwerte der einzelnen Positionen gebildet werden. Dies geschieht mit der „mean“ Funktion im Matlab Skript. Wenn man die gemittelten Geschwindigkeiten über die Positionen aufträgt, erhält man die Nachlaufdelle. (siehe Abb.20a)

Die Ermittlung der Widerstände erfolgt über eine Matlab Funktion (siehe Anhang). Diese füttet eine Funktion mittels linearer Regression (lsqcurvefit) auf die bereits ermittelten Geschwindigkeitswerte der Nachlaufdelle. Wie in Abschnitt(2.1.4) schon besprochen kann der Widerstand mit dem Impulssatz berechnet werden(siehe Formel 2). Die Formel wird dann mit der im Fit ermittelten Funktion, der vorherrschenden Kanalgeschwindigkeit und der charakteristischen Länge unseres Körpers in Matlab implementiert und dann integriert. Das Ergebnis ist der c_w -Wert.



(a) Beispiel einer korrigierten und nicht-korrigierten Nachlaufdelle

(b) Beispiel eines Nachlaufdellen Fits mittels lsqcurvefit

Wenn man alle Nachlaufdellen einer Reihe in ein Diagramm plottet wird klar, dass diese durch

unsere Messungen nicht vollständig abgedeckt wurden (siehe Abbildung 21). Es ist keine einheitliche Geschwindigkeit u_∞ an den Rändern zu erkennen. Dies macht die Berechnung der c_w -Werte unzuverlässig.

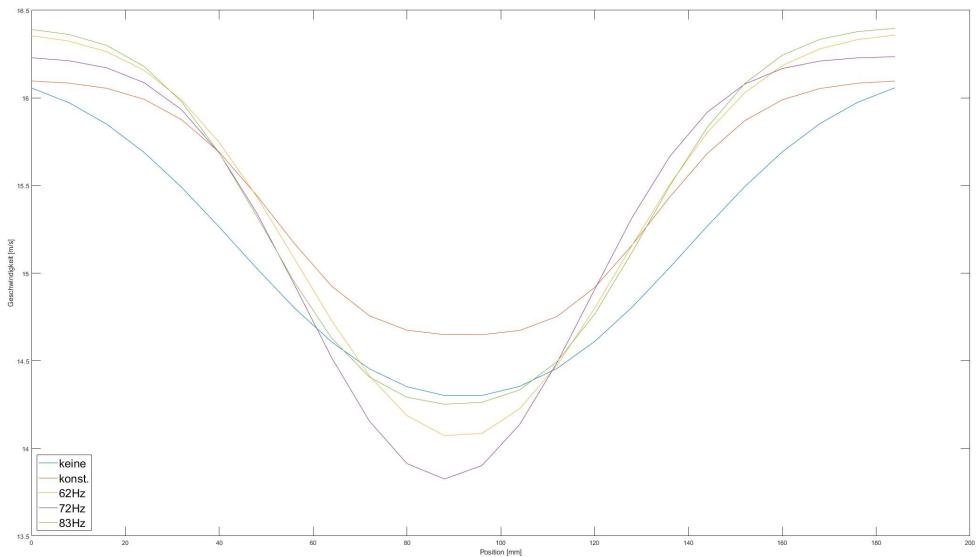


Abbildung 21: Nachlaufdellen im Vergleich

5.1.2 Varianzen

Um die Turbulenzen an den Messstellen abschätzen zu können, wird für jeden Messpunkt einer Reihe die Standardabweichung der Geschwindigkeit gebildet (siehe Matlabskript Anhang). Mit der Annahme, dass eine höhere Standardabweichung auch einen höheren Turbulenzgrad zufolge hat, kann man so die räumlich auftretenden Turbulenzgrade gut darstellen. Um eine visuelle Darstellung zu erhalten, werden die Standardabweichungen über die dazugehörigen Messpositionen geplottet.

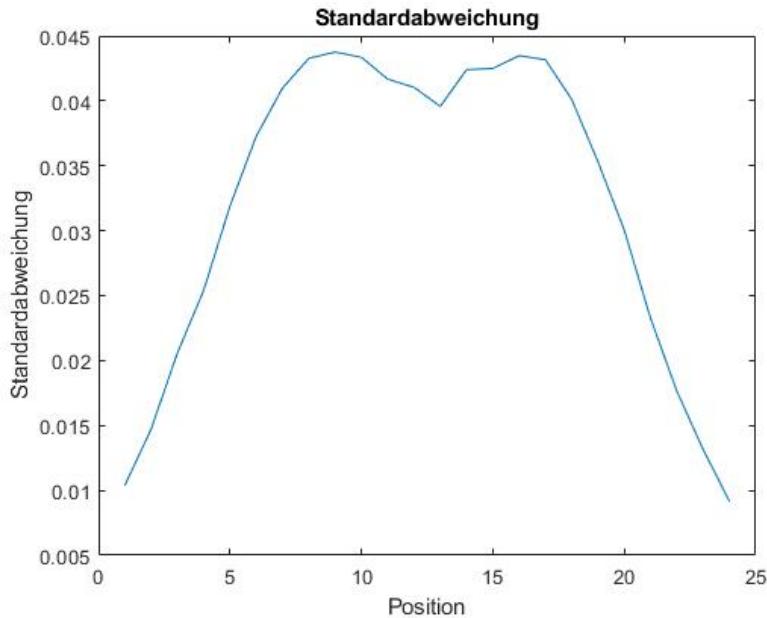


Abbildung 22: Beispiel Standardabweichungen

5.1.3 Spektren

Die im Nachlauf auftretenden Frequenzen werden mittels einer Spektralanalyse (siehe 2.2) aufgelöst. Die einzelnen zeitabhängigen Geschwindigkeiten werden hierfür mit einer Fast Fourier Transformation (FFT) in ihre Frequenzanteile zerlegt und als Spektrum geplottet. Da immer nur eine Messposition in der Nachlaufdelle als Spektrum in einem Graphen dargestellt werden kann, muss man die Position, die man betrachten möchte, manuell im Skript anpassen. Um einen besseren Überblick über die verschiedenen auftretenden Frequenzen zu bekommen, wird die gesamte FFT als Contourplot dargestellt.

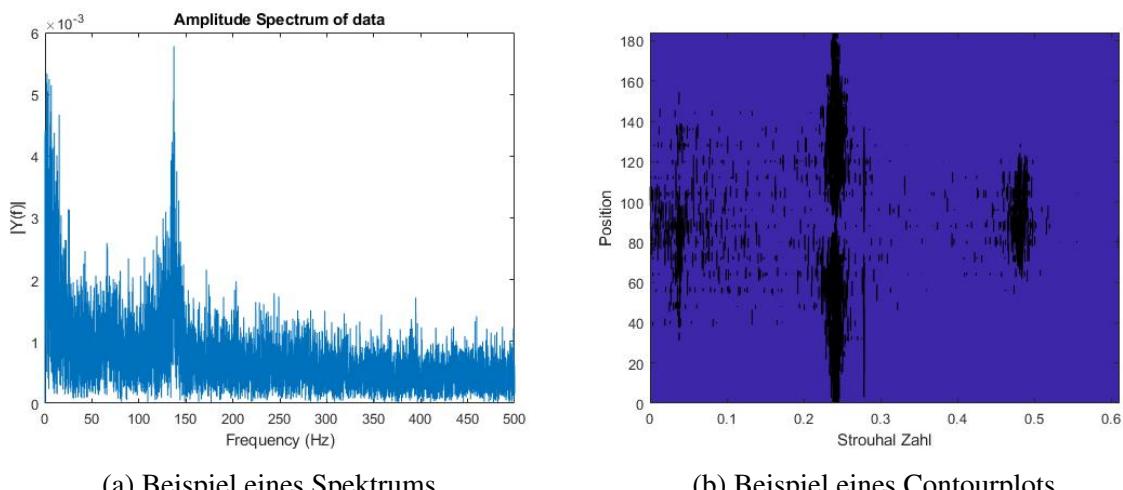


Abbildung 23

Wie in Abb.23a kann man in dem Spektrum stark auftretende Frequenzen gut erkennen. Das

Contourplot bietet allerdings wie in Abb.23b die Möglichkeit alle über den Messbereich auftretenden Frequenzen einzusehen. Um zu verifizieren, dass die Daten auch wirklich sinnvoll sind, wurden die erhaltenen Spektren der Hitzdrahtmessung auch noch ein mal mit den Spektren der Mikrofondaten verglichen.

5.2 Nachlaufdellen und ihre Widerstände

Wie in Kapitel 5.1.1 (Temperaturkorrektur, Mittelwerte und Widerstände) beschrieben sind die errechneten Widerstandswerte unzuverlässig. Um die Widerstände trotzdem abschätzen zu können, kann die Breite und tiefe der Nachlaufdellen qualitativ verglichen werden. (siehe Kapitel 2.1.2). Je breiter und tiefer eine Nachlaufdelle ist, desto größer ist der Impulsverlust in der Strömung. Der Widerstand erhöht sich mit zunehmendem Impulsverlust.

Um die Nachlaufdellen vergleichen zu können, wird jeweils die 1 Bar und die 2 Bar Messreihe in einem Diagramm dargestellt (siehe Abbildung 24 und Abbildung 25)

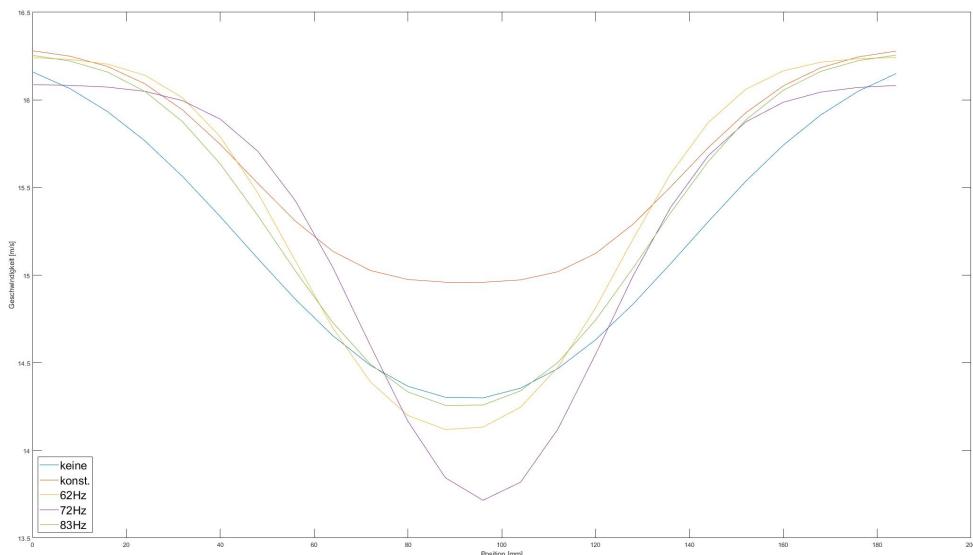


Abbildung 24: Nachlaufdellen 1 Bar

5 AUSWERTUNG

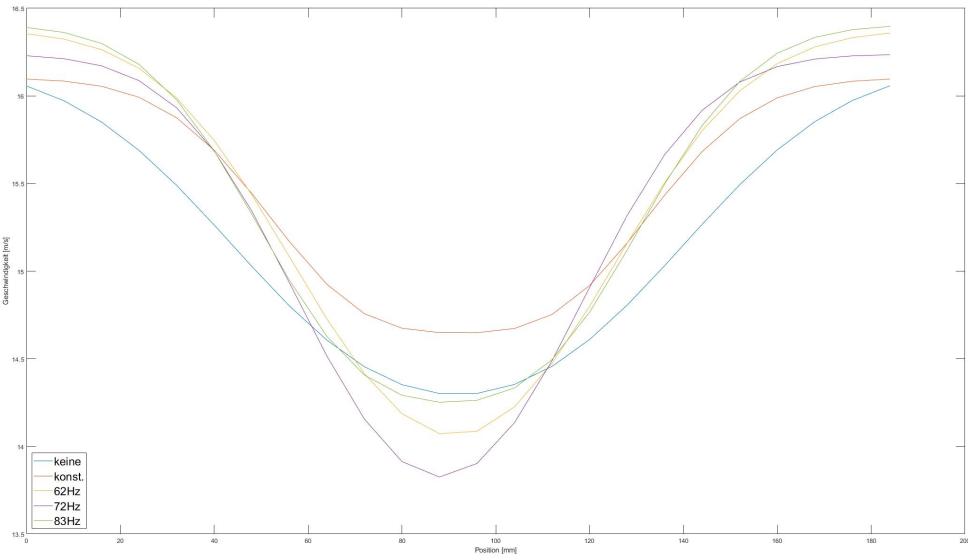


Abbildung 25: Nachlaufdellen 2 Bar

Klar zu erkennen ist, dass die Nachlaufdelle ohne Ausblasung in beiden Fällen am breitesten ist. Es kann also angenommen werden, dass in diesen Fällen die höchsten Widerstandswerte auftauchen.

Auch kann beobachtet werden, dass beide Nachlaufdellen bei konstanter Ausblasung im Vergleich zu den anderen Betriebszuständen deutlich kürzer und leicht schmäler sind. Dies deutet darauf hin, dass die Widerstandswerte hier besonders gering sind.

In beiden Abbildungen kann man zudem erkennen, dass sich 62 Hz und 83 Hz ähnlich sehen. Beide liegen ungefähr mittig im Längenspektrum, sind allerdings schon deutlich schmäler als die Nachlaufdelle ohne Ausblasung. Die Widerstandswerte hier sollten somit schon geringer sein als bei dem Betriebspunkt ohne Ausblasung, jedoch nicht so niedrig wie bei konstanter Ausblasung.

Die Nachlaufdellen bei 72Hz Ausblasung sind zwar beide länger als die anderen Kurven, allerdings auch deutlich schmäler. Hier werden sich Widerstandswerte im niedrigen Bereich zwischen konstanter Ausblasung und den anderen gepulsten Zuständen finden.

Um einen Überblick über die verschiedenen Widerstände zu schaffen, wird die Reihenfolge der Betriebszustände nach Widerstand in der folgenden Tabelle aufgelistet von hohem zu niedrigem Widerstand.

	Betriebszustände
Widerstand	ohne Ausblasung
	62 Hz 83 Hz
	72 Hz
	konstante Ausblasung

Tabelle 2: Widerstände von hoch zu niedrig

5.3 Zustand ohne Ausblasung

Zunächst soll der Zustand des Nachlaufes, der ohne Ausblasung entsteht, anhand der Messdaten beschrieben werden. Dies dient als Ausgangspunkt, um den Einfluss der unterschiedlichen Aktuationsparameter auf die Strömung einzuschätzen. Außerdem soll ein Überblick über die unterschiedlichen Diagramme gegeben werden. Ohne Ausblasung wurden zwei Messungen durchgeführt, deren Ergebnisse sich, zumindest auf den ersten Blick, teilweise deutlich unterscheiden.

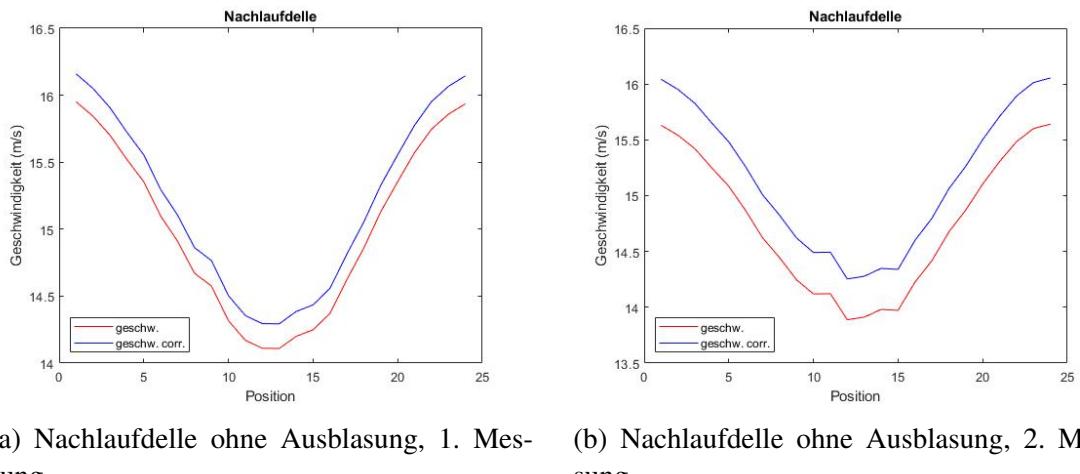


Abbildung 26: Nachlaufdellen ohne Ausblasung

In den Diagrammen für die Nachlaufdelle existiert eine Kurve für die gemessene Geschwindigkeit (rot) und eine für die temperaturkorrigierte Geschwindigkeit (blau) (2.4.1). Im Folgenden wird nur auf die korrigierte Kurve eingegangen.

Die erste Nachlaufdelle ohne Ausblasung ist schmäler als die zweite. Dementsprechend ist der erste Widerstandsbeiwert mit $c_W = 0,3690$ geringer als der zweite mit $c_W = 0,3878$. Allerdings müssen die berechneten Widerstandsbeiwerte hier mit besonderer Vorsicht betrachtet werden, weil es für die beiden Messungen ohne Ausblasung so wirkt, als sei nicht die gesamte Nachlaufdelle abgedeckt worden.

5 AUSWERTUNG

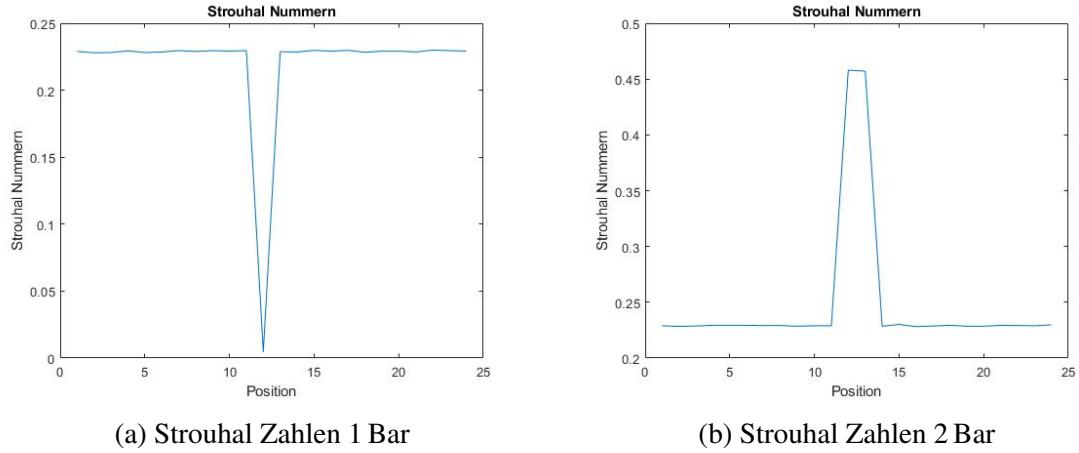


Abbildung 27: Strouhal-Zahlen ohne Ausblasung

In den dargestellten Diagrammen Abb.27 wurde jeweils die dominante Frequenz als dimensionslose Strouhal-Zahl an der jeweiligen Position im Nachlauf aufgetragen. Sie ist an den Rändern bei beiden Messungen gleich und unterscheidet sich in mittlerer Position deutlich. Betrachtet man allerdings das Frequenzspektrum an der mittleren Position Abb.28, so fällt auf, dass bei beiden Messungen die hauptsächlich auftretenden Frequenzen bei 0 Hz und 140 Hz liegen. Somit sind die Diagramme, die die Strouhal-Zahl auftragen insofern irreführend, dass in ihnen ein Unterschied herausgestellt wird, der in Wirklichkeit nicht so deutlich existiert. Das liegt daran, dass die Strouhal-Zahlen nur auf Basis der am häufigsten auftretenden Frequenzen aufgetragen werden. Jede weniger häufige Frequenz bleibt unberücksichtigt.

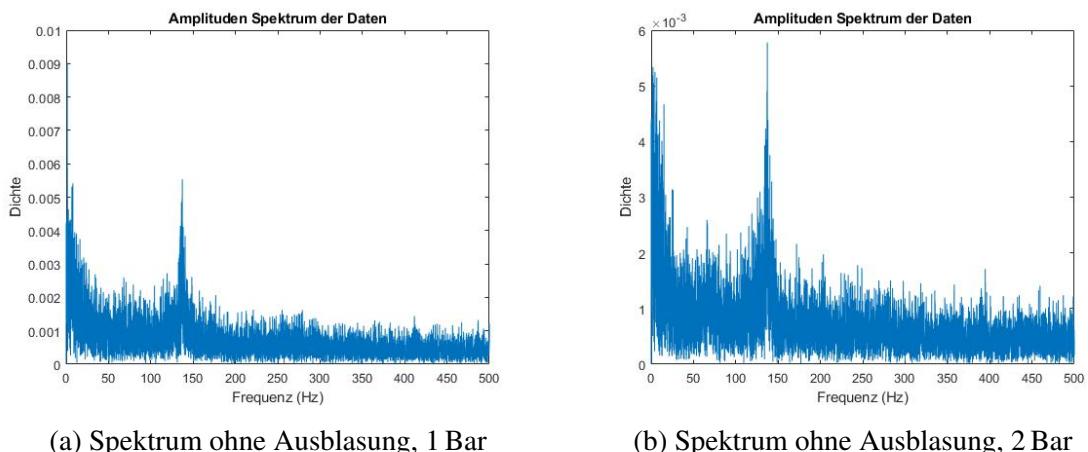


Abbildung 28: Frequenzspektrum ohne Ausblasung

Eine weniger vereinfachende Übersicht über die an den jeweiligen Positionen im Nachlauf dominierenden Frequenzen liefert der Konturplot der Frequenzen. Dieser enthält die Information, an welcher Position welche Frequenz wie häufig vorkommt. Dabei wird die Häufigkeit durch die Intensität der Farbe gekennzeichnet. Je satter das Schwarz ist, desto häufiger kommt die

Frequenz an der entsprechenden Position vor. Die Frequenzen sind in Form von Indices gespeichert. Welche Frequenz welchem Index entspricht, musste bei der Auswertung manuell aus den Messdaten bzw. dem Frequenzspektrum abgelesen werden.

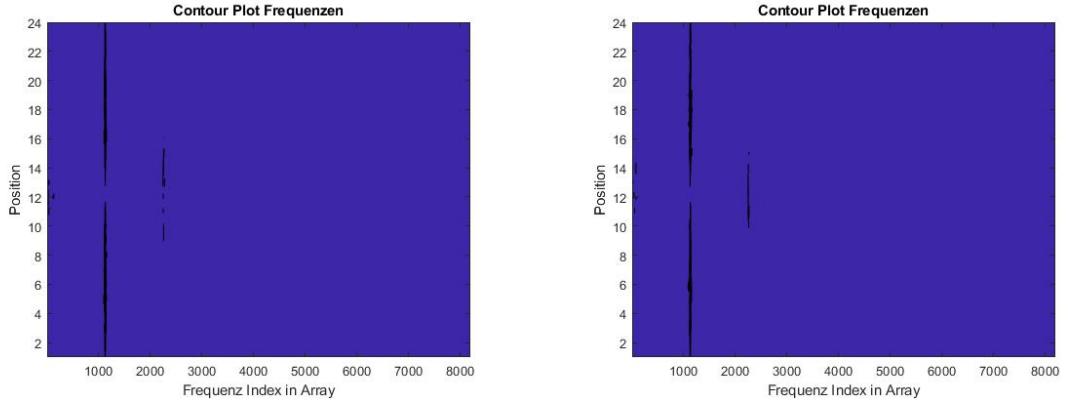


Abbildung 29: Konturplot ohne Ausblasung

Am Konturplot wird deutlich, dass beide Messungen ohne Ausblasung ähnliche Frequenzen an den gleichen Positionen ergeben haben. Bei der ersten Messung befinden sich in mittiger Position größere Abweichungen. Diese führen zu der irreführenden Darstellung der Strouhal-Zahl in Abb.27

Für den Zustand ohne Ausblasung, der als Vergleichszustand dienen soll, lässt sich ein c_W -Wert zwischen 0,3690 und 0,3878 festhalten. Die Frequenz in den äußeren Bereichen des Nachlaufs liegt bei 69 Hz. Die Frequenz in der Mitte des Nachlaufs liegt bei 138 Hz. Somit beträgt die Frequenz in der Mitte das Doppelte der Frequenz außen. Anhand Abbildung 3 kann man vermuten, dass der Hitzdraht in den äußeren Bereichen des Nachlaufs nur die Geschwindigkeitsänderungen erfassst, die durch die äußeren Wirbel hervorgerufen werden. In der Mitte des Nachlaufs erfassst er dagegen die Geschwindigkeitsänderungen, die durch die oberen und unteren Wirbel hervorgerufen werden. Da die Wirbel alternieren, folgen die Geschwindigkeitsänderungen in der Mitte doppelt so schnell aufeinander wie außen. Am Konturplot Abb.29 wird deutlich, dass beide Messungen ohne Ausblasung ähnliche Frequenzen an den gleichen Positionen ergeben haben.

5.4 Zustände bei verschiedenen Aktuationsparametern

5.4.1 Maximaler Widerstand

Die im vorherigen Abschnitt genannten Widerstandsbeiwerte beim Zustand ohne Ausblasung sind im Vergleich zu allen anderen Zuständen der Ausblasung am größten. Dies deckt sich mit der Theorie, dass die Ausblasung von Luft an der Hinterkanne den Druckwiderstand des

Körpers verringert. Außerdem bedeutet das, dass die gepulste Ausblasung die Strömung nicht nachteilig in Bezug auf den Widerstand beeinflusst hat.

5.4.2 Minimaler Widerstand

Der minimaler Widerstand tritt bei konstanter Ausblasung mit 2 Bar auf. Der zugehörige Widerstandsbeiwert beträgt $c_w = 0,2670$. Im Vergleich zum Zustand ohne Ausblasung bedeutet dies eine Reduktion des Widerstandes um 27,6 %. Im Folgenden werden weitere Unterschiede zum Zustand ohne Ausblasung beschrieben.

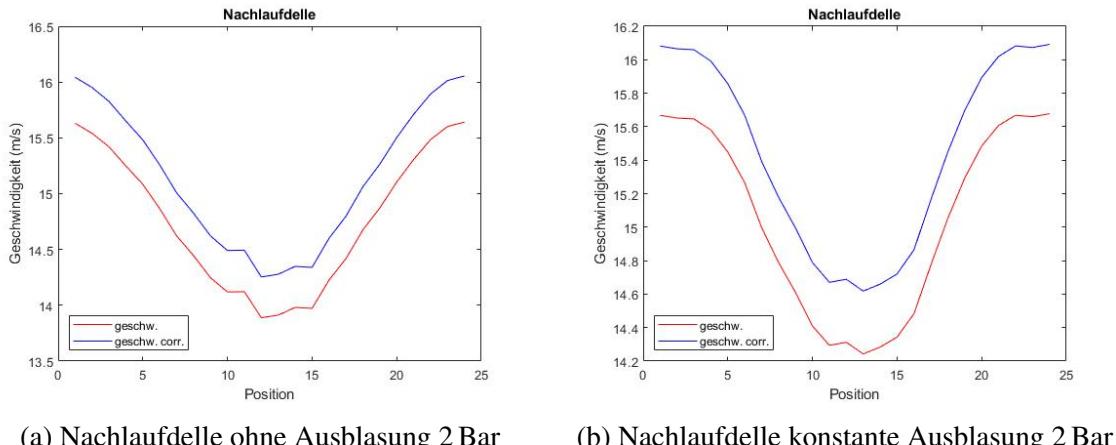


Abbildung 30: Nachlaufdellen im Vergleich

Vergleicht man die Nachlaufdelle aus der zweiten Messung ohne Ausblasung mit der Nachlaufdelle bei konstanter Ausblasung Abb.30, so fällt auf, dass die Nachlaufdelle bei konstanter Ausblasung schmäler ist. Dies deckt sich mit dem geringeren berechneten Widerstand des Zustandes bei konstanter Ausblasung.

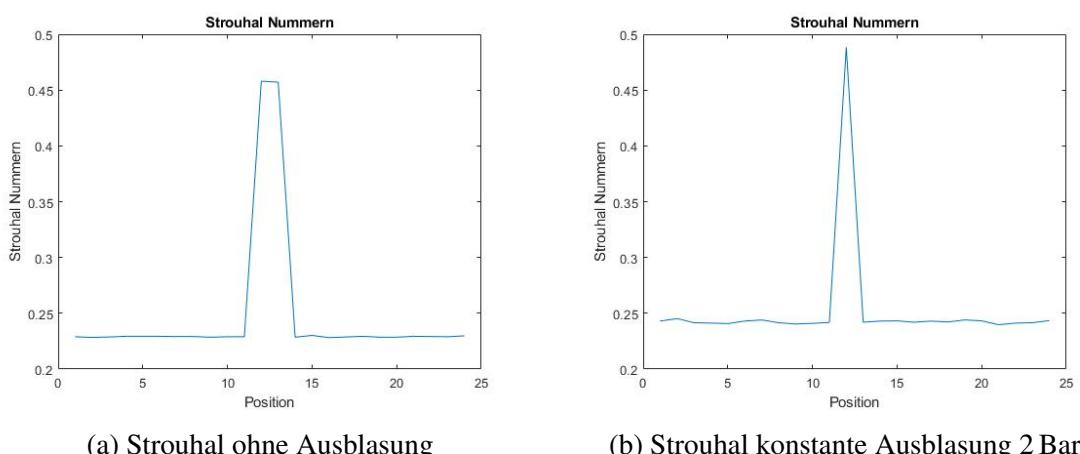


Abbildung 31: Strouhal-Zahlen im Vergleich

Die Strouhal-Zahl ist sowohl an den Rändern als auch in der Mitte des Nachlaufs bei konstanter

Ausblasung erhöht (Abb. 31b). Das bedeutet, dass die konstante Ausblasung einen Einfluss auf die dominante Frequenz der Wirbel im Nachlauf hat. Die Widerstandsverminderung lässt sich darauf zurückführen, dass der ausgeblasene Luftstrahl aufgrund des Coanda-Effektes (siehe Theorie) einwärts strömt. Hierdurch wird der Druck an der Basis erhöht und der Druckwiderstand des Körpers sinkt.

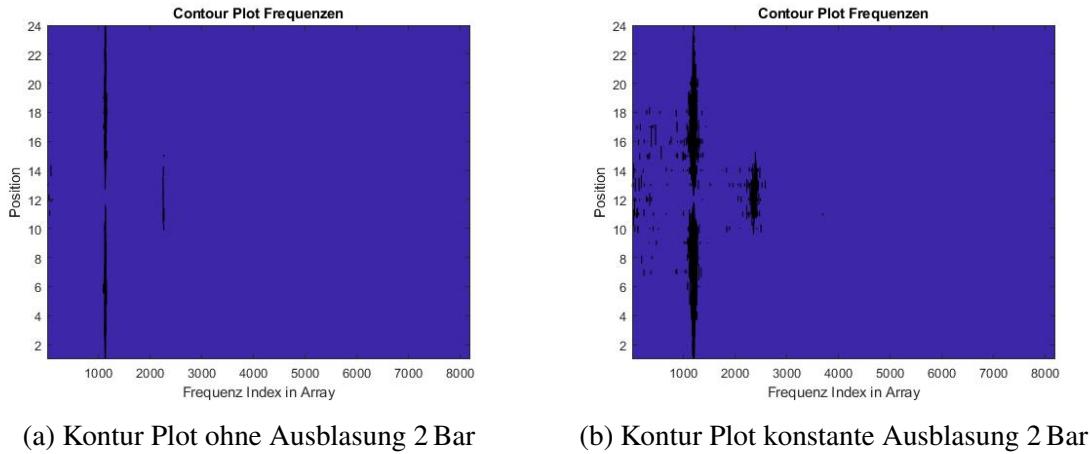


Abbildung 32: Frequenzen im Vergleich

Der Konturplot für die beiden Zustände (Abb. 32) zeigt ein detaillierteres Bild der auftretenden Frequenzen im Nachlauf als die Auftragung der Strouhal-Zahlen. Bei konstanter Ausblasung treten zwischen Position 6 und 18 neben den beiden häufigsten Frequenzen 72 Hz und 145 Hz weitere Frequenzen auf, die beim Zustand ohne Ausblasung nicht aufgetreten sind. Aufgrund der Strouhal-Zahlen konnte darauf geschlossen werden, dass die konstante Ausblasung einen Einfluss auf die dominante Frequenz der Wirbel im Nachlauf hat. Der Konturplot bestätigt diese Beobachtung. Gleichzeitig zeigt er aber auch, dass eine konstante Ausblasung dazu führt, dass die Wirbel mit weiteren Frequenzen ablösen (siehe Abb.32b). Man kann also davon ausgehen, dass das konstante Ausblasen von Luft den natürlichen Wirbelablöseprozess beeinflusst. Bisher wurden nur die Fälle keine Ausblasung und konstante Ausblasung betrachtet. Im nächsten Abschnitt wird auf die gepulste Ausblasung genauer eingegangen.

5.5 Gepulste Ausblasung

5.5.1 Zusammenhang der Auftretenden Frequenzen

Wie schon in Sektion (2.1.5) beschrieben löst sich die Strömung am Ende unseres Sumpfkörpers über die Coanda-Fläche wirbelförmig ab. Dies geschieht bei einer Anströmung von 16 m/s und keiner Ausblasung, mit der natürlichen Wirbelablösfrequenz von 68.7 Hz. Dies entspricht bei unserer charakteristischen Länge von 0.0534 m einer Strouhal Zahl von $Sr = 0.23$. In der Mitte des Messbereichs verdoppelt sich die Frequenz dann noch einmal auf 137.4 Hz ($Sr = 0.46$).

5 AUSWERTUNG

(siehe Contour Plot) Dies kann durch die Überlagerung der sich am Körper ablösenden Wirbel erklärt werden (siehe 5.3).

Bei konstanter Ausblasung steigt die Frequenz auf 72,2 Hz ($Sr = \dots$) bei 2 Bar und 74,1 Hz ($Sr = \dots$) bei 1 Bar Versorgungsdruck. Gleich bleibt jedoch, dass in der Mitte des Messbereichs die doppelte Frequenz der Ablösefrequenz auftritt.

Bei gepulster Ausblasung von 62 Hz und 2 Bar fällt auf, dass zunächst eine Ablösefrequenz nahe der gepulsten Frequenz im Nachlauf auftritt. In der Mitte des Messbereichs kann wieder eine Verdoppelung der am Rand auftretenden Frequenz beobachtet werden. Bei 1 Bar Ausblasung mit 62 Hz tritt hingegen hauptsächlich eine Frequenz von 71 - 72 Hz auf, ähnlich der Frequenz bei konstanter Ausblasung. Die 62 Hz sind im Spektrum am Rand des Messbereichs zwar noch zu erkennen, scheinen aber keinen besonders großen Einfluss mehr zu nehmen. (Vielleicht liegt dies daran, dass 1 Bar Ausblasung einfach zu gering ist um einen wirklichen Unterschied zu machen).

Hier noch ein/zwei Bilder (Spektrum und oder passendes Contour Plot)

Bei einer Pulsfrequenz von 72 Hz und 2 Bar Druck bildet sich wie bei der konstanten Ausblasung eine Frequenz von 72 Hz im Nachlauf aus. Bei der gepulsten Ausblasung mit 1 Bar ist das Verhalten auch zu beobachten. Dies ist auch zu erwarten, weil die Frequenz im Nachlauf bei konstanter Ausblasung bereits 72 Hz annimmt. (Komischer Datensatz bei 1bar 72 Hz erklärt sich so vielleicht). Bei beiden Zuständen bildet sich in der Mitte des Messbereichs die doppelte Frequenz aus.

(hier auch noch Bilder)

Bei 83 Hz Pulsung wiederholen sich die Erkenntnisse, die bereits bei 62 Hz gewonnen wurden. Die 2 Bar Ausblasung passt die Frequenz im Nachlauf an die gepulste Frequenz an, während die 1 Bar Ausblasung wieder eine Frequenz von 72 Hz erzeugt. Die Frequenz der 1 Bar Ausblasung ist im Spektrum am Rand des Messbereichs noch zu erkennen, spielt aber bei der Ausbildung von Frequenzen im Nachlauf kaum eine Rolle (siehe Abb.33). Wie bei allen anderen Messungen verdoppelt sich die Ablösefrequenz wenn man die Mitte des Messbereichs betrachtet.

5 AUSWERTUNG

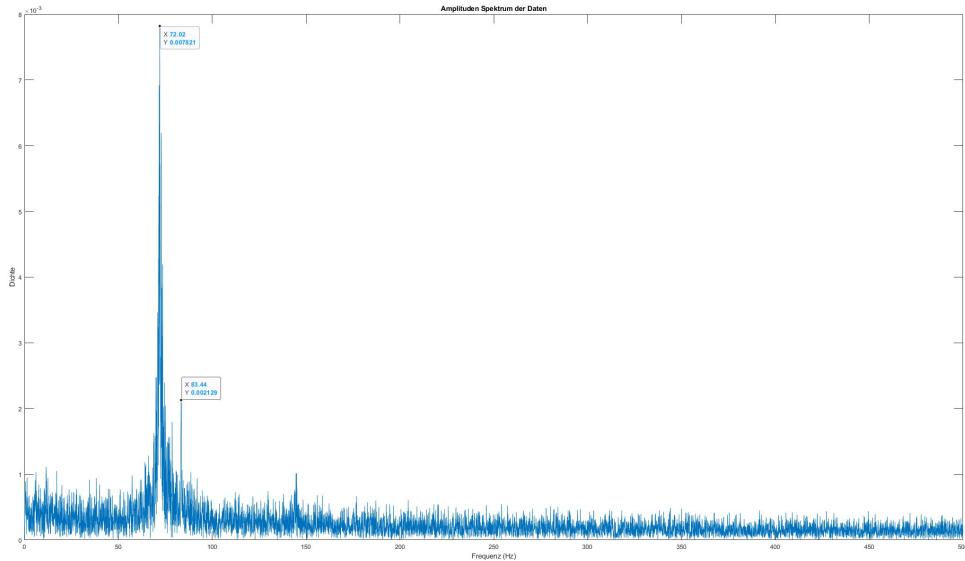


Abbildung 33: Spektrum 1Bar, 83Hz Rand

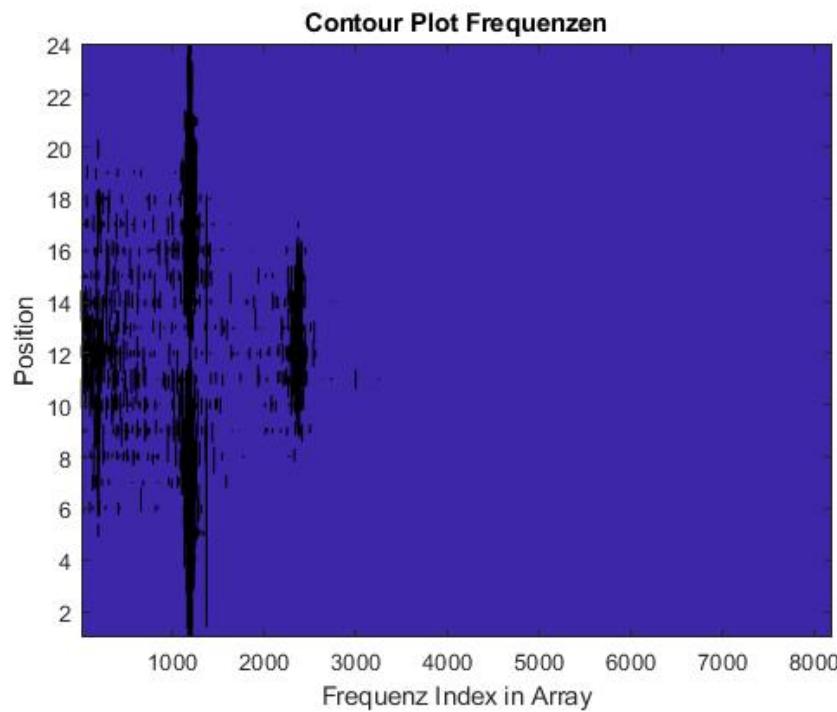


Abbildung 34: Contour Plot 1Bar 83Hz

Für die weitere Betrachtung werden wir die 2 Bar Messreihe verwenden, da sie als einzige der beiden eine wirkliche Veränderung im Nachlauf erzeugt hat.

Auffällig sind auch die immer wieder auftretenden Frequenzen nahe 0 Hz. Wie diese zu erklären sind ist nicht ganz klar, eine Vermutung ist aber, dass diese die Regelung vom Kanal erfassen.

Der Kanal wird seine Geschwindigkeit aufgrund der PID-Steuerung nur mit sehr langsamem aber kontinuierlichen Schwingungen ausgleichen und so, sehr niedrige Frequenzen in das Spektrum mit einbringen.

5.5.2 Minimaler Widerstand

Im Folgenden wird der minimale Widerstandsbeiwert der gepulsten Ausblasung zunächst mit den Messergebnissen ohne Ausblasung verglichen, da wir den Zustand ohne Ausblasung als Referenzpunkt annehmen und alle weiteren Messergebnisse mit diesem in Beziehung setzen. Des Weiteren wird der minimale Widerstandsbeiwert der gepulsten Ausblasung noch mit dem kleinsten Widerstandsbeiwert aus den gesamten Messergebnissen verglichen. Der niedrigste Widerstandsbeiwert aller Messdaten befindet sich bei konstanter Ausblasung und einem Druck von 2 Bar. Es wird ein Vergleich zu diesem Zustand angestrebt, damit ein direkter Bezug zum insgesamt niedrigsten Widerstandsbeiwert hergestellt werden kann. Ebenfalls kann damit beurteilt werden, ob die gepulste gegenüber der konstanten Ausblasung den Druckwiderstand an der Hinterkante verändert.

Vergleich der Widerstände mit den Messungen ohne Ausblasung

Der minimale Widerstandsbeiwert der gepulsten Ausblasung liegt bei einem Versorgungsdruck von 2 Bar mit einer Ausblasefrequenz von 72Hz. Der Widerstandsbeiwert beträgt in dem vorliegenden Fall $C_w=0,3546$. Im Vergleich dazu liegt der Widerstandsbeiwert ohne Ausblasung zwischen $C_w=0,3690$ und $C_w=0,3878$. Die Verringerung des Widerstandbeiwertes bei gepulster Ausblasung entspricht unseren Erwartungen, dass die gepulste Ausblasung von Luft den Druckwiderstand des Stumpfkörpers an der Hinterkante reduziert. In dem dargestellten Diagramm (siehe Abbildung x) sind jeweils alle Nachlaufdellen für die Messungen bei einem Druck von 2 Bar dargestellt, indem die Position der Hitzdrahtsonde im Windkanal über der Geschwindigkeit aufgetragen wird.

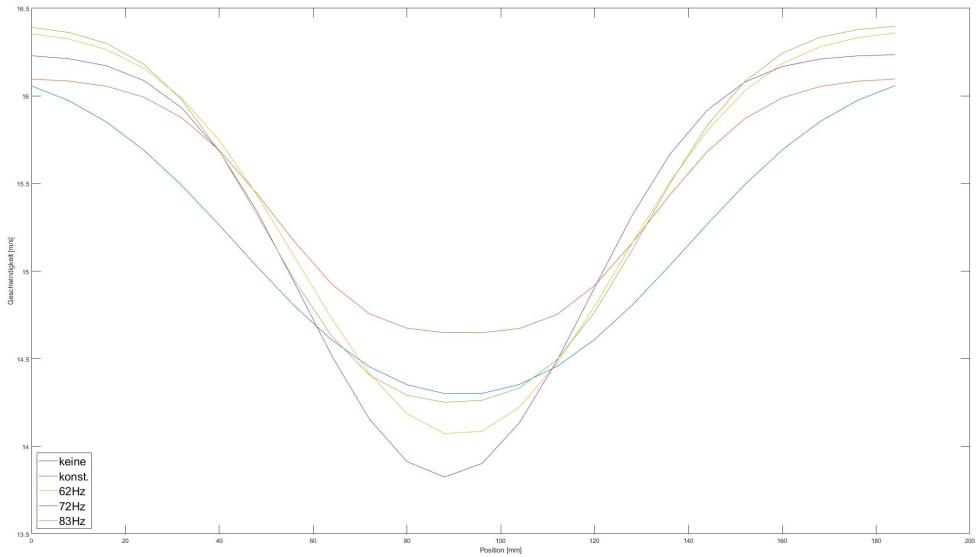


Abbildung 35: Nachlaufdellen 2 Bar

In diesem Teilabschnitt sind jedoch lediglich die Nachlaufdellen der gepulsten Ausblasung mit einer Frequenz von 62 Hz und der ohne Ausblasung von Interesse. Hierbei fällt auf, dass die Nachlaufdelle der gepulsten Ausblasung schmäler ist als ohne Ausblasung. Die Verläufe der Nachlaufdellen bestärken unsere oben erwähnte Vermutung, denn je schmäler die Nachlaufdelle ist, desto geringer ist auch der Widerstand.

Vergleich der Widerstände mit konstanter Ausblasung

Der Widerstandsbeiwert für die konstante Ausblasung der Luft bei einem Druck von 2 Bar liegt bei $C_w=0,2670$ und ist im Gegensatz zur gepulsten Ausblasung, die einen Widerstandsbeiwert von $C_w=0,3546$ besitzt, deutlich niedriger. Dieses Verhalten deckt sich nicht mit unserer Theorie, da der Widerstand an der Hinterkante des D-förmigen Stumpfkörpers mit gepulster ausgeblasener Luft geringer sein sollte.

Vergleicht man wieder die beiden Nachlaufdellen (siehe Abbildung x) der konstanten Ausblasung und der gepulsten Ausblasung fällt auf, dass sich auch hier die beiden Verläufe widersprechen. Die Nachlaufdelle der gepulsten Ausblasung ist schmäler und dass obwohl sie einen höheren Widerstand besitzt.

Ein möglicher Grund dafür könnte sein, dass der Volumenstrom bei gepulster Ausblasung durch die Ausblaseschlüsse geringer ist. Der verwendete Volumenstrom liegt bei der konstant ausgeblasenen Messung bei $22,9 \text{ m}^3/\text{min}$ und bei der Messung, bei der gepulst ausgeblasen wurde, bei $13,2 \text{ m}^3/\text{min}$. Gegebenenfalls hätte der Volumenstrom bei konstanter Ausblasung sowie bei gepulster Ausblasung jeweils vor Beginn der Messungen angepasst werden müssen.

5.5.3 Maximaler Widerstand

Bei der gepulsten Ausblasung liegt der maximale Widerstandsbeiwert bei $C_w=0,3719$ mit einer Frequenz von 62 Hz und einem Druck von 2 Bar. Im Weiteren wird dieser maximale Widerstand der gepulsten Ausblasung mit dem vorab definiertem Referenzzustand (ohne Ausblasung) verglichen.

Der Referenzzustand weist wie bereits erwähnt Widerstandsbeiwerte zwischen $C_w=0,3690$ und $C_w=0,3878$ auf. Der Wert für die gepulste Ausblasung der Luft liegt also genau zwischen diesen beiden Werten. Durch die Darstellung der Nachlaufdellen bei 2 Bar in Abbildung x wird deutlich, dass die Nachlaufdelle bei einer Aktuationsfrequenz von 62 Hz schmäler ist als der Nachlauf ohne Ausblasung. Demnach müsste der Druckwiderstand an der Hinterkante des Stumpfkörpers bei gepulster Ausblasung eigentlich geringer sein.

Eine mögliche Ursache hierfür könnte sein, dass die Widerstandsbeiwerte ohne Ausblasung mit besonderer Vorsicht zu betrachten sind (siehe Kapitel 5.2), da möglicherweise nicht die gesamte Nachlaufdelle bei den vorgenommenen Messungen abgedeckt worden ist.

5.5.4 Varianzen-Turbulenz (Tabelle)

Die zeitlich schwankende Strömungsgeschwindigkeit ist die charakteristische Eigenschaft einer turbulenten Strömung. (Heinz Herwig, 2018) Der Hitzdraht, der zum Messen der Strömungsgeschwindigkeit genutzt wurde, ermöglicht es die Geschwindigkeitsschwankungen aufzunehmen. In der Tabelle wird die Standardabweichung der Strömungsgeschwindigkeit an der äußeren Positionen (pos.1 und pos.24) und an der mittleren Position im Strömungsquerschnitt (pos.12) für alle Aktuationsparameter aufgeführt. Hierbei sind die Messdaten in der Mitte entscheidender, da an dieser Position das Modell einen größeren Einfluss auf die Strömung hat. Die Standardabweichung der Strömungsgeschwindigkeit ist ein Maß für die Turbulenz einer Strömung.

Hier Tabelle Werte Zusammengefasst erstellt werden soll

5 AUSWERTUNG

Tabelle 1: Werte Zusammengefasst

Datensatz	Cd Wert	Std. dev. 1	Std. dev. 12	Std. dev. 24	Speed diff.
1Bar ohne	0,3878	0,0199	0,0464	0,0171	1,8664
2Bar ohne	0,3690	0,0204	0,0416	0,0178	1,8000
1Bar konst.	0,2720	0,0108	0,0342	0,0098	1,3326
2Bar konst.	0,2670	0,0087	0,0333	0,0072	1,4735
1Bar 62Hz	0,3404	0,0086	0,0504	0,0082	2,1976
2Bar 62Hz	0,3719	0,0134	0,0454	0,0111	2,3093
1Bar 72Hz	0,3550	0,0185	0,0450	0,0171	2,5581
2Bar 72Hz	0,3546	0,0112	0,0465	0,0099	2,4524
1Bar 83Hz	0,3518	0,0104	0,0410	0,0092	1,9992
2Bar 83Hz	0,3699	0,0099	0,0459	0,0103	2,1298

Abbildung 36: Standardabweichung und Widerstand

Wie auf den ersten Blick zu erkennen ist, ist die Standardabweichung in der Mitte deutlich größer als außen. Dieses Ergebnis ist nachvollziehbar, wenn man sich vor Augen führt, dass hinter dem Modell eine Wirbelstraße entsteht. In dieser Wirbelstraße ist die Turbulenz der Strömung größer als im äußeren Bereich der Strömung.

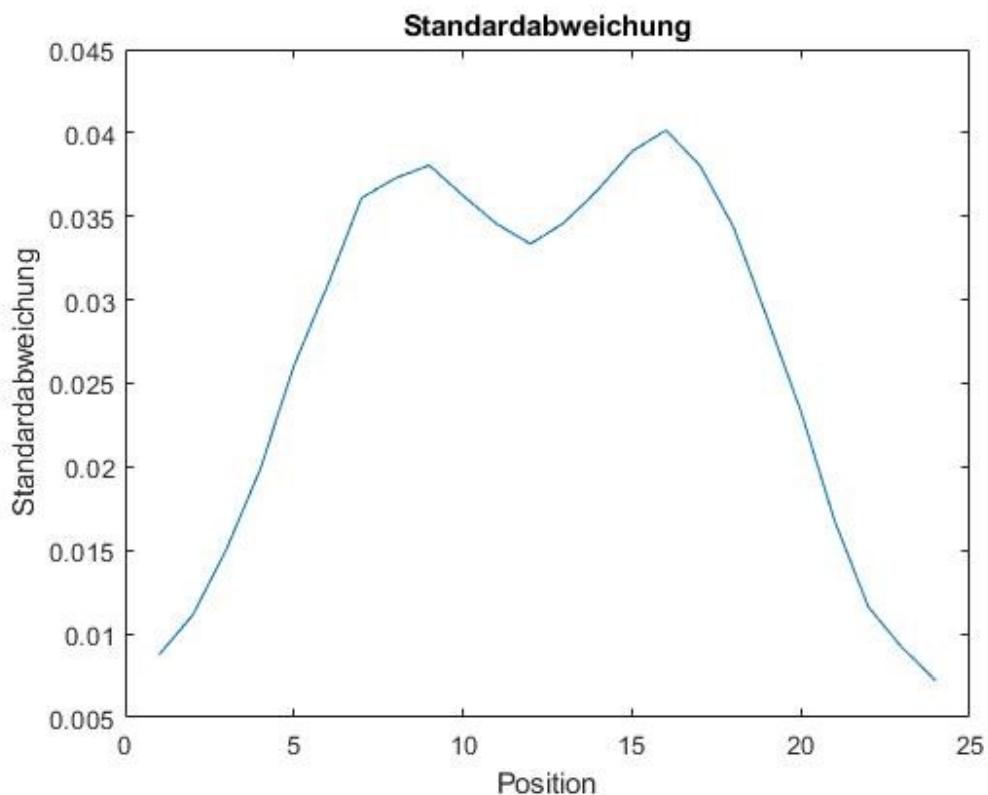


Abbildung 37: Standardabweichung Verlauf

5 AUSWERTUNG

Trägt man die Standardabweichung der Strömungsgeschwindigkeit für jede Position in einem Diagramm auf, so wird bestätigt, dass die Turbulenz im mittleren Bereich des Strömungsquerschnittes größer ist als am Rand. Dies gilt für alle Aktuationsparameter. Bei Abb.36 fällt auf, dass neben der mittleren Position Bereiche mit höherer Standardabweichung, also größerer Turbulenz, existieren. Der Grund dafür könnte sein, dass das Aufeinandertreffen der äußeren Wirbel die Turbulenz der Strömung verringert.

Wie in Tabelle 1 zu erkennen ist, tritt die größte Standardabweichung in Position 12 bei dem Messfall mit Aktionsparameter von 72 Hz auf. Bei diesem Messfall entsteht auch ein relativ großer Widerstand. Es lässt sich zusätzlich erkennen, dass die kleinste Standardabweichung in der mittleren Position und der niedrigsten Widerstand bei dem Messfall mit 2 Bar konstanten Ausblasung auftauchen. Hierbei ist es nicht Überraschend, dass zwischen Standardabweichung und Widerstandsbeiwert eine Korrelation existiert. Der Grund hinter dieser Korrelation ist durch steigende Turbulenz erzeugte Druckverringerung hinter des Modells. In deren Folge erhöht sich der Druckwiderstand.

Es ist weiterhin zu sagen, dass die Standardabweichung bei dem Messfall mit 1 Bar Ausblasung 62 Hz als ein Ausreißer bezeichnet werden kann, Im Vergleich zu den Anderen ist dieser Wert zu hoch, obwohl an seinem Messfall relativ niedrige Widerstandsbeiwerte auftritt. Wenn die in der Kapitel erwähnten Gründe für Vernachlässigung der Messfalle mit 1 Bar Ausblasung berücksichtigt, fällt dieses Ausreißer auf. Deswegen werden die Messfalle mit 1Bar Ausblasung hier auch vernachlässigt.

Datensatz	Std. <u>diff.</u>	Speed <u>diff.</u>
1 Bar ohne	0.0293	1.8664
2 Bar ohne	0,0238	1.8000
1 Bar konstant	0.0244	1.3326
2 Bar konstant	0.0261	1.4735
2 Bar 62 Hz	0.0343	2.3093
2 Bar 72 Hz	0.0366	2.4524
2 Bar 83 Hz	0.0360	2.1298

Tabelle 2: Speed diff. und Std. diff.

Abbildung 38: Standardabweichun Diff. und Speed Diff.

Mit dem Wert Speed diff. werden die Differenz zwischen der maximalen Geschwindigkeit und der minimalen Geschwindigkeit bezeichnet. Bei der Abb. fallt auf, dass im Gegensatz zu Standardabweichung die maximale Geschwindigkeit an den äußeren Positionen und die minimale Geschwindigkeit in der Mitte existieren. In der Tabelle 2 wird die Differenz zwischen der Standardabweichung an der mittleren Position und der kleinste Standardabweichung an der äußeren Positionen für alle Aktuationsparameter aufgeführt. Diese Tabelle ermöglicht die

Korrelation zwischen Standardabweichungsdifferenz und Geschwindigkeitsdifferenz zu sehen. Bei dem Messfall mit Aktationsparameter von 72 Hz treten sowohl die maximale Standardabweichungsdifferenz als auch die maximale Geschwindigkeitsdifferenz auf, während die zweitkleinste Standardabweichungsdifferenz und die minimale Geschwindigkeitsdifferenz sich bei der Messfall mit 1 Bar konstanter Ausblasung sehen lassen. Das bedeutet, dass steigende Turbulenz Unterschied zu Erhöhung der Geschwindigkeitsdifferenz führt.

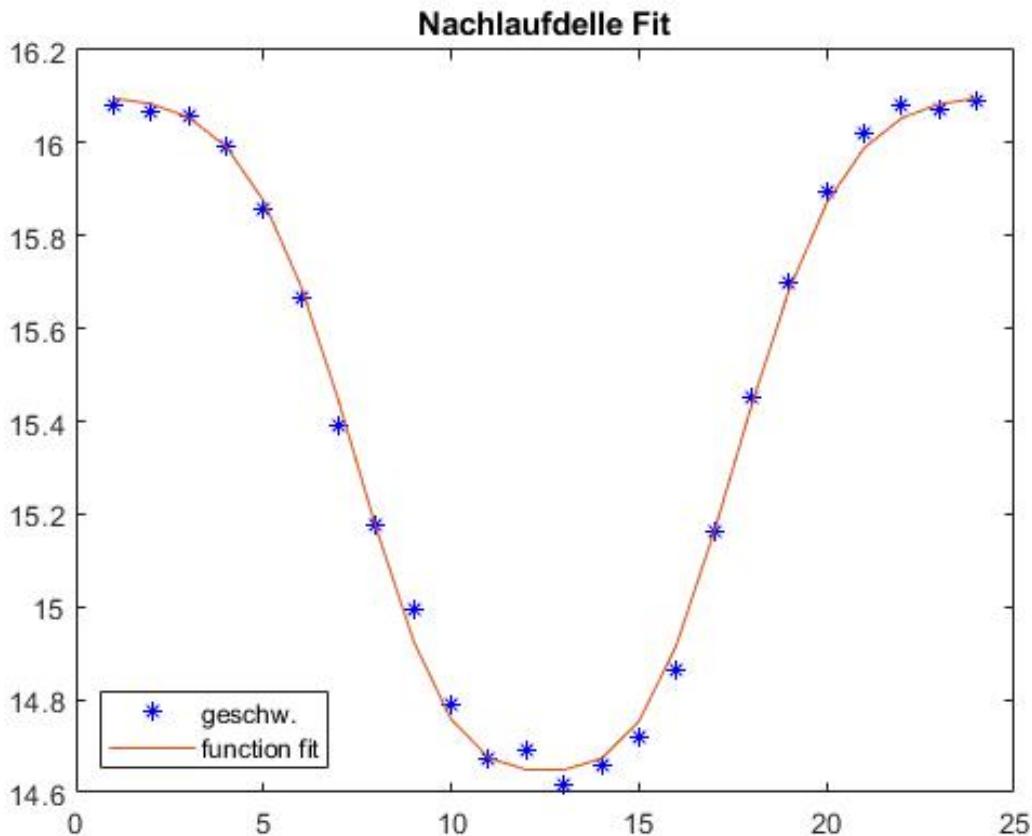


Abbildung 39: Nachlaufdelle 2 Bar mit konstanter Ausblasung

Es ist nach der Tabelle 1 weiterhin zu sagen, dass jede Art von Ausblasung die Turbulenz im Außen vermindert. Bei der vielen Messfalle mit Ausblasung betragen sich die Standardabweichung, also Turbulenz, im Vergleich zu der Zustande ohne Ausblasung circa 40% weniger. Dieses Verhalten kann mit der verkleinerten Verwirbelungen erklärt werden. In gewissem Sinne wird es verhindert die Wirbelstraße nach außen auszubreiten. Diese Verminderung der Turbulenz am Rand ist dafür von Bedeutung, der Einfluss von Ausblasung auf die Strömungsbewegung möglichst klar zu sehen. Darüber hinaus unterscheiden sich die Standardabweichung bei der Position 1 und 24. Auch wenn die vernachlässigte 1 bar gepulste Messfälle berücksichtigt werden, ist der Turbulenz stets höher bei der Position 1 als bei der Position 24. Obwohl der Unterschied nicht dramatisch ist, führen die Daten zu der Schlussfolgerung, dass bei der Einstellungsprozess ein geringfügiger Fehler aufgetreten sein kann, infolgedessen eine ungleich-

förmige Strömung um das Modell herum vorkommt.

5.6 Fehlerbetrachtung

6 Fazit

Zusammenfassung. Minimaler, Maximaler Widerstand, Zusammenhang Ausblasefrequenz und gemessene Frequenz