

به نام خدا



Market Code

شبیه‌سازی جریان با روش مرتبه بالا روی ناحیه‌های چندبلوکی

	ساسان رستگار: مهندسی مکانیک، کارشناسی ارشد	توسعه دهنده (گان):
ساسان رستگار		تهیه کننده مستند:
۹۳ / ۱۱ / ۲۷		تاریخ تنظیم سند:

فهرست مطالب

۶

فصل ۱: راهنمای کاربری

۱۰ نمونه اجرا

۱۹

فصل ۲: متن اصلی Main

۳۲

فصل ۳: روش چندبلوکی

۳۲ ۱-۳. ملاحظات برنامه نویسی

۳۳ ۲-۳. روش ارضای معادلات بقا رو مرزها

۳۵ ۳-۳. روش همپوشانی مرزها

۳۶ ۴-۳. روش تعداد بلوکهای متغیر

۳۸ ۵-۳. روش جابجایی مرزهای بین بلوکی

۴۰

فصل ۴: توابع

۴۰ ۱-۴.تابع Geometry

۴۲ ۱-۴.تابع Block_Interface

۴۳ ۲-۴.تابع Matrix_Computation

۴۳ ۳-۴.تابع Initial_Condition

۴۴ ۴-۴.تابع timeStep

۴۵ ۵-۴.تابع compactderivative_Xi

۴۶ ۶-۴.تابع compactderivative_Eta

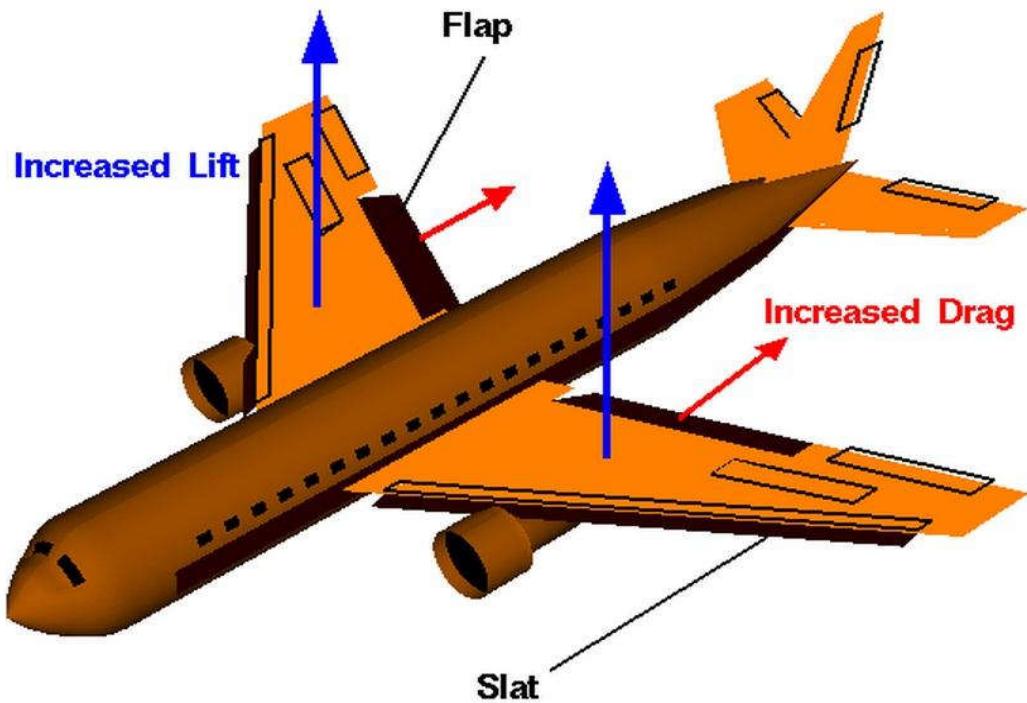
۴۷ ۷-۴.تابع compactderivative

٤٨.....	boundaryCond4th .٨-٤ تابع
٤٩.....	thoMas3DBx .٩-٤ تابع
٥٠	thoMas3DBy .١٠-٤ تابع
٥٠	DiffEta .١١-٤ تابع
٥١.....	DiffXi .١٢-٤ تابع
٥٢.....	inverse .١٣-٤ تابع
٥٣.....	multiply41 .١٤-٤ تابع
٥٤.....	multiply44 .١٥-٤ تابع
٥٤.....	thoMas3D .١٦-٤ تابع
٥٥	فصل ٥: مراجع

چکیده

یکی از مهمترین راهکارهای حل جریان در هندسه‌های پیچیده استفاده از استراتژی چنبدلوکی است. از طرف دیگر امروزه توجه بسیاری از محققان علم دینامیک سیالات محاسباتی معطوف به استفاده از روش‌های مرتبه بالا شده‌است. این روش‌ها امکان پیش‌بینی خواص جریان در مقیاس‌های کوچک با دقت بالا را در عین استفاده از حافظه کم فراهم می‌آورند. هندسه‌های پیچیده در جریانهای حول اجسام پرنده نظیر موشک، ایرفویل سه المانه (پهپاد) و مقاطع بال پرنده‌های نظامی و غیر نظامی یافت می‌شوند. این برنامه شبیه‌سازی عددی جریان دو بعدی را با استفاده از روش فشرده در یک ناحیه چنبدلوکی انجام می‌دهد. برای پیش‌روی زمانی، روش خطی‌سازی بیم-وارمینگ به همراه روش ADI به کار گرفته می‌شوند. روش‌های چنبدلوکی مختلف رو مرزهای بین بلوکی اعمال می‌شوند. نتایج نشان از پایداری و همگرایی مناسب روش‌های چنبدلوکی در جریان‌های مختلف دارد.

کلمات کلیدی: هندسه‌های پیچیده، چنبدلوکی، جریان تراکم‌پذیر، بیم-وارمینگ، پایداری



کاربرد یک ایرفویل سه المانه در یک جسم پرنده

فصل ۱: راهنمای کاربری

جهت اجرای برنامه لازم است تا برخی تنظیمات اولیه برای کد انجام گیرد. لذا در این بخش به طور خلاصه به این موارد اشاره خواهد شد. لازم به ذکر است این قسمت مخصوص کاربرانی است که فقط می‌خواهند نرم‌افزار را اجرا نموده و استفاده نمایند.

قبل از هرچیز به نحوه توزیع بلوک‌ها و تعداد آنها می‌پردازیم. برنامه حاضر به‌گونه‌ای تنظیم شده است که تعداد بلوک‌ها و سایز هر کدام از آنها توسط کاربر انتخاب می‌شود. یعنی برنامه نسبت به تعداد بلوک‌ها و سایز آنها عمومیت دارد.

در شکل ۱-۱ نمایی از برنامه و نحوه مقداردهی برای سایز هر بلوک نشان داده شده است. این شکل نشان می‌دهد که چگونه کاربر می‌توان سایز بلوک‌ها را برای ناحیه حل ۸ بلوکی به طور دلخواه تعیین کند. البته در اینجا باید ملاحظاتی هم درنظر گرفته شود. از جمله اینکه سایز بلوک‌ها به اندازه‌ای بزرگ نباشد که انتهای بلوک ماقبل آخر از مقدار بیشینه نقاط ناحیه حل (iMax) بیشتر باشد.

```
C:\Users\majid\Documents\Visual Studio 2010\Projects\Multi_block_ghadr\Deb...
n = 1
20
End of Block 1 is      20
n = 2
10
End of Block 2 is      30
n = 3
15
End of Block 3 is      45
n = 4
10
End of Block 4 is      55
n = 5
19
End of Block 5 is      74
n = 6
13
End of Block 6 is      87
n = 7
18
End of Block 7 is      105
Initiated
```

برنامه به گونه‌ای طراحی شده است که کاربر می‌تواند تنظیمات اصلی را در فایل (Constant.h) تغییر دهد. در ابتدای این بخش (Physical value) مقادیر فیزیکی تعیین می‌گردد. این مقادیر در جدول ۱-۱ تعریف شده است.

جدو ۱-۱: تعریف متغیرهای فیزیکی ورودی به برنامه

واحد	تعریف متغیر	متغیر داخل برنامه
بی بعد	عدد رینولدز جریان Re	Re
بی بعد	نسبت ثابت گازها γ	$gama$
$Kg/(m sec)$	ضریب لزجت μ	mu
بی بعد	ماخ ورودی سیال	Ma
بی بعد	عدد پرانتل	Pr
بی بعد	تعیین کننده لزج و یا غیرلزج بودن جریان	ViscousTerm
بی بعد	تعیین کننده فراصوت یا فروصوت بودن جریان	Supersonic

لازم به ذکر است که کمیت ViscousTerm فقط مقادیر ۱ برای جریان لزج و مقدار صفر برای جریان غیرلزج را می‌پذیرد. همچنین کمیت Supersonic تنها مقادیر ۱ برای جریان فراصوت و مقدار صفر برای جریان فروصوت را می‌پذیرد. دقت شود که عدد Ma مقدار بزرگتر از یک می‌گیرد جریان فراصوت محسوب می‌شود و در غیراینصورت فروصوت.

در بخش بعدی (Geometry Value) مقادیر مربوط به هندسه و تولید شبکه مطابق جدول تنظیم می‌گردد. در فایل (Constant.h) همه موارد مربوط به هندسه وجود دارد.

جدول ۱-۲: تعریف متغیرهای هندسی ورودی به برنامه

واحد	تعریف متغیر	متغیر داخل برنامه
عدد طبیعی	تعداد نقاط در جهت X	iMax
عدد طبیعی	تعداد نقاط در جهت محور Y	jMax
عدد طبیعی	تعداد بلوکها	N
-	نام فایل هندسه ورودی به برنامه	CaseStudy

در قسمت بعدی (Convergence Value) پارامترهای مربوط به فرآیند همگرایی برنامه و تعداد تکرار محاسبات طبق جدول ۳-۱ تعیین می‌گردد. در برنامه دو شرط برای توقف درنظر گرفته شده است. اگر تعداد تکرار حلقه محاسبات اصلی از Loop_Max_Iteration بزرگتر شود، برنامه متوقف می‌شود. همچنین اگر باقیمانده (Residual) محاسبه شده از پارامتر Tolerance کوچکتر شود برنامه متوقف می‌شود. البته در حالت Default توقف برمبنای تعداد تکرار فعال است. برای فعال کردن حالت دوم باید در بدنه کد تغییر موردنظر را انجام داد. همچنین در هر Loop_Counter_Autosave تکرار، نتایج ذخیره می‌شوند و مقدار خطا و تعداد تکرار در صفحه نمایش چاپ می‌شوند. متغیر CFL نیز پارامتری جهت کنترل بر روی گام زمانی (Time-Step) می‌باشد.

جدول ۱-۳: تعریف متغیرهای مربوط به همگرایی برنامه

واحد	تعریف متغیر	متغیر داخل برنامه

عدد طبیعی	حداکثر تکرار محاسبات	Loop_Max_Iteration
عدد حقیقی مثبت	Courant number	CFL
عدد حقیقی	باقیمانده مورد نیاز جهت توقف حل	Tolerance
عدد طبیعی	تعداد تکرار لازم برای هر بار ذخیره نتایج و نمایش خطا و تکرار	Loop_Counter_Auto save

بهتر است اگر برای تکرار ۱۰۰۰ بار را در نظر دارید عدد ۱۰۰۰۱ برای متغیر Loop_Max_Iteration در نظر گرفته شود. همچنین برای توقف برنامه بر مبنای باقیمانده، باید در بدنه کد و در قسمت While این گزینه را فعال کرد.

در صورتی که تمامی موارد فوق به صورت صحیح تنظیم شده باشد اکنون برنامه آماده اجرا می‌باشد. پس از اجرا و همگرایی برنامه چندین فایل خروجی تشکیل می‌گردد. فایل مربوط به هندسه و همه متريکهای متناظر هر نقطه و فایل مربوط به نتایج حل (فشار، چگالی، عدد ماخ و ...) در هر نقطه.

نمونه اجرا

در این بخش به منظور تمرين عملی موارد بالا به یک مثال اشاره می‌شود. این نمونه شامل حل جريان لرج فروصوت حول ايرفويل می‌باشد . مقادير ورودي به صورت زير وارد می‌گردد. مرزهای ميدان توسط فایل ورودي وارد برنامه می‌گردد و شبکه 121×35 می‌باشد.

#define iMax	121 // 243
#define jMax	35 // 101