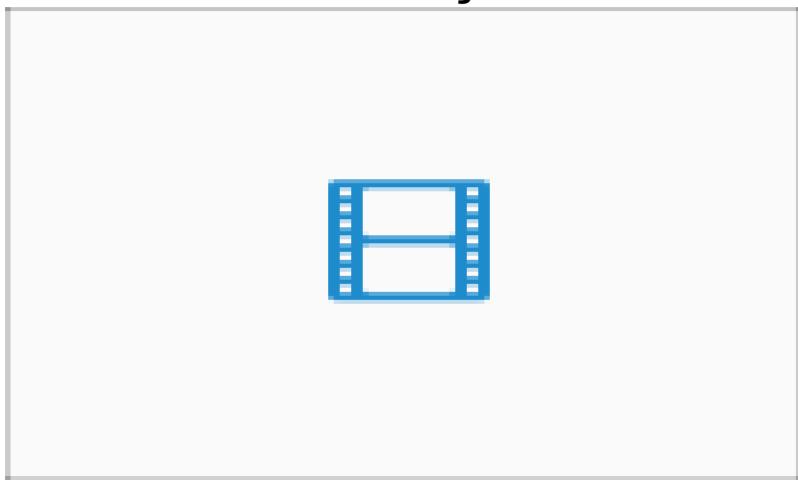


Sumário

- 1) Introdução
- 2) Divergência em Aerofólios
- 3) Comportamento de uma asa engastada na raiz
- 4) Efeito da sustentação gerada pelo estabilizador horizontal na velocidade de divergência
- 5) Efeito do enflexamento da asa na velocidade de divergência

Introdução



Aeroelasticidade Estática

- Forças e momentos considerados ser independentes do tempo -> sustentação e momento dependem apenas do ângulo de incidência em cada faixa da asa
- Cargas provocam flexão e torção mudando o ângulo de incidência e alterando a sustentação e o momento até que o equilíbrio ocorra

Aeroelasticidade Estática

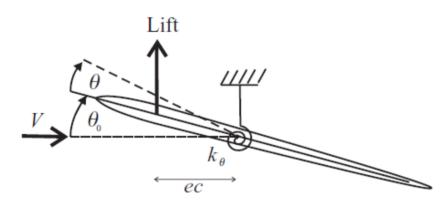
- Deformações estáticas influenciam em: regime de voo permanente (cruzeiro p exemplo), distribuição da sustentação, arrasto, efetividade das superfícies de controle, equilíbrio de forças na aeronave e na estabilidade e controle da aeronave
- Dois fenômenos críticos: divergência e reversão dos controles

Divergência

- Momento devidos as forças aerodinâmicas superam os momentos restauradores da estrutura -> falha estrutural
- Mais comum é a divergência torsional
- velocidade de flutter< velocidade de divergência
- importante para certificação da EASA e FAA

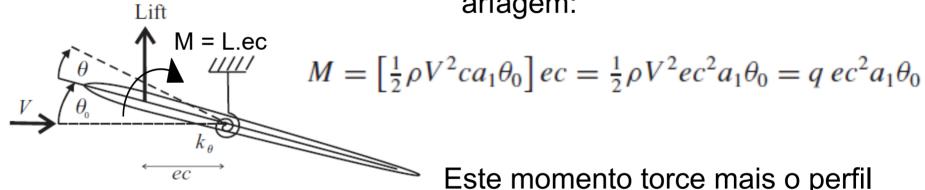
Sumário

- 1) Introdução
- 2) Divergência em Aerofólios
- 3) Comportamento de uma asa engastada na raiz
- 4) Efeito da sustentação gerada pelo estabilizador horizontal na velocidade de divergência
- 5) Efeito do enflexamento da asa na velocidade de divergência



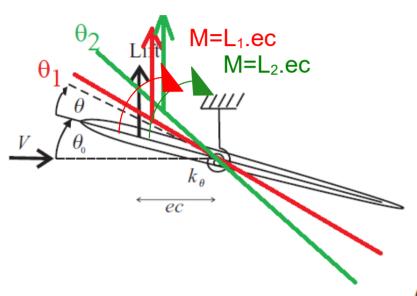
- Envergadura unitária e corda c
- Perfil simétrico
- Conectado por mola com rigidez K_θ
- Inclinação da curva Cl x α = a_1
- ângulo de incidência inicial θ_0
- $_{-}$ pressão dinâmica -> q = 1/2 ρ V^{2}
- torção devido ao carregamento aerodinâmico θ

 A sustentação gera um momento de arfagem:



Este momento torce mais o perfil aumentando o ângulo de torção θ:

$$\theta = \frac{q \, ec^2 a_1}{K_\theta} \theta_0 = qR\theta_0$$



- A nova torção – θ:

$$\theta = \frac{q \, ec^2 a_1}{K_{\theta}} \theta_0 = qR\theta_0$$

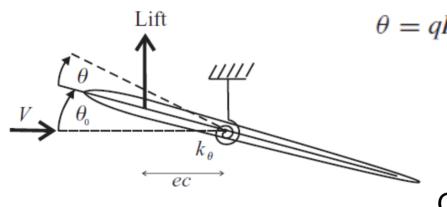
– altera novamente o carregamento:

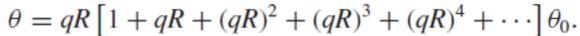
$$\theta = q ec^2 a_1 \frac{1 + qR}{K_0} \theta_0 = qR(1 + qR)\theta_0.$$

E assim por diante:

$$\theta = qR \left[1 + qR + (qR)^2 + (qR)^3 + (qR)^4 + \cdots \right] \theta_0.$$

- PG infinita



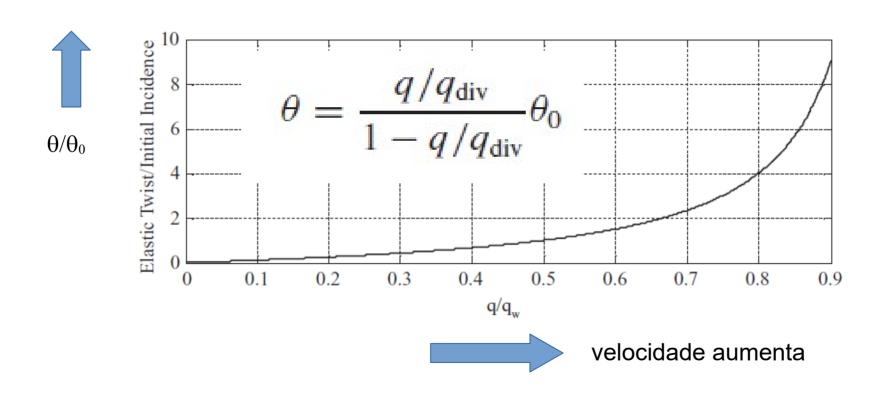




$$\theta = \frac{qR}{1 - qR}\theta_0$$

Quando a torção tende para o infinito o denominador tende a 0:

$$q_{\text{div}} = \frac{1}{R} = \frac{K_{\theta}}{ec^2 a_1} \qquad \theta = \frac{q/q_{\text{div}}}{1 - q/q_{\text{div}}} \theta_0$$



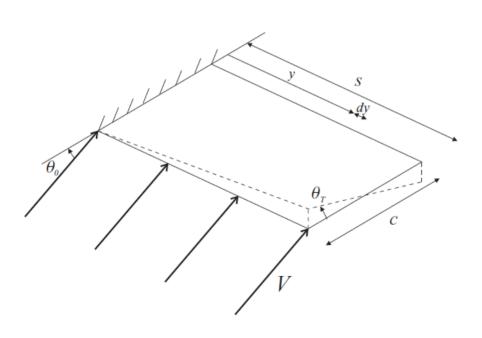
Exercício 1

Um perfil tem uma corda média de 3 m. Seu Centro Aerodinâmico está a uma quarto da corda do perfil a frente de seu Centro de Torção. A inclinação da curva C_L x α é de 3,5 e a velocidade de mergulho ao nível do mar é de 200 m/s. Sabendo que a densidade ao nível do mar é 1,225 kg/m³, calcule a mínima rigidez torsional para que não ocorra divergência quando a aeronave realizar um mergulho.

$$q_{\rm div} = \frac{1}{R} = \frac{K_{\theta}}{ec^2 a_1}$$

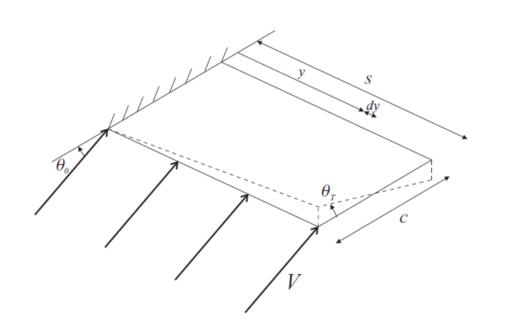
Sumário

- 1) Introdução
- 2) Divergência em Aerofólios
- 3) Comportamento de uma asa engastada na raiz
- 4) Efeito da sustentação gerada pelo estabilizador horizontal na velocidade de divergência
- 5) Efeito do enflexamento da asa na velocidade de divergência



- semi envergadura s
- corda c
- aerofólio simétrico
- sem torção inicial θ_0 = 0
- distância centro de torção centro aerodinâmico - ec
- rigidez torsional GJ
- inclinação $C_L \ x \ \alpha$ da asa a_W
- a torção varia linearmente com a torção na ponta:

$$\theta = \frac{y}{s}\theta_{\rm T}$$

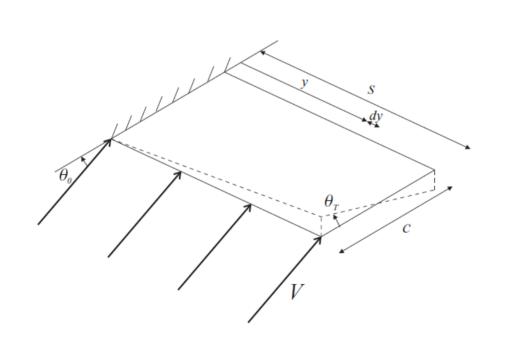


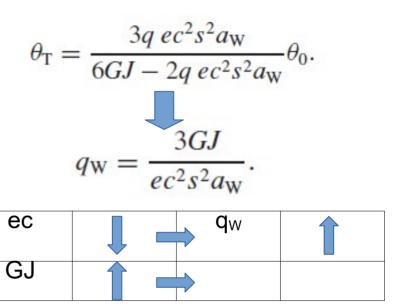
A torção na ponta pode ser representada por:

$$\theta_{\rm T} = \frac{3q \ ec^2 s^2 a_{\rm W}}{6GJ - 2q \ ec^2 s^2 a_{\rm W}} \frac{\theta_0.}{=0}$$

E a pressão divergência fica:

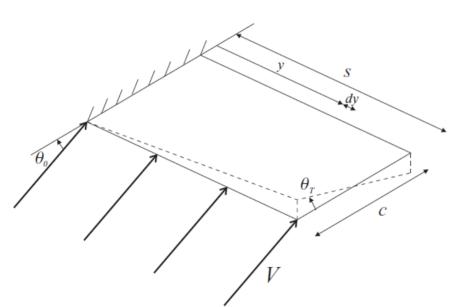
$$q_{\rm W} = \frac{3GJ}{ec^2s^2a_{\rm W}}.$$





Se ec = 0 (CA coincidir com CT) não haverá torção

Se o CT ficar a frente do CA a torção será no sentido de baixar o ângulo de ataque e não haverá divergência



A sustentação total é encontrada por integração ao longo da asa e pode ser representada por:

$$L = \int_0^s \frac{dL}{dy} dy = q \, csa_W \left[1 + \frac{3 \, (q/q_W)}{4 \, (1 - q/q_W)} \right] \theta_0.$$

Comportamento de uma asa TOTALMENTE engastada NAS EXTREMIDADES (PONTAS)



Se considerarmos uma asa engastada nas paredes de um túnel de vento:

$$\theta_T = \frac{3 \operatorname{qec}^2 s^2 a_W}{6 \operatorname{GJ} - \operatorname{qec}^2 s^2 a_W} = 0$$

E a pressão dinâmica:

$$q_W = \frac{6GJ}{ec^2 s^2 a_W}$$

Exercício 2

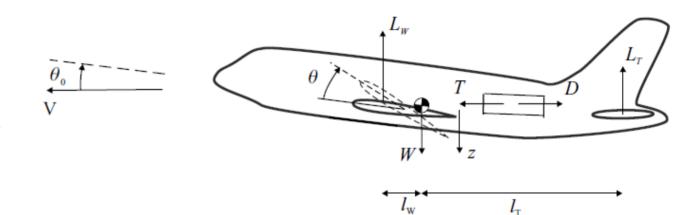
Considere um modelo de uma asa uniforme torsionalmente elástica (GJ = $32~N.m^2$) cujas pontas estejam rigidamente conectadas as paredes do túnel de vento. O modelo é um aerofólio simétrico com uma envergadura de 0,92~m e uma corda de 0,15~m. A inclinação da curva Cl x α da asa é de 6 / rad. O centro aerodinâmico é localizado no quarto de corda e tanto o centro de massa quanto o eixo elástico estão na corda média. Obtenha a velocidade e a pressão dinâmica de divergência.

$$\theta_T = \frac{3qec^2 s^2 a_W}{6GJ - qec^2 s^2 a_W}$$

Sumário

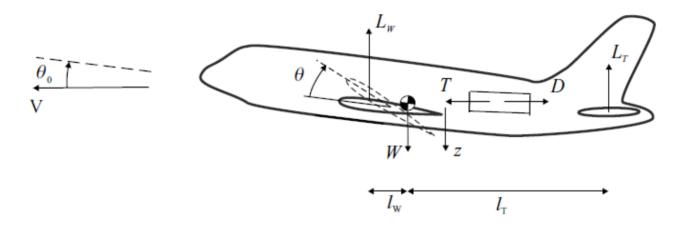
- 1) Introdução
- 2) Divergência em Aerofólios
- 3) Comportamento de uma asa engastada na raiz
- 4) Efeito da sustentação gerada pelo estabilizador horizontal na velocidade de divergência
- 5) Efeito do enflexamento da asa na velocidade de divergência

Efeito da sustentação gerada pelo estabilizador horizontal na velocidade de divergência



- aeronave idealizada de peso W
- voo permanente
- fuselagem rígida
- vórtices de ponta desprezados
- aerofólios da asa e empenagem horizontal são simétricos
- CA tanto da asa quanto da em empenagem estão no quarto de corda
- arrasto e tração da aeronave estão alinhados e não contribuem para os momentos de arfagem

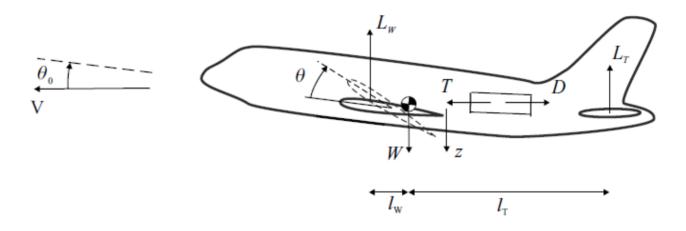
Efeito da sustentação gerada pelo estabilizador horizontal na velocidade de divergência



– usando as equações de Lagrange e considerando que θ_0 e θ_T devem ser incluídos nas equações

$$\begin{bmatrix} 2q \, cs \, a_{\mathrm{W}} & q \, cs \, a_{\mathrm{W}} \\ q \, ec^2 s \, a_{\mathrm{W}} & \left(\frac{2}{3} q \, ec^2 s \, a_{\mathrm{W}} - 2 \frac{GJ}{s} \right) \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \theta_0 \\ \theta_{\mathrm{T}} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} \frac{W \, l_{\mathrm{T}}}{l_{\mathrm{W}} + l_{\mathrm{T}}} \\ 0 \end{Bmatrix}.$$

Efeito da sustentação gerada pelo estabilizador horizontal na velocidade de divergência



$$\theta_{\rm T} = \frac{W l_{\rm T}/(l_{\rm W} + l_{\rm T})}{4GJ/(ec\,s) - q\,cs\,a_{\rm W}/3} = \frac{W l_{\rm T}/(l_{\rm W} + l_{\rm T})}{4GJ/[1 - q/(4q_{\rm W})](ec\,s)}$$

$$\theta_0 = \frac{\left(6GJ - 2q \, ec^2 s^2 a_{\rm W}\right) W \, l_{\rm T} / \left(l_{\rm T} + l_{\rm W}\right)}{q \, cs \, a_{\rm W} \left(12GJ - q \, ec^2 s^2 a_{\rm W}\right)} = \frac{W \, l_{\rm T} / \left(l_{\rm T} + l_{\rm W}\right) \left(1 - q / q_{\rm W}\right)}{2q \, cs \, a_{\rm W} \left[1 - q / (4q_{\rm W})\right]}$$

Efeito da sustentação gerada pelo estabilizador horizontal na velocidade de divergência

$$\theta_{\rm T} = \frac{W l_{\rm T}/(l_{\rm W} + l_{\rm T})}{4GJ/(ec\,s) - q\,cs\,a_{\rm W}/3}$$

$$\theta_{\rm 0} = \frac{\left(6GJ - 2q\,ec^2s^2a_{\rm W}\right)W l_{\rm T}/(l_{\rm T} + l_{\rm W})}{q\,cs\,a_{\rm W}\left(12GJ - q\,ec^2s^2a_{\rm W}\right)}$$

aeronave em equilíbrio

q_A ...velocidade de divergência da aeronave em equilíbrio
$$q = q_{\rm A} = \frac{12GJ}{ec^2s^2a_{\rm W}} = 4q_{\rm W},$$

$$q_{\rm W} = \frac{3GJ}{ec^2s^2a_{\rm W}}$$

qw ...velocidade de divergência da asa engastada na raiz

Sumário

- 1) Introdução
- 2) Divergência em Aerofólios
- 3) Comportamento de uma asa engastada na raiz
- 4) Efeito da sustentação gerada pelo estabilizador horizontal na velocidade de divergência
- 5) Efeito do enflexamento da asa na velocidade de divergência

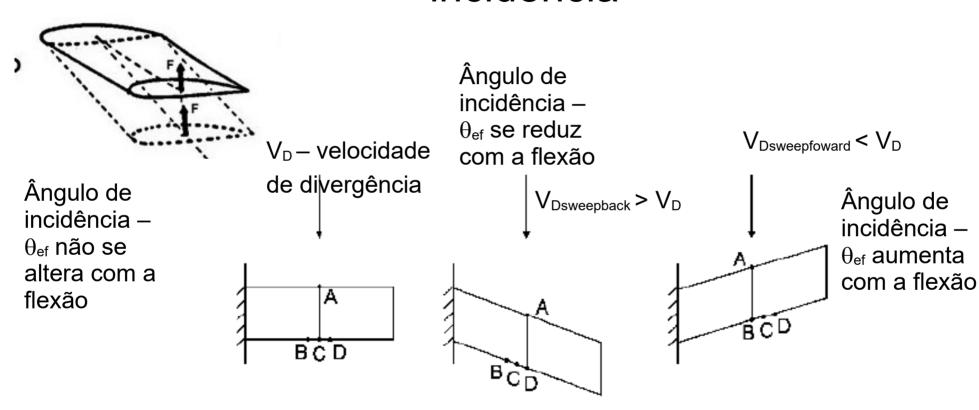


Phenom 300



Grumman X-29

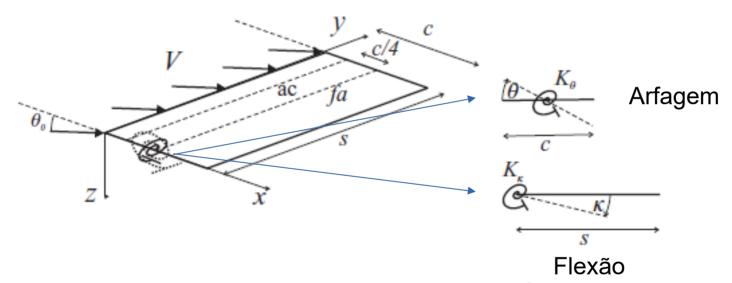
Efeito do Enflexamento no ângulo efetivo de incidência



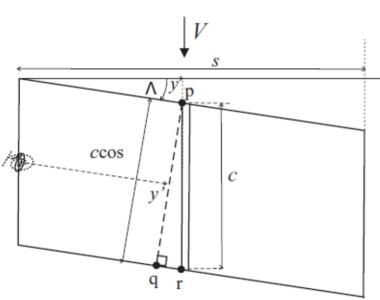
Sweepback

Sweepforward

No Sweep



Rigid untapered wing attached to the root with pitch and flap springs.

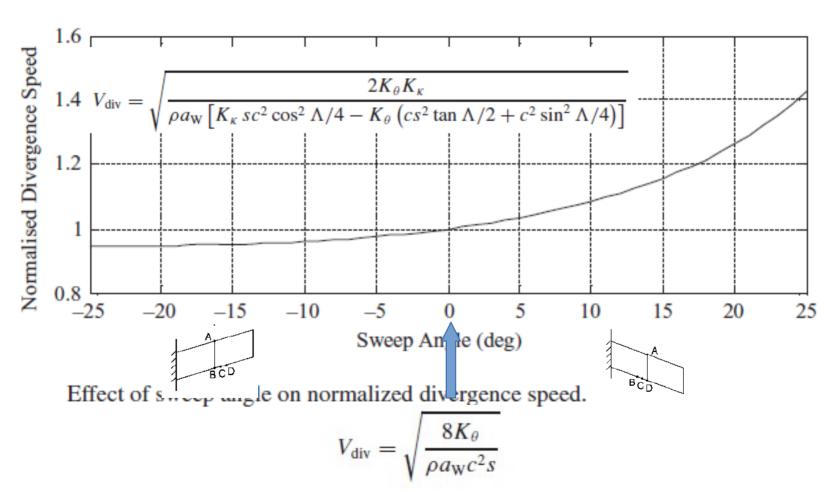


$$\Delta \theta_{\text{pitch}} = \frac{c\theta \cos \Lambda}{c} = \theta \cos \Lambda$$

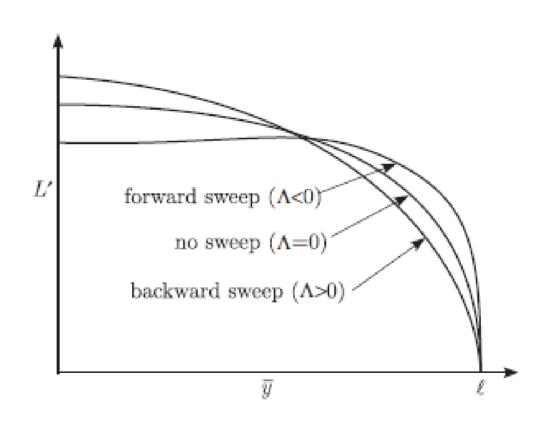
$$V_{\rm div} = \sqrt{\frac{2K_{\theta}K_{\kappa}}{\rho a_{\rm W} \left[K_{\kappa} sc^2 \cos^2 \Lambda/4 - K_{\theta} \left(cs^2 \tan \Lambda/2 + c^2 \sin^2 \Lambda/4\right)\right]}}$$

$$\Lambda = 0$$

$$V_{\rm div} = \sqrt{\frac{8K_{\theta}}{\rho a_{\rm W}c^2s}}$$



Efeito do Enflexamento na Sustentação





Aula Prática

(PDF e Planilha anexa)