

Аналитическое построение закрученных вертикальных течений газа в условиях действия сил тяжести и Кориолиса.

Е.Д. БЕЛОВА
ФГУП РФЯЦ-ВНИИТФ им. акад. Е.И. Забабахина
e-mail: Ek.D.Belova@gmail.com

Рассмотрим стационарные вертикальные течения идеального политропного газа при учете сил тяжести и Кориолиса, которые являются решением системы уравнений газовой динамики (СУГД). В случае общих пространственных стационарных течений - искомое течение может быть состыковано с двумя зонами покоящегося воздуха: первая зона располагается в окрестностях вертикальной оси симметрии восходящего закрученного потока, во второй зоне находится внешний по отношению к искомому потоку покоящийся воздух. Искомое решение строится в аналитическом виде, как некоторое приближенное решение СУГД. Указанное приближенное решение строится в виде начального отрезка ряда по степеням малых параметров g и Ω (постоянное ускорение свободного падения и угловая скорость вращения Земли). Для коэффициентов этого представления выписаны линейные системы уравнений с частными производными. Для слагаемых, стоящих перед первыми степенями g и Ω , получены линейные системы уравнений с частными производными. Интегрирование этих систем сведено к решению линейной краевой задачи для радиальной скорости.

Система уравнений газовой динамики (СУГД) для изэнтропических нестационарных общих пространственных течений политропного газа в условиях действия сил тяжести и Кориолиса имеет следующий вид[1, 2]:

$$\begin{cases} \Theta_t + u\Theta_r + \frac{v}{r}\Theta_\varphi + w\Theta_z + (\gamma - 1)\Theta \left(u_r + \frac{u}{r} + \frac{v_\varphi}{r} + w_z \right) = 0, \\ u_t + uu_r + \frac{v}{r}u_\varphi - \frac{v^2}{r} + wu_z + \frac{1}{\gamma - 1}\Theta_r = av - (b \cos \varphi)w, \\ v_t + uv_r + \frac{uv}{r} + \frac{u}{r}u_\varphi + wv_z + \frac{1}{(\gamma - 1)r}\Theta_\varphi = (-a)u + (a \cos \psi)w, \\ w_t + ww_r + \frac{v}{r}w_\varphi + ww_z + \frac{1}{\gamma - 1}\Theta_z = (b \cos \varphi)u - (b \sin \varphi)v - g, \end{cases} \quad (1)$$

В системе (1): t - время; x, y, z - декартовы независимые переменные и в плоскости переменных x, y введена полярная система координат (r, φ) ; $\Theta = c^2$, где $c = \rho^{(\gamma-2)/2}$ - скорость звука газа; $\gamma = \text{const} > 1$ - показатель политропы газа в уравнении состояния $p = \frac{\rho^\gamma}{\gamma}$, где p и ρ - давление и плотность газа; u, v, w - соответственно радиальная, окружная и вертикальная составляющие вектора скорости газа; $a = 2\Omega \sin \psi$; $b = 2\Omega \cos \psi$; $\Omega = |\mathbf{\Omega}|$ - модуль вектора угловой скорости вращения Земли; ψ - широта точки O на поверхности Земли в которой находится начало координатной плоскости xOy , касающейся поверхности Земли в точке O ; g - константа ускорения свободного падения; малые параметры g и Ω ($g \approx 0,1, \Omega \approx 10^{-4}$) - в рассматриваемую систему входят регулярно;

Представим решение системы (1) в виде бесконечного ряда по степеням g и Ω :

$$\mathbf{U}(t, r, \varphi, z, g, \Omega) = \sum_{k,l=0}^{\infty} \mathbf{U}_{k,l}(t, r, \varphi, z) \frac{g^k}{k!} \cdot \frac{\Omega^l}{l!}, \quad \mathbf{U}_{k,l} = \left. \frac{\partial^{k+l} \mathbf{U}}{\partial g^k \partial \Omega^l} \right|_{g=\Omega=0}.$$

Ряд будет строиться до первых степеней g и Ω :

$$\mathbf{U} = \mathbf{U}_0 + \mathbf{U}_1 g + \mathbf{U}^1 \Omega + \dots$$

где для краткости введены переобозначения: $\mathbf{U}_0 = \mathbf{U}_{0,0}$, $\mathbf{U}_1 = \mathbf{U}_{1,0}$ и $\mathbf{U}^1 = \mathbf{U}_{0,1}$.

Получим систему для $\mathbf{U}|_{g=\Omega=0} = \mathbf{U}_0$. Для этого в системе (1) положим $g = \Omega = 0$ и учтем введенные обозначения.

$$\begin{cases} \Theta_{0t} + u_0 \Theta_{0r} + \frac{v_0}{r} \Theta_{0\varphi} + w_0 \Theta_{0z} + \\ \quad + (\gamma - 1) \Theta_0 (u_{0r} + \frac{u_0}{r} + \frac{v_{0\varphi}}{r} + w_{0z}) = 0, \\ u_{0t} + u_0 u_{0r} - \frac{v_0^2}{r} + w_0 u_{0z} + \frac{\Theta_{0r}}{\gamma - 1} = 0, \\ v_{0t} + u_0 v_{0r} + \frac{u_0 v_0}{r} + w_0 v_{0z} = 0, \\ w_{0t} + u_0 w_{0r} + w_0 w_{0z} + \frac{\Theta_{0z}}{\gamma - 1} = 0, \end{cases} \quad (2)$$

Получили систему из четырех уравнений для четырех искоемых функций, решение которой задает течение \mathbf{U}_0 , называемое далее фоновым. Цель данной работы - смоделировать течение газа в вертикальной части восходящего закрученного потока (ВЗП), фактически описывающее это течение не по всей длине вертикальной части, а только на небольшом по высоте среднем участке вертикальной части ВЗП. Это позволяет предположить фоновое течение газа стационарным, то есть не зависящим от t . Кроме того, для простоты изучения примем, что фоновое течение так же не зависит от координат φ и z , а только от полярного радиуса r . Радиальную и угловую составляющую вектора скорости, также положим нулю. Таким образом будем искать частные решения системы (2) исходя из следующих условий:

$$\frac{\partial}{\partial t} = 0, \quad \frac{\partial}{\partial \varphi} = 0, \quad \frac{\partial}{\partial z} = 0, \quad u_0 = 0, \quad w_0 = 0. \quad (3)$$

В результате получим, что первое, третье и четвертое уравнения обратились в тождества. Таким образом в системе (2) осталось удовлетворить только одному уравнению:

$$\frac{\Theta_{0r}}{\gamma - 1} = \frac{v_0^2}{r} \quad (4)$$

в которое входят две искоемые функции $\Theta_0(r)$ и $v_0(r)$. $v_0(r)$ выбирается в явном виде, исходя из некоторых газодинамических соображений. Тогда уравнение (4) есть обыкновенное дифференциальное уравнение для $\Theta_0(r)$, из которого $\Theta_0(r)$ определяется с точностью до произвольного слагаемого:

$$\Theta_0(r) = (\gamma - 1) \int \frac{v_0^2(r)}{r} dr + C \quad (5)$$

В работе рассмотрены четыре случая задания $v_0(r)$:

1. $v_0(r) = \omega r$, то есть поток газа закручен в положительную сторону с постоянной угловой скоростью ω большей нуля. Тогда:

$$\Theta_0(r) = \frac{\gamma - 1}{2} \omega^2 r^2 + C, \quad (6)$$

2. $v_0(r) = v_{00}$, где v_{00} - постоянная окружная скорость большая нуля. Как и в предыдущем случае подставляем полученное значение в уравнение (5) и интегрируем:

$$\Theta_0(r) = (\gamma - 1) v_{00}^2 \ln r + C, \quad (7)$$

3. $v_0(r) = \frac{v_{00}}{r}$. то есть при приближении к оси скорость v становится не ограниченной в этом случае получается:

$$\Theta_0(r) = C - 2(\gamma - 1) \frac{v_{00}^2}{r^2}, \quad (8)$$

4. $v_0(r) = v_{00} \left(\frac{1}{r} - r\right)$, $v_0 = \text{const} > 0$. Такой вид имеет радиальная скорость газа в придонном течении [2], которое и поступает в вертикальную часть ВЗП. Таким образом получим:

$$\Theta_0(r) = C + (\gamma - 1) v_{00}^2 \left[-\frac{1}{2r^2} - 2 \ln r + \frac{r^2}{2} \right] \quad (9)$$

На этом построение всех четырех случаев фонового течения заканчивается.

Получим систему для следующего искомого коэффициента $\mathbf{U}^1 = \frac{\partial \mathbf{U}}{\partial \Omega} |_{g=\Omega=0}$. Для этого систему (1) продифференцируем по g , положим $g = \Omega = 0$ и учтем вид $\Theta_0 = \Theta_0(r)$, $u_0 = 0$, $w_0 = w_{00}$ как и в случае фонового течения положим $\frac{\partial}{\partial t} = 0$. В результате получим такую систему:

$$\begin{cases} \Theta_0'(r) u_1 + w_{00} \Theta_{1z} + (\gamma - 1) \Theta_0(r) \left[u_{1r} + \frac{u_1}{r} + w_{1z} \right] = 0, \\ -\frac{2v_0(r)}{r} v_1 + w_{00} u_{1z} + \frac{1}{\gamma-1} \Theta_{1r} = 0, \\ \left[v_0'(r) + \frac{v_0(r)}{r} \right] u_1 + w_{00} v_{1z} = 0, \\ w_{00} w_{1z} + \frac{1}{\gamma-1} \Theta_{1z} = -1. \end{cases} \quad (10)$$

Построение частных решений системы (10) в случае первого фонового течения $v_0 = \omega r$ приведено в книге [2]. В случае остальных трех фоновых течений построение частных решений системы (10) проводится аналогичным образом. Далее выпишем систему для $\mathbf{U}^1 = \frac{\partial \mathbf{U}}{\partial \Omega} |_{g=\Omega=0}$. Для этого систему (1) продифференцируем по Ω , положим $g = \Omega = 0$ и учтем $\Theta_0 = \Theta_0(r)$, $u_0 = 0$, $w_0 = w_{00}$ а также положим $\frac{\partial}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial z} = 0$. В результате получим:

$$\begin{cases} \Theta_0'(r) u^1 + \frac{v_0(r)}{r} \Theta_\varphi^1 + (\gamma - 1) \Theta_0(r) \left(u_r^1 + \frac{u^1}{r} + \frac{v_\varphi^1}{r} \right) = 0, \\ \frac{v_0(r)}{r} u_\varphi^1 - \frac{2v_0(r)}{r} v^1 + \frac{1}{\gamma-1} \Theta_r^1 = 2 \sin \psi v_0(r) - 2 \cos \psi w_{00} \cos \varphi, \\ \left[v_0'(r) + \frac{v_0(r)}{r} \right] u^1 + \frac{v_0(r)}{r} v_\varphi^1 + \frac{\Theta_\varphi^1}{(\gamma-1)r} = 2 \cos \psi w_{00} \sin \varphi, \\ w_\varphi^1 = -2r \cdot \cos \psi \sin \varphi. \end{cases} \quad (11)$$

Из четвертого уравнения системы (11) выразим w^1 .

$$w^1(r, \varphi) = 2 \cos \psi r \cos \varphi + 2 \cos \psi r = 2 \cos \psi r (1 + \cos \varphi)$$

Для определения остальных искоемых функций используем следующее представление:

$$\mathbf{X}^1 = \begin{pmatrix} \Theta^1 \\ u^1 \\ v^1 \end{pmatrix} = \mathbf{X}^{1,0}(r) + \mathbf{X}^{1,1}(r) \cos \varphi + \mathbf{X}^{1,2}(r) \sin \varphi$$

Осуществим подстановку \mathbf{X}^1 с новыми искомыми функциями, зависящими только от r . Выпишем первое, второе и третье уравнения системы (11):

$$\begin{aligned} & \Theta'_0(r) [u^{10}(r) + u^{11}(r) \cos \varphi + u^{12}(r) \sin \varphi] + \frac{v_0(r)}{r} [-\Theta^{11}(r) \sin \varphi + \Theta^{12}(r) \cos \varphi] + \\ & + (\gamma - 1) \Theta_0(r) \left[u^{10'}(r) + u^{11'}(r) \sin \varphi + \frac{1}{r} (u^{10}(r) + u^{11}(r) \cos \varphi + u^{12}(r) \sin \varphi - \right. \\ & \left. - v^{11} \sin \varphi + v^{12} \cos \varphi) \right] = 0; \\ & \frac{v_0(r)}{r} [-u^{11}(r) \sin \varphi + u^{12}(r) \cos \varphi] - \frac{2v_0(r)}{r} [v^{10}(r) + v^{11}(r) \cos \varphi + v^{12}(r) \sin \varphi] + \\ & + \frac{1}{\gamma - 1} [\Theta^{10'}(r) + \Theta^{11'}(r) \cos \varphi + \Theta^{12'}(r) \sin \varphi] = 2 \sin \psi v_0(r) - 2 \cos \psi w_{00} \cos \varphi; \\ & \left[v'_0(r) + \frac{v_0(r)}{r} \right] \left(u^{10}(r) + u^{11}(r) \cos \varphi + u^{12}(r) \sin \varphi \right) + \frac{v_0(r)}{r} (-v^{11}(r) \sin \varphi + \\ & + v^{12}(r) \cos \varphi) + \frac{1}{r(\gamma - 1)} [-\Theta^{11}(r) \sin \varphi + \Theta^{12}(r) \cos \varphi] = 2 \cos \psi w_{00} \sin \varphi; \end{aligned}$$

Составим на основе этих уравнений новую систему. Для этого соберем слагаемые из первого уравнения, которые зависят только от r и остальные что содержат сомножителями $\cos \varphi$ или $\sin \varphi$, приравняв по отдельности эти выражения нулю, получим три уравнения, аналогично из второго и третьего уравнений получим еще шесть уравнений.

В итоге получим девять уравнений из которых составим общую систему:

$$\left\{ \begin{array}{l} \Theta'_0(r)u^{10}(r) + (\gamma - 1)\Theta_0(r) \left[u^{10'}(r) + \frac{u^{10}(r)}{r} \right] = 0, \\ \Theta'_0(r)u^{11}(r) + \frac{v_0(r)}{r}\Theta^{12}(r) + (\gamma - 1)\Theta_0(r) \left[u^{11'}(r) + \frac{1}{r}u^{11}(r) + \frac{1}{r}v^{12}(r) \right] = 0, \\ \Theta'_0(r)u^{12}(r) - \frac{v_0(r)}{r}\Theta^{11}(r) + (\gamma - 1)\Theta_0(r) \left[u^{12'}(r) + \frac{1}{r}u^{12}(r) - \frac{1}{r}v^{11}(r) \right] = 0, \\ -\frac{2v_0(r)}{r}v^{10}(r) + \frac{1}{\gamma-1}\Theta^{10'}(r) = 2 \sin \psi v_0(r), \\ \frac{v_0(r)}{r}u^{12}(r) - \frac{2v_0(r)}{r}v^{11}(r) + \frac{1}{\gamma-1}\Theta^{11'}(r) = -2 \cos \psi w_{00}, \\ -\frac{v_0(r)}{r}u^{11}(r) - \frac{2v_0(r)}{r}v^{12}(r) + \frac{1}{\gamma-1}\Theta^{12'}(r) = 0, \\ \left[v'_0(r) + \frac{v_0(r)}{r} \right] u^{10}(r) = 0, \\ \left[v'_0(r) + \frac{v_0(r)}{r} \right] u^{11}(r) + \frac{v_0(r)}{r}v^{12}(r) + \frac{1}{r(\gamma-1)}\Theta^{12}(r) = 0, \\ \left[v'_0(r) + \frac{v_0(r)}{r} \right] u^{12}(r) - \frac{v_0(r)}{r}v^{11}(r) - \frac{1}{r(\gamma-1)}\Theta^{11}(r) = 2 \cos \psi w_{00}. \end{array} \right. \quad (12)$$

В системе (12) имеется девять неизвестных функций, шесть из них выберем такими:

$$u^{10}(r) = 0; \quad u^{11}(r) = 0; \quad \Theta^{10}(r) = 0; \quad \Theta^{12}(r) = 0; \quad v^{12}(r) = 0; \quad v^{10}(r) = -\sin \psi r; \quad (13)$$

После подстановки (13) в систему (12) получим, что первое, второе, четвертое, шестое, седьмое и восьмое уравнения выполняются тождественно. Таким образом останется система из трех уравнений для оставшихся трех неизвестных u^{12} , Θ^{11} и v^{11} :

$$\left\{ \begin{array}{l} \Theta'_0(r)u^{12}(r) - \frac{v_0(r)}{r}\Theta^{11}(r) + (\gamma - 1)\Theta_0(r) \left[u^{12'}(r) + \frac{1}{r}u^{12}(r) - \frac{1}{r}v^{11}(r) \right] = 0, \\ \frac{v_0(r)}{r}u^{12}(r) - \frac{2v_0(r)}{r}v^{11}(r) + \frac{1}{\gamma-1}\Theta^{11'}(r) = -2 \cos \psi w_{00}, \\ \left[v'_0(r) + \frac{v_0(r)}{r} \right] u^{12}(r) - \frac{v_0(r)}{r}v^{11}(r) - \frac{1}{r(\gamma-1)}\Theta^{11}(r) = 2 \cos \psi w_{00}. \end{array} \right. \quad (14)$$

Выразим из третьего уравнения системы (14) неизвестную $v^{11}(r)$:

$$v^{11}(r) = \frac{r v'_0(r)}{v_0(r)}u^{12}(r) + u^{12}(r) - \frac{1}{v_0(r)(\gamma-1)}\Theta^{11}(r) - \frac{2r \cos \psi w_{00}}{v_0(r)} \quad (15)$$

Подставим полученное выражение для v^{11} в уравнения 1 и 2 системы (14) и получим новую систему из двух уравнений:

$$\left\{ \begin{array}{l} \Theta'_0(r)u^{12}(r) - \frac{v_0(r)}{r}\Theta^{11}(r) + (\gamma - 1)\Theta_0(r) \left[u^{12'}(r) - \frac{v'_0(r)}{v_0(r)}u^{12}(r) + \right. \\ \left. + \frac{\Theta^{11}(r)}{r(\gamma - 1)v_0(r)} + \frac{2\cos\psi w_{00}}{v_0(r)} \right] = 0, \\ -2v'_0(r)u^{12}(r) - \frac{v_0(r)}{r}u^{12}(r) + \frac{2}{(\gamma-1)r}\Theta^{11}(r) + \frac{1}{(\gamma-1)}\Theta^{11'}(r) = -6\cos\psi w_{00} \end{array} \right. \quad (16)$$

для u^{12} , Θ^{11} . Из первого уравнения полученной системы выразим $\Theta^{11}(r)$:

$$\Theta^{11}(r) = -\frac{r v_0(r)\Theta'_0(r)}{\Theta_0(r) - v_0^2(r)}u^{12}(r) - \frac{r v_0(r)(\gamma - 1)\Theta_0(r)}{\Theta_0(r) - v_0^2(r)} \left[u^{12'}(r) - \frac{v'_0(r)}{v_0(r)}u^{12}(r) + \frac{2\cos\psi w_{00}}{v_0(r)} \right].$$

Далее подставим во второе уравнение системы (16) полученную формулу для $\Theta^{11}(r)$ и получим одно уравнение второго порядка для u^{12} :

$$a_0(r)u^{12}(r) + a_1(r)u^{12'}(r) + a_2(r)u^{12''}(r) = b(r) \quad (17)$$

где конкретный вид функций $a_0, a_1, a_2, b(r)$ не приводится в виду громоздкости.

Список литературы

- [1] Кочин Н.Е., Кибель И.А., Розе Н.В. Теоретическая гидромеханика. Ч. 1. М.: Физматгиз, 1963.
- [2] БАУТИН С.П. Торнадо и сила Кориолиса. Новосибирск: Наука, 2008. 96 с.