# SLAU スキームの低 Re 数流れ場における検証

田辺安忠, 齊藤 茂(宇宙航空研究開発機構), 菅原瑛明(菱友システムズ)

## Validation of SLAU Scheme in Low Reynolds Number Flows

#### by

Yasutada Tanabe, Shigeru Saito(JAXA), Hideaki Sugawara(Ryoyu Systems Co.,Ltd.)

#### Abstract

A CFD code "rFlow" based on the overlapping grids method was developed. An all speed numerical scheme SLAU combined with a fourth order MUSCL-type reconstruction is used to achieve high spatial resolutions. Dual-time stepping method is used for efficient implicit unsteady flow calculations. This paper reports on the two-dimensional results of the validations in the low speed and low Reynolds number flowfields. The obtained flowfield around a cylinder shows good agreement with experimental results where the size of the wake flow bubble and Karman vortex shedding are compared. Also, the calculated lift coefficients of a wing section are agreeable with the experimental data even at high incident angles.

## 1. はじめに

ヘリコプタのロータのような回転体は、一般的には付け根から先端に向かうにつれて回転半径が増加するに 従い、対気速度が増加していく。付け根部分での対気速 度は非常に遅く、在来の CFD 計算において、渦の過大 評価や計算の発散などの原因となっていた。回転体にお ける CFD 解析では、低速でも安定して計算ができるス キームが必要である。

そこで既存の差分法に基づく 2 次元 CFD コードに、 全速度型SLAUスキーム<sup>[1]</sup>を適用した移動重合格子法に 基づく CFD 解析コード rFlow2D(Rotor Flow Solver 2D) を開発した。このコードはロータ断面に着目し、速度変 化やロータの平行移動、回転移動、渦をおいた渦干渉の 解析ができる特徴を持っている。本報告では、2 次元で の低速流れ場および低レイノルズ数における円柱、 NACA0012 翼型、E193 翼型の検証計算を行った結果に ついて報告する。

## 2. 計算手法

#### 2.1 数值計算法

解析コードで使用される支配方程式は、2 次元 Navier-Stokes 方程式を用いており次式のように表され る。

$$\frac{\partial \mathbf{Q}}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial x} \left( \mathbf{E} - \frac{\mathbf{E}_{\mathbf{v}}}{\mathbf{Re}} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left( \mathbf{F} - \frac{\mathbf{F}_{\mathbf{v}}}{\mathbf{Re}} \right) = 0 \tag{1}$$

$$\mathbf{Q} = \begin{pmatrix} \rho \\ \rho u \\ \rho v \\ e \end{pmatrix}, \mathbf{E} = \begin{pmatrix} \rho u \\ \rho u^2 + p \\ \rho u v \\ u(e+p) \end{pmatrix}, \mathbf{F} = \begin{pmatrix} \rho v \\ \rho u v \\ \rho v^2 + p \\ v(e+p) \end{pmatrix}, \mathbf{E}_v = \begin{pmatrix} 0 \\ \tau_{xx} \\ \tau_{xy} \\ \beta_x \end{pmatrix}, \mathbf{F}_v = \begin{pmatrix} 0 \\ \tau_{yy} \\ \tau_{yy} \\ \beta_y \end{pmatrix}$$

ここで、Qは解ベクトル、E、Fはそれぞれ x、y方向への非粘性流束ベクトル、 $E_v$ 、 $F_v$ はそれぞれ x、y方向への粘性流束ベクトル、Re はレイノルズ数である。

空間分解精度を上げるため、空間 4 次精度の FCMT 法を用いて値の再構築を行った。数値流束には SLAU ス キームを、時間積分には LUSGS 法を用いて求めている。 乱流モデルは使用していない。

## 2.2 SLAU スキーム

本解析コードに導入した SLAU スキームは AUSM 族 スキームとして、JAXA の嶋氏によって提案された全速 度型スキームである。AUSM 族スキームを用いた非粘性 流束は次のように書ける。

$$\widetilde{\mathbf{F}} = \frac{\dot{m} + |\dot{m}|}{2} \mathbf{\Phi}^{L} + \frac{\dot{m} - |\dot{m}|}{2} \mathbf{\Phi}^{R} + \widetilde{p} \mathbf{N}$$
(3)

(2)

$$\mathbf{\Phi} = \begin{pmatrix} 1 \\ u \\ v \\ h \end{pmatrix}, \quad \mathbf{N} = \begin{pmatrix} 0 \\ x_n \\ y_n \\ y_n \\ v_n \end{pmatrix}$$
(4)

$$h = (e+p)/\rho \tag{5}$$

$$V_n = x_n u + y_n v + z_n w \tag{6}$$

$$v_n = x_n \dot{x} + y_n \dot{y} + z_n \dot{z} \tag{7}$$

*m、p*はセル境界で定義された質量流量および圧力である。また、上付添え字L、+はセル境界の左、R、-はセル境界の右の意味である。

圧力項の修正として、低マッハ数では移流速度、高亜 音速以上では音速となるよう、亜音速でマッハ数のオー ダーを持つ係数を乗じて圧力を以下のように求めてい る。

$$\widetilde{p} = \frac{p^{L} + p^{R}}{2} + \frac{\beta^{+} - \beta^{-}}{2} (p^{L} - p^{R}) + (1 - x)(\beta^{+} + \beta^{-} - 1)\frac{p^{L} + p^{R}}{2}$$
(8)

$$\beta^{\pm} = \begin{cases} \frac{1}{4} (2 \mp M^{\pm}) (M^{\pm} \pm 1)^{2}, |M^{\pm}| < 1\\ \frac{1}{2} (1 + sign(\pm M^{\pm})), otherwise \end{cases}$$
(9)

$$M^{+} = \frac{V_n^{L} - v_n}{\overline{c}}, \quad M^{-} = \frac{V_n^{R} - v_n}{\overline{c}}$$
(10)

$$x = (1 - \hat{M})^2$$
(11)

$$\hat{M} = \min\left(1.0, \frac{1}{\bar{c}}\sqrt{\frac{(V_n^L - v_n)^2 + (V_n^R - v_n)^2}{2}}\right)$$
(12)

ここで、 c は左右の音速の算術平均で求められる。

$$\overline{c} = \frac{1}{2} (c^L + c^R) \tag{13}$$

質量流束は以下のように求められている。

$$\dot{m} = \frac{1}{2} \left\{ \rho^L (V_n^L + \left| \overline{V_n} \right|^+) + \rho^R (V_n^R - \left| \overline{V_n} \right|^-) - \frac{x}{\overline{c}} \Delta p \right\}$$
(14)

$$\left|\overline{V}_{n}\right|^{\pm} = (1-g)\left|\overline{V}_{n}\right| + g\left|V_{n}\right|^{\pm}$$
(15)

 $g = -\max(\min(M^+, 0), -1) \cdot \min(\max(M^-, 0), 1)$ (16)

$$\left|\overline{V_{n}}\right| = \frac{\rho^{L} |V_{n}|^{+} + \rho^{R} |V_{n}|^{-}}{\rho^{L} + \rho^{R}}$$
(17)

#### 3. 解析条件

3.1 解析格子

円柱の格子は物体周辺格子、内側背景直交格子、外側 背景直交格子の3種類の格子を作成した。

NACA0012、E193 翼型の各格子は物体周辺格子、外 側背景直交格子の2種類を作成した。

それぞれの物体周辺格子トポロジーは O 型格子である。

表1に各解析事例における格子点数を、図1,2,3,4 に 格子の様子を示す。

表1 解析に用いた格子点数

解析事例	物体周辺	内側背景	外側背景
		直交格子	直交格子
円柱	10251 点	448766 点	72541 点
NACA0012	46631 点	-	10251 点
E193	46631 点	-	10251 点



図1 円柱周りの格子図



図 2 背景直交格子図



図4 E193 翼型周りの格子図

3.2 解析条件

3.2.1 円柱

円柱の直径を1とし、非粘性計算および粘性計算を実施した。

非粘性計算の条件は、一様流マッハ数 M=0.01、0.05、

0.1、0.2、0.3、0.4 と変化させ、全6ケース実施した。
粘性計算の条件は、一様流マッハ数 M=0.1、Re=10、
20、30、40、50、100、150、200 の全8ケース実施した。

3.2.2 NACA0012 翼型

翼弦長 c=1 とし、粘性を考慮、一様流マッハ数 M=0.1、 迎角  $\alpha$  =0[deg]、 Re=4×10<sup>4</sup>、6×10<sup>4</sup>、8×10<sup>4</sup>、1.5×10<sup>5</sup> の全4 ケース実施した。

3.2.3 E193 翼型

翼弦長 c=1 とし、粘性を考慮、一様流マッハ数 M=0.3、 Re=6×10<sup>4</sup>、迎角  $\alpha$  =-6~15[deg] ( $\Delta \alpha$  =1[deg]) 全 22 ケ ース実施した。

#### 4. 解析結果

4.1 円柱-非粘性計算結果

非粘性かつ非圧縮性の流れ場に置かれた物体に作用 する流体抵抗は0となることが知られている。そこで、 一様流マッハ数が小さい流れ場における抵抗係数の検 証を行った。図5に非粘性流における円柱の抵抗係数の 計算結果を示す。一様流マッハ数が小さいところでも抵 抗係数は0近くになっており、精度よく計算結果が得ら れていることがわかる。



#### 図5 非粘性流における円柱の抵抗係数

## 4.2 円柱-粘性計算結果

粘性流体中では粘性の影響により円柱後方で剥離が 生じ、渦が発生する。図6にRe=30およびRe=40の流 線の様子を示す。円柱後方に双子渦が形成されているこ とが見て取れる。この渦の大きさは過去に実験的に計 測されている<sup>[2][3]</sup>。図7に実験との比較した結果を示す。 直線および破線は実験結果で、点がCFD結果である。 いずれの結果も実験結果よりも低い結果を示している が、Re 数が高くなるにつれて渦の大きさが大きくなる 傾向はよく捉えられている。



(a) Re=30 における流線図



(b) Re=40 における流線図 図 **6** Re=30、40 における円柱後方の双子渦の様子



図7 円柱後方に発生する渦の大きさの比較



図9 ストローハル数の比較

#### 4.3 NACA0012 翼型

図 10 に各 Re 数における実験値と CFD 結果の C<sub>L</sub>、C<sub>D</sub> 値の比較を示す。この実験結果は Althaus の結果<sup>[5]</sup>と大 竹ら<sup>[6]</sup>の結果である。対称翼では迎角 α =0[deg]において、 最小抗力係数をとる。結果の比較では、この最小抗力係 数の比較を行った。

実験結果と CFD 結果を比較すると、Re 数が高いとこ ろでは実験とよく一致しているのが見てとれる。また、 Re 数が低くなるにつれ抗力係数が増加していく傾向を よく捉えており、おおよその一致が見られた。

図 11 に Re=4×10<sup>4</sup>における等 Cp 分布図を示す。翼上 面側と下面側での圧力の分布がほぼ対称になっている のが見て取れる。また前縁でよどみ点をよく捉えている。

#### E193 翼型

図 12 に Re=6×10<sup>4</sup> における実験値と CFD 結果の C<sub>L</sub>、 C<sub>D</sub>値の比較を示す。この実験結果は IAG Stuttgart で行 われたものである<sup>[5]</sup>。実験と CFD の両方の結果で迎角  $\alpha = 0$  のところで揚力が発生している。実験と CFD の 結果を詳しく比較してみると、迎角が小さいところでは 傾向がよく一致している。しかし、迎角が大きくなるに つれ実験値と CFD 結果に差が生じてきている。これは 迎角が大きくなるにつれて翼面上で剥離が生じ、C<sub>L</sub>値 の変動が大きいためと考えられる。図 12 の C<sub>L</sub>値におけ る変動幅を示しているが、実験値付近で変動しているの が見てとれる。したがって、傾向はよく捉えられている

Re 数が高くなるにつれ、円柱後方にとどまっていた 渦は放出されカルマン渦列となる。図8にRe=200にお ける等 Mach線図を示す。渦が放出され、カルマン渦列 が生じているのが見て取れる。また、渦の放出周期につ いて多くの実験が行われており、Williamson<sup>[4]</sup>は実験と 数値計算の比較のためストローハル数とRe 数の関係式 を提案している。その関係式は次式で表される。

$$St = -\frac{3.3265}{\text{Re}} + 0.1816 + 1.6 \times 10^{-4} \text{Re}$$
 (18)

図9に各Re数におけるストローハル数の結果を示す。 直線は(18)式から求めたもの、点が CFD 結果である。 Re数が高くなるにつれてストローハル数も大きくなる 傾向がよく捉えられており、曲線に近いところにあ る。この結果から、流れ場の周期性はよく再現できてい ると言える。



図 8 Re=200 における等 Mach 線図

と考えられる。C<sub>D</sub> 値に関してはあまりいい一致は得ら れなかった。しかし、誘導抗力の影響を考えると、CFD 結果は合理的な結果が得られたのではないかと考えら れる。

図 13 に迎角 α =0[deg]における等 Cp 線図を示す。 対称翼の時とは違い、翼の上面と下面に圧力差が生じて いるのが見てとれる。

## 5. まとめ

SLAUスキームを導入し、低速および低レイノルズ 数流れ場の解析を行った。 低速流れ場において、計算が安定してできることがわ かった。

低レイノルズ数域の流れ場において実験値とよく一 致し、精度よく計算できることがわかった。

今後の課題として、格子の依存性なども詳しく調べて 行く必要がある。

#### 謝辞

SLAUスキームの導入にあたり、宇宙航空研究開 発機構の嶋英志氏より助言を頂いた。ここに感謝の 意を表する。



図10 各 Re 数における Co 値の比較



#### 図12 空力特性の比較



図 11 Re=4×10<sup>4</sup> における等 Cp 線図



図13 α=0[deg]におけるCp分布

## 参考文献

- [1]嶋英志、低マッハ数で誤差の小さい圧縮生 CFD 手法 について、第 40 回流体力学講演会/航空宇宙数値シ ュミレーション技術シンポジウム(2008) 講演集、 pp71-74.
- [2] NISHIOKA,M & SATO,H, Mechanism of determination of the shedding frequency ofvortices behind a cylinder at low Reynolds number, J. Fluid Mech. 89 ,part 1 (1978) pp49-60
- [3] X.Lv et al, An efficient parallel / unstructuredmultigrid preconditioned implicit method for simulating 3D unsteady compressible flow with moving objects, J.Comput.Phys. 215 (2006) 661-690
- [4]C.H.K.Williamson, Defineing a universal and continuaous Strohal-Reynolds number relationship for the laminar vortex shedding of a circular, Phys.Fluids 31 (1998) 2742-2744
- [5]Althaus, D., Profilpolaren fur den Modellflug, Neckar-Verlag Villengen-Schwenningen, (1980)
- [6]大竹智久、低 Re 数領域での NACA0012 翼の非線形空 力特性、日本航空宇宙学会論文集、vol55、No644、 pp439-445 (2007)