Code Development of Numerical Calculation for Changes in Aerodynamic Characteristics due to Model Deformation

1. 序論

近年,計算機ハードウェア及びソフトウェア技術の進歩 によって数値流体力学(Computational Fluid Dynamics 略称: CFD)が発達してきた.実際の航空機開発の現場においても, 風洞を利用した航空機模型の空力特性の計測試験と同時並 行で CFD が実行され,相互補完的に活用されている.また, 航空機の空力設計に CFD を適応することで,設計開発コス トの低減や空力特性の高性能化に関する知見も獲得できる ことから今後の更なる活用が期待されている.

巡航飛行時と同程度のレイノルズ数を再現することがで きる高レイノルズ数風洞では、その空力計測結果を解析する ために、CFDから得られる数値流れ場データが必要不可欠で ある.しかし、高レイノルズ数の遷音速流れを風洞試験する ためには通常の低速風洞よりも圧力を上昇させなければな らない.その結果、より高圧な流体が模型に衝突して淀み、 局所圧力がさらに高くなることで強い荷重が加わり模型が 変形してしまう.本来得たい初期の模型形状の空力特性とは 異なる.こういった模型変形の影響を、CFDと実験の両面 から補正することでデータ精度の向上や信頼性の確保を目 指した研究が行われている⁽¹⁾.

本研究では、模型変形による空力特性の変化を計算格子生 成から圧縮性流体の CFD と構造計算実行までを含め、解析 できる統合数値計算環境を構築する.模型変形前後での空力 特性の変化,迎角による変形量や空力特性の変化量の違いに ついて考察することを目的とする.

2. 数値計算法

計算手法として流体計算では、宇宙航空研究開発機構 (JAXA)で開発された高速圧縮性流体解析ソルバである FaSTAR⁽²⁾を用いる.構造計算では、有限要素法を主体とし た解析ツールである ANSYS を用いる.その数値計算法をま とめる.

2.1 流体計算支配方程式

三次元圧縮性 Navier-Stores 方程式を用いた.

$$\frac{\partial}{\partial t} \int_{V} \boldsymbol{Q} dv + \int_{S} \left[\boldsymbol{F}(\boldsymbol{Q}) - \frac{1}{\operatorname{Re}} \boldsymbol{F}_{v}(\boldsymbol{Q}) \right] \cdot d\boldsymbol{s} = 0 \qquad (1)$$

乱流モデルには Spalart-Allmaras を用いた. FaSTAR では, オリジナルのモデルから強制遷移に関する f_t2 の項を省略 した SA-noft2 を採用する. 空間離散化には,有限体積法の セル中心法を採用する. 非粘性流束の評価には,AUSM 族の 全速度スキームである SLAU スキームを採用する. 勾配計 算法には,Green-Gauss(GG)と Weighted-Least-Square(WLSQ) のハイブリッド手法である GLSQ 法を採用した. 壁表面近く の薄く曲がった格子には Green-Gauss を使用し,壁から離れ た場所では Weighted-Least-Square になる. 求めた勾配を用い てセル内の保存量分布を再構築し,流束を計算するセル境 界面上の値を計算する. セル内の分布を,勾配を用いて線 航空宇宙工学コース

航空エンジン超音速流研究室 1235106 豊田 有里

形で再構築, Venkatakrishnan リミタによって数値振動を抑 制する.時間積分法には, LU-SGS を用いる.

2.2 構造計算支配方程式

線形材料に対する以下の定式化によって,模型表面に作用 する圧力応力とひずみを関連づける.

b = bc						
ここて	Ξ,					
	$\int 1/E_x$	$-v_{xy}/E_x$	$-v_{xz}/E_x$	0	0	0
	$-v_{yx}/E_y$	$1/E_y$	$-v_{yz}/E_y$	0	0	0
$D^{-1} =$	$-v_{zx}/E_z$	$-v_{zy}/E_z$	$1/E_Z$	0	0	0
	0	0	0	$1/G_{xy}$	0	0
	0	0	0	0	$1/G_{yz}$	0
	0	0	0	0	0	$1/G_{xz}$
マキ フ						112

である.

計算手法は静的線形構造計算で,そのソルバは ANSYS 搭載の Newton-Rapson 法による Mechnical APDL を使用する.

3. 数値計算 3.1 計算対象

本研究では、計算対象として風洞標準モデルである AGARD-B を使用した. AGARD-B は公開された実験データ が豊富であることから、構築した計算環境の結果と実験デ ータを比較しやすいことから選定した. 図1 に計算対象を 示す.計算量削減のために半裁モデルとしている.



Fig.1 Half-cut model of AGARD-B

3.2 流体計算条件

AGARD-B の模型全長は 1.154m である. 流体計算範囲は その周囲に, x 方向に 0.75m, y 方向に 2m, z 方向に 4m と った. 計算領域と格子を図 2 に示す. 衝撃波が外側の流入 境界に触れないだけの広さとした.



Fig. 2 Numerical domain and grid

Table 1 Boundary conditions									
Bound	ary surface		Boundary condition						
Inflow			Uniform flow						
Outflo	W	Extrapolation							
Symm	etry	Symmetry Y plane							
Body		No Slip wall							
Base		No Slip wall							
Sting		No Slip wall							
Table 2 Inflow conditions									
	Angle of attack [degree]	Mach number[-]		Total temperature [K]	Total pressure [kPa]				
case1	0.1								
case2	2.2								
case3	4.3]							
case4	6.4	1.4		273.9	167.1				

図2に対応した境界条件を表1に, 主流条件を表2に示 す. 今回 case1~7の計算を行う. case1~3 まではほぼ変形し ないことが知られているため, 流体計算のみ行う. case4~7 は実験でも変形がみられた条件であることから流体計算後 に構造計算を3回繰り返し行う.

3.3 構造計算条件

8.45

10.65

14.9

case5

case6

case7

構造計算用の計算格子と境界条件を図 3 に示す. 機体対称面と指示棒底面を固定, それ以外の機体表面を圧力分布 荷重とする.



Fig. 3 Numerical grid and boundary condition 3.4 計算結果および考察

case7 の変形結果 z 方向(上向き)に 30 倍誇張して描いた図 を図 4, case7 の変形後のマッハ数分布を図 5, 各条件の C_L の 計算結果を図 6 に, C_D の計算結果を図 7 に示す. マッハ数 分布は, 迎角分マッハ角が z 方向上向きにずれる. 構造計 算を行った全ての条件において図 5 のように, 翼端部から z 方向上向きの変形を確認した. 翼端部は機体中心から最も 離れた位置であることからモーメントが強いこと, また翼 上下面での圧力差が大きいことから,より変形したと考えら れる. また, 迎角が大きいほどより大きく変形した. 翼上下 面での圧力差が大きいことに起因すると考えられる.

図 6,7 より、 C_L 、 C_D 共に変形後の方が減少していることがわかる.特に迎角が大きいほど C_L 、 C_D の減少が大きい.変形した分、有効迎角の減少により C_L 、 C_D の減少につながる.このことから変形の大きい迎角の大きい条件ほど、より有効迎角の減少範囲が広くなる為だと考えられる.



Fig. 4 case7 model deformation result



Fig. 5 case7 Mach number distribution



4. 結論

模型変形による空力特性の変化に関して,模型周りの計算 格子生成から圧縮性 CFD と構造計算実行までを含めた統合 数値解析環境を構築した.作成した環境下における模型変形 前後での空力特性の変化,迎角による変形量や空力特性の変 化量の違いを解析可能であることを示した.

謝辞

本計算結果は宇宙航空研究開発機構が所有する高速流体 解析ソフトウェア「FaSTAR」を利用することにより得られ たものである.

参考文献

- K.YASUE, "Study of High Order Discontinuous Galerkin Finite Element CFD Solver for Aerospace Applications"東北 大学大学院博士学位論文, (2010)
- (2) JAXA, "FaSTAR 理論マニュアル," (2014)