ISSN 0389-4010 UDC 533. 6. 011. 3: 533. 692

## 航空宇宙技術研究所報告

TECHNICAL REPORT OF NATIONAL AEROSPACE LABORATORY

TR-673

完全ポテンシャル流の遷音速翼型設計 II. 汎用プログラムの開発

石 黒 登美子 · 神 谷 信 彦 河 合 伸 坦 · 小 口 慶 子

1981年5月

航空宇宙技術研究所 NATIONAL AEROSPACE LABORATORY

## 目 次

1.	まえがき	. 1
2.	汎用プログラム	· 2
	2.1 汎用プログラムの開発内容	· 2
	2.2 汎用プログラムの入手	. 3
3.	最も簡単な使用方法	. 4
4.	本汎用プログラムの使用方法	. 6
	4.1 入力データの作成	
	4.1.1 ジョブのタイトル	. 6
	4.1.2 コントロールパラメータの指定	. 6
	(1) 設計計算をコントロールするパラメータ	· 7
	(2) 入力方法の指示パラメータとその関連パラメータ	
	(3) 出力情報の指示パラメータとその関連パラメータ	
	4.1.3 目標の圧力分布	
	4.1.4. 結果が出力される×/c座標の指定 ····································	
	4.1.5 初期仮排除面形	
	4.1.6 再分割メッシュにおけるコントロールパラメータの指定	
	4.2 入出力関係の制御	
	4.3 出力情報	
	(1) ラインプリンター	
	(2) XYプロッター	
	(3) ディスクファイル	
	(4) カードパンチ	
	4.4 使用テクニック及び留意事項	
5.	汎用プログラムの使用例	
	5.1 普通の計算コースを通る例	
	5. 2 再分割メッシュの計算コースを通る例	
	5.3 低速翼理論による入力データ作成つき計算コースを通る例	
6.	むすび	
	参考文献	
	ラインプリンター出力例のリスト	
	IN-1	
	MOD 0 - 1	
	MOD 3 - 1	
	BEST - 1	. 91

# 完全ポテンシャル流の遷音速翼型設計\*

II. 汎用プログラムの開発

石 黒 登美子\*\* 神 谷 信 彦\*\*\* 河 合 伸 坦\*\*\* 小 口 摩 子\*\*

Transonic Airfoil Design of Full Potential Flow

II. Development of the FORTRAN Code

Tomiko ISHIGURO, Nobuhiko KAMIYA, Nobuhiro KAWAI, and Keiko OGUCHI

#### **ABSTRACT**

The purpose of Part II of the paper is to present a user's manual for the FORTRAN program which is coded following the numerical procedure developed for design of transonic airfoils.

This procedure, described in Part I, has the following characteristics:

- 1) It can solve the inverse problem irrespective of the presence of shock waves.
- 2) The airfoil geometry is designed so that the width of the trailing edge is the required one.
- 3) The boundary layer calculation is included in this procedure:

An actual airfoil geometry is obtained by subtracting a displacement thickness of a boundary layer from an airfoil geometry.

#### 1. まえがき

本稿第 [編<sup>1)</sup>において完全ポテンシャル流の遷音 速翼型設計の数値解法を提示し,多数の数値計算を 通じてその有効性を明らかにした。この数値解法は 次の三つの特長をもつ。

- 1. 衝撃波の有無に関係なく逆問題(圧力分布を与えて排除面形を求める)を解く。
- 2. 後縁の閉結条件が解法の中に折り込まれてい
  - \* 昭和56年3月17日受付
- \*\* 計算センター
- \*\*\* 空気力学第二部

る。つまり、目標の後縁巾をもつように排除 面形が設計される。

3. 境界層計算が含まれる。それ故, 翼型は排除 面形から境界層厚を差し引いて求まる。

既に第【編においてこの解法のプログラムを作製しそれの適用計算例も示したが、さらに、汎用に寄与するために特に入出力部分のプログラムを整備し、汎用プログラムを開発した。この第『編においては、この汎用プログラムの開発内容と共に、ユーザがこれを本所計算センターにおいて使用できるように、使用方法について述べる。又、この汎用プログラムで設けられた種々の計算コースを通る設計計算例を

紹介する。

#### 2. 汎用プログラム

#### 2.1 汎用プログラムの開発内容

本汎用プログラムは,第 I 編で提示した逆問題の 順逆交互反復解法をコード化した基本プログラムと 汎用化のために,特に次の事項の処理のために,追 加したプログラムで構成される。

(1) 最長弦軸に対する形状と圧力係数及び P/P<sub>0</sub> 分布の XY プロッター出力。

基本プログラムでは仮排除面形の修正回毎に、主流方向を x 軸とした(x, y)空間において、形状(排除面形と翼型)とその順問題を解いて得た圧力係数の分布を XY プロッターで出力する(参照図 18.13)。しかし、翼型設計者が一般に使用するのは翼型の最長弦(上下面の後縁の中点とそこから最も遠い翼面点を結ぶ線分)を x 軸とした(x, y)空間であるので、主流軸に対する図面全体を最長弦軸に対するものに回転し出力できるようにする(参照図 18.14)。 又、最長弦軸に対する形状と P/Po分布もつけ加える(参照図 18.15)。

- (2) 最長弦軸上で指定された x/c における諸元 結果のラインプリンター出力。
  - ここで諸元結果とは排除面形と翼型の座標, 曲率等の情報,その排除面形について順問題 を解いて得られた圧力係数,マッハ数等,及 び境界層計算によって得られた形状係数等を 指す。基本プログラムではメッシュ上でこれ らの値が求められているが,ユーザが出力し たいと望む x/c 座標(100個以下,x;最長 弦軸,c;最長弦長)を指定すると,その座 標に対応する上下面における諸元を補間等に よって計算し出力する。指定により修正回毎 に出力できる。
- (3) 遷音速の計算コードでは、与えられた厚み比をもつ翼型の設計は困難である。そこで線形 圧縮性翼理論を採用することにより与えられた圧力分布をもつ翼型の厚み比の概略を簡単に求め、下面の圧力分布を自動的に修正して、得られた翼が与えられた厚み比をもつように

する特別な計算コースを設ける(参照 4.1.3 節 INCPS = 3)。

(4) 模型設計のためのプログラム。

基本プログラムによって設計された翼型を元にして実際に模型を設計するために,追加された次の内容をもつプログラムで,本来の設計計算の終了後,選択により実行される。 ユーザが最終の修正回か最良の修正回(目標圧力分布に最も近い数値解析によるものを正回で自動的に選出)のどちらか一つを入力時指定しておくと,その修正回で作成された翼型( $(\mathbf{x}_i^0, \mathbf{y}_i^0)$ ),最長弦長1,後縁幅 $\delta$ ,非粘性の場合は排除面形)が取り出され,それを基本にして模型設計のための翼型( $\mathbf{x}_i^N, \mathbf{y}_i^N$ )が,ユーザの指定した翼弦長(PCHORD mm)と後縁厚み(PYTEmm)をもつように,次式で計算される。

 $x_i^N = x_i^0 \times PCHORD$ 

$$y_i^{N} = \left\{ y_i^{0} \pm \frac{1}{2} \left( \frac{PYTE}{PCHORD} - \delta \right) \times \left( -\frac{1}{2} x_i^{0^3} + \frac{3}{2} x_i^{0} \right) \right\} \times PCHORD$$

(+;上面,-;下面)

これを XY プロッターにより実物大に目盛用 紙に作図する(参照図 18.17)。又,前縁付 近を細かくプログラム内部で指定した x/c 座標に対応するこの上下面における勾配,曲 率等の情報をラインプリンターで出力する (参照巻末リスト BEST-1頁)。

(5) 再分割メッシュの計算コース。

普通のケースではこのコースを選ぶ必要はないが、メッシュを細かくして計算の精度をさらに上げたい場合に、計算効率を上げるために設けられたコースである。ユーザがこのコースを入力時選択しておくと設計計算は先ず、ユーザが指定したサイズのメッシュで行なわれ、その後、半分に再分割したメッシュで続きの設計計算が行なわれる(参照4.1.6節)。

本汎用プログラムはアレイプロセ.ッサ・ユニットをもつ FACOM230-75 計算機向きにAP・フォートラン言語と、FACOM230-75計算機向きにフォート

ラン言語で二通りに作製された。実行時における所要記憶容量は前者に関して 161 キロワード,又,後者に関して 131 キロワードである。前者に関する所要計算時間はケースによって異なるが, Poisson スイープを使った標準のケースの平均修正回数は約3回で平均所要計算時間は約150秒である。又,このプログラムで使用されるベクトルの長さは APU 効果を引き出す程大きくないため,後者に関する所要計算時間は前者よりも若干小さい。

#### 2.2 汎用プログラムの入手

所内公開の本汎用プログラムはEB形式の実行プログラム(APU用とCPU用の二つがあるがいづれか一つを選択)と初期仮排除面形の座標データで構成される。これらはすべて一本の磁気テープ(MT)に収められて計算センターの窓口に常備されている。ユーザはボリューム通番NS 0335 のM Tを借出し、次の事項を参照し、制御文の例に従って各ユーザのディスクファイルへ登録、つまりコピーする。

#### (1) 実行プログラムの登録

原実行プログラムのMTについて

ファイル名 ········· INVERSE. EB

ボリューム通番…… NS 0335 (又は NS 0336)

転送先ディスクファイルについて

ファイル名………K000×××. INVERSE

(×××個人番号)

ボリューム通番…… USER00 ~ 02 のうち

一つ選択

容 量······· INVERSEC ··· 33 トラック

INVERSEA … 40 トラック 両方………72 トラック

制御文の例を図1に示す。この例では二つの エレメントが登録されるが一つのエレメント だけを登録したいときはYMTDAのカードに ELM=((INVERSEA))のような指示を 付け加える。

(2) 初期仮排除面形の座標データの登録

原データのMTについて

ファイル名……JOUKOW

ボリューム通番……NS 0335 (又は NS 0336)

(FORTRAN書式なしのWrite で作られてい

る順編成ファイル)

転送先ディスクファイルについて

ファイル名……K000×××.JOUKOW

ポリューム通番……USER00~02のうち

一つ選択

容 量………4.トラック

制御文の例を図2に示す。ただし、プログラムは次のものを指す。

#### プログラム

DIMENSION X(161), Y(161),

- TITLE(4)
- 1 READ(1, END = 900)M, TITLE,
  - X, Y

WRITE(2)M, TITLE, X, Y

GO TO 1

900 REWIND 1

REWIND 2

STOP

**END** 

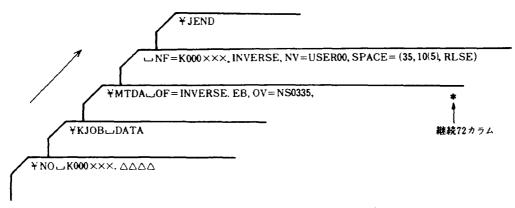


図1 汎用プログラムの複写の制御文

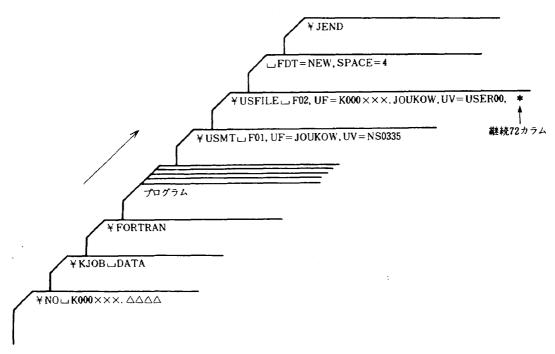


図2 初期仮排除面形(Joukowski 翼型)の複写の制御文

#### 3. 最も簡単な使用方法

目標の圧力分布から翼型を手っ取り早く設計するために、大部分の入力時指定のコントロールパラメータにプログラム内部に備えられている標準値を与えることにして、本汎用プログラムの最も簡単(原始的)な使用方法の例を示す。先ず、主流マットの始います。次にコントロールカードおよびデータカードを計算内容に応じて下記の例のように作成しセットしてランさせる。なお、本汎用プログラムの機能を正確かつ完全に発揮させる使用方法は次章において詳細に述べられる。

#### 例 1. 非保存型差分を用いた非粘性計算

図3のようにカードをセットしてランさせる。ただし、図0\*1~\*3の説明は次の通りである。

- \*1:設計する翼型の名称を与える。
- \* 2:各変数名は次の事を意味する。 EM;主流マッハ数, MODN;最大修正回数, INC PS;目標圧力分布の与え方, この場合(INCPS=2)は一枚のカードに一組の{x<sub>i</sub>, C<sub>Pi</sub>},(s;目標)の座標をフォーマット 2F10.5 にしてパンチし,順序は下面後縁より時計回りで上面後縁までのカードを並べる。

KFOIL;ユーザのディスクファイル(名, JOUKOW)に八つの相異なる初期仮排除 面形が登録されている。その中の何番目かを指定する。

\* 3: INCPS = 2 に対応する目標圧力分布のカード。

結果としてラインプリンターにより、最終修正回に 作成された非粘性の翼型とその順問題を解いて得ら れた圧力分布等の諸元結果が出力され、又、これら のグラフも印字される。

#### 例 2. 非保存型差分を用いた粘性計算

\*2のカードを次のようにセットする

 $\bot$  P  $\bot$  EM = 0.63, MODN = 3, INCPS = 2, KFOIL = 5, RN = 2. E6, YTL = 0.02  $\bot$  ¥

レイノルズ数を2×10<sup>6</sup>とし、排除面から境界層排除厚さを引けるようにあらかじめ初期仮排除面形の後縁に厚みをもたせる(この場合は2%)。

#### 例3. 準保存型差分を用いた非粘性計算

\*2のカードを次のようにセットする。

 $\bot$ \begin{align\*}
\text{YP}\to EM = 0.63, MODN = 3, INCPS = 2,}
\text{KFOIL = 5, IQC = 1, BETA = 0.2}\delta\end{align\*}

準保存型のときはIQC=1を追加し,さらに減衰

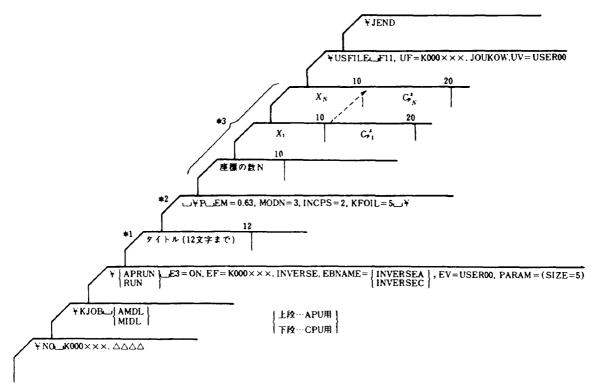


図3 最も簡単な使用方法

項のβを少し増やす。

# 例4. 非保存型差分を用いた非粘性計算でXYプロッター出力を指示する。

\*2のカードを次のようにセットし、¥XYカードを¥J ENDの前に入れる。

$$YP \cup EM = 0.63$$
,  $MODN = 3$ ,  $INCPS = 2$ ,  $KFOIL = 5$ ,  $IPLT = 1$ , 1, 0, 0, 0, 0  $Y$ 

各修正回毎に排除面形の修正変化図,直接ルーチン 2の排除面形とその数値解析による圧力分布と目標 圧力分布の図をXYプロッターに出力する。

# 例 5. 非保存型差分を用いた非粘性計算を Poisson スイープをはさまないで SLOR スイープのみで行なう。

例1において微分方程式の解にオーバフロー等の 不安定現象が起った場合。 \* 2のカードを次のよう にセットするとよい。

$$\square$$
NSD = 400, NSI = 400 $\square$ ¥  
 $\square$ ¥P $\square$ EM = 0.63, MODN = 3, INCPS = 2,  
KFOIL = 5, NFAST = 0, NRELAX = 1,

追加変数は次の事を指示する。NFAST = 0; Poisson スイープを行なわない, NRELAX = 1;

400, NSI = 400; それぞれ直接ルーチンと逆ルーチンのサイクル計算の打ち切り回数, 共に 400。

1サイクル計算はSLORスイープ1回、NSD =

### 例 6. 非保存型差分を用いた非粘性計算で排除面 形の平滑化を強める。

例1において修正された仮排除面形が凸凹のため に計算が成功しなかった場合,次のように \* 2のカ ードをセットするとよい。

$$\checkmark$$
¥P $\Box$ EM = 0.63, MODN = 3, INCPS = 2,  
KFOIL = 5,  $\checkmark$ 1S = 5 $\Box$ ¥

平滑化変数 IS の標準は2であるが、5 に増してある。

以上の例2~6の各々は、例1の \* 2のカードにおいて相異なる変数を少しづつ附加した単純な例である。しかし、これらの附加変数は混合して使ってもさしつかえない。その際、変数の並び順序は任意である。

#### 4. 本汎用プログラムの使用方法

本汎用プログラムの使用に際し、ジョブコントロールカード、入力データ、入出力関係のコントロールカードを準備しなければならない。ジョブコントロールカードは図4に示す最初の三枚と最後の一枚である。入力データは次の六種類に分類され、各々について後節(4.1.1~4.1.6)の詳細説明に従って準備する。但し、後の説明でわかるように4と6のデータは必要な場合のみ準備すればよい。

- 1. ジョブのタイトル
- 2. コントロールパラメータの指定
- 3. 目標の圧力分布
- 結果が出力される x/c 座標の指定 (指定 x/c)
- 5. 初期仮排除面形
- 有分割メッシュにおけるコントロールパラメータの指定

1, 2, 6のデータはカードで入力するが3, 4, 5 のデータの入力はカードに限らない。それぞれについていくつかの入力方法があり、2におけるコントロールパラメータの指示に従って、ディスクファイルや汎用プログラム内部に貯えられている(DATA文の)標準値も使用される。この入力データに属する六種類のデータカードの配列はこの番号順に並べ

る。もちろん、データを必要としないものやカードで入力しないものは省く。最後に、2におけるコントロールパラメータの指示に従って計算において実際に作動する入出力機器に対応するコントロールカードを後節(4.2)の説明に従って必要な枚数だけ作成する。これらを任意の順序に並べてコントロールカード群と呼ぶ。設計計算は、このようにして準備されたジョブコントロールカード,各種データカード群、入出力関係コントロールカード群を図4のように配列してカードリーダで読み込ませることによって開始される。

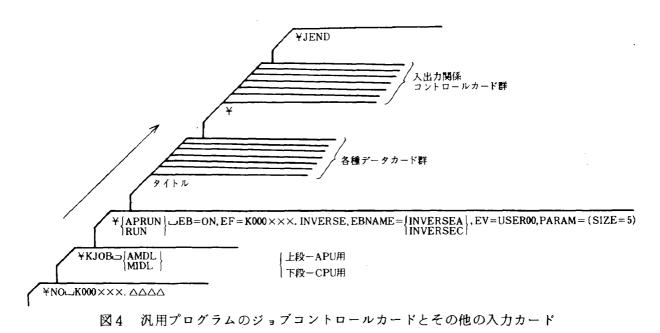
#### 4.1 入力データの作成

#### 4.1.1 ジョブのタイトル

ジョブのタイトル(設計翼型の名称)を12文字 以内で指定しカードの1~12カラムにパンチする。 プログラムではFORMAT形式(3A4)で読まれる。

#### 4.1.2 コントロールパラメータの指定

本プログラムの実行に際し必要な各種コントロールパラメータ(第1編で入力時指定パラメータと称したもの)の数値を指定する。ただし,各コントロールパラメータにはあらかじめ汎用プログラム内部においてDATA文で後述の標準値が入れられているので標準値を変更するもののみその数値を指定する。カード表示形式は、次に説明するNAMELIST



〔注〕 仮排除面形の修正の打ち切り回数MODNの標準は1になっているので計算時間を考慮して大きく指定しなおした方がよい。

形式による。

#### 【NAMELIST形式】

<sup>′</sup> □¥P□変数名1=数値1, 変数名2=数値2, …, 変数名n=数値n□¥

このように 2, 3カラム目に ¥Pの 2 文字を入れ、その後に 1 スペースあけてコントロールパラメータ つまり変数名=数値の形式でカンマで区切って任意の個数を並べる。この際、変数名の前及び数値の前にブランクを入れてもよいが、数値の後だけはブランクを入れずに区切りのカンマを入れること。特に整数型のときは注意が必要である(MODN = \(\bullet 5\)\)\)」、とすると MODN = 50 と解釈される)。 ただし、最後の数値の場合は例外でブランクを一つ入れてから終了の¥をつける。変数名が配列要素名の場合は次の例のように指定する。

(例) ラインプリンター出力のコントロールパラ メータである ILPは配列の大きさが 12 で あり, 標準は ILP(8) と ILP(9) が 1 で ありその他は 0 である。従って ILP(9)だ けを出力させたい時は次のどちらか一つを 指定する。

ILP = 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0

ILP(8) = 0

なお, 二枚目以降に続く場合は適当な区切りのカンマでやめ, 次のカードの2カラム目以降に続きを書くと見やすい。変数の配列順序は任意である。同一変数に対し重ねて指定した場合は後の方が有効である。

以下,本汎用プログラムの機能を十分に発揮させるために用意されている多数のコントロールパラメータを設計計算関係,入力関係,出力関係に分類し,各パラメータの変数名,制御作用,標準値について述べる。なお,I~Nで始まる名前をもつ変数は整数値を取る。参照[I.]は第I編の節を指し,そこを参照することによってコントロールパラメータの正確な働きを知ることができる。

(1) 設計計算をコントロールするパラメータ

EM :主流マッハ数。参照〔I. 2.3 A, M<sub>∞</sub>〕 (標準 0.75) YTL :排除面形(弦長1)の目標後縁幅。参照 [1.2.3 A, δ<sub>TE</sub>](標準 0.0)

RN : レイノルズ数, 0.0 のときは境界層計算 は行なわない。参照[I.2.3 A, R<sub>e</sub>] (標準0.0)

GAMMA:完全気体の比熱比。参照 [ I, 2.2 (3)式, r ] (標準 1.4 )

JSM : 初期仮排除面形の平滑化回数。
 JSM>0・・・強い平滑化
 JSM<0・・・弱い平滑化
 Oのときは平滑化は行なわない。
 参照[1.2.3B, JSM](標準0)

JST :初期仮排除面形の平滑化を行なう区間の 始点番号。参照 (I.2.3B, JST) (標 準1)

JED : 初期仮排除面形の平滑化を行なう区間の 終点番号。参照 [I.2.3B, JED] (標 準1)

IYTL :修正回毎に過程Bで仮排除面形の後縁幅 をYTLに調整するか否か。

0・・・調整しない。

1・・・調整する。

参照[I.2.3B(2)](標準0)

KAITEN: 仮排除面形を物理空間に固定する時回転 させるかどうか。

0・・・回転なし

1・・・回転あり

参照(I.2.3C)(標準1)

YTE : 仮排除面形の後縁幅が YTE以下ならば 後縁幅は 0 とみなす。参照〔I. 2.3D〕 (標準 0.003)

DMAX : 数値解析の解の圧力分布が目標圧力分布 に一致したとみなしてよいかどうかの判 定量。参照〔I. 2.3 E(1)式 D<sub>max</sub>〕(標 準 0.001)

DCP :同上。参照 (I. 2.3 E(0)式 D<sub>CP</sub> ) (標準 10<sup>-5</sup>)

IWU : DCP と関係して使われる上面における 重み関数。大きさ4の一次元配列。参照 (I.23 E40 式 α(x))(標準1,1,1,1)

IWL :同上。ただし上面ではなく下面に対応す

る。参照[I.2.3 E(10)式α(x)](標準 1.1.1.1

TM:計算打ち切り時間の秒数。参照〔I.2.3 E ] (標準 1000.0)

MODN : 仮排除面形修正の打ち切り回数。 参照[I.2.3 E](標準1)

IDELT:仮排除面形の修正方法の指示 1 · · · Tranen の方法 2・・・別の方法 参照[I, 2.3 G](標準1)

PCH :乱流境界層の計算を始めるx位置。この 「位置が遷移点になる。参照〔I.2.3 H. P<sub>ch</sub> ) ( 標準 0.07 )

XUP :境界層計算において翼上面のCpの線形 補間を始める x 位置。ただし、 $x_{i=M-1}$ より大きいときはプログラム内部で  $x_{i=M-1}$  に置き換わる。参照〔I.2.3 H, x<sub>uP</sub> 〕( 標準 0.95 )

XLW :境界層計算において翼下面のCpの線形 補間を始める x 位置。ただし、  $x_{i=3}$ より 大きいときはプログラム内部で xi =3に置 き換わる。参照[I.23H, x<sub>lw</sub>](標 準 1.0)

SEPM :剝離パラメータ Sepがこの値以上であれ ば剝離状態にあるとみなす。参照〔I. 2.3 H. Sepmax ) (標準 0.004)

XSEP : x < |XSEP| かつ  $Sep(x) \ge SEPM$  な らば剝離状態とみなしSep(x)をSEPM で置き換える。ただし、XSEP>0で下 面の場合、x ≥ XSEP でも同様に置き 換える。参照 (I.2.3 H. x<sub>sep</sub>) (標 準 0.93)

NSM :境界層排除厚の平滑化回数。参照〔Ⅰ. 2.3 H, N<sub>sm</sub>](標準2)

: 等角写像の前に行なう排除面形の平滑化 ISM の種類の指示。

> ||ISM||=1 ··・ 後縁に近づく程強く なる平滑化

| ISM | = 2 · · · 全体に平等に作用す る平滑化

ーチン1のみに平滑 化を行なう。

ISM>0 ·・・ 各修正回毎に直接ル ーチン1.2共に平 滑化を行なう。

参照 (I.3.1(1)) (標準-2)

IS :ISMで指示された平滑化の回数。参照 〔1.3.1(1)〕(標準2)

NFC :等角写像のときに使われるフーリェ係数 の個数。参照[I.3.2.1, NFC] (標

:計算面 $(r, \theta)$ における $\theta$ 方向のメッ M シュ数。参照[I.3.2.1, M](標準80)

N :計算面 $(r, \theta)$ における r方向のメッ シュ数。参照(I.3.2.1, N)(標準15)

(注) 再分割の細かいメッシュの計算コースを選 ぶときはM×Nの最大は80×15であり。 選ばないときは160×30である(参照4. 1.6節)。

INIT :直接ルーチン及び逆ルーチンにおける初 期値の作成方法の指示。

0・・・穏やかな初期値

1 ・・・直前のルーチンの収束解を加味 した初期値。こちらの方が収束 は早い。

参照(I.3.1(2), 3.2.4, INIT) (標準1)

IFEW :逆ルーチンにおいて初期値を基礎方程式 になじませるために行なうSLORスイー プの回数。参照〔1.3.2.3, IFEW〕 (標準20)

IPHIO:上のIFEW回におけるサイクルの ø<sub>i. o</sub>を 次のどちらで近似するかを指示する。  $0 \cdot \cdot \cdot \phi_{i,0} = 3 \phi_{i,1} - 3 \phi_{i,2} + \phi_{i,3}$  $1 \cdot \cdot \cdot \phi_{i,0} = 2\phi_{i,1} - \phi_{i,2}$  (標準1)

NFAST : Poisson スイープのサイクル計算を行な うか否か。

0 ・・・ 行なわない。

1 · · · 行なう。

参照[1.3.2.5](標準1)

ISM<0 ··· 各修正回毎に直接ル NRELAX: NFAST=1の場合、SLORスイープに

よるサイクル計算を何回行なう毎に一回の Poisson スイープによるものをはさむかを指示する。参照 $\{I,3,2,5\}$ (標準 $\{6\}$ )

NSD :直接ルーチンにおけるNFAST = 0 のと きのサイクル計算の打ち切り回数(約 500 が適当)又はNFAST = 1 のときの サイクル計算の打ち切りフローサイクル 回数(1フローサイクルは Poisson スイ ープ1回とNRELAX回のSLORスイー プを指す)。参照[I.3.1, N<sub>SD</sub>] (標準70)

NSI : NSDと同様。但し逆ルーチンにおける 打切り回数でこの回数の中にはIFEWは 含まれていない。参照[I.3.2.6, N<sub>SI</sub>] (標準70)

(注) 標準は Poisson スイープを含んだ計算の場合を選んでいるが、特に計算が不安定な場合には、SLORスイープのみで行なうことにして NFAST = 0, NRELAX = 1, NSD = 500, NSI = 500 とするとよい。

ST :直接ルーチンにおけるサイクル計算の収 東判定のための許容限界定数。参照〔I.3.1, S<sub>T</sub>〕(標準 10<sup>-5</sup>)

RCL :直接ルーチンにおける循環Γの緩和係数。 参照[I.3.1, ω<sub>Γ</sub>](標準1.0)

EPS2 :逆ルーチンにおける涌き出し分補正のための $C_Q$ の係数。参照 $\begin{bmatrix} I. 3.2.5, & \epsilon_2 \end{bmatrix}$ (標準0.4)

EPS3 : 逆ルーチンにおいて涌き出し質量 $C_Q$ が 0 に収束したと見なすための許容限界定数。参照 $\{I,3,2,6(1),\epsilon_3\}$ (標準 $10^{-4}$ )

(注)  $|C_Q| \le EPS3$ かつ $max | d\phi | \le EPS4$ ならば反復サイクル計算の解は収束したと判定される。

IQC : SLORスイープの差分は非保存型にする か準保存型にするかの指示。0 ・・・非保存型。 1···準保存型。 参照[I.3.2.7](標準0)

BETA :音速点におけるSLORスイープの理論的 安定性の確保のために附加した減衰項の 係数(≥0)。IQC=1の場合には0.2 以上を与えた方がよい。参照[I.3.2.7, β](標準0.0)

RFLO :非保存型差分において使われる, 亜音速 流に対する緩和係数。参照[I.3.2.7ω] (標準1.4)

IPHIR : 逆ルーチンで IFEW回以後のサイクル計算において  $\phi_{i,0}$  ,  $\phi_{\tau_{i,1}}$  を求める方法の指示。

次の1, 2, 3の方法は $\phi_{i,j}$ ( $i=1\sim$  MM, j>1) の収束解を先に求めておき, それを使って $\phi_{i,0}$ を求める。

1 · · · 外挿( $i = 1 \sim MM$ )  $\phi_{i,0} = 3\phi_{i,1} - 3\phi_{i,2} + \phi_{i,3}$   $\phi_{r_{i,1}} = (4\phi_{i,2} - 3\phi_{i,1} - \phi_{i,3})/(2\Delta r)$ 

 $2\cdots$  排除面における完全ポテンシャル流の微分方程式に非保存型の中心差分を適用して反復計算によって $\phi_{i,0}$  を求める。 $\phi_{r_{i,1}} = (\phi_{i,2} - \phi_{i,0})/(2\Delta r)$ 

3 · · · 2 と同様。ただし、中心差分の 替わりに Jameson の回転差分を 使う。

4 · · · φ<sub>i,0</sub>をφ<sub>i,j</sub> (j ≠ 0)と一緒に取り扱い、SLORスイープやPoisson スイープによる反復サイクル計算によってこれらを同時に求める。

(標準4)

(注) 第1編ではこの四つのうち、最良と考えられる4の方法についてのみ説明し、1,2,3の方法は省略した。1の方法は一番簡単であるが、精度が良くない。2,3の方法はTranen に従った方法であるがこの部分に関する計算時間は4の方法に比べ四倍かかる。参照〔1.4.(5)〕

WCENT : IPHIR = 2 において反復計算に使われる緩和係数(標準 1.0)

WSUB : IPHIR = 3 において反復計算に使われる る亜音速部分の緩和係数。(標準 1.0)

WSUP : WSUBと同様。ただし超音速部分。(標準1.0)

IPHI : IPHIR = 2, 3における反復計算の打切り回数。 (標準 50)

EPS1 : IPHIR=2, 3において反復計算が収 束したとみなすための許容限界定数。 (標準10<sup>-5</sup>)

OMEGAO: IPHIR= 4 において亜音速部分で使われる係数行列を優対角にするためのパラメータ。参照〔I.3.2.7, $\omega_0$ 〕(標準1.0)

N 3 : I PHIR = 4 において最初のスイープの時に使われる  $\phi_{\mathbf{r_{i-1}}}$  の与え方。

$$0 \cdot \cdot \cdot \phi_{r_{i,1}} = (\phi_{i,2} - \phi_{i,0}) / (2\Delta_r)$$

$$1 \cdot \cdot \cdot \phi_{r_{i,1}} = (4\phi_{i,2} - 3\phi_{i,1} - \phi_{i,3}) / (2\Delta_r)$$

(標準0)

ICP : 逆ルーチンに入る前に仮排除面形後縁に おいて目標 C<sub>P</sub> が Kutta の条件 (速度 が 有限 ) を満たすように,後縁近傍の目標 C<sub>P</sub> を修正回毎に一時的に変更する<sup>2)</sup> か 否か。

> 0 · · · 変更しない。 1 · · · 変更する。 (標準0)

- (注) 実際の計算において変更してもしなくても 結果は殆ど影響を受けなかったので,第 1 編ではこの説明を省略した。なお,数値解 析解を得る直接ルーチンではKutta 条件は 満たされている。
- (2)
   入力方法の指示パラメータとその関連パラメ

   <u>一夕</u>

INCPS:目標圧力分布の入力方法の指示。各方法 に関する入力データの作成方法は後の4. 1.3節で詳述する。

(標準)0・・・カードによる入力で下面後縁より時計方向回りで上面後縁まで

の  $(x_i, C_{P_i}^s)$ を $x_i$   $(i = 1 \sim N)$ ,  $C_{P_i}^s$   $(i = 1 \sim N)$  の順に入力する。

 1・・・F13のディスクファイルより (x<sub>i</sub>, C<sup>s</sup><sub>r<sub>i</sub></sub>)を入力。

 $2 \cdot \cdot \cdot 0$  の場合と同様。ただし,一枚 のカードに一組の $(x_i, C_{P_i}^s)$ を パンチする。

3・・・カードで入力されたデータ(4.1.3節で説明)を元にして低速 翼理論によって,指定した厚み をもつ低速翼型とその翼面にお ける圧力分布を求める。この低 速翼型を初期仮排除面形とし, 又,この圧力分布を目標のもの とする。

HMAX : INCPS = 3のときのみ使用されるパラメータ。 INCPS = 3の計算コースにおいて求められた低速翼型と圧力分布から境界層計算を行ない、求まった形状係数の最大値がHMAXより大きい場合、この圧力分布は目標のものとして不適当であると判定され計算は打切られる。参照〔4.1.3節〕(標準10.0)

NX : 結果が出力される x/c 座標(指定 x/c) の入力方法の指示。結果の出力例は巻末 のリストMOD3-23 頁を参照されたい。

(標準) 0・・・プログラム内のDATA文でセットされた値を使用する。

1 · · · カードで入力する。入力データ カードの作成方法は後の 4.1.4 節で詳述する。

KFOIL :初期仮排除面形の入力方法の指示。

(標準) 0・・・プログラム内のDATA文でセットされた Joukowski 翼型 No. 1 (図5)を使用する。

1~99····F11のファイルより入力。このファイルの何番目(1~99)のブロックのデータを使うかを指定する。データの作成方法は後の4.1.5節で述べる。

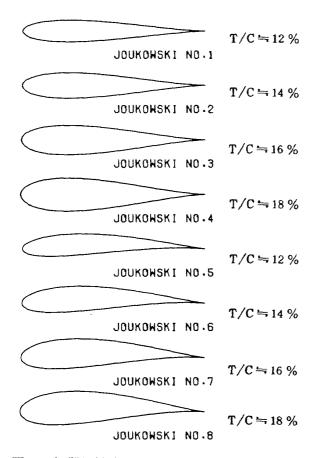


図5 初期仮排除面形として用意された八つの Joukowski 翼型, T/C;最大厚み, No.1~4;対称翼, No.5~8非対称翼

なお、本汎用プログラムでは図 5に示すような八つの相異なる Joukowski 翼型 No. 1~No. 8が 用意され、既に第2章でユーザ のディスクファイル(名; JOU KOW)にコピーされているの で、これをファイル定義名 F11 に結びつけて KFOIL=1~8 を使用すると便利である。

100 · · · INCPS = 3の計算コースで, プログラム内部で作成された低 速翼型が初期仮排除面形となる。 (参照 4.1.3節)

 $101 \cdot \cdot \cdot$  カードによる入力で下面後縁より時計方向回りで上面後縁までの座標  $(xx_i, yy_i)$ を  $xx_i$  ( $i = 1 \sim NT$ ),  $yy_i$  ( $i = 1 \sim NT$ ) の順に入力する。データカード

の作成方法は後の 4.1.5 節で述べる。

102・・・KFOIL=101と同様。ただし, 一枚のカードに一組の(xxi, yyi)をパンチする。データの 作成方法は4.1.5節で述べる。

## (3) 出力情報の指示パラメータとその関連パラメ <u>ータ</u>

ILP :大きさ 12 の一次元配列である。各元には、それぞれ次の関連するラインプリンター出力項目番号 LP×の情報の出力方法を示すために、{0,1,2,3}のうち一つの値が与えられる。 LP×の項目名については後の4.3(1)を参照されたい。

 $\int ILP(i) = 0$ ,  $i = 1 \sim 12 \cdots$  出力なし。 1  $\leq ILP(i) \leq 3$ ,  $i = 1 \sim 11 \cdots$ 

> 各修正回毎に出力する(但し修 正第0回で出力しない項目がある)。

ILP(12)=1, 2···最良の修正回に出 力する。

\ILP(12) = 3 ···最終の修正回に出 力する。

ここで最良の修正回とは数値解析解の圧力分布が目標の圧力分布に最も近い(I. 2.3 E10式の左辺が最も小さい)修正回を指す。なお、ILP(12)=1,2,3の場合ワークファイルF91に関するコントロールカードを準備する。ILP(i)は出力項目番号LP×と次のように対応している。

ILP(1)··· LP3 (標準0)

ILP(2)··· LP4, YTL ≠ 0 のときLP5 (標準 0 )

ILP(3)··· LP9 (標準0)

ILP(4)··· LP10, LP11 (標準 0)

ILP(5)··· LP6, LP8, LP12, LP14, LP19, LP21 (標準0)

ILP(6)  $\cdot \cdot \cdot$  LP7, LP13, LP20

( 標準 0 )

ILP(7)··· LP15 (標準0)

ILP(8)··· LP16 (標準1) ISHOCK: IPLT(2), (3)の出力のとき、既にスプラ・ ILP(9)··· LP17 (標準1) イン補間によって与えられているメッシ ILP(10)··· LP23 (標準0) ュ上のCP を衝撃波近辺でのみもう一度 ILP(11)··· LP22 (標準0) 一次近似で求めなおすか否か。 ILP(12)··· LP24, LP25 (標準0) 0・・・しない。 KD : ILP(6)≥1のとき使用されるパラメー 1・・・する。 タ。直接ルーチンにおける反復収束情報 (標準1) をNFAST=1のときは何フローサイク XSCL : IPLT(2) (3)の出力のときの翼弦長 ル毎に一度出力するか,又は、NFAST (cm)。(標準 12.5) = 0 のとき何サイクル毎に一度出力する YSCL : IPLT(2),(3)の出力のときの縦軸 Cpの幅 か。(標準1) 0.4の長さ(cm)。(標準2.5) ΚI :ILP(6)≥1のとき使用されるパラメー XL: IPLT(4)の出力のときの翼弦長(cm)。 タ。KDと同様の定義。但し、逆ルーチ (標準 12.5) ンについて。(標準1) YL:IPLT(4)の出力のときの縦軸(1≥P/ IPLT :大きさ6の一次元配列である。各元には、 P₀≥0)の長さ(cm)。(標準12.5) それぞれ、後の4.3(2)の同じ番号のXY FAC : IPLT(5)の出力のときの翼弦長(cm)。 プロッター出力項目が対応しその出力方 (標準10.0) 法を示すために、{0,1,2,3}のう XCHORD: IPLT(6)の出力のときの翼弦長(cm)。 ち一つの値が与えられる。 (標準25.0) IPLT(i) = 0,  $i = 1 \sim 6 \cdots$  出力なし。 YSIZE : IPLT(6)の出力のときの y 軸目盛の間隔 IPLT(i) = 1,  $i = 1 \sim 4$  } ... (単位は翼弦長1とする)。(標準0.04) IPLT(1) = 2, 3IFILE :大きさ2の一次元配列である。各元には 各修正回毎に出力する。 それぞれ、後の4.3(3)の同じ番号のファ  $IPLT(i) = 2, i = 2 \sim 4, 6 \cdots$ イル出力項目が対応し、その出力方法を 最良の修正回に出力する。 示すために、 $\{0, 1, 2, 3\}$ のうちー IPLT(i) = 3,  $i = 2 \sim 6$  } ... つの値が与えられる。 IPLT(5) = 1.2 $IFILE(i) = 0, i = 1, 2 \cdot \cdot \cdot$ 最終の修正回に出力する。 出力なし。 但し、IPLT(6)≥1についてはIPUNCH IFILE(1)=1. 2.  $3 \cdot \cdot \cdot$ (の(注)を参照すること。 各修正回毎(≥1)に出力 なお、ワークファイルに関するコントロ する。 ールカードを必要とするのは次の場合で  $IFILE(2)=1, 2 \cdot \cdot \cdot$ ある。 最良の修正回に出力する。 IPLT(2) = 2.3· · · F 92  $IFILE(2) = 3 \cdot \cdot \cdot$ IPLT(3)=2, 3 ··· F93 最終の修正回に出力する。 IPLT(4) = 2, 3· · · F 94 但し、IFILE(2)≥1についてはIPUN  $IPLT(6) = 1, 2, 3 \cdot \cdot \cdot F91$ CHの(注)を参照すること。 (標準 IPLT(i) = 0,  $i = 1 \sim 6$ ) なお、次のコントロールカードを準備す XLENG :プロットに使用される白紙の予想全長 ること。 (cm)(標準 500.0) IFILE(1)=1, 2, 3 · · ·

FAC1 : IPLT(1)の出力の倍率。 (標準1.0)

ニューファイル F12

IFILE(2)= 1, 2,  $3 \cdot \cdot \cdot$   $\begin{cases}
- - 7 \cdot 7 \cdot 1 \cdot 1 \cdot 1 \\
7 - 7 \cdot 7 \cdot 7 \cdot 1 \cdot 1 \cdot 1
\end{cases}$ 

(標準 IFILE(i)=0, i=1, 2)

I PUNCH: 模型設計用翼型座標をカードに出力する 方法を指定する。

0・・・出力しない。

1~6···出力する。6種類の方法が あり,各方法については後 の4.3(4)を参照されたい。

なお、1~6を指定した場合F07に関するコントロールカード(¥CP)及びワークファイルF91に関するコントロールカードを準備する。(標準0)

(注)模型設計用翼型に関連のあるコントロールパラメータ ILP(12), IPLT(6), IFILE(2), IPUNCHは互に独立に最良,又は,最終の修正回の出力を指示してもプログラム内部で同一の修正回のものに統一される。その修正回は今,列記したコントロールパラメータの順に最初に出力指示のあるものが

選ばれる。なお、IPUNCH の他に出力指示がない場合には最良のものがカード出力される。

PCHORD: 模型設計用翼型の翼弦長(mm)。

参照〔2.1(4)〕(標準250.0)

PYTE : 模型設計翼型の後縁幅 (mm) 参照 [ 2.1(4)] (標準 0.1)

#### 4.1.3 目標の圧力分布

コントロールパラメータ INCPS の指定値に応じて次のように目標圧力分布 $(x/c-C_p^s, x)$  主流方向)の入力データを用意する。

#### INCPS=0のとき

次のプログラム内部の変数に与える値を図6のようにカードにパンチする。

ND : 入力座標の数 (161 まで)

JFM(I) :2枚目以降で読み込む x/c<sub>i</sub> 及び C<sup>S</sup>P<sub>i</sub>

(I=1~5) のFORMATをかっこでくくって指

定できる。20 文字以内である。プランクの場合は(8F10.0)とみなす。

XD(I) :  $(x/c_i, C_{P_i}^s)$  座標 $(i=1\sim ND)$ 

(I=1~ND) のx/ciをJFMのFORMATに従って

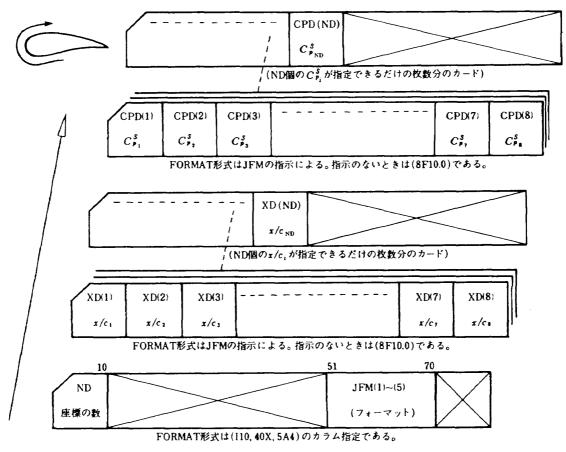


図6 INCPS = 0 における目標圧力分布データ

指定する。下面後縁より時計回りの 順である。

:( x/c<sub>i</sub> , C<sup>s</sup> ) 座標( i = 1~ND ) CPD(I)

(I=1~ND) の C<sup>s</sup>: をJFMの FORMAT に従って ここに、ND:入力座標の個数 指定する。下面後縁より時計回りの

順である。

#### INCPS=1のとき

プログラム内部では次のようにF13 のディスクフ  $_{7}$ イルより目標圧力分布の座標( $_{x}/c_{1}$ ,  $_{P_{1}}^{s}$  )を入 力する。

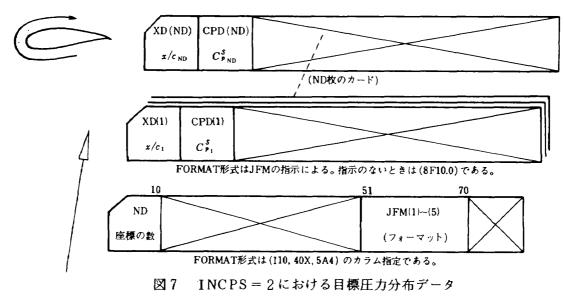
READ(3) ND, (XD(L), L=1, ND), (CPD)(L), L=1, ND)

XD(L):下面後縁より時計方向回りに配列さ

 $n c_{x/c_{1}}$ 

CPD(L):同上の配列のCs

この形式(Binary Read; FORMATなし)に合わ せてディスクファイルにデータを用意する。又、F



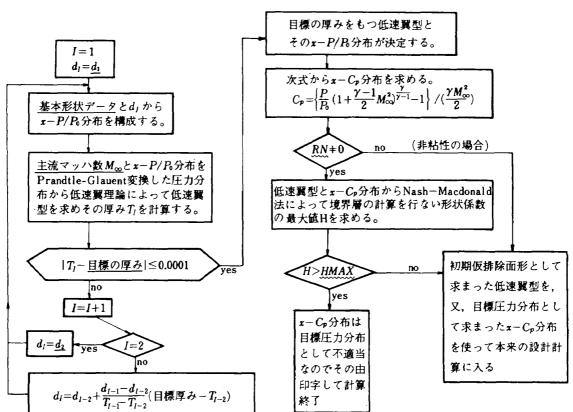


図8 INCPS=3における初期仮排除面形と目標圧力分布の作成方法

13 のコントロールカードも用意する。

#### INCPS=2のとき

INCPS = 0 の場合と同じプログラム内部の変数に与える値を図7のようにカードにパンチする。

#### INCPS=3のとき

この計算コースのプログラムは与えられた厚み比をもつ翼型を設計するために設けたものである。先ず,与えられた圧力分布に Prandtl - Glauert変換を形式的に適用して低速圧力分布を求め,図 8 のように組込んである,低速理論にもとづいた河崎<sup>3)</sup> の設計法を用いて目標の厚みをもつ翼型とその圧力分布を求める。その後その圧力分布の良悪判定を Nash-Macdonald による境界層計算を通じて行ない良ければそれらをそれぞれ本来の遷音速翼型設計の計算

に必要な初期仮排除面形および目標圧力分布として 採用する。

図8における処理項目「基本形状データと $d_i$  から $x-P/P_0$  分布を構成する」についてその方法を詳しく説明する( $d_i$  については図10参照)。

#### (上面について)

上面に対する基本形状変数はX1U, CP1U, DC PUで, それぞれ大きさN3の一次元配列であり図9のように定義される。これらの変数データからx  $-P/P_n$  分布が次の順序で構成される( $\mathbf{2}$ 9)。

- 1. 1点と2点の間はA√x+Bx+Cで近似補間する。
- I=2~N3-2のI点とI+1点の間はこの 二点の座標と傾きの四つのデータを元に三次

上面_	1	2	 N3-2	N3-1	N3
XIU	0.0	x座標	 z座標	z座標	Δx
CPIU	1.0	P/P₀	 P/P <sub>o</sub>	P/P•	後縁の C <sub>P</sub>
DCPU		傾き	 傾き	傾き	tan⁻¹∂

x;%座標, 傾き;  $\frac{dP/P_0}{dx}$ 

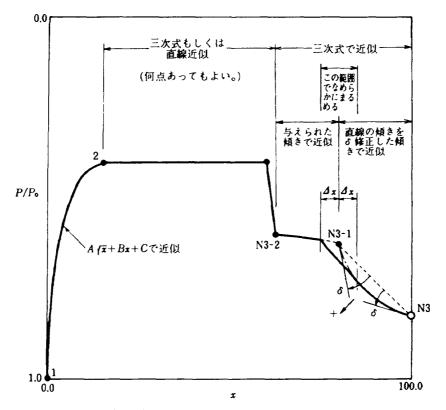


図9 上面に関する基本形状データから x-P/Pa分布を作成する方法

式で近似補間する。

但し、1, 2に関し、 $|DCPU(I)| \ge 1.0$ で $2 \le I \le N3 - 3$  の特別な場合、I 点とI+1 点は直線で結ばれ、I 点の左側の補間のための傾きとしてDCPU(I) の符号と小数点以下の数値が使用される。

3.  $N3 \le C_P n$ ら  $P/P_0$  を求める。 N3-1点 と N3 点を結ぶ直線の傾きを求める。 N3-1 点の傾き = 直線の傾き +  $\delta$  , N3 点の傾き = 直線の傾き -  $\delta$  として二点間を三次式で近似補間する。次に,上で作られた近似式を使って N3-1 点の x 座標士  $\Delta x$  における  $P/P_0$  と傾きを求め,その間を三次式で近似しなおす。

#### (下面について)

下面に対する基本形状変数は大きさ9の一次元配

列 DL及び  $d_1$  であり図 10 のように定義される。後 縁 (x = 100) における  $P/P_0$  は上面のものと等しいとして,この変数データと  $d_1$  から, $x - P/P_0$  分布が上面の場合とよく似た方法で,つまり,図 10 に示されるような方法で構成される。

こうして、ここでは具体的な目標圧力分布を入力データとして与えるのではなく、その作成のために必要なデータを与える。図8において波線の付いた変数HMAX、RNはコントロールパラメータとして4.1.2節でその値を指定する(KFOIL = 100とすること)。一方、下線の付いた変数(基本形状変数の定義は図9、図10を参照)の値は次のJFM(I)のFORMATに従って図11のようにカードにパンチする。

JFM(I),  $I=1\sim5$ : 二枚目以降のカードを読むときのFORMATをかっこでくくって指定する。

下面	2	3	4	5	6	7	8	9
DL	x座標	傾き	x座標	Δx	z座標	$P/P_0$	傾き	傾き

x;%座標,傾き; $\frac{dP/P_0}{dx}$ 

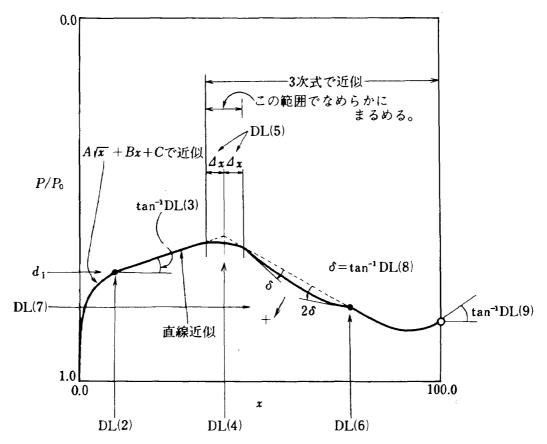


図 10 下面に関する基本形状データから x - P/Po分布を作成する方法

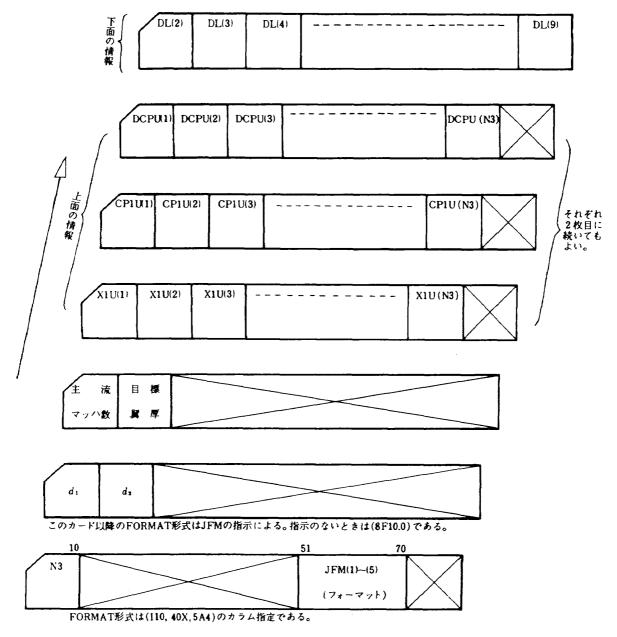


図11 INCPS = 3 における入力カード

20 文字以内である。ブランクの場合は(8F10.0) とみなされる。

なお, X1U, CP1U, DCPU, DLは各々, 別個のREAD命令で入力される。

#### 4.1.4. 結果が出力される x/c 座標の指定

最長弦軸に対する諸元結果のLP出力(4.1.2節 ILP(0))および模型設計用座標のカード出力(4.1.2節 IPUNCH)の際, コントロールパラメータNX の値に応じて, ユーザが欲する x/c 座標(NX=1), 又は, プログラム内部で既に貯えられているx/c 座標(NX=0)に対して出力が行なわれる。この x/c 座標を次のように準備する。

#### NX=1のとき

次のプログラム内部の変数に与える値を図 12 の ようにカードにパンチする。

NG : x/c; 座標の数。(100 まで)

JFM(I) : 2枚目以降で読み込むカードのFOR

(I=1~NG) MATをかっこでくくって指定でき

る。20文字以内である。ブランク

の場合は(8F10.0)とみなす。

XG(I) :出力させたい $x/c_i(I=1\sim NG)$ を

(I=1~NG) 与える。前縁から後縁の順で 0.0~

1.0 である。

なお、このデータは上面と下面の両

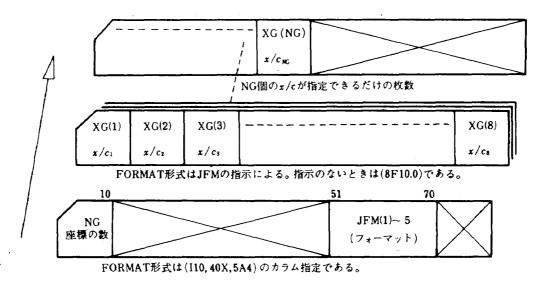


図 12 結果が出力される x/c 座標の指定カード

方に使われる。

#### NX=0のとき(標準)

NX=1 のときと同じ変数に次の標準値がセット されているので入力データを準備する必要はない。 NG=50

XG(1~50)=(巻末リストMOD3-23頁の第 一列目のx/cの数値)

#### 4.1.5 初期仮排除面形

コントロールパラメータ KFOILによって初期仮排除面形の入力方法を指示することは 4.1.2 節において述べた。又,KFOIL = 0,100,又は KFOIL =  $1 \sim 8$ (ディスクファイル名 JOUKOW を使うとき)と指定した場合にはユーザは初期仮排除面形を用意する必要がないことも述べた。ここでは KFOIL =  $1 \sim 99$ (ディスクファイル名 JOUKOW を使わないとき)又は KFOIL = 101, 102 を指定した場合における入力データの作成方法について述べる。なお,形状の(x, y)座標の原点位置及び縮尺は任意でよい。

#### KFOIL=1~99のとき

プログラム内部では次のようにF11のディスクフェイルよりKFOIL番目のブロックのデータを入力する。

READ(1) NT, (ITL(J), 
$$J=1$$
, 4),  
(XX(J),  $J=1$ , NT),  
(YY(J),  $J=1$ , NT)

ここに,

NT:入力座標の個数。

ITL(J) : 初期仮排除面形の名称,文字型データ。J=1~4

XX(J) : 下面後縁より時計方向回りに配列され J=1~NT た初期仮排除面形のx座標。

YY(J), J=1~NT:同上の y 座標。

この形式(Binary Read: FORMATなし)に合わせてディスクファイルに少くともKFOIL個のブロックデータを用意する。又,F11のコントロールカードも必要である。

#### KFOIL = 101 のとき

次のプログラム内部の変数に与える値を図 13 の ようにカードにパンチする。

ITL(I) : 初期仮排除面形の名称を16文字ま

(I=1~4) で指定する。

NT : 初期仮排除面形の座標の数。 (161

まで)

JFM(I) : 3枚目以降で読み込む  $x_i$ ,  $y_i$  の

(I=1~5) FORMATをかっこでくくって指定

できる。 20 文字以内である。ブラ

ンクの場合は(8F10.0)とみなす。

XX(I) :下面後縁より時計方向回りに配列さ

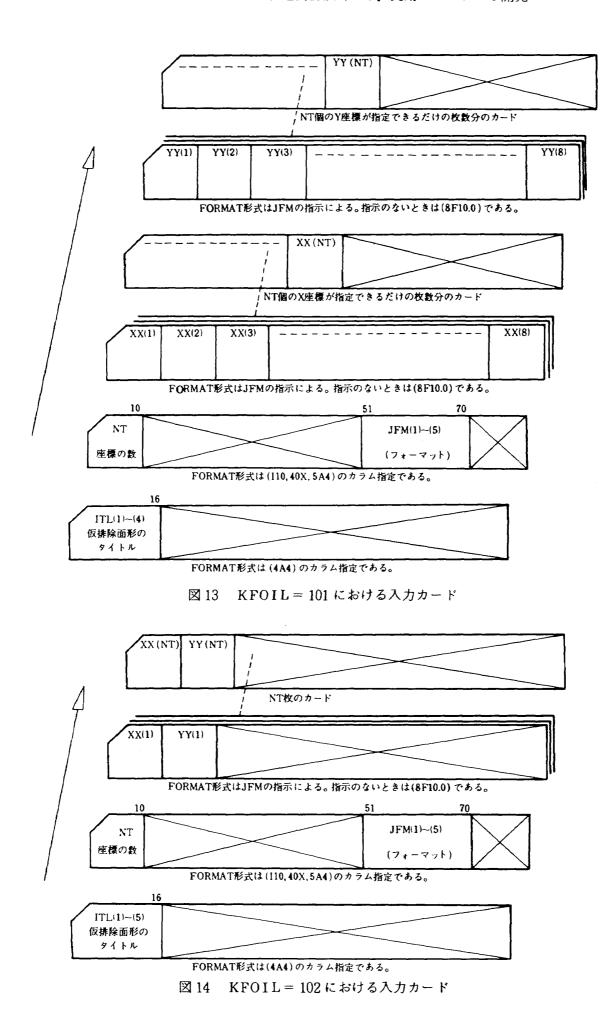
(I=1~NT) れた初期仮排除面形のx座標。JFM

の FORMAT に従って指定する。

YY(I) :同上の y 座標。

 $(I=1\sim NT)$ 

KFOIL = 102 のとき



This document is provided by JAXA.

KFOIL = 101 のときと同じプログラム内部の変数に与える値を図 14 のようにカードにパンチする。

## 4.1.6 再分割メッシュにおけるコントロールパラメータの指定

この節で述べるデータは必ず準備する必要はない。 メッシュを細かくして計算の精度を上げたい場合の み準備すればよい。初めから細かいメッシュを使う と多大の計算時間が必要となるので計算能率を良く するために設けられた計算コースである。先ず、4. 1.2節で指定されたメッシュ数M×Nの下で4.1.1 ~4.1.5節の入力データを使って設計計算が行なわ れる。その終了後、もしこの節のデータが準備され ていた場合、計算面 $(r, \theta)$ の各軸毎にメッシュ が二倍に再分割され2M×2Nとなり、この細かい メッシュの下で引き続き設計計算が行なわれる。そ の際、この節で指定されたコントロールパラメータ が使用され、又、初期仮排除面形としてM×Nメッ シュの下で設計された排除面形が使われる。なお、 4.1.1節, 4.1.3.節, 4.1.4節に関する入力データ は引き続きこの細かいメッシュにおける計算に適用 される。又、細かいメッシュにおいて最初に通る直 接ルーチンの速度ポテンシャルφの初期値は粗いメ

ッシュにおいて最後に通った直接ルーチンの収束解から補間等によって自動的に作成され計算能率を上げている。

再分割メッシュに対するコントロールパラメータの数値の指定方法は4.1.2と同様にNAMELIST 形式を用いた次のカードで行なう。

コントロールパラメータの種類や定義は4.1.2節の粗いメッシュの場合と全く同じである。省略した場合には粗いメッシュにおける計算で用いられた4.1.2節の指定値が自動的に指定されるので,数値を変更したいコントロールパラメータのみ任意の順序に指定すればよい。ただしメッシュ数M,Nはプログラム内部で自動的に決定されるので指定することは許されない。又,上述の説明等でわかるように次のコントロールパラメータは指定しても使用されないので意味をなさない。

INCPS : 4.1.3節の目標圧力分布の入力方法の

指示

NX : 4.1.4節の指定 x/c の入力方法の指示

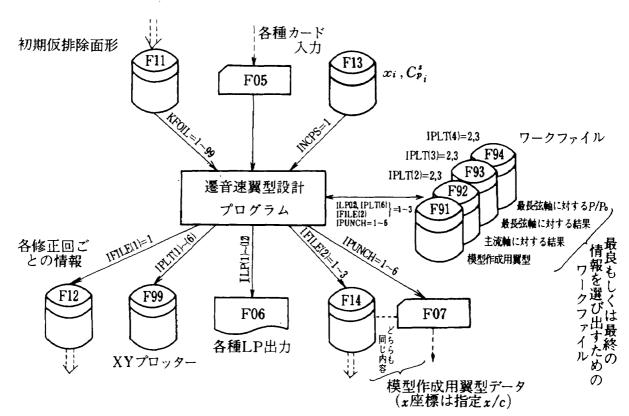


図15 本汎用プログラムに関する全入出力機器(ファイル定義名)

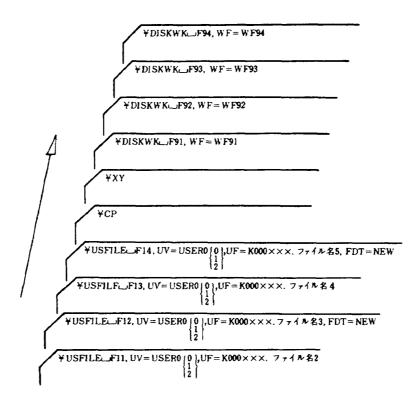


図 16 本汎用プログラムに関する全入出力コントロールカード

#### KFOIL : 初期仮排除面形の入力方法の指示

#### 4.2 入出力関係の制御

本汎用プログラムにおいて作動する入出力機器(ファイル定義名)のすべてを図示すると図 15 のようになる。 F05 と F06 以外の機器を動かすにはコントロールパラメータの指示とそれに付随した入出力制御文(入出力コントロールカード)が必要である。既に4.1.2節における各コントロールパラメータの説明の都度,入出力コントロールカードのでする必要とするものについては,その事を述べてントロールパラメータと入力データの関係についてもまとめた。)なお,これらのコントロールカードのパンチは図 16 のように行なう。そして実際の計算に必要なものだけを任意の順序に並べて図4の入出カコントロールカード群を作る。なお,本プログラムは次の事も考えて作られている(図 15 の点線矢印)。

(1) I PUNCH = 1 (又は4)のとき出力した翼型データカードは後の計算ジョブにおいて KFOIL = 101 (又は102)のとき初期仮排 除面形として入力できる。

(2) IFILE(1)= 1 及び IFILE(2)= 2, 3 のと き出力した翼型データのファイルは、後の計 算ジョブにおいて初期仮排除面形として、そ れぞれ KFOIL=該当する修正回番号(≥1) 及び KFOIL=1 にして F11 から入力できる。

#### 4.3 出力情報

(1) ラインプリンター

ラインプリンターによる出力情報は次の25種類の項目に関するものが用意されている。項目番号 LP1, LP2, LP18 は必ず出力されるが, その他のものは既に4.1.2節で述べたようにコントロールパラメータ ILPの値に応じて出力されたりされなかったりする。各項目が実際にどのような内容を持っているかは巻末の出力例のリストを参照することによって知ることができる。参照しやすくするために,次の各項目に対応する情報例が掲載されている頁名を()の中に記す。

表1 コントロールパラメータとカード入力データ,入出力制御文の関連

	入力データ			データ 入出力制御文									
コントロール パラメータ	目標圧力分布カード	指 定 x/c カード	初期仮排除面形カード	F11	F12	<b>F</b> 13	F 14	¥C₽	¥XY	F91	F 92	F 93	F 94
$ILP(12)=1\sim3$										0			
$IPLT(1)=1\sim3$									0				
$IPLT(2) = \begin{cases} 1\\2, 3 \end{cases}$						_							
2, 3									0		0		
$I PLT(3) = \begin{cases} 1 \\ 2, 3 \end{cases}$									0				
1									0			0	
$IPLT(4) = \begin{cases} 1 \\ 2 & 3 \end{cases}$						<u>.</u>			0				
(2, 3									0				0
$IPLT(5) = 1 \sim 3$									0				
$IPLT(6) = 1 \sim 3$									0	0			
IFILE(1)= $1\sim3$					0								
IFILE(2)=1~3							0			0			
I PUNCH= 1~6								0		0			
$INCPS = \begin{cases} 0, 2, 3 \\ 1 \end{cases}$	0												
1						0							
$   KFOIL = \begin{cases} 101,102 \\    KFOIL \end{cases}$			0										
1~99				0					<b>+</b>				
NX = 1		$\bigcirc$			·				L				

#### 番号 出力項目 (参照巻末リストの頁名)

LP1 :入力カードリスト(PAGE1)

LP2 :コントロールパラメータ情報 (PAGE1の次)

LP3 :目標データ(IN-1~3)

LP4 : 初期仮排除面形座標(IN-4~6)

LP5 : 調整された初期仮排除面形座標 (IN-7~9)

LP6 : 直接ルーチン1 における初期値  $\phi_{i,j}$  の分 布図 (MOD0-1, MOD3-6)

LP7 : 直接ルーチン1 における反復収束情報 (MOD0-2~3, MOD3-7)

LP8 : 直接ルーチン1 の結果の  $\phi_{i,j}$  分布図 (MOD0-4, MOD3-8)

LP9 : 直接ルーチン2 における仮排除面形の情報 (MOD0-5~7, MOD3-9~11)

LP10:直接ルーチン2における等角写像用フー リェ係数の反復収束情報(MOD0-8, MOD3-12)

LP11:直接ルーチン2における等角写像のフー リェ係数 (MOD0-9~10, MOD3-13 ~14)

LP12:直接ルーチン2における初期値  $\phi_{i,j}$  の分 布図(MOD0 - 11, MOD3 - 15)

LP13: 直接ルーチン2における反復収束情報 (MOD0 - 12, MOD3 - 16)

LP14: 直接ルーチン2の結果の  $\phi_{i,j}$  分布図 (MOD0 – 13, MOD3 – 17)

LP15:直接ルーチン2の結果のマッハ数分布図 (MOD0-14, MOD3-18)

LP16:直接ルーチン2における諸元結果 (MOD0-15~16, MOD3-19~20)

LP17: 直接ルーチン2における C<sub>P</sub> 曲線図 (MOD0-17, MOD3-21)

LP18: 当修正回の総合計算情報 (MOD0 - 18, MOD3 - 22)

LP19: 逆ルーチンにおける初期値  $\phi_{i,j}$  の分布図 (MOD3-1)

LP20: 逆ルーチンにおける反復収束情報 (MOD3-2)

LP21 : 逆ルーチンの結果の  $\phi_{i,j}$  分布図

(MOD3-3)

LP22:仮排除面形の修正情報(MOD3-4~5)

LP23:最長弦軸上で指定されたx/cにおける諸

元結果(MOD3-23~24)

LP24: 模型設計のための翼型情報1 (BEST-1~2)

LP25: 模型設計のための翼型情報 2 (BEST-3~4)

以上はジョブ計算の正常時における出力情報であるが、この他に、異常時における出力情報として警告エラー及び計算打ち切りエラーのメッセージが用意されている。

#### 警告エラー

ジョブの計算は続行されるが計算内容が次のメッセージのような好ましいものでないときにその事を 警告する。その警告は、上述の必ず出力されるLP 18「当修正回の総合計算情報」の下部に、該当するエラー番号を出力することによってなされる。又、フルメッセージは、それと関係のあるILPの出力指示があるとき、その情報と共に出力される。(メッセージとその意味)

\*\*\*\*01\*\*\* REPLACED CPS BY STAGNATION-

入力された C<sup>2</sup> のよどみ点圧が,主流マッハ数 におけるよどみ点圧(プログラム内で計算され た値)よりも大きいので前者を後者で置き換える。

\*\*\*02\*\*\* PARTLY CORRECTION DE

SMOOTHING WIDTH IS TOO

SHORT

初期仮排除面形の平滑化において,始点と終点 が近すぎて平滑化ができないため,修正は行な わない。

\*\*\*03\*\*\* FOURIER SERIES DID NOT

CONVERGE AT MAPPING

直接ルーチン1の写像においてフーリェ係数が
うまく求まらない。

\*\*\*04\*\*\* FOURIER SERIES DID NOT

CONVERGE AT MAPPING

直接ルーチン2の写像においてフーリェ係数が うまく求まらない。 \*\*\*05\*\*\* DIRECT ROUTINE DID NOT CONVERGE

直接ルーチン1の解は収束していない。

\*\*\*06\*\*\* DIRECT ROUTINE DID NOT CONVERGE

直接ルーチン2の解は収束していない。

\*\*\*07\*\*\* INVERSE ROUTINE DID NOT CONVERGE

逆ルーチンの解は収束していない。

#### 計算打ち切りエラー

ジョブの計算が次のメッセージのような事態になったときそのメッセージを出力し計算は打ち切られる。

(メッセージとその意味)

\*\*\*\*\*\* SPLINE FITTING

ERROR \*\*\*\*\*\*\*\*

スプライン補間のサブルーチンにおいて

$$\frac{dF}{dx}$$
,  $\frac{d^2F}{dx^2}$ ,  $\frac{d^3F}{dx^3}$  を作るとき

 $x_i$  は,単調増加でなくてはならないのにある所で減少する部分があった。

\*\*\*\*\*\* H(I) . GT. HMAX \*\*\*\*\*\*\*

INCPS = 3の計算コースにおいて求められた 低速翼型と圧力分布から境界層計算を行なった 結果,形状係数の最大値が指定したHMAXより 大きかった。

#### (2) XYプロッター

XYプロッターによる出力情報は次の 6 種類の項目に関するものが用意されている。これらは既に 4. 1. 2 節で述べたようにコントロールパラメータ IP LT の値に応じて出力されたりされなかったりする。各項目の出力内容については後の 5. 1 節の出力例 (図 18.  $1 \sim 18$ . 17) を参照されたい。

番号 : 出力項目

PL1 :仮排除面形の修正

PL2 :主流軸に対する形状と圧力分布

PL3 :最長弦軸に対する形状と圧力分布

PL4 :最長弦軸に対する形状とP/Pa分布

PL5 :メッシュ図

PL6 :模型設計のための翼型

なお、 $PL2\sim6$ は直接ルーチン2の終了後に作成される。 $PL1\sim5$ は白紙に、PL6は目盛用紙にプロットされる。

#### (3) ディスクファイル

ニューファイルによる出力情報は次の2種類のものが用意され、4.1.2節のコントロールパラメータ IFILEの値に応じて出力されたりされなかったりする。

#### 番号 出力項目

FL1 : 各修正回(≥1)の直接ルーチン2にお ける全メッシュ点上の形状と圧力分布

FL2 :模型設計のための翼型

プログラム内部では各項目に対し次の形式で出力する。

(FL1) WRITE(12)M, (ITL(I), I=1, 4), (X(I), I=1, M), (Y(I), I=1, M), (X1(I), I=1, M), (Y1(I), I=1, M), (X2(I), I=1, M), (Y2(I), I=1, M), (CP(I), I=1, M)

ここにM: メッシュ数、ITL; タイトル、(X, Y); Xを主流軸として表示した排除面座標、(X1, Y1); X1を最長弦軸として表示した排除面座標、(X2, Y2); X2を最長弦軸として表示した翼面座標、 $C_P$ ; 翼面圧力係数。

(FL2) WRITE  $\emptyset M$ , (ITL(I), I=1, 4), (X(I), I=1, M), (Y(I), I=1, M)

ここにM;座標数, ITL;タイトル, (X, Y) ;翼型座標。

#### (4) カードパンチ

模型設計のための翼型座標を、4.1.2節のコントロールパラメータ I PUNCHが 1 ~6のとき、カードパンチする。図 17に示されるように I PUNCHの値に応じてパンチされる座標データの配列が異なる。この図において N ; 座標点数 (後縁の座標点番号),

 $NL; \frac{1}{2}(N+1)$  (前縁の座標点番号), (X, Y)

#### ;翼型座標。

なお,各カードのパンチ内容がラインプリンターに も印字される(参照巻末リスト BEST - 5 頁)。

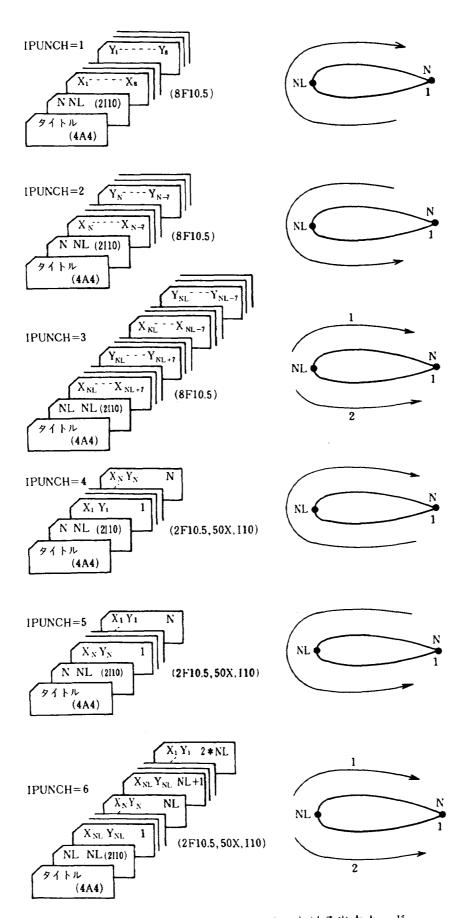


図 17 I PUNCH = 1 ~ 6 における出力カード

#### 4.4 使用テクニック及び留意事項

本汎用プログラムを使って計算を成功させるため に必要なテクニック及び留意事項について述べる。

- (1) 修正回が増えるにつれ一般に数値解析による 圧力分布は目標のものに近づく。しかし、そ うでない場合もあるので次のようにして最良 の修正回を選び出し、その回で設計された翼 型を目的のものとするとよい。
  - イ. XYプロッター出力項目番号 PL2又は PL3の図面において目標の+印と実線 が近いかどうか調べる(参照図18.1)。
  - ロ. ラインプリンター出力項目番号 LP17 の C<sub>P</sub> 曲線図において S と Pが少なければ よい(参照巻末リストMOD3-21 頁)。
  - ハ. ラインプリンター出力項目番号 LP18 の ALP = CONST 欄の SUMの値で判断す る(参照巻末リストMOD3-22 頁)。

$$(SUM = \frac{M}{\sum_{i=1}^{M} \alpha_{i}} \sum_{i=1}^{M} (C_{P_{i}}^{s} - C_{P_{i}})^{2} \Delta x_{i}$$

参照 I. 2.3 E(10)式)

SUM < 0.001・・・かなり良い。 SUM < 0.005・・・良い。

- (2) 短時間でジョブの計算を終えるには一般に前回ルーチンの結果を加味した初期値(INIT = 1)と Poisson 法を組み込んだ SLOR法 (NFAST = 1)を使用すればよい。
- (3) 直接ルーチン及び逆ルーチン共に反復計算の 収束の悪い場合は穏やかな初期値(INIT= 0)と Poisson 法を含まないSLOR法(NFA ST=0)を用いる(特に強い衝撃波をもつ 目標圧力分布の場合)。
- (4) 計算途中でオーバフロー等によって計算が中 断した場合,次のいずれかによって計算をや り直す。
  - イ. 初期仮排除面形を取り替える。
  - ロ. 初期仮排除面形の平滑化(JSM)を強く し回数を増やす。
  - ハ. 各修正回の仮排除面形の平滑化を強くし (ISM), 回数(IS)を増やす。但し, 平滑化をやりすぎると排除面形状が滑ら

- かになりすぎて排除面のもつ特質を変えることになるので,計算続行に必要な最小限の平滑化が望ましい。
- ニ. INIT=1の初期値をINIT=0のもの に替える。
- ホ. 減衰項BETAの値を増やす。増やしすぎると本来の微分方程式でないものを解くことになるので、計算続行に必要な値に 留める。
- へ (3)の処置を取る。
- (5) SPLINE FITTING ERRORのエラーメッセージが出力された場合, (4)のイ.ロ.ハのいずれかの処置を取る。又は, IFILE(1) = 1でF12のファイルに修正回毎の仮排除面形状を出力しておき,後の別のジョブで,そのうちの一つ(MOD=m)を初期仮排除面形として, KFOIL=mでF11から入力し,平滑化(JSM)を強くきかせて続きの計算を行なう。
- (6) 対称翼を計算する場合は、初期仮排除面形も 対称なもの、かつ、KAITEN=0を用いた方 が目的にそう。
- (7) 計算が成功した場合,一般に設計された排除 面形の後縁幅は目標のもの YTLに近い。そ の排除面形から境界層排除厚を引いて出来た 翼型の後縁幅が 0 に近くなっていれば良いが そうでない場合が起る。その場合は YTL からその幅だけ引いたものを再び YTL として 計算をやり直す。

#### 5. 汎用プログラムの使用例

ラインプリンター及びXYプロッターの出力項目については既に述べたが(4.3節(1),(2)),ここではその全項目の情報内容をごく普通のケースの計算を通じて実例によって示す。次に第1編では紹介しなかったが,汎用のためにこの編で特別に設けた,再分割メッシュの計算コース(4.1.6節)と低速翼理論による入力データ作成を含む計算コース(IN CPS = 3,4.1.3節)を通る計算例を示す。なお,種々の圧力分布形状に対しどのような翼型を得ることができるかは、第1編において、26 ケースの計

算例を通じて示したので参照されたい。

#### 秒とCPU16秒である。

#### 5.1 普通の計算コースを通る例

この例では入力データとして用意したのはタイトルカード、コントロールパラメータカード、目標圧力分布カードであり、これらの内容は巻末のラインプリンターリストのPAGE 1 に記されている。その他の入力データはプログラム内部に備えつけの標準のものを使うことにしたため用意されていない。この用意したカードの後にYXY, YCP, YDISKW K L F 91, WF = WF 91 の三枚の入出力関係コントロールカードを並べ、そのカード群の前後にジョブントロールカード(図4)を付け、カードリーダーにかけることによって計算を実施した(目標圧力分布は文献 5) の G 79-03-12)。

この計算においてラインプリンターに出力された リストのうち、修正(MOD)1,2回目のリストは 省略し、MOD=0と3(この例では長終回かつ最 良回)のリストのみを巻末に説明を付加して掲載す る。これによってラインプリンターの全出力項目の 内容を知ることができる。なお、各リスト頁の右上 に記されているのは頁名で次の事を意味する。

IN-k ··· ILP(1)~(2)の出力のk頁

MODi-k · · · 修正 i 回目における ILP (3)~(1) の出力のk頁

BEST-k ・・・最良の修正回における ILP(12)= 1.2の出力のk頁

LAST-k · · · 最終修正回における ILP (12) = 3 の出力のk 頁

一般の計算ではこのようにすべての項目を出力する 必要はなくパラメータ ILPによって取捨選択すれ ばよい。しかし、計算が成就しないときは多くの情 報を得ることによって原因をつかむことが容易であ る。

次にこの計算においてXYプロッターに出力された全部を図  $18.1 \sim 18.17$  に説明を付加して示す。これによってXYプロッターの全出力項目の内容を知ることができる。もちろん,ラインプリンターと同様,一般の計算ではパラメータ IPLT によって必要なものだけを出力すればよい。

APIJ用プログラムによる所要計算時間はAPU139

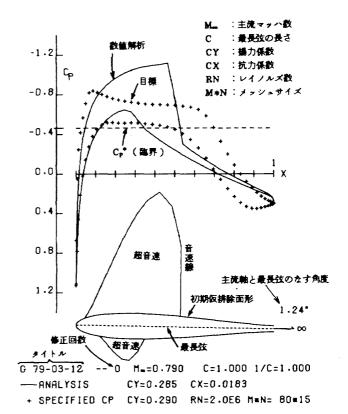


図18.1 PL2:主流軸に対する形状と 圧力分布(修正第0回)

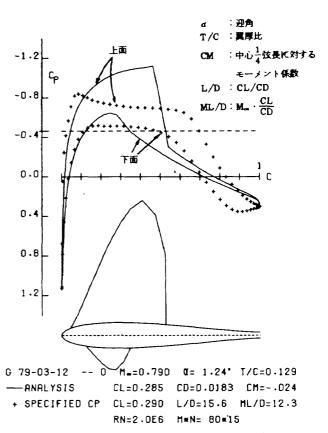


図 18.2 PL3:最長弦軸に対する形状と 圧力分布(修正第0回)

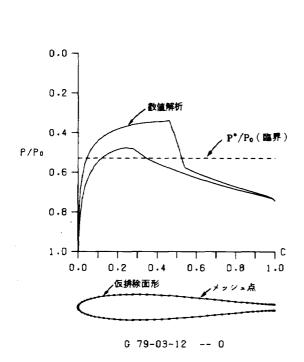


図18.3 PL4:最長弦軸に対する形状と P/P<sub>0</sub>分布(修正第0回)

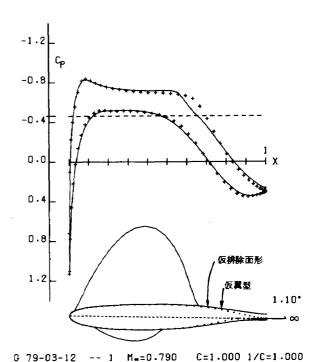


図18.5 PL2:主流軸に対する形状と 圧力分布(修正第1回)

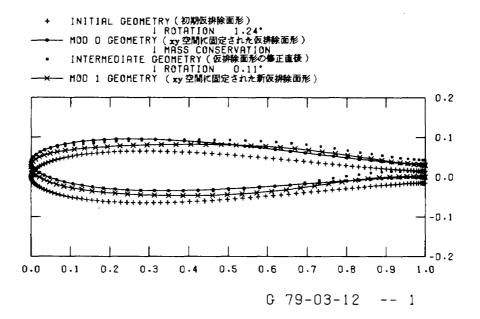


図 18.4 PL1:仮排除面形の修正(修正第1回)

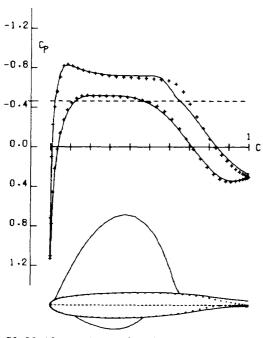


図 18.6 PL3:最長弦軸に対する形状と 圧力分布(修正第1回)

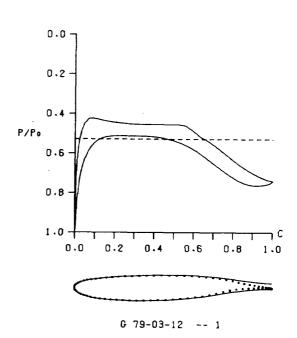


図 18.7 PL4:最長弦軸に対する形状と P/P<sub>0</sub>分布(修正第1回)

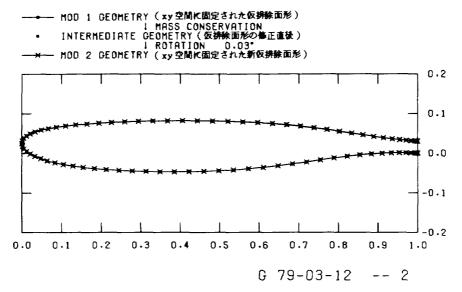
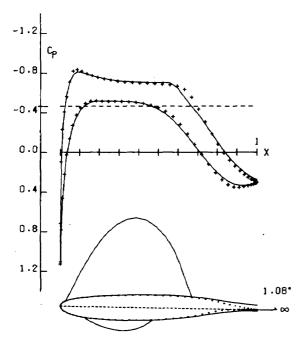


図18.8 PL1:仮排除面形の修正(修正第2回)



G 79-03-12 -- 2 M<sub>\*</sub>=0.790 C=1.000 1/C=1.000 —ANALYSIS CY=0.289 CX=0.0019 + SPECIFIED CP CY=0.290 RN=2.0E6 M=N= 80\*15

図 18.9 PL2:主流軸に対する形状と 圧力分布(修正第2回)

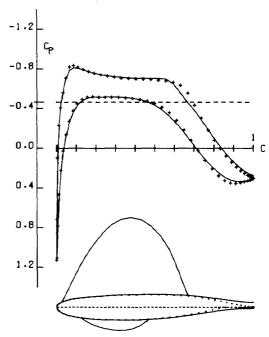


図 18.10 PL3:最長弦軸に対する形状と 圧力分布(修正第2回)

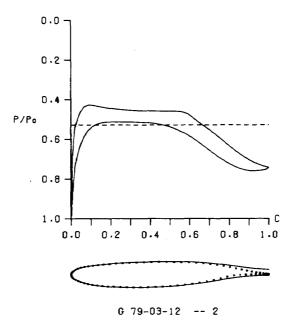


図 18.11 PL4: 最長弦軸に対する形状と P/P<sub>0</sub>分布(修正第2回)

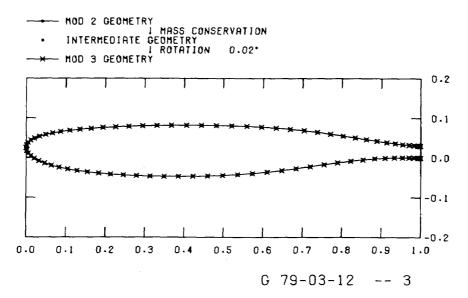
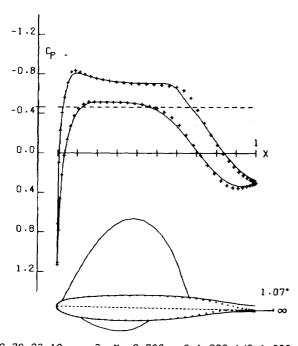


図18.12 PL1:仮排除面形の修正(修正第3回)



G 79-03-12 -- 3 M=0.790 C=1.000 1/C=1.000 —ANALYSIS CY=0.289 CX=0.0019 + SPECIFIED CP CY=0.290 RN=2.0E6 M=N= 80=15

図 18.13 PL2:主流軸に対する形状と 圧力分布(修正第3回)

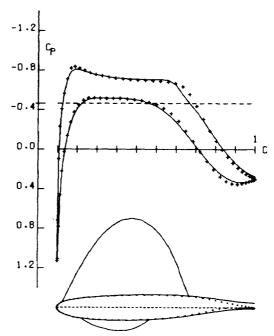


図 18.14 PL3:最長弦軸に対する形状と 圧力分布(修正第3回)

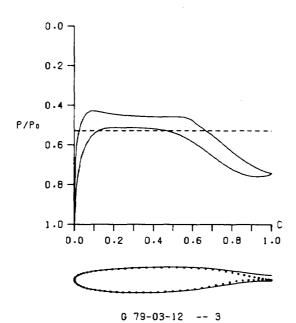
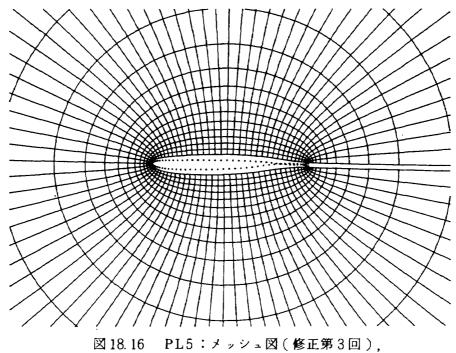
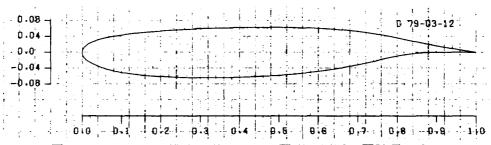


図 18.15 PL4:最長弦軸に対する形状と P/P。分布(修正第3回)



印はj=0を示す。



PL6:模型設計のための翼型,原図は翼弦長 250mm, 後縁幅 0.1mm。

#### 5.2 再分割メッシュの計算コースを通る例

図19.1 のようにパンチしたカードを入力して, 再分割メッシュの計算コースを通る設計計算を行な う。目標の圧力分布は5.1 節の例と同じものを使う。 その結果として図19.2 に初めのメッシュに対する PL2の出力「主流軸に対する形状と圧力分布」を 示し,又,図19.3 にその再分割メッシュに対する ものを示す。

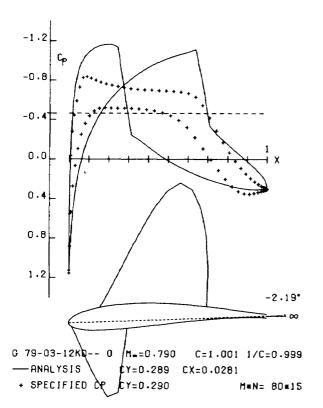
設計計算は先ず、図 19.1 の最初の¥P ……のコントロールパラメータの指示に従って行なわれる。ここではメッシュサイズの指示を行なっていないので標準 $M \times N = 80 \times 15$  が使われる。又、初期仮排除面形は指示に従ってファイル "JOUKOW"の5番目のブロックのものが使われる(図 19.2 左画面)。修正3回の計算の結果、図 19.2 の右画面に示され

YMO KOOD>>> .AAA
YK.JOB RHOL
YAPPRIN EB=ON, EF=KOOD>>> .INVERSE .EBNAME=!NVERSEA .EV=USEROO .PARAM=(SIZE=5)
0 79-03-12KO
YP DH=0.79, [PLT(2)=) .15M=1 .KF0IL=5 ,YTL=0 .0175] .10ELT=2 .MOON=3 Y

TARGET-ORTH x-Cp (the same as example 1)

YFY YUSFILE F11,UF=K000∞×.JOUKOH,UY=USER00 YYFY YJENO

図 19.1 再分割メッシュの計算コースを通る 例の入力カード

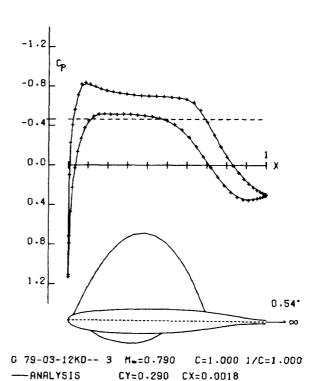


**2** 19.2

るように目標の圧力分布と良い一致を示す数値解析 解をもつ排除面形が得られた。

この後、メッシュ幅が半分になるように自動的に 再分割が行なわれ、 $M \times N = 160 \times 30$  のメッシュ 上で次の設計計算が行なわれる。その際、初期仮排 除面形(図19.3 左画面)と直接ルーチン1の初期 値として、それぞれ、80×15メッシュに対して得 た排除面形と数値解析による圧力分布(図19.2 右 画面)から、自動的に補間等によって作成されたも のが使われる。又, 設計計算は図 19.1 の最後の¥P ……のコントロールパラメータの指示に従って行な われるが、この場合は指示をしていないので、最初 の¥P……の全コントロールパラメータの指示が継 続される。但し、再分割メッシュの初期仮排除面形 は自動的に作成されるのでKFOIL=5は意味をも たない。粗いメッシュではMOD=3の数値解析に よる圧力分布は目標のものとよい一致を示したが (図19.2右画面), 細かいメッシュではMOD=0 の数値解析による圧力分布は同一の排除面形にかか わらず目標のものから離れている (図19.3左画面)。

(注)\* 衝撃波なし翼型まわりの流れの数値解析解はメッシュサイズ化敏感であることはよく知られている。



初めのメッシュにおける主流軸に対する形状と圧力分布

+ SPECIFIED CP CY=0.290

M=N= 80=15

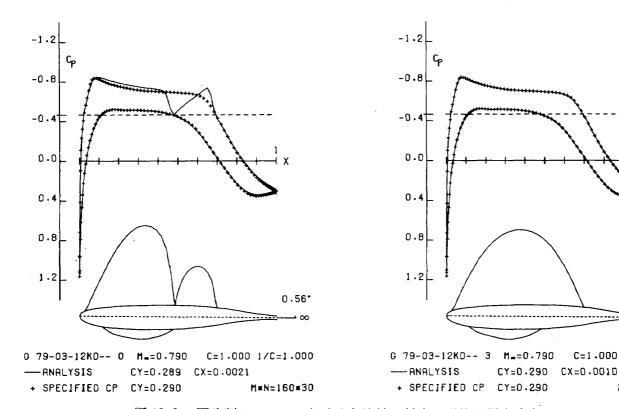


図 19.3 再分割メッシュにおける主流軸に対する形状と圧力分布

700-15-602

この排除面形に3回の修正を施すことによって図 19.3 の右画面に示されるように目標圧力分布とよい一致を示す数値解析解をもつ排除面形が得られた。このように図(MOD=3)においてはどちらのメッシュにおいてもよい一致が見られるが、次のLP 18 の出力の数値から、細かいメッシュによる圧力分布の方が目標のものに近いことが正確にわかる。

粗いメッシュ 細かいメッシュ かいメッシュ  $\max_{i} \mid C_{P_{i}}^{s} - C_{P_{i}} \mid 6.75 \times 10^{-2} \ 3.01 \times 10^{-2}$   $\sum_{i=1}^{M} (C_{P_{i}}^{s} - C_{P_{i}})^{2} \mid \mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x}_{i} \mid 9.65 \times 10^{-5} \ 1.82 \times 10^{-5}$ 

所要計算時間はAPU728秒とCPU14秒である。 このAPU時間のうち粗いメッシュに対して203秒 が使われた。

## 5.3 低速翼理論による入力データ作成つき計算コースを通る例

INCPS = 3の計算コースを通る例を三つ示す。 各ケースとも入力データとして図 20.1 のようにパンチしたカードを用意した。このデータはある一つのデータを基にして低速翼型の厚み等を各ケース毎に少し変えて簡単に作成したものである。この後に ¥XYカードを付けて出来たカード群の前後にジョ プコントロールカード(図4)をつけて,カードリーダにかけて計算を実施した。ケース1,2,3の 結果の一部をそれぞれ図 20.2,20.3,20.4に示す。

0.52

C=1.000 1/C=1.000

M#N=160#30

CASEI

	-1.1.0.0.0		En=U. I. NA	1 - ED - AUF=U -	1. e. 0=HLIX. e.	ור=טיטופיי	13=5,
		•					
- 1	6						
0.60	0.55						
0.7	0.145						
0.0	20.0	60.0	65.0	75.0	2.5		
1.0	0-4	0.4	0.55	0.55	0.15		
	0.0	1.0	0.0	0.0	0.0003		
20.0	0.0	40.0	2.5	60.0	0.82	0.0006	-0.01

YP INCPS	=3 .KF01L=10	10, MOON=3,E	M=0.7.RN=	1.E8.XUP≕0.	.9.XLH=0.9.Y	TL=0.015.	[S=12.
IPLT=1	.1.1.0.0.0	¥					
	6						
0.60	0.55						
0.7	0.185						
0.0	20.0	60.0	65.0	75-0	2.5		
1.0	0.375	0.375	0.58	0.55	0.1		
	0.0	1.0	0.0	0.0	0.0003		
20.0	0.0	40.0	2.5	70.0	0.795	0.0006	-0.01

図 20.1 INCPS = 3 の計算コースを通る例の 入力データ

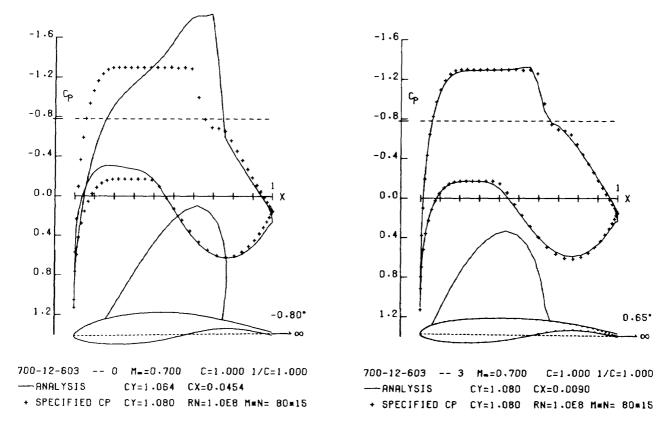


図 20.2 ケース 1 における主流軸に対する形状と圧力分布

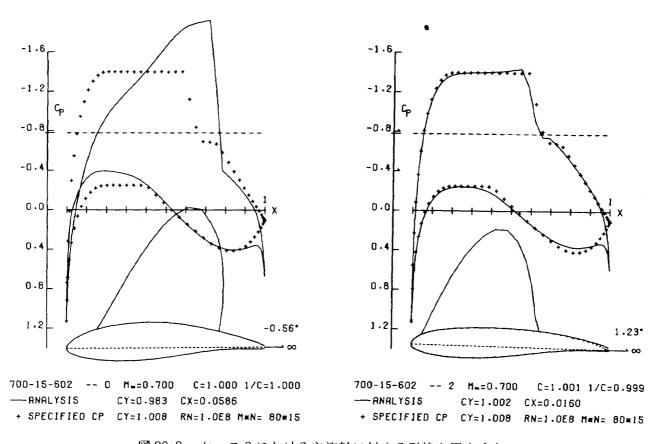
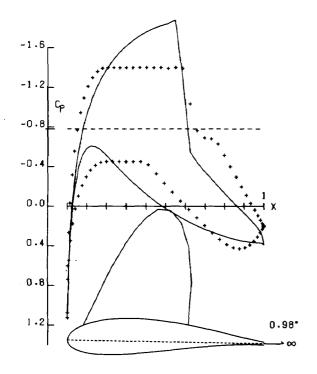
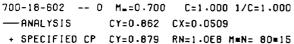
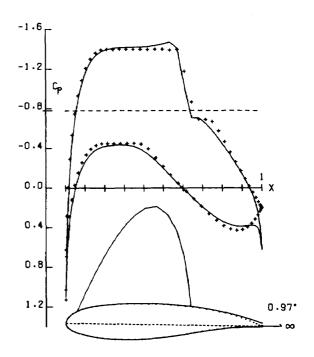


図20.3 ケース2における主流軸に対する形状と圧力分布







700-18-602 -- 3 M=0.700 C=1.000 1/C=1.000 --- ANALYSIS CY=0.874 CX=0.0168 + SPECIFIED CP CY=0.879 RN=1.0E8 M=N= 80=15

図 20.4 ケース 3 における主流軸に対する形状と圧力分布

各図はPL2「主流軸に対する形状と圧力分布」で、 左画面はMOD=0、右画面は最良の結果が得られ たMODに対応する。計算は先ず、INCPS=3用 の低速翼理論に基づいた特別プログラムによって、 カード入力のデータから与えられた厚み比をもつ仮 の翼型とその圧力分布を作成し、次にそれを本来の 設計プログラムの入力データ、つまり、初期仮排除 面形(各図左画面)と目標圧力分布(各図左画面+ 印)として設計計算に入る。このように簡単なデータカード群からINCPS=3の計算コースに乗って 各図の右画面に示すような完全ポテンシャル理論に 基づいた与えられた厚み比に近い厚みをもつ相異な る翼型を設計することができた。

APU用プログラムによる所要計算時間は次の通りである。

ケース	APU秒日	⊢CPU秒
1	203	10
2	238	10
3	229	10

## 6. むすび

本編では、完全ポテンシャル微分方程式に基づいた遷音速翼型設計の汎用プログラムの開発内容と使用方法について述べた。又、本汎用プログラムで設けられた種々の計算コースを通る設計計算例を紹介した。

この汎用プログラムの基本部分は,第1編で提示した"衝撃波の有無にかかわらず目標の圧力分布を与えてそれに一致する,又は,かなり近い圧力分布をもつ完全な翼型を得る"ための数値解法を,コード化したものである。これを汎用化するに当って,設計技術者の要求を大幅に取り入れ,ユーザに使用されやすい形式にプログラムを整備した。特に,計算実行のために必要なユーザの準備作業は出来るだけ簡単に済むように,また,出力情報は沢山の種類のものを用意しユーザが取捨選択できるように,プログラムを開発した。翼型設計技術の向上のために本汎用プログラムを大いに利用されたい。

最後に、プログラム作製と計算作業を担当され、 終始御尽力いただいた元大興電子通信株式会社シス テム開発部主任,田中正樹氏に厚く感謝の意を表す る。

## 参考文献

- 1) 石黒登美子,神谷信彦,河合伸坦;完全ポテンシャル流の遷音速翼型設計 I. 数値解法と その適用計算例,航空宇宙技術研究所報告 TR-672,(1981).
- T. L. Tranen; A Rapid Computer Aided Transonic Airfoil Design Method, AIAA Paper No. 74-501 (1974).
- 3) 河崎俊夫;翼型および翼列のまわりのポテンシャル流について,運輸技術研究所報告1-4 (1951), pp.127-136.
- 4) J. F. Nash & A. G. Macdonald; The Calculation of Momentum Thickness in a Turbulent Boundary Layer at Mach Numbers up to Unity, ARC CP-963 (1967).
- F. Bauer, P. Garabedian, D. Korn & A. Jameson; Supercritical Wing Sections II, Lecture Notes in Econom. and Math. Systems, Vol. 108, Springer-Verlag (1975).
- 5.1節のラインプリンター出力例のリスト

LP1: 入力カードリスト (必ず出力)

		-	┌──── 座標の数と入力っ	/4- h y T
			ပ	
			<b>&gt;</b>	ر د م
PAGE 1	80	PUNCH=1.	\$\text{acc}\$\$ \text{acc}\$\$ \text{acc}\$\$ \text{acc}\$\$ \text{acc}\$\$ \text{acc}\$\$ \text{acc}\$\$ \text{acc}\$\$\$ \text{acc}\$\$ \text{acc}\$\$\$ acc	
	* 7	S=5 · I	000 400 400 400 400 400 400 400 400 400	
81-02-25	,6	.1.1.1.2.1	00000000000000000000000000000000000000	
DATE	.5*.	1.1	1 to the round of the control of the	1111 111111 04004000000000000000000000000000
	*	.1.1.2.1	$\phi$ which the contraction $\phi$ which $\phi$	1111 111111
ED LIST	4	1.1.1.1		1111 11111 WHANNUATHON-OWN WHOOTH-HUNOHOWN WHOOTH-HUNOHOWN WHOOTH 4 WHO HONOHOWN HOON WHO WHO WHO
INPUT CARD	*3	.1.1.1.1	ななできょうののののようできないとうかのうからないとうとうとうとうとうとうかんかん かんしょうしょう きょうしょう かんしょく さんしょく さんしょく なんしょく なんしょく なんしょく なんしょく なんしょく なんしょく なんしょく なんしょく なんしょう なんしょう しょういん かんしょう はんしょう なんしょう なんしょう なんしょう なんしょう なんしょう はんしょう しょう はんしょう はんしゃく はんしん はんしん はんしん はんしん はんしん はんしん はんしんしん はんしん はん	
SYSTEM	2	=3,1LP=1 6 *	### ##################################	
DESIGN S	.1*.	12 79.MODN 3.RN=2.E		1111 11111 040040444444444444444444444444444
AIRFOIL	***	G 79-03- *P EM=0 YTL=0.0	Owa 44 MHOOOHU4 4 8 9 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
	0	-10m4		ろろろろろろろろろろろろろろろろろろろろろろろろ ままち ちゅうしゅうしょう ちょうしょう ちょうしょう しゅうしょう しゅうしょう しゅうしゅう しゅうしゃく しゅう しゅうしゃく しゅうしゃく しゅんしゃく しゃく しゃく しゃく しゃく しゃく しゃく しゃく しゃく しゃく

No.1 タイトルカード, No.2~3コントロールバラメータ入力カード, No.4~38 目標圧力分布

異なることを示す。 ・印は標準値と \*\*\*\*\* EM ..... 0.790E+00 \* YTL..... 0.300E-01 \* ST..... 0.100E-04 YL..... 0.125E+02 EPS4..... 0.100E-04 HMAX.... 0.100E+02 RCL ..... 0.100E+01 WSUP..... 0.100E+01 XLW..... 0.100E+01 \*\*\*\* \*\*\*\* 0 \* \* \* \* \* IPHIR.... SM JST..... K I . . . . . . . NSD.... NCPS ......ev DATE ...... 81-02-25 .:: PYTE.... 0.100E+00 KUP..... 0.950E+00 EPS3.... 0.100E-03 0.400E-02 #SUB..... 0.100E+01 KLENG.... 0.500E+03 YTE..... 0.300E-02 DMAX.... 0.100E-02 GAMMA .... 0.140E+01 \*\*\*\* SEPM JSM..... ....xz [ w.L . . . . . . . KF01L.... ....о1ны SHOCK .... NRELAX.... IPUNCH:... \*\*\*\* \*\*\*\* DESIGN NAME ........ G 79=03=12 -0.200E+07 DCP..... 0.100E-04 EPS2..... 0.400E+00 PCHORD.... 0.250E+03 WCENT.... 0.100E+01 XCHORD.... 0.250E+02 XSEP..... 0.930E+00 YS12E.... 0.400E-01 0.100E+U1 NON CONSERVATIVE —— 非保存型差分 rFAC1..... N.N. . . . . . N.N. NSM.... I DELT.... IPHI JED.... кр..... MODN NFC..... \*\*\*\*\* -OUTPUT--INPUT-8 EPS1..... 0.100E-04 XL..... 0.125E+02 XSCL.... 0.125E+02 FAC..... 0.100E+02 OMEGAO.... 0.100E+01 RFLO..... 0.140E+01 TM..... 0.100E+04 YSCL..... 0.250E+01 \*\*\* \*\*\*\*\* BETA .... 0.0 NS I . . . . . . INIT NFAST .... ...... IYTL KAITEN... ....x

(必ず出力)

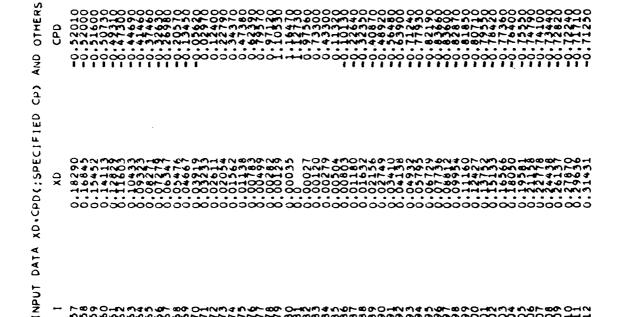
LP2:コントロールパラメータ情報

This document is provided by JAXA

	1 - N1	,	XD : 入力したx/c	・ヘンした。 ・Cs より割	Paro計	向方マック数																				
1)=1のとき出力)		MACHD	0000 0000 0400 0400	444	344 340 340 300	6387 6387 7587	100 100 140 140	2469 6318 6169	000 004 004 000 000	6548	.6826 .6997	-	924	8277	8799 9999	90.4 90.4 90.4 90.4	40°C	9000	000 400 400		770	100	200 200 200 200 200 200 200 200 200 200	0241	2000	0220
: 目標データ (ILP(1)=		gn	04 cm	000		000 000 000 000 000 000 000 000 000 00	8000	000 000 000 000 000 000 000	9000	00 00 00 00 00 00 00	0.8.0 0.8.0 0.96.0 0.4.0	200 200 200 200 200 200 200 200 200 200	0.906	1.0671	1.0927		1.1667	1.25	1.2259		1-1-1-1-1-1-1-1-1-1-1-1-1-1-1-1-1-1-1-	1246	1.00 4.00 4.00 5.00 6.00	1.2560	1.2490	1:2513
LP3	CIFIED CP) AND OTHERS	CPD	000000000000000000000000000000000000000	1515 150 150 150	2000 2000 2000 2000 2000 2000 2000 200	. 3364 . 464 . 464	140 140 100	300 c	200 200 200 200 200 200 200 200 200 200	2013	2002	440 944 904	0000	0.0849	2333	000 000 000 000 000	700	00 44 54 50 50 50	0.4647	000 444 444 446 446		2000	0.5133	8.5149 0.5143		0.5176
	NPUT DATA XD.CPD(:SPE	dx I	11.000000000000000000000000000000000000	0000	1000 1000 1000 1000 1000 1000 1000 100	0.9533 1 0.9533 0.9436	2000	0.0000		0.8304	3	4.00 	0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 -	000	2000	644 644 644 644 644 644 644 644 644 644	0000	9000	0.4793	0000	100 C	10000 10000	> 00 0	I 0.2484	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	6 0.1978









ž

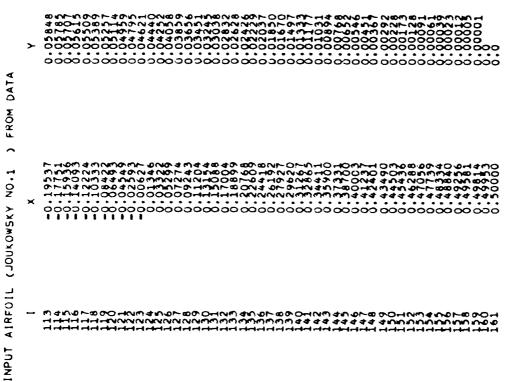
として使われる。)
直接ルーチン1で目標C,
C.b., dx, (回転ありの場合,
$C_L = -\Sigma$

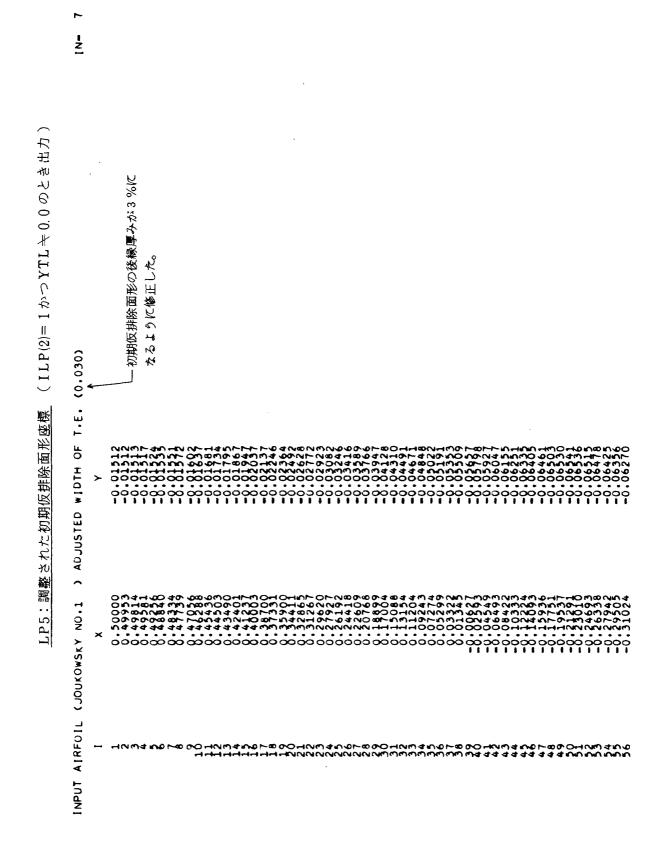
MACHD	<b>ᲝᲘᲢ</b> ᲥᲢᲮᲝᲛᲢᲘᲥᲝᲢᲥ ᲓᲢᲢᲮᲘᲡᲮᲛ ᲥᲥᲢᲘᲢᲘᲢᲘᲡᲠᲘᲢᲡ ᲡᲮᲜᲓ ᲢᲔᲓᲘᲓᲘᲡᲠᲘᲡᲡ <b>ᲝᲘ</b> ᲢᲘᲢᲘᲓᲓᲓᲥᲥᲓᲓᲢᲔᲡᲘ ᲖᲘ ᲥᲓ ᲔᲘᲖ ᲥᲢᲘᲘᲓᲡ ᲓᲓᲢᲢᲔᲔᲔᲔᲡᲡᲡᲡ	
<u>a</u> n	ユユココユユユココココココココココココココココココココココココココココココ	
AND OTHERS		■ 0.28986
. XD.CPD(:SPECIFIED CP)		75
INPUT DATA	・ うみろうできなりまえるみがらっきなりまたうみからできなっちなしまるようなものものようなからなっちなしまっちゃっちょうなっちゃっちゃっちゃっちゃっちゃっちゃっちゃっちゃっちゃっちゃっちゃっちゃっちゃっ	

ž

		JOUKOWSKY No.1: 初期仮排除面形の名称 DATA: ブログラム内のDATA 文でセットされている 初期仮排除面形を使用したという意味
HOM DATA	>	11111111111111111111111111111111111111
JOUROWSKY NO.1 ) F	×	00 00000000000000000000000000000000000
NPUT AIRFOIL (		サミヤロとう しょうけい しょうりょう とうらい しょうらい こうらい しょうしょう しゅうしょう しゅうしょう しゅう しょう しゅう しょう しゅう しょう しょう しょう しょう しょう しょう しょう しょう しょう しょ

٠ ا

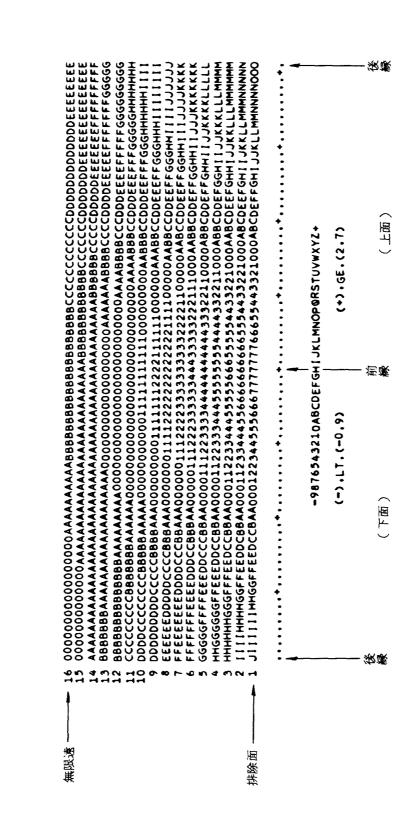




■ 4 むると 窓を ひせんじょもでと 金を ひせんじ 4 むると 窓を ひせんじ 4 ひもん いる 4 ひもん 4 ひ

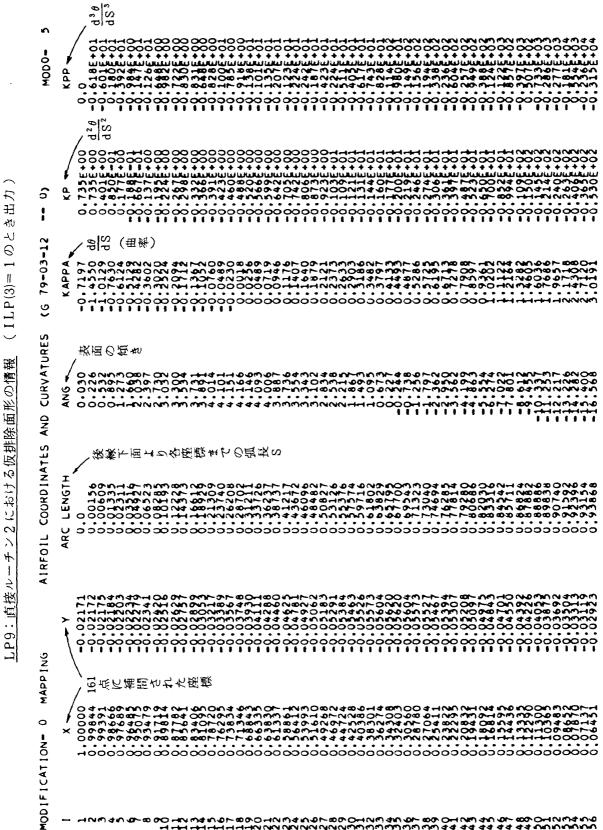
PHI (1.J) ....INITIAL VALUE OF DIRECT 0.2899 = CONST. ) LP6:直接ルーチン1における初期値ゆ,の分布図 J DIRECT ROUTINE MODIFICATION- 0

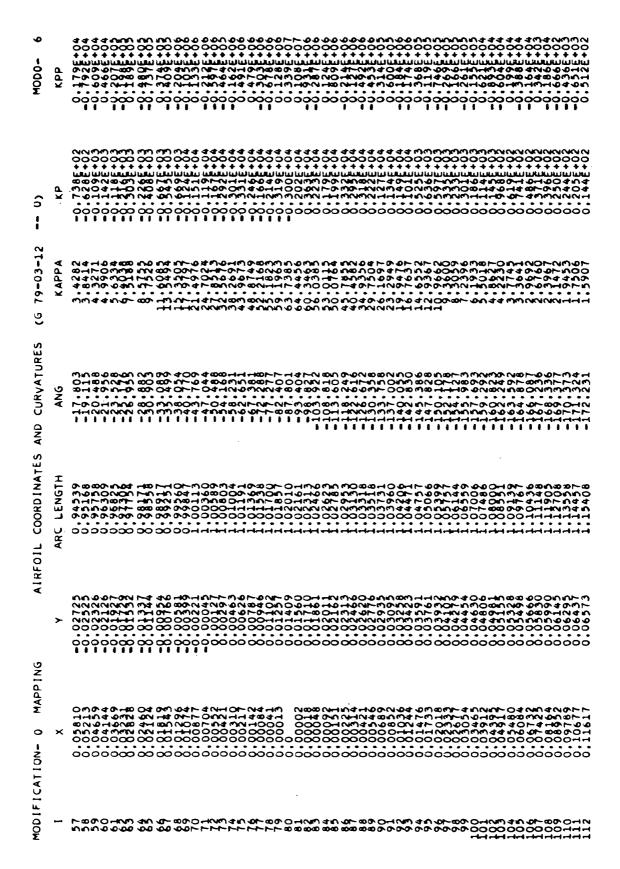
(ILP(5)=1のとき出力

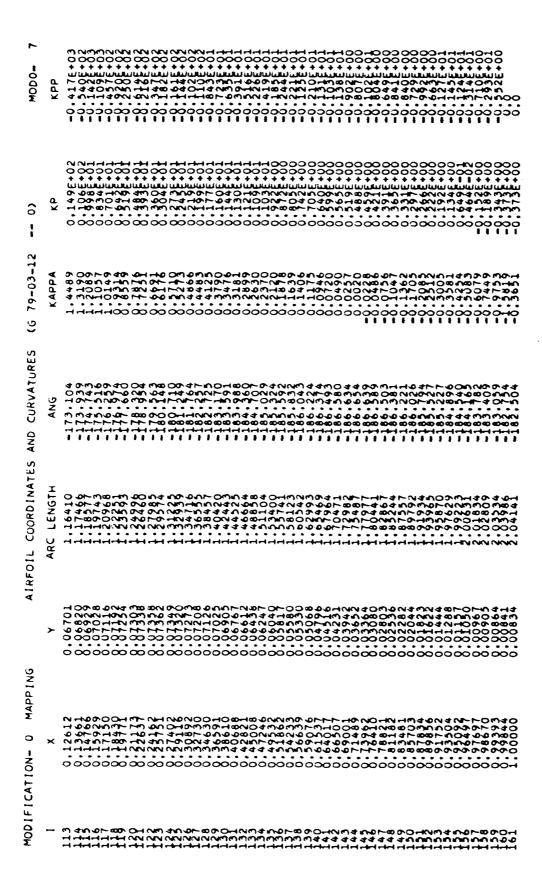


C TOOOF			000	1111111 000000 000000 000000	000000 000	000000 000000	000000 000000 000	00000 00000 00000	000000 000000 000000 00	000000 000000 000000 000000	000000 000000 000000 000000 000000 00000	000000 000000 000000 000000 00000					000000 000000 000000 000000 000000 00000
O V V		~	000X 000X	W/WW-WWW	NNW-W & & H4W	00000 000000 000000 000000 000000 000000		NNW-W&&AH4V-D>AN4WNW	NNW-W & & 4444-5> & NAWWING WAY	NNW-W&& H4W-D& WAWNWWW & WWW	NNW-DBBBHHHHH 403-BN4WNWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWW	NNW-W&&&H4V-103-6N4WNWWV-104-000-00-00-00-00-00-00-00-00-00-00-00-	NNW-W&&&H4U-D>&NAUNNWNAOAWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWW				
OUNT	ć		0000 0000 0000	000000 000000 000000	00000 000	00000 00000 00000 00000 00000 00000	00000 00000 000 00000 00000 000 00000 00000 000	00000 00000 00000 00000 00000 00000 00000 00000 00000	000000 000000 000000 00	00000 00000 00000 00000 00000 00000 00000 00000 00000 00000 00000 00000	000000 000000 000000 000000 000000 00000	00000 00000 00000 00000 00000 00000 0000	000000 000000 000000 000000 000000 000000	000000 000000 000000 000000 000000 00000	000000 000000 000000 000000 000000 00000	00000 00000 00000 00000 00000 00000 0000	000000 000000 000000 000000 000000 00000
	332	24	New-10	000000 Nm-m	NA-BERTHAN FARMANA-POW	000000 000000 NA-BEEFFE F44MAN-BEEFFE NA-B	000000 000000 000 NA-BERTHORES AND HER NA-BERTHORES AND HER NA-BERTHORES AND HER NA-BERTHORES AND HER NA-BERTHORES AND HER NA-BERTHORES AND HER AND HER NA-BERTHORES AND HER AN	MU-W & & HAW HO & O O O O O O O O O O O O O O O O O	MU-WWW-WWW-WW-WWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWWW	Mu-maaa-Hau-wamaaaaaaaaaa Mu-maaa-Hau-wamaa Mu-maaa-Hau-wamaa Mu-maaa-Hau-wamaa Mu-maaa-Hau-wamaa Mu-maaaa-Hau-wamaa Mu-maaaaa Mu-maaa Mu-maaa Mu-maaa Mu-maaa Mu-maaa Mu-maaa Mu-maaa Mu-maaa Mu-maaa Mu-maaaa Mu-maaa Mu-	MUMUMUMUMUMA444444444444444444444444444	MU-TO TO T	000000 000000 000000 000000 000000 NAME & B & B & B & B & B & B & B & B & B &	MU-TO BE OUT OF OUT OF OUT	NA-W&&&A444444444444444444444444444444444	NA-MERRAHAN-GOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOO	MU-TERRENAMENTA TATATATATATATATATATATATATATATATATATA
.233	•	0.000 2.000 4.440		1000 1000 1000 1000	, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	MUNNANA SANANANANANA SANANANANANA	กับบับบับบับบับบับบับบับ บับบับบับบับบับบ	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,		inanananananananananananan Juuuwuu uu	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	ስለባለባለባለባለባለባለባለባለባለባለባለባለባለባለባለባ ነባህህህህህህህህህ444444444444444444444444444	inananananananananananananananan anananan Juunuuu uu	inananananananananananananananan ananananan Juuuwuu uu u 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4	ነለሪ ነብ ነገር	`^^~``````````````````````````````````
2000 6666 6444	2000 2000 4 4 4		, , , , , , ,		,000 000 000 000	- - - - - - - - - - - - - -	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,		,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,		,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	ነበለለ ነበር ለርሲ የተመሰ ነገር	
. 8000 HHH HHH	-	4	-4-4	₩.	Ē	20000 20000 20000 20000	TONO NOON	ACIONIO COCION	HUNDUN UNDUNU UN	HUNDIN HUNDING HUNDING	HUMANA NANANAN NANANA	HUNDIN HUNDING HUNDING HUNDING	MUNIOU WINDOWN WOUNDS WOUNDS	HUNDIN NOONNO NOONNO NOONNON NOON	MUNION NOUNDER HUNDRIN HUNDRIN HUNDRIN	HONDO COCOCO COCOCO COCOCO COCOCO	TOPOSTO POSTO POSTO POSTO POSTO POSTO POSTO
: <del>nada</del> ad	<del>delelel</del> el	4-4-4		ननन	-	ını	idd <b>dd</b>	लंब -बबंबबबब	वन ननननन नन	वर स्वस्वस्य स्वयंत्रंतं	वन नवनननन नवनंत्रंतंत्रं <del>व</del> र्	IAल स्वत्वत्वत्व स्वेबंबंबं स्वाप्तिक्षा	।वत नतनवनन नर्नवंत्रंतं त्रंत्वंत्रंतं	।वन नवननन नर्नवंत्वंतं त्रंत्वंतंत्वं वंत्वं	।वर स्वर्गन्त्व सर्ववंत्वंतं व्वंत्वंत्वंतं वेवंवंत्वंतं	Iवन नवनवन्न नर्नवंत्वंतंत्रं <del>वं</del> त्वंत्वंत्वं वंत्वंत्वंत्वं वंत्वंतंत्वं	।वत नतनवन नर्नवंत्रंतंत्रं त्रंबेत्वंत्रंतं वंत्रंबंतंत्रं वंत्रंबंतंत्रं
e alamanan na	nanana a	ann ne	C)C	<b>1</b> 01			~~	222222 222222 222222	<u> </u>	<i>.</i>	aaaaaa aaaaaa aa	aaaaaa aaaaaa aaaaa	aaaaaa aaaaaa aaaaaaa	<i><b><u> </u></b></i>	adalaha adalaha adalaha	<i>പ</i> രവവവെ വവവവവ വവവവവ ചാവവവവ ചുവവ	<b>പരവവവെ വരവവവ വരവവവ വരവവവ ചരവവവ</b>
00000000000000000000000000000000000000	/ ####################################	100000 -0400- -0400- -1111	63E-0	76E-0	888 40 2000 3000 111			74 00 0 10 00 0 10 00 0 10 00 0	/4@WO4W /DWW4W !PMMMMMMM !	/4@w04 00/44/ 10 00/04 40 20/04/ 11 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	/4 @w04 &0 W4 W4 W4 W W W W W W W W W W W W W W W	/4#W040040/4/4/W04-0 0/W040040/4/W04-0 	/ WWW WWW WW	/4 muO4	/4 8 4 0 0 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4	/4 8 4 0 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 8 4 8 4 4 8 4 4 8 4 8 4 4 8 4 4 8 4	00000000000000000000000000000000000000
. iu -1 -124 /2/2/2/2/2/2/2/2/2/2/2/2/2/2/2/2/2/2/	2000000000 1-444 1-444 1-444 1-446 1	100000 100000 100000000000000000000000	200	× 1.8	∞ • • • • • •	3-1-4-6	15	000	<b>3</b>	000000000 	00000000000000000000000000000000000000	00000000000000000000000000000000000000	0000 000000000000000000000000000000000	0000 000000000000000000000000000000000	0000 000000000000000000000000000000000	OOOO OOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOO	0000 000000000000000000000000000000000
4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4	00000 1111 100000 100000 100000 100000	1000	338E-0	001 001 001 001 001 001 001	256E-0 127E-0 011E-0	422E	146. 146. 177. 100.	386E-8	386E-0 724E-0 591E-0	20 000000 20 000000 20 000000 20 000000 20 000000	20 00000 mg 111111 mg 111111 mg 111111 mg 111111 mg 111111 mg 11111 mg 1111 mg 11111 mg 1111 mg 11111 mg 11111	W FNOAUO WAMHA NONNUA WAFIN NA 4-WAFF AFOAO II IIIII IIIII OOOOOO OOOOO	W         -0.000         walled           W         -0.000         walled	W FNORUO WRWHER 244, M NOKNUA WENTEO DOM M 4400FF AFOROM NOW M 11111 11111 111 M 11111 11111 111 M 11111 11111 111 M 11111 11111 111	W FUO 040 WOWHOM 9/14/40 W UO 040 WE WE WE O O O O O O O O O O O O O O O	W FUODUO WOUHES \$44040 0F4800 000000 000000 000000 000000 000000 0000	W L-00400 WBW-1400 97474-10 VL-824-10 W CAVINU4 WBL-UL-0 DOUGOE O-WB4-10 WW-140-10 WW-
ŀ			000			000		• •					• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
			6		10			11									









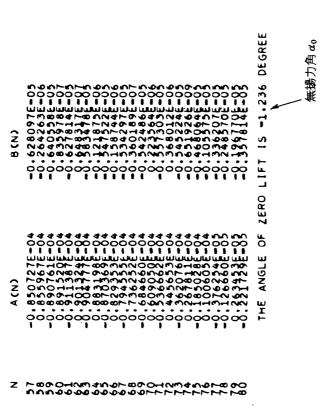
LP10:直接ルーチン2における等角写像用フーリェ係数の反復収束情報

(ILP(4)=1のとき出力)

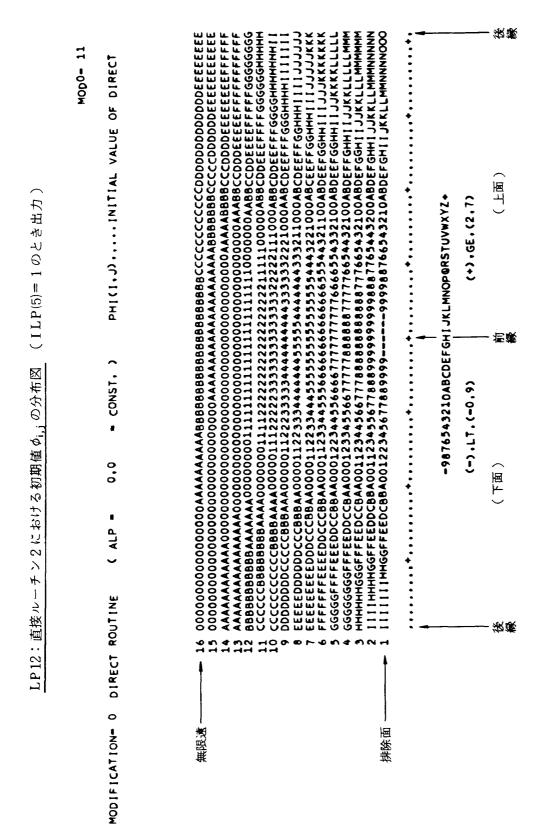
8 -000M	90	-0.334509E-02 -0.247192E-02 -0.835955E-03 -0.146242E-03 -0.316945E-03 -0.218053E-04 -0.218053E-04 -0.318053E-04 -0.318053E-04 -0.318053E-04 -0.318053E-04 -0.318053E-04 -0.318053E-04 -0.318053E-04	$\begin{array}{c} DA \\ DB \end{array}$	EPSIL:後線角/π	IL) * (EXP (w (SIGMA))	
INFORMATION	DA	00000000000000000000000000000000000000	0.1999/76E-009 0.1999/76E-009 0.1997/19E-05	MAPPING TO THE INSIDE OF A CIRCLE	DZ/DSIGMA = +(1/SIGMA++2)+(1-SIGMA)++(1-EPSIL)+(EXP(W(SIGMA))	*(SIGMA) = SUM((A(N)-!*B(N))*SIGMA**(N=1))
DIFICATION- 0 MAPPING INFORMATION	ERR	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0.136693EEE000 0.136693EEE000 0.178814EEE00	MAPPING TO THE	D2/DSIGMA = -(1,	W(SIGMA) - SUM(

MODO-

(ILP(4)=1のとき出力)		
	FOURIER COEFFICIENTS B(N)	40mmmangabeng non nghiya nghao ne monghao noncortochane ngatanonan
	MAPPING INFORMATION A(N)	00000000000000000000000000000000000000
	MODIFICATION - 0	は 44 44 44 45 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5



This document is provided by JAXA.



	MOD0- 12	ANGO	
=1のとき出力)	NOI	ี	00000000000000000000000000000000000000
- (ILP(6)=	ITERATION	NSP	00000
2における反復収束情報	- CONST. )	IK JK	ANNUMUM WARREN PRINTER PRINTERS OF SECOND SE
直接ルーチン2におけ	( ALP = 0.0	סכר	00000000000000000000000000000000000000
LP13:	DIRECT ROUTINE	IHdO	
	MODIFICATION- 0	≻ U	-1 C 6 4

NCY:フローサイクル数, DPHI:max | 4φ<sub>i,j</sub> | なる 4φ<sub>i,j</sub>, DCL: 4F IK, JK:max | 4φ<sub>i,j</sub> | なる i,j, NSP:超音速点の数 CL:揚力係数, ANG0:無揚力角

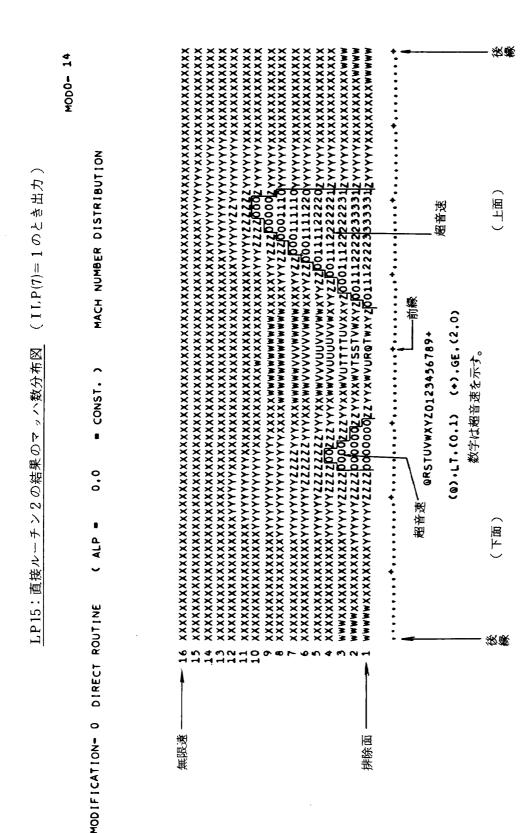
This document is provided by JAXA.

```
LP14:直接ルーチン2の結果のめ,,分布図 (ILP(5)=1のとき出力)
```

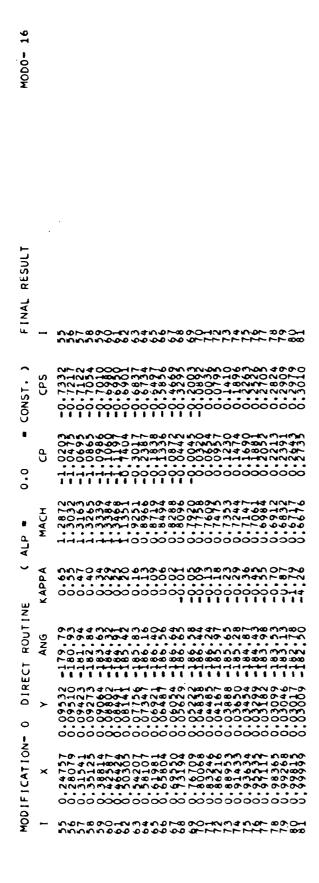
MODIFICATION - 0

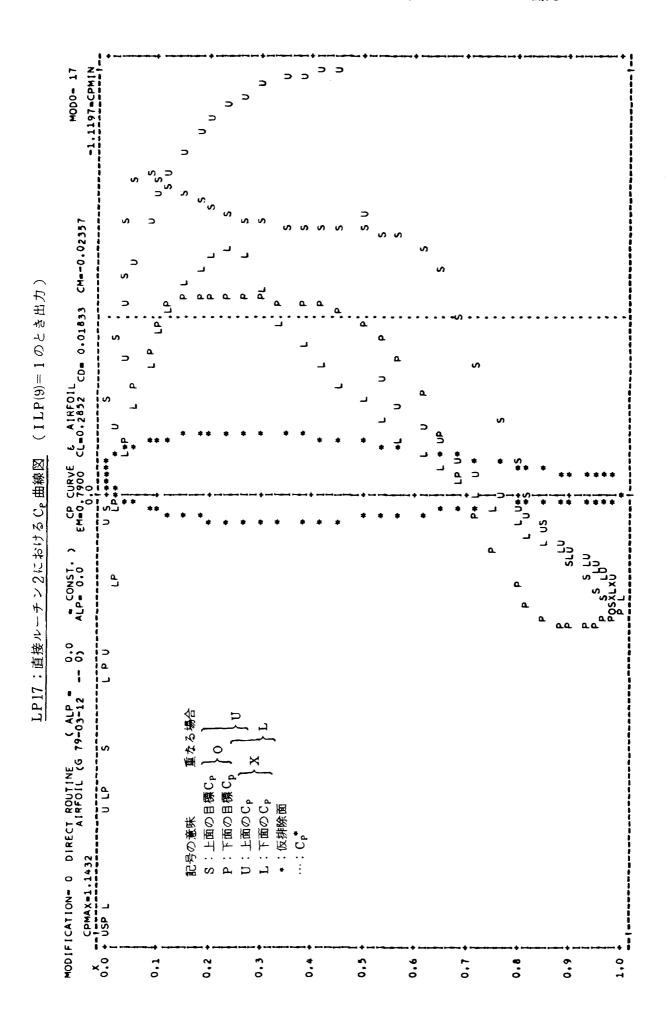
MODO- 13

```
GGGGGGGFFFEEDDCCBAA0001233455667777888888777776654432100ABDEFFGHHI1JJKKLLLLLMMM
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    ннниннGGGFFFEEDCCBAAOO01234456677888888888888877665432100ABDEFGGH11JJKKLLLМММММ
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           CCCCCCBBBBBBBBBAAAA000000111122222222222222221111100000ABBCDDEEEFFFFGGGGGHHHHHH
CCCCCCCCCCCCBBBBAAAA0000011122223333333333333322222111000ABBCDDEEFFFGGGGHHHHHHHI!
DDDDDDDCCCCCCCBBBAAA000001122233333444444444333332221000AABCDEEFFFGGGHHHH!!!!
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     EEEEEEDDDDDCCCBBBAAOOOO112233344444555555444444333211000ABCDEEFFGGHHHIIIIIIIJJJJ
EEEEEEEEEEEEEEEGDDCCCBBAAOOOO112233444555555555555555443221000ABCEEFFGGHHHIIIJJJJKKK
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     FFFFFFEEEEDDCCCBBAA0001123344555666666666666655544321100ABDEEFGGHHIIJJJKKKKKKK
GGGGGFFFFEEEDDCCBBAA000122344556666777777776666554332100ABDEEFGGHHIIJJKKKKLLLLL
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    PHI (1.J)....AFTER DIRECT
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           (+), GE. (2,7)
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         .9876543210ABCDEFGHIJKLMNOP@RSTUVWXYZ+
- CONST. )
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             (-).LT.(-0.9)
      0
DIRECT ROUTINE
                                                                                                                                                                                           98 4 88 40 6
```



	MOD0- 15	CM=-0,02357		ック数 な に 本 ける モーメント 1 点 番 号 ( 1 マック数 ( 2 マック数 ( 2 マック数 ( 3 マック数 ( 4 マック数 ( 4 マック数
とき出力)		CD= 0,01833		ALP: 设角 EM: 出流マッハ CL: 場力条数 CD: 坑力条数 CM: 十
= 10	SULT			ヤデンTOABLA らやにさてOABL うらからてTOABLA らゃじ2TOABL うらゃらさ てんしょう ちゃっちょう ちゅう ちゃっか ちゃっか ちゃっと しょくしょく こういん こうしょう しょうしょう しゅうしゅう しゅうしゅうしゅう しゅうしゅう しゅう
= (I L P(8)=	FINAL RES	CL=0,2852	(PS	00000000000000000000000000000000000000
る諸元結果	CONST. )	. 1900	გ	$\begin{array}{c} \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\$
2における	•	EM=0.	MACH	$\begin{array}{c} 0.00000000000000000000000000000000000$
ルーチン	0.0	0.0	KAPPA	11111111111111111111111111111111111111
P16:直接	( ALP	ALP= (	ANG	IIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIII
긔	ROUTINE	<b>60</b>	>	00000000000000000000000000000000000000
	DIRECT	9-03-12	×	OHOUR HINE BOURSHINGS IN OUR BOURS AND SERVICE SERVICE ON OUR HIT THE OFFICE ON OUR HINE WE AND A SERVICE ON OUR HIT THE OFFICE ON OUR HINE
	MODIFICATION 0	AIRFOIL (G 7		HHHHHHHANNONNONNONNONNONNONNONNONNONNONNONNONNO





MOD0- 18

LP18: 修正第0回の総合計算情報 (必ず出力)

MODIFICATION- 0 CONVERGENCE

	+ INVERSE -	ma m	:::::::::::::::::::::::::::::::::::::	**************************************
*		(CL=0.2899=CONST.) *	(ALP=0.0=CONST.)	* (MAX-CHORD-AXIS)
I TERAT I ON	* 該当ルーチンで行った		在本文学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学学	**************************************
(DEFAULT)	* 反復数 (20+70)	* (04 )	(07 )	* (DEFAULT:標準值) *
TIME (MSEC)	* 該当ステップで NSI * かかった時間 IFEW	17760 **	4739	***
NCP		* * · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	\$9	**
MAXICPS-CPI	$\mathbf{max}   \mathbf{C_{P_i}} - \mathbf{C_{P_i}}  $	0.46751E+00	0.46588E+00	**
(DEF AULT)	***		(0.10000E-02)	** *
SUM ICPS-CPI++2	$ * \frac{M}{\Sigma \alpha} \Sigma \alpha_i (C_{P_i}^S - C_{P_i})^2 A x_i $	* 0°10146E+00	0.10132E+00 DMAX	**
(DEFAULT)	3	***	(0.10000E-04)	• • •
ALP (DEG)	* 如	1.2440 **	0.0 DCP	1.2434
ני	**	* 0.2846	0,2852	0.2851
90	* CDW + CDF	* 0.01833 *	0,01833	. 0.01833
CD*	* 压力抗力係数 摩擦抗力係数		境界層計算は行っていない	••••
₹.	* + 社 長 のモーメント	-0.02380	-0,02357	-0.02387
1/0	* 類厚比			0.1289
WIDTH OF TE	% 物象中	0.0300	0,0301	0.0301
ROTATION	回転角	* ***	700	

MOD3-(ILP(5)=1のとき出力 PHICIOJ)....INITIAL VALUE OF INVERSE 第2回の出力を省略する。 LP19:逆ルーチンにおける初期値 6:1 の分布図 (修正第1回, MODIFICATION" 3 INVERSE ROUTINE

液橡 FFFFFFEEEEEEDDDCC88AA0001122334444455555544444333211000A8CDDEFGGHHIJJJJKKKKKK GGGGGGGFFFEEEDDCCBAA00112234455566666666666655543321100ABCDEEFGHJJJJKKKLLLLLMMM ННННННGGGFFFEEDCCBAA001123345566777777777666554322100ABCDEFFGHIJJKKLLLLМММММ GGGGFFFFFFEEEDDCCBBAA000122334445555555555554443221000ABCDEEFGHH11JJJKKKKLLLL (田里) -9876543210ABCDEFGHIJKLMNOP@RSTUVWXYZ+ (+).GE.(2,7) 經療 (-).LT.(-0.9) (国上) 浽醿 9546777 排除面

	M0D3- 2					
LP20:逆ルーチンにおける反復収束情報 (ILP(6)= 1 のとき出力)	ITERATION $A = \max  A\phi_{i,j}  \approx A\phi_{i,j}$	-0.1018E-03 -0.32992E-04 -0.1447E-04 -0.1452E-84 -0.1453E-84	00000000000000000000000000000000000000	22 TIME ■ 5806 (MSEC) ▲—— 逆ルーチンの計算時間	ボーー 海アーチン	ープ IFEW回の情報は出ない。
LP20:	INVERSE ROUTINE	00000000000000000000000000000000000000	000000 1000000 1000000 10000000 111111 10000000 100000000	\TE =		(注) 初めのSLOR スイーブI
	MODIFICATION- 3 NCY	;	5 21			! (世)

液藥

1111111HHHHGGFFEEDDCBAA00122345667777888888877776654432100ABCDEFGHH1JKKLLLMMMNNNNN 1111111HHHGGFFEEDCBAA00123345567778888888888877655432100ABCDEFGH1JKLLMMNNNNNOOO EEEEEDDDDDDDCCCBBBAA00000112222333333333333333222111000AABCDDEEFGGGHHHIIIIIIJJJJJ EEEEEEEEEEDDDDCCCBBBAA0001122233334444444444433332221000AABCDDEFFGGHHIIIIJJJJJKK JJJJJ1111HHGGFFEDCBAA0012344567788899999999887765433210ABCDEFGHIJKKLMMNNNOOOOOO FFFFFFFEEEEEDDDCCBBAA0001122334444455555544444333211000ABCDDEFGGHHIIIJJJKKKKKK GGGGGGGFFFEEEDDCCBAAO0112234455566666666666655543321100ABCDEFFGHIJJJKKKLLLLLMMM HHHHHHGGGGFFFEEDCCBAAO011233455666777777777666554322100ABCDEFFGHIJJKKLLLMMMMMMM GGGGFFFFFEEEDDCCBBAA00012233444555555555555554443221000ABCDEEFGHH11JJJKKKKLLLL MOD3-(国刊) (ILP(5)=1のとき出力) -9876543210ABCDEFGHIJKLMNOP@RSTUVWXYZ+ (+), GE, (2,7) 怎藥 PHI(I:J)....AFTER INVERSE ,分布図 (-).LT.(-0.9) LP21: 逆ルーチンの結果のめ 個上 MODIFICATION- 3 INVERSE ROUTINE 滚藤 9545249 無限遠 排除面

	0000000000000000000000000000000000000
MOD3- 5	X 000000000000000000000000000000000000
ING EDGE	○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○
ADJUSTMENT OF TRAILING	$\begin{array}{c} 000000000000000000000000000000000000$
DELTA AND	
CORRECTION OF	00000000000000000000000000000000000000
RSE ROUTINE	00 000000 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
MODIFICATION- 3 INVERSE ROUTINE	00000000000000000000000000000000000000
MOD 1 F 10	とうちゅうものもらららしょうきょうらものりょうしょうしょうしょうしょうしょうしょうしょうしょうしょうしょうしょうしょうしょ

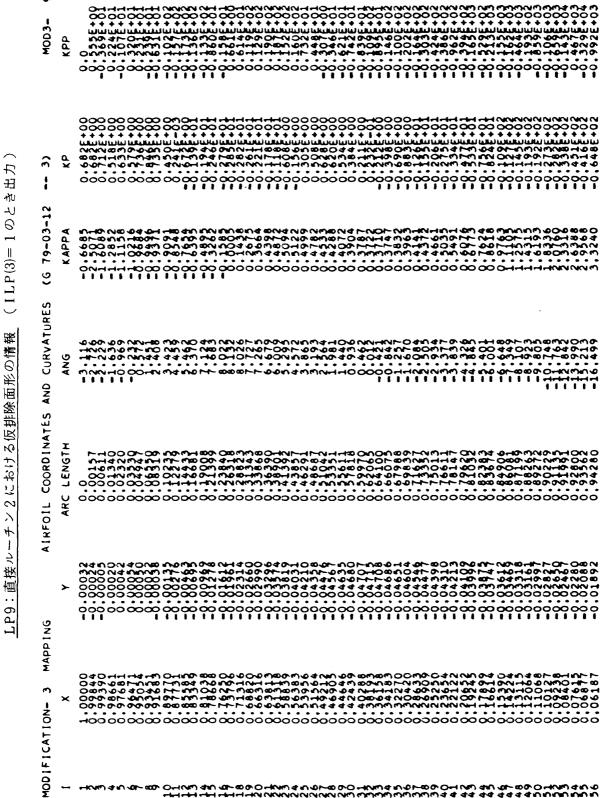
$\mathrm{LP6}:$ 直接ルーチン $1$ における初期値 $\phi_{i,j}$ の分布図 ( $\mathrm{ILP}(5)$ = $1$ のとき出力)	0.2899 - CONST. ) PHICL.J)INITIAL VALUE OF DIRECT	BBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBBB		-9876543210ABCDEFGHIJKLMNOP@RSTUVWXY2+	(-).LT.(-0.9) (+).GE.(2.7)
LP6:直接ルーチン1における初	DIRECT ROUTINE ( CL = 0,289	16 000000000000000000000000000000000000	•••••••••••	<u> 786−</u>	• (•)

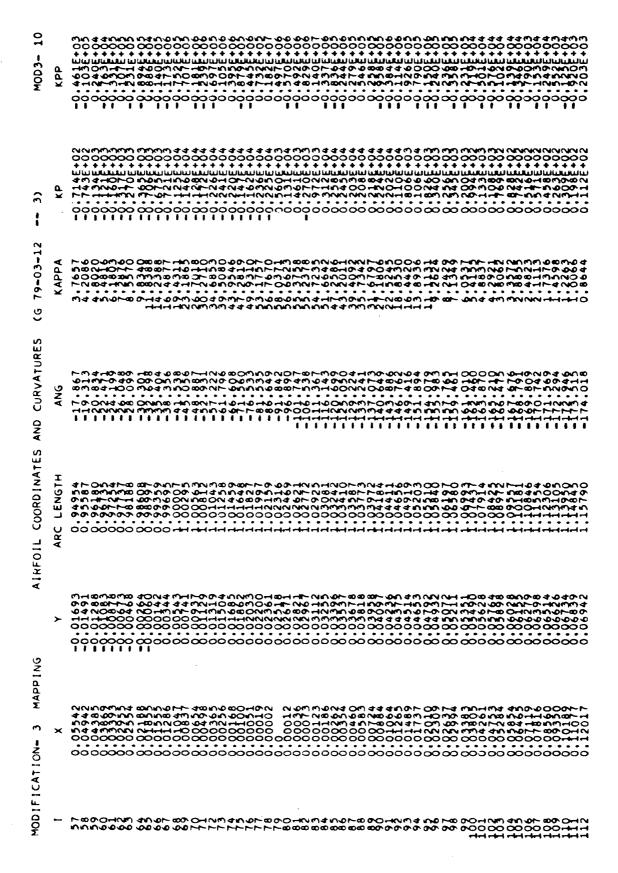
MODIFICATION- 3

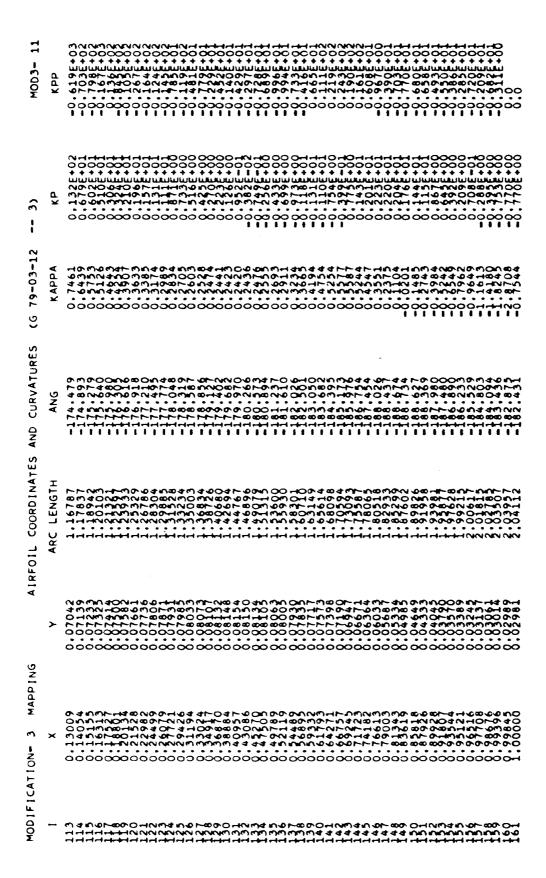
	MOD3-							
		ANGO		000000 HITHIAH MMMMM HITHIAH HITHIAH HITHIAH HITHIAH HITHIAH HITHIAH	NGNGNA HAMAHA EMMANA HAMAHA HAMAHA HAMAHA HIJIJ	NONONN HHHHHH MONONN HHHHHHH HHHHHHH HHHHHHH HHHHHHH	2000000 11 11 11 11 11 11	
ILP(6)= 1のとき出力	I TERAT I ON	ALP	00000000000000000000000000000000000000	2000000 2000000 2000000	**************************************	00000000 11111111111111111111111111111	000000 1444444 000000	
東情報(ILI	CONST. )	a S	***         *** <td>ਜਜਜਜ ਲਈ ਲਈ ਜਜਜਜ ਜਜਜਜ ਜਜਜਜ ਜ</td> <td>ननननन गुग्रुग्रुग्रुग्रुग्रुग्रुग्रुग्रुग्रुग्</td> <td>#88888 88888 ####### #################</td> <td>~~~~~ ~~~~~ ~~~~~~</td> <td></td>	ਜਜਜਜ ਲਈ ਲਈ ਜਜਜਜ ਜਜਜਜ ਜਜਜਜ ਜ	ननननन गुग्रुग्रुग्रुग्रुग्रुग्रुग्रुग्रुग्रुग्	#88888 88888 ####### #################	~~~~~ ~~~~~ ~~~~~~	
おける反復収	0.2899	1X X	000000 000000 00000	ማተቀቀነበስ ማተቀቀነበስ የነበተተቀተ		መመመመቀቀ መመመመቀቀ ተተተተተተ		1218 (MSEC)
7:直接ルーチン1に	ROUTINE ( CL .	DCL	0000000 1111 0000000 1044040 044080 044080 0000000 00000000	10-14-0-20-0 	2000000 24 42 42 40 40 44 42 40 40 44 42 40 40 44 42 40 11 11 11 11	2000000 410000-44 400000-44 40000000000000000000	000000 000000 00000000 0000000 000000	5 TIME # 6
TP	MODIFICATION- 3 DIRECT	IHAO	000000 3.11-11-1 3.11-1 3.11-	000000 000000 000000 000000 000000	00000 00000 00000 00000 00000 00000 0000	11111 000.3469 1000.3269 1000.3269 1000 11111 1000 1100 1000 1000 1000 1	らみ ちろきり こうううろう	ITERATE =
	MODIFIC	NCY	1	2	٣	4	w.	

(+).GE.(2.7)

```
| I | I | HHHHGGFFEEDDCBAAO0122344566677778888887776654432100ABCDEFGHH| JJKLLLMMMNNNN
| I | I | I | HHHGGFFEDDCBAAO012334556777888888888877655432100ABCDEFGH| I JKKLMMNNNNOOO
                                                                                                                                                                                                                                               GGGGFFFFFEEEDDCCBBAA0012233444555555555554443221000ABCDEFFGHHIJJJKKKKLLLLL
GGGGGGGFFFEEEDDCCBAA001122344555666666666666655543321100ABCDEFFGHHJJKKKLLLLLMMM
HHHHHGGGGFFEEEDCCBAA0011233455666677777777666554322100ABCDEFGGHJJJKKKLLLMMMMMM
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 JJJJJIIIHHGGFEEDCBAA0012344567788899999998887765433210ABCDEFGHIJKKLMMNNNOOOOOO
                                                                                                         PHI(1,J)....AFTER DIRECT
(ILP(5)=1のとき出力)
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 -9876543210ABCDEFGHIJKLMNOP@RSTUVWXYZ+
LP8:直接ルーチン1の結果のゆ, ,の分布図
                                                                                                          0,2899 - CONST. )
                                                                                                            t
                                                                                                         DIRECT ROUTINE
                                                                                                                                                                                                                                                       95457706
```







跹
<b>**</b>
HK.
⋈
$\widetilde{\mathbb{R}}$
K
、係数の反復収束情報
数
踩
۲
=
ン2における等角写像用フー!
5
Œ
<b>Ø</b>
印
魚
鵂
ĸ
÷
#
ک
2
#
1
¥¥ ≺
直接ルーチ
12
LP 10

(ILP(4)= 1のとき出力)			

MOD3- 12

	08	11111111111111111111111111111111111111	DZ/DSIGMA(1/SIGMA**2)*(1-SIGMA)**(1-EPSIL)*(EXP(W(SIGMA))	(N-1))	160 POINTS AROUND THE CIRCLE
INFORMATION	DA	00.157.04669001001001001001001001001001001001001001	/SIGMA**2)*(1-SIGMA)**	*(SIGMA) = SUM((A(N)-!*B(N))*SIGMA**(N-1))	160
MODIFICATION - 3 MAPPING INFORMATION	ERR	00000000000000000000000000000000000000	D2/DSIGMA = -(1.	W(SIGMA) = SUM(	FPS11 #1.004
100 F	-				

(ILP(4)=1のとき出力)

This document is provided by JAXA.

This document is provided by JAXA.

```
LP12:直接ルーチン2における初期値 4., の分布図
```

(ILP(5)=1のとき出力

MOD3- 15

PHICI.J) ....INITIAL VALUE OF DIRECT - CONST. )

( ALP

DIRECT ROUTINE

MODIFICATION - 3

1111HHHGGGFFEEDDCBAA00122344566677778888777776654432100ABCDEFGHHIJJKLLLMMNNNNN

#9876543210ABCDEFGHIJKLMNOPBRSTUVWXYZ+

MOD3- 16	•	11111 	111111 	111111 	11111 141111 141111 141111 141111 141111 141111 141111 141111 141111 141111 141111 141111 141111 141111 141111 1411	111111 414444 4000000 6000000	111111 414444 1144444 600000 8000000
Lr(0) - 1 0 C 2 H 7	ป	0 00 00000 0 00 00000 0 00 00000 0 00 00000 0 00 00000	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	, www.www.	AN UNUNUU BB BB BB BB BB BB BB BB BB BB BB BB BB	, was as a	**************************************
平筒報 (1LF)	NSP	~6.600 00.0000 HHHHHH	~~~ ~~ 8 ~~~ ~~ 8 ~~ ~~ ~~ 8	998869 22222 144444	6 66666 27222 1 111111 1 111111	86 00 00 NNEMEN HAHAHA	000000 กฎกฎาก สสสสสส
おける及復収 - CONSI.)	~	00.000H	പ്പപ്പ ഗതമ	99000H			C C C C C C C C C C C C C C C C C C C
13:直接ルーナン2にく 416 = 0.0	ם לו	1487-954 050-909-1 1097-800 109-6044-1 109-109-109-1		20000000000000000000000000000000000000	20 00 00 00 44 4444 94 4444 94 9444 14 94 944 11 11 11 11	20000000000000000000000000000000000000	1 M M M M M M M M M M M M M M M M M M M
LLP	•	00000 00000 00000 00000 00000 00000 0000	000000 000000 1448 1458 1440 1411 1000 11111 0000 0000	00000000000000000000000000000000000000	00.9282 00.73682 00.73682 00.66946 00.56946 00.56946 00.56946	00 00 372 42 42 42 42 42 42 42 42 42 42 42 42 42	00000000000000000000000000000000000000
MODIFICATION.			~	6	<b>.</b>	<b>.</b>	vo

```
MOD3- 17
                    PHI (1, J) .... AFTER DIRECT
(ILP(5)=1のとき出力)
LP14: 直接ルーチン2の結果の 4. 1分布図
                   - CONST. )
                   0
                    •
                   DIRECT ROUTINE
                                             MODIFICATION- 3
```

```
LP15:直接ルーチン2の結果のマッハ数分布図
```

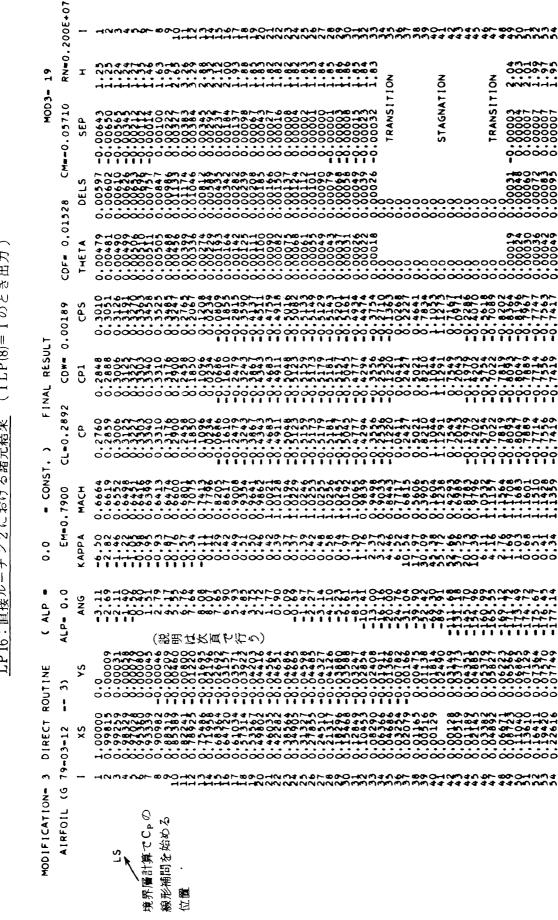
(ILP(7)=1のとき出力

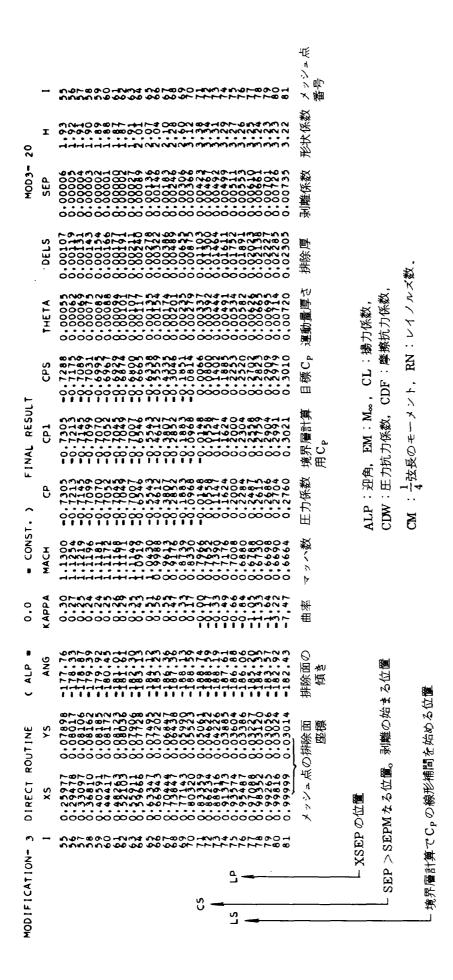
MACH NUMBER DISTRIBUTION CONST. ) 0 DIRECT ROUTINE MODIFICATION- 3

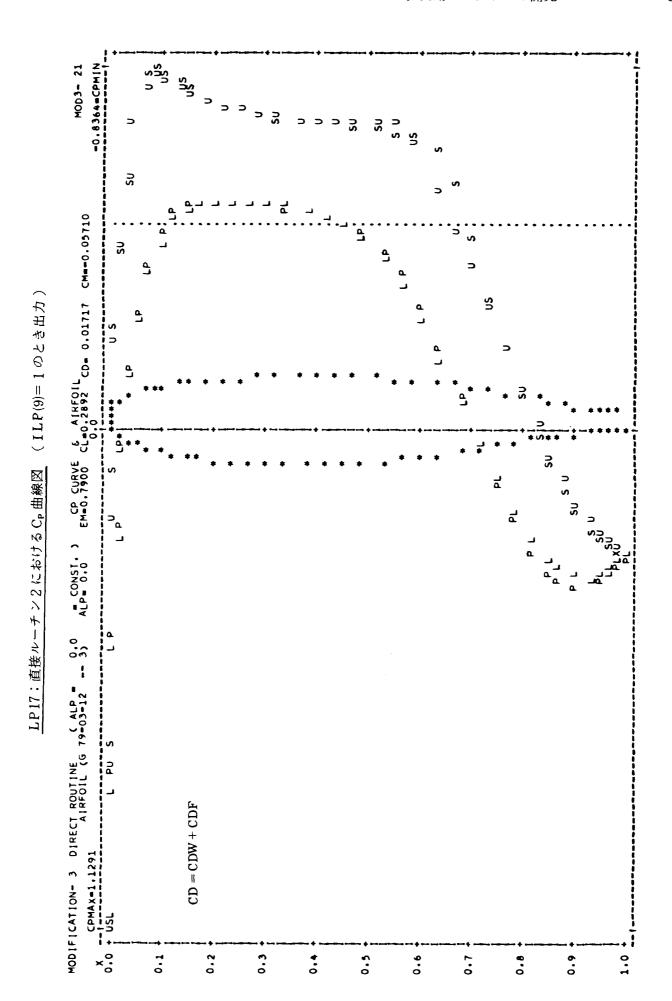
9545510587954621 11111111

ORSTUVWXY20123456789+

(@).LT.(0.1) (+).GE.(2.0)







LP18:修正第3回の総合計算情報 (必ず出力)

***************************************	*	***************************************	******************	
DESIGN AIRF	DESIGN AIRFOIL (G 79-03-12 3)	INPUT AIRFOIL (JOUKOWSKY NO.1 )	NO.1 ) EMBO.790 RNBO	RN#0.200E+07 M#N# 80#15
	INVERSE =	* - DIRECT - * CLED. 2899#CONST.) + CMAX=CHORD-AXIS	- DIRECT - (ALPHO, DECONST.)	V × V = CQCHU = X V X
************		・ 中央共産権を対する。	中年年中年中年中年中年中年中年中年中年中年中年中年中年	***
ITERATION (DEFAULT)		5 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4	6 70)	. * * * * :
TIME (MSEC)	5806	6181	7310	
a ON	**	**	**	. * *
MAXICPS-CPI (DEFAULT)		0.10175E+00	* 0.10717E+00 * (0.10000E=02)	****
SUM ICPS-CPI**2 (DEFAULT)		0.11757E=02	0.13005E=02 (0.10000E=04)	****
ALP (DEG)		0.0183	0.0	1.0732
J <sub>O</sub>		0.2899	0.2892	0.2892
00 Å		0.00187	0.01717	0.01717
ξ		-0.05752	-0.03710	-0.05720
1/0				0.1258
WIDTH OF TE		0.0301	0.0011	0.0011
ROTATION (DEG)			0.01834	***

	23	3.31	I	30000000000000000000000000000000000000
	MOD3-	ML/0=1	KAPPA-2	######################################
		E:78-91785	KAPPA-1	200044 44 60004 60 400 400 400 400 400 40
( 4		EAT2L.E	3	OOHMUUUUUUH HHHHHHHHHHHHOO OOKTOOOOOOOOOOOOOOOOOOOOO
しのとき出		CURVATURE	ANG-2	ALTITITITITITITITITITITITITITITITITITITI
LP(0)=1		018528F C	ANG-1	$\begin{array}{c} \text{QUOD} \ \text{QUOD} \$
結果 (I		352m-RA	CPI	00000000000000000000000000000000000000
ける諸元		410×6878+7	CPS	$\begin{array}{c} 000000000000000000000000000000000000$
x/c 17 to	FACE-	8820134p	<del>g</del>	$\begin{array}{c} 111111111111111111111111111111111111$
定された	UPPER SUR	8 CAMBE	MACH	$\begin{array}{c} 0000000000111111111111111111111111111$
<b>太軸上で指</b>	· (s	£450.7388	04/d	0000 @ 0000000000000000000000000000000
23: 最長弦	-CHORD-AXI	118732 AT	Y/C-2	0000 @ 00 0000000000000000000000000000
TP	FINAL RESULT CMAX-C	3) X(5=0	Y/C-1	0000 @ 0000000000000000000000000000000
		03-12	S/C-2	0000 @ 0000000000000000000000000000000
	. 3	ור (פ 19-	S/C-1	00000 00000000000000000000000000000000
	MODIFICATION	AIRFOI	y/c	0.000 @ @ 000000 00 00 00 00 00 00 00 00 0

 $EM:M_{\infty}$ ,  $egin{align*} RADIUS \ L.E. \ \end{bmatrix}$ :前線曲率半径,ALP:迎角,  ${
m CL}$  : 揚力係数, ${
m CD}$  : 抗力係数( ${
m CDW}+{
m CDF}$ ), ${
m CM}$  :  $rac{1}{4}$ 弦長のモーメント, ${
m RN}$  : レイノルズ数、 T/C:  $\left\{$  異厚比とその位置,CAMBER:  $\left. \right\}$  \* + ンバーとその位置,X/C:  $\left. \right\}$ 

 $L/D:\frac{CL}{CD}\;,\;\;ML/D:M_{\infty}\frac{CL}{CD}$ 

			<b>Რ</b> ᲛᲠᲛᲛ <b>Რ</b> ᲠᲛᲨ ᲠᲝ <i>Ს</i> ᲡᲘᲡᲘ ᲡᲚᲝᲛ Მ Დ~ᲠᲘ ୷ଡ଼ ᲮᲮ-ᲓᲠ ᲛᲝ ᲓᲔᲔᲡᲮ-ᲓᲛ Ს
24	3.31	I	क्रकेक के
MOD 3-	ML/0=1	KAPPA-2	MAAUAMANA GO
	178-14.85	APPA-	N44) WM + MANAWAT TITITITITITITITITITITITITITITITITITIT
	AT L.E	*	00000000000000000000000000000000000000
	URVATURE RN-0.200E	Ŀ	I FILLIFIELL III III III III III III III III III
	0145 OF C	ANG-1	1111 111111 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1
	CM-RA	I do	$ \begin{array}{c} $a_0 + 1 + 1 + 1 + 1 + 1 + 1 + 1 + 1 + 1 + $
	AT X/C=0,799	CPS	
SURFACE-	28 CAMBER=0,0134 0 CL=0.2892 CD	გ	HITTITITITITITITITITITITITITITITITITITI
-LOWER SI		MACH	0000 00 00 00 00 00 0 0 0 0 0 0 0 0 0
(51)	X/C=0,38	04/4	0000 30 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
(-CHORD-AX	-03-12 3) T/C=011258 AT X	Y/C-2	0
ESULT (MAX		Y/C-1	
FINAL RE		S/C-2	0000 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 0
1110N- 3	OIL (G 79.	S/C-1	0000 00 000000000000000000000000000000
MODIFICATION	AIRFO	X/C	$\begin{array}{c} \text{COCC} & \text{CCCC} & \text{CCCCC} & \text{CCCCC} & \text{CCCCCC} & \text{CCCCC} & \text{CCCCCC} & \text{CCCCCC} & CCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCCC$

ANG-2:翼面傾き, $W:rac{1}{\mu}$   $an^{-1}(\mueta_2)$  -  $an^{-1}eta_2$ ,KAPPA-1:排除面曲率,KAPPA-2:翼面曲率,H: 形状係数. P/P0:P/Po, MACH:局所マッハ数,CP:圧力係数,CPS:Cp, CPI:√1-M2·CP,ANG-1:排除面傾き, X/C:指定x/c, S/Cー1:排除面の弧長, S/Cー2:翼面の弧長,Y/Cー1:排除面Y座標,Y/Cー2:翼面Y座標,

 $=\pi$ )

	BEST- 1	0.0176	Y(L)	NUMBER OR
		E AT L.E.m(	Y(U)	COOOCO COOCIE DE LA COUNTRE DE LA COUNTRE LA COUNTRE DE COOCOCOCOCOCOCOCOCOCOCOCOCOCOCOCOCOCOC
出力)		OF CURVATUR	×	
(13=2のとき	MODEL	954 RADIUS O	KAPPA(L)	ANNY 44M MUNICHOO DE CALLANGE CONTRACTOR CON
報1 (ILP	FOR MAKING N	4 AT X/C=0.79	KAPPA(U)	$\frac{1}{2} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}$
めの翼型情	^	BER-0.013	ANG(L)	できる自身を含むすることです。 1 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
模型設計のた	-CHORD-AXIS	-0.3813 CAM	ANG(U)	� Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ Გ
LP24: #	GEOMETRY (MAX	0.1254 AT X/C	4/C(L)	00000000000000000000000000000000000000
	ED AIRFOIL	3) 1/C=(	<b>(</b> (0))/	(次度で説明する)
	3 DESTGN	79-03-12	3/x	$\begin{array}{c} 2000000000000000000000000000000000000$
	MODIFICATION-	AIRFOIL (G		HUNDER OF THE PARTY OF THE PROPERTY STATES OF THE PROPERTY OF

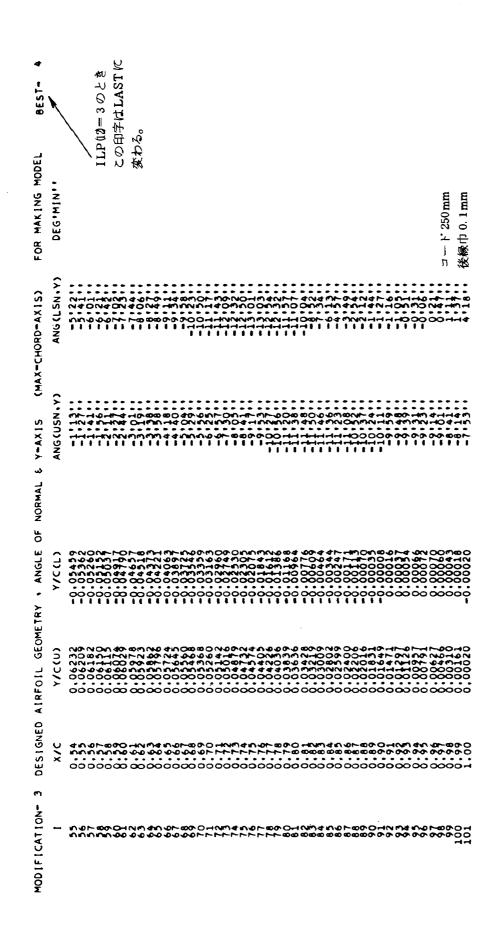
BEST- 2	(T) A	111 2011 2010 400 400	1111 1444 1444 1480 1480	1111 4444 6416 6416 6000	-10:338	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	1 1 1 1 UN-HO 14 (UR) 19 (UN)	0000 4400 6400 6400	00000
	(U) Y	an an an an	<b>CALLIAN</b>	24.44 20.42 24.00 24.00 24.00 40.00	44	<b>3</b> 636X	4	>00 <b>00</b> 1~		00100 0440 0440 0440
	×	0000		w4 40 w5 w0	'n.	0000	, o o o	2000	S	10000 10000 10000
MODEL	KAPPA(L)	0.000	0000	0000 invivo vv.vv	00 ( 66 ( 64 ( 64 ( 64 ( 64 ( 64 ( 64 ( 64	>	1000 000 000 000 000 000 000 000	04-04-0 04-04-0 04-04-0 04-04-0 04-04-0	1111 100 00046 00006 00006 00006	0004 0004 0004 0004
FOR MAKING	KAPPA(U)	MINIO	ALAKAL)	<b>∟</b> ,444	'n.	<i>o</i> ~-æ∘	000	-1100	444-	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1
	ANG (T)	11.69	1111 UU44 OO:+	1.00 1.00 1.00 1.00 1.00 1.00 1.00 1.00	00000	70 <del>~</del> (	ACA W.C	77.89	444 644 630	00-14 00-14 00-14 00-14 00-14
CMAX-CHORD-AXIS)	ANG(U)	1000 0.00 2474	111 0000 1449 1449	1111 4167 4167 4167	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.0	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	000°		4000 4040 4000 4441 111	9 H M WW 9 H M W W 9 H M W W 9 H M W W 9 H M M M 1 H M M M M M 1 H M M M M M M 1 H M M M M M 1 H M M M M M 1 H M M M M M M 1 H M M M M M M M M 1 H M M M M M M M M 1 H M M M M M M M M M M 1 H M M M M M M M M M M M M M M M 1 H M M M M M M M M M M M M M M M M M M
7.R.✓	(1) )/k	10.06224	00000000000000000000000000000000000000	1100 1000 1000 1000 1000 1000 1000 100	-0.04518 -0.04518	2000 2000 2000 2000 2000 2000 2000	0.0220000000000000000000000000000000000	0000 0000 0000 0000 0004 0004	10 8 / 10 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	00000 00000 00000 00000
DESIGNED AIRFOIL GEOME	*/C(U)	0623	2000 2000 2000 2000 2000	86.43 86.43 86.43	8338	2000 0000 0000 0000 0000 0000 0000	000 044 004 004 004	20 00 20 00	2000 4000	00000 00000 00000 00000 00000 00000 0000
	X/C	444	44W	40,00	250	900°		-00 0000 00 0/4	440 OV	
MODIFICATION - 3	-	N SOF C	900	ውፅ ላው ሪሔ ብህ	<b>9</b> -0	860-r		7.75 7.65 7.65	54-88 80-0-68	ያ ርካኒስ գተር የዕመ መመ

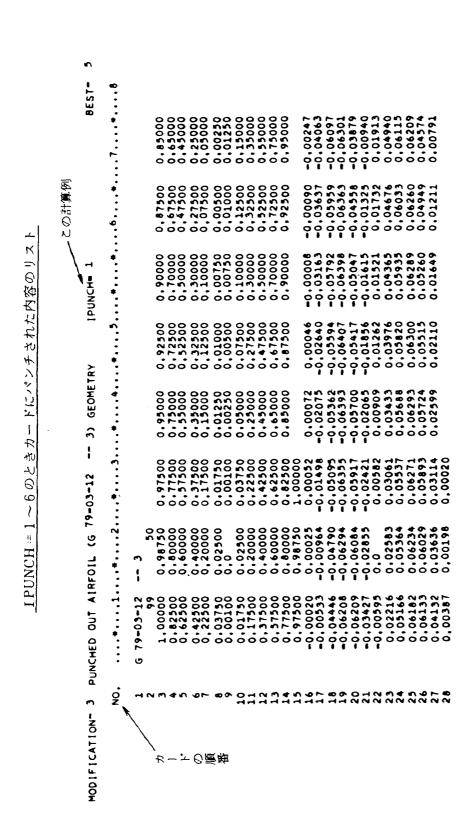
コード 250mm,後緑巾 0.1mm

X/C:x/c 座標,Y/C(U):上面y/c 座標,Y/C(L):下面y/c 座標,ANG(U):上面傾き,ANG(L):下面傾き, KAPPA(U):上面曲率,KAPPA(L):下面曲率,X:設計用x座標mm,Y(U):設計用上面y座標mm,

Y(L):設計用下面y座標mm.

( 4	FOR MAKING MODEL BEST- 3	OF CURVATURE AT L.E.=0.0176	DEG * MIN *	X/C:1%毎のx/c 座標 Y/C(U):上面のy/c 座標 Y/C(L):下面のy/c 座標 ANG(USN,Y):上面の法線と p 軸のな方角																													
LP25:模型設計のための翼型情報2 (ILP03=2のとき出力	(MAX-CHORD-AXIS)	or .+ i	ANG(LSN·Y)	04		_						_	$\overline{}$			~ ~											~ ~			-	~		
	3 DESIGNED AIRFOIL GEOMETRY . ANGLE OF NORMAL & Y-AXIS	AT.	ANG(USN.Y)	0000	 	1	7.5		74		-14	Ņ		40		24		-0	5		170	•		20	40		4 5	in		0	200		⊃ •
		4 AT X/C=0.3813	4/C(L)																							-0.06244							
		1/7	>	0173	0234	8343	7387	000	200 200 200 200 200 200 200 200 200 200	.0447	.0473	14 14	0503	0522	9550	000	0556	0568	0579	900	2000	2000	0611	0617	6790	000 000 000 000 000 000 000	0626	200 200 200 200 200 200	0629	.0629	200	200	. 006
		16 (6 79-03-1	×	00	00	8.8	000		) <del></del>	300	44 00	÷:	6		000	V.O.	45 000	- 00.2 00.2	900	000	100	) OC	) O (	- 60	99 00		ବ ବ ୦୦	in a	000	6	2000 2000	NW:	
	DIFICATION-	. ر	-	<b>-+</b> (~	m d	'n	<b>r~</b> a	000	<b>?</b> <del>*</del> *	134	44	<del>}</del>	- <del>1</del> 1	502	(C)(	75	4.0	25	28	iene	100F	) 4 4 ) (1) (1)	) 40t	~ @:	₽ Q.	-1 (VF d d 4	ባ <b>4</b>	144	44	4	O-HC	, , , , ,	*





## 航空宇宙技術研究所報告673号

昭和56年5月発行

発行所 航 空 宇 宙 技 術 研 究 所 東 京 都 調 布 市 深 大 寺 町 1880 電話武蔵野三鷹(0422)47-5911(大代表)〒182

印刷所 株 式 会 社 東 京 プ レ ス 東 京 都 板 橋 区 桜 川 2 - 27 - 12