

# Lösung 11

## LES - Dynamische Prozedur

### Aufgabe 1: Bestimmung Modellkonstante Smagorinsky

Schritt 1: Gleichsetzen der mittleren Dissipation

$$\langle \varepsilon \rangle_{res} = 2\nu \langle \bar{S}_{ij} \bar{S}_{ij} \rangle \quad (1)$$

$$\langle \varepsilon \rangle_{res} = 2 \int_0^\infty \nu \kappa^2 \left( \hat{G}(\kappa) \right)^2 \langle E(\kappa) \rangle d\kappa \quad (2)$$

$$2\nu \langle \bar{S}_{ij} \bar{S}_{ij} \rangle = 2 \int_0^\infty \nu \kappa^2 \left( \hat{G}(\kappa) \right)^2 \langle E(\kappa) \rangle d\kappa \quad (3)$$

$$\langle |\bar{\mathbf{S}}|^2 \rangle = 2 \int_0^\infty \kappa^2 \left( \hat{G}(\kappa) \right)^2 \langle E(\kappa) \rangle d\kappa \quad (4)$$

$$\langle |\bar{\mathbf{S}}|^2 \rangle = 2 \int_0^\infty \kappa^2 \underbrace{\left( \hat{G}(\kappa) \right)^2}_{\text{Filterfunktion}} \underbrace{\langle E(\kappa) \rangle}_{\text{Modellspektrum}} d\kappa \quad (5)$$

Schritt 2: Aufbau Modellspektrum

$$\langle E(\kappa) \rangle = C_k \langle \varepsilon \rangle^{\frac{2}{3}} \kappa^{-\frac{5}{3}} \quad (6)$$

Unter der Annahme, dass der Großteil des Dissipationsspektrums modelliert wird, kann die zeitlich gemittelte Dissipationsrate  $\langle \varepsilon \rangle$  aus dem Smagorinsky-Modell berechnet werden mit:

$$\langle \varepsilon \rangle = -\langle \tau_{ij}^a \bar{S}_{ij} \rangle \quad (7)$$

$$\tau_{ij}^a = -2(C_S \Delta)^2 |\bar{\mathbf{S}}| \bar{S}_{ij} \quad (8)$$

Daraus folgt:

$$\langle \varepsilon \rangle = 2(C_S \Delta)^2 \langle |\bar{\mathbf{S}}| \bar{S}_{ij} \bar{S}_{ij} \rangle \quad (9)$$

$$= (C_S \Delta)^2 \langle |\bar{\mathbf{S}}| |\bar{\mathbf{S}}|^2 \rangle \quad (10)$$

$$= (C_S \Delta)^2 \langle |\bar{\mathbf{S}}|^3 \rangle \quad (11)$$

Es ergibt sich damit ein Spektrum:

$$\langle E(\kappa) \rangle = C_k (C_S \Delta)^{\frac{4}{3}} \langle |\bar{\mathbf{S}}|^3 \rangle^{\frac{2}{3}} \kappa^{-\frac{5}{3}} \quad (12)$$

Im Folgenden wird angenommen, dass gilt:  $\langle |\bar{\mathbf{S}}|^3 \rangle^{\frac{2}{3}} = \langle |\bar{\mathbf{S}}|^2 \rangle$ . Der hierbei auftretende Fehler beläuft sich auf ca. 20%.

Schritt 3: Einsetzen und Auswerten des Integrals

Einsetzen des modellierten Spektrums in Gleichung 5 führt zu:

$$\langle |\bar{\mathbf{S}}|^2 \rangle = 2 \int_0^\infty \kappa^2 \left( \hat{G}(\kappa) \right)^2 C_k (C_S \Delta)^{\frac{4}{3}} \langle |\bar{\mathbf{S}}|^2 \rangle \kappa^{-\frac{5}{3}} d\kappa \quad (13)$$

$$1 = 2C_k (C_S \Delta)^{\frac{4}{3}} \int_0^\infty \left( \hat{G}(\kappa) \right)^2 \kappa^{\frac{1}{3}} d\kappa \quad (14)$$

Unter Verwendung des Fourierfilters reduziert sich das Integral zu:

$$1 = 2C_k (C_S \Delta)^{\frac{4}{3}} \int_0^{\frac{\pi}{\Delta}} \kappa^{\frac{1}{3}} d\kappa \quad (15)$$

$$= 2C_k (C_S \Delta)^{\frac{4}{3}} \frac{3}{4} \left( \frac{\pi}{\Delta} \right)^{\frac{4}{3}} \quad | \text{ skaleninvariant!} \quad (16)$$

$$\boxed{C_S = \frac{1}{\pi} \left( \frac{2}{3C_k} \right)^{\frac{3}{4}}} \quad (17)$$

Durch Einsetzen der Modellkonstante des Spektrums  $C_k = 1,5$  erhält man eine Modellkonstante für das Smagorinsky Modell von  $C_S = 0,173$ .

## Aufgabe 2: Dynamische Prozedur - Herleitung

**Lösung:**

Ausgangspunkt:

$$\tau_{ij}^{mod}(C_m, \Delta, \bar{u}_i) \quad (18)$$

Testfilter auf gefilterte NSE (Filter:  $\bar{\phi}$ , Testfilter:  $\hat{\phi}$ )

$$\frac{\partial \hat{u}_i}{\partial t} + \frac{\partial \widehat{\bar{u}_i \bar{u}_j}}{\partial x_j} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial \hat{p}}{\partial x_i} + \nu \frac{\partial^2 \hat{u}_i}{\partial x_j^2} - \frac{\partial \widehat{\tau_{ij}^{SGS}}}{\partial x_j} \quad (19)$$

Umformung des Konvektionsterms

$$\frac{\partial \widehat{\bar{u}_i \bar{u}_j}}{\partial x_j} = \frac{\partial \left( \widehat{\bar{u}_i \bar{u}_j} + \hat{u}_i \hat{u}_j - \hat{u}_i \hat{u}_j \right)}{\partial x_j} \quad (20)$$

ergibt eingesetzt

$$\frac{\partial \hat{u}_i}{\partial t} + \frac{\partial \hat{u}_i \hat{u}_j}{\partial x_j} = -\frac{1}{\rho} \frac{\partial \hat{p}}{\partial x_i} + \nu \frac{\partial^2 \hat{u}_i}{\partial x_j^2} - \frac{\partial T_{ij}^{SGS}}{\partial x_j} \quad (21)$$

mit der Germano-Identität

$$T_{ij}^{SGS} = \widehat{\tau_{ij}^{SGS}} + \left( \widehat{\bar{u}_i \bar{u}_j} - \hat{u}_i \hat{u}_j \right) = \widehat{\tau_{ij}^{SGS}} + L_{ij} \quad (22)$$

$$T_{ij}^{SGS} = \left( \widehat{\overline{u_i u_j}} - \widehat{\overline{u_i}} \widehat{\overline{u_j}} \right) + \left( \widehat{\overline{u_i u_j}} - \widehat{\overline{u_i}} \widehat{\overline{u_j}} \right) \quad (23)$$

für Germano-Identität soll Feinstrukturmodell auf beiden Filterniveaus gelten:

$$\tau_{ij}^{SGS} = \overline{u_i u_j} - \overline{u_i} \overline{u_j} \approx \tau_{ij}^{mod}(C_m, \overline{\Delta}, \overline{u_i}) \quad (24)$$

$$T_{ij}^{SGS} = \widehat{\overline{u_i u_j}} - \widehat{\overline{u_i}} \widehat{\overline{u_j}} \approx \tau_{ij}^{mod}(C_m, \hat{\Delta}, \hat{u_i}) \quad (25)$$

Einsetzen in Germano Identität

$$L_{ij} = T_{ij}^{SGS} - \widehat{\tau_{ij}^{SGS}} \quad (26)$$

$$L_{ij}^{mod} = \tau_{ij}^{mod}(C_m, \hat{\Delta}, \hat{u_i}) - \widehat{\tau_{ij}^{mod}(C_m, \overline{\Delta}, \overline{u_i})} \quad (27)$$

Ziel der Modellierung: (Anpassung von  $c_m$  notwendig)

$$L_{ij} - L_{ij}^{mod} = 0 \quad (28)$$

### Aufgabe 3: Dynamische Prozedur - Anwendung

**Lösung:**

$$L_{ij}^{a,mod} = -2C \hat{\Delta}^2 |\hat{\mathbf{S}}| \hat{S}_{ij} + 2C (\overline{\Delta}^2 |\overline{\mathbf{S}}| \overline{S}_{ij}) \quad (29)$$

Mit

$$C = C_S^2 \quad (30)$$

und der Definition von  $M_{ij}$  als

$$M_{ij} = -\hat{\Delta}^2 |\hat{\mathbf{S}}| \hat{S}_{ij} + \overline{\Delta}^2 |\overline{\mathbf{S}}| \overline{S}_{ij} \quad (31)$$

ergibt sich

$$L_{ij}^{a,mod} = 2C M_{ij} \quad (32)$$

Über die Definition der Fehlerquadrate

$$Q = (L_{ij}^a - 2C M_{ij})^2 \quad (33)$$

und der anschließenden Minimierung über

$$\frac{\partial Q}{\partial C} = 0 = 2(L_{ij}^a - 2C M_{ij})(-2)M_{ij} \quad (34)$$

folgt das Ergebnis

$$C = \frac{1}{2} \frac{L_{ij}^a M_{ij}}{M_{ij} M_{ij}} \quad (35)$$