

**CORECȚII DE COMPRESIBILITATE ÎN MIȘCAREA PLANĂ A
FLUIDULUI IDEAL; METODA HODOGRAFICĂ APROXIMATIVĂ A
LUI S.A. CLAPLIGHIN**

de
LIDIA KOZMA

În această lucrare presupunem fluidul ideal, compresibil animat de viteza V în planul dat de figura 1.

Datorită simetriei configurației, studiem mișcarea numai în semiplanul superior.

Alegerea sistemului de axe este indicată de figura 1.

Pornim de la faptul că se cunoaște potențialul mișcării incompresibile în zona dată de figura 1, [1].

Ne propunem să determinăm modificarea configurației Q_1 (din planul mișcării incompresibile) în conturul P (din planul compresibil). De asemenea dorim să obținem valoarea vitezei de mișcare a fluidului pe porțiunea DE , atunci când se ia în considerare compresibilitatea fluidului.

În zona DE potențialul complex $f = \varphi + i\psi$ are expresia:

$$(1) \quad \frac{df}{dz_i} = \left[-V_\infty i \frac{\alpha + 1}{\sqrt{\beta + 1}} \cdot \frac{\sqrt{\zeta - \beta}}{\zeta - \alpha} \right]_{\zeta = z} \quad \zeta = \xi + i\eta, \quad \xi \in (\beta, +\infty)$$

Parametrii α, β sînt determinați în funcție de cerințele reale ale problemei propuse [1]. De asemenea se cunoaște relația de corespondență între planul z_i (am notat cu indice i elementele mișcării în planul incompresibil) și planul (z) .

$$(2) \quad dz_i = \left(\frac{-2qi}{\pi V_\infty e^{i\tau}} \cdot \frac{\zeta - \alpha}{(\zeta^2 - 1)\sqrt{\zeta - \beta}} d\zeta \right)_{\zeta = z} \quad \text{pe } DE.$$

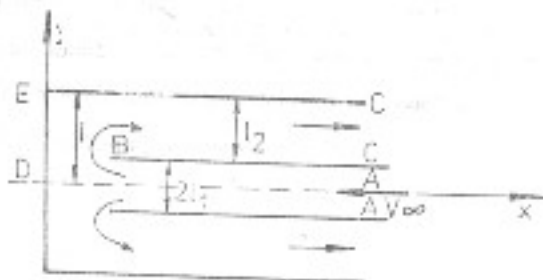


fig. 1.

Relația de corespondență dintre planul mișcării incompresibile (z_1) și planul mișcării compresibile (z) este

$$(3) \quad dz = C_1 dz_1 + C_2 \left(\frac{df_2}{dz_1} \right)^2 dz_1$$

Integrând ecuația (3), folosind (1) și (2) obținem

$$(4) \quad z = C_1 z_1 + C_2 \frac{2V_\infty e^{\tau_0} \cdot i}{\pi} \left[\frac{\sqrt{\beta-1}}{\alpha-1} \operatorname{arctg} \sqrt{\frac{\zeta-\beta}{\beta-1}} - \frac{\sqrt{\beta+1}}{\alpha+1} \operatorname{arctg} \sqrt{\frac{\zeta-\beta}{\beta+1}} - \frac{\sqrt{\beta-\alpha}}{2(\alpha^2-1)} \cdot \operatorname{arctg} \sqrt{\frac{\zeta-\beta}{\beta-\alpha}} \right] + k$$

unde constanta k de integrare va fi determinată în cele ce urmează.

Alegem k astfel ca $z_D = (z_1)_D = 0$, $\zeta = \xi \rightarrow \infty$
Se obține astfel

$$(5) \quad k = C_2 \left[\frac{\sqrt{\beta+1}}{\alpha+1} + \frac{\sqrt{\beta-\alpha}}{2(\alpha^2-1)} - \frac{\sqrt{\beta-1}}{\alpha-1} \right] V_\infty e^{\tau_0} \cdot i.$$

Relația de corespondență între cele două plane (compresibil și incompresibil) va deveni

$$(6) \quad Z = C_1 z_1 + C_2 \frac{2V_\infty e^{\tau_0} \cdot i}{\pi} \left[\frac{\sqrt{\beta-1}}{\alpha-1} \operatorname{arctg} \sqrt{\frac{\zeta-\beta}{\beta-1}} - \frac{\sqrt{\beta+1}}{\alpha+1} \operatorname{arctg} \sqrt{\frac{\zeta-\beta}{\beta+1}} - \frac{\sqrt{\beta-\alpha}}{2(\alpha^2-1)} \operatorname{arctg} \sqrt{\frac{\zeta-\beta}{\beta-\alpha}} \right] + C_2 V_\infty \cdot e^{\tau_0} \cdot i \left[\frac{\sqrt{\beta+1}}{\alpha+1} + \frac{\sqrt{\beta-\alpha}}{2(\alpha^2-1)} - \frac{\sqrt{\beta-1}}{\alpha-1} \right]$$

Analizăm modificarea configurației punctului E ($\zeta = \xi = \beta$). Știm din lucrarea citată [1] că

$$(z_1)_E = iy_E = i \frac{q}{V_\infty e^{\tau_0}} \left[\frac{1-\alpha}{\sqrt{\beta-1}} + \frac{1+\alpha}{\sqrt{\beta+1}} \right].$$

Punctul E în planul compresibil va fi $z_E = x_E + iy_E = iy_E$.
Obținem

$$(7) \quad y_E = C_1 (y_1)_E + C_2 V_\infty e^{\tau_0} \left[\frac{2}{\pi} + \frac{\sqrt{\beta+1}}{\alpha+1} + \frac{\sqrt{\beta-\alpha}}{2(\alpha^2-1)} - \frac{\sqrt{\beta-1}}{\alpha-1} \right] = C_1 \frac{q}{V_\infty e^{\tau_0}} \left[\frac{1-\alpha}{\sqrt{\beta-1}} + \frac{1+\alpha}{\sqrt{\beta+1}} \right] + C_2 V_\infty e^{\tau_0} \left[\frac{2}{\pi} + \frac{\sqrt{\beta+1}}{\alpha+1} + \frac{\sqrt{\beta-\alpha}}{2(\alpha^2-1)} - \frac{\sqrt{\beta-1}}{\alpha-1} \right].$$

Pe porțiunea DE vom avea în planul compresibil o variație a lui z de la $z_D = 0$ pînă la z_E dat de y_E prin relația (7).

Un alt punct care interesează este cel de viteză maximă. În planul incompresibil punctul de viteză maximă, pe care-l notăm $(z_1)_M$ corespunde

lui $\zeta = \xi = 2\beta - \alpha$. În planul mișcării compresibile îi va corespunde un punct z_M , care va tot punctul de viteză maximă.

Într-adevăr, din relațiile dintre vitezele în cele două mișcări [2], relații independente de punct se obține

$$(8) \quad -\frac{1}{V^2} \frac{dV}{dV_1} = -\frac{C_1}{V_1^2} + C_2$$

unde V = viteză în mișcarea compresibilă, iar V_1 = viteza în mișcarea incompresibilă.

$$\frac{dV}{dV_1} = \frac{V^2}{V_1^2} (C_1 - C_2 V_1^2) > 0, \quad C_2 < 0.$$

Punctul $z_{1M} = y_{1M}$ iar z_M va fi

$$(9) \quad z_M = C_1 i \frac{2q}{\pi V_\infty e^{2\tau_0}} \left[\left(\frac{\pi}{2} - \operatorname{arctg} \sqrt{\frac{\beta - \alpha}{\beta - 1}} \right) \frac{1 - \alpha}{\sqrt{\beta - 1}} + \right. \\ \left. + \left(\frac{\pi}{2} - \operatorname{arctg} \sqrt{\frac{\beta - \alpha}{\beta + 1}} \right) \frac{\alpha + 1}{\sqrt{\beta + 1}} \right] + C_2 i V_\infty e^{2\tau_0} \left[\frac{\sqrt{\beta + 1}}{\alpha + 1} \cdot \right. \\ \left. \cdot \left(1 - \frac{2}{\pi} \operatorname{arctg} \sqrt{\frac{\beta - \alpha}{\beta + 1}} \right) + \frac{\sqrt{\beta - \alpha}}{4(\alpha^2 - 1)} - \frac{\sqrt{\beta - 1}}{\alpha - 1} \left(1 - \frac{2}{\pi} \operatorname{arctg} \sqrt{\frac{\beta - \alpha}{\beta - 1}} \right) \right]$$

Viteza maximă în cazul incompresibil era

$$(V_1)_{\max} = \frac{V_\infty}{2} \frac{\alpha + 1}{\sqrt{(\beta + 1)(\beta - \alpha)}}$$

Obținem viteza maximă în cazul mișcării compresibile

$$(10) \quad V_{\max} = \frac{K_1 V_\infty}{K_1^2 C_1 + V_\infty^2 C_2}, \quad \text{unde } K_1 = \frac{2\sqrt{(\beta + 1)(\beta - \alpha)}}{\alpha + 1}$$

Comparație între elementele mișcării incompresibile și cele ale mișcării compresibile

Modificarea profilului DE o vom calcula prin raportul

$$(11) \quad r = \frac{(DE) \text{ compresibil}}{(DE) \text{ incompresibil}}$$

Obținem

$$(12) \quad r = C_1 + C_2 \frac{V_\infty^2 e^{2\tau_0}}{q} \left[\frac{\frac{2}{\pi} + \frac{\sqrt{\beta - \alpha}}{2(\alpha^2 - 1)}}{\frac{1 - \alpha}{\sqrt{\beta - 1}} + \frac{1 + \alpha}{\sqrt{\beta + 1}}} - \frac{\sqrt{\beta^2 - 1}}{\alpha^2 - 1} \right]$$

Raportul dintre V_{\max} și $(V_i)_{\max}$ va fi

$$\frac{V_{\max}}{(V_i)_{\max}} = \frac{1}{C_1 + \frac{V_{\infty}^2}{K_1^2} C_2} \text{ sau}$$

$$(13) \quad V_{\max} = \frac{(V_i)_{\max}}{C_1 + \frac{V_{\infty}^2}{K_1^2} C_2}$$

Obținem astfel o relație simplă pentru determinarea vitezei maxime a mișcării compresibile în funcție de viteza maximă a mișcării incompresibile, precum și în funcție de C_1 , C_2 , constante date în cele trei variante (Ciaplighin-Demcenko; Kármán-Tsien; C. Iacob).

Raportul r dat de (12) și relația (13) între viteza se pot exprima în funcție de numărul M_0 a lui Ciaplighin $M_0 = \frac{V_{\infty}}{C_1}$ sau numărul Mach M_1 corespunzător vitezei V_{∞} , între care există relația

$$M_0 = \frac{M_{\infty}}{\sqrt{1 + \frac{\gamma - 1}{2} M_{\infty}^2}},$$

unde am notat $M_{\infty} = M_1$.

Evident, pentru $M_0 = M_1 = 0$ se reobține cazul incompresibil $r = 1$; $V_{\max} = (V_i)_{\max}$.

BIBLIOGRAFIE

1. Lidia Kozma Modelarea matematică a unui proces de aerare (Comunicare la sesiunea științifică a I.I.S. Baia Mare, 1976).
2. Cainus Iacob, „Introduction mathématique à la mécanique des fluides”, 1959.

RESUMÉ

This paper establishes the compressibility corrections in the plane movement of an ideal fluid in a given profile. A.S. Ciaplighin's approximate hodographical method has been used. The relation between the velocities in the two motions as well as the contour modification have been determined.