

بررسی و تحلیل جریان در تراسترهای MPD به روش SOR-TVD

محمود عدمی^۱، روح الله خوشخو^۲، احمد صداقت^۳

۱- شاهین شهر، دانشگاه صنعتی مالک اشتر، دانشکده مهندسی مکانیک و هوا فضا

۲- اصفهان، دانشگاه صنعتی اصفهان، دانشکده مهندسی مکانیک

E-mail: M_Adami_MUT@yahoo.com

چکیده

در این مقاله به تحلیل و بررسی جریان در تراستر MPD خود القایی پرداخته شده است. معادلات به کار برده شده MHD می باشد که در آن گاز به صورت یونیزه کامل در نظر گرفته شده است. معادلات به صورت اختلاف محدود حل شده است. معادلات ناوير استوکس به روش TVD و معادله القاء مغناطیسی به روش SOR حل شده است. نتایج حاصل از حل عددی برای نرخ جرم $m = 2.25 \frac{g}{s}$ ، گاز آرگون و جریان الکتریکی KA^4 می باشد. تغییرات سرعت، چگالی و دما در هنگام خروج از تراستر و بررسی تاثیر میدان مغناطیسی بر روی جریان خروجی از تراستر MPD بررسی شده است.

واژه‌ای کلیدی: تراستر مگنتوپلاسمادینامیکی (MPD)- گاز آرگون - روش عددی TVD - روش عددی MHD - SOR

مقدمه

تراسترهای مگنتوپلاسما دینامیکی (MPD) یک نوع از تراسترهای الکترومغناطیسی هستند که برای موتورهای فضایی‌ها برای اهداف بین سیاره ای و حمل و نقل های فضایی بکار می روند. زیرا این نوع تراسترهای می توانند نیروی پیشرانش بالاتری را نسبت به سایر تراسترهای الکتریکی تولید کنند [۱]. این نوع تراسترهای دارای سرعت ذرات خروجی بالا ($10^4 \frac{m}{s}$), دارای چگالی تراست (تراست بر واحد سطح خروجی) خیلی کمتری نسبت به سایر سیستم ها هستند. اما طول عمر و مدت زمان پرواز آنها بسیار زیاد است و دارای قابلیت اطمینان بالایی هستند. این نوع سیستم ها با قدرت الکتریکی حمل شده پایین همراه با جرم ویژه پایینی را نیاز دارند [۲].

تاریخچه از کارهای انجام گرفته

محققین محاسباتی برای به دست آوردن فیزیک مسئله برای تراسترهای مگنتوپلاسمادینامیکی خود القائی ، تلاش بسیاری انجام داده اند. از جمله لایپنیت [۳]، اسلیزینا و دیگران [۴] با استفاده از مدل دو بعدی، وابسته به زمان، مدلی

¹- دانشیار

²- دانشجو

³- استادیار

محاسباتی را برای گاز آرگون به دست آورده که لاپینت^[۳] برای حل معادلات MPD^۱ یونیزه شده با استفاده از معادله حالت گاز ایده ال روش اختلاف محدود را برای محاسبه خصوصیات سرعت، فشار، دمای یون والکترون و حل میدان جریان استفاده کرد. و تحقیقات خود را بر روی اندازه های مختلفی از تراسترهای MPD انجام داد.

اسلیزینا و دیگران^[۴] از روش حجم محدود برای حل معادلات ناویر استوکس استفاده کرد و معادله القای الکترومغناطیس را با استفاده از روش گوس سایدل حل کرد و سپس نتایج خود را با نتایج آزمایشگاهی مقایسه نمود و متوجه شدند که ماکزیمم میدان مغناطیسی در اطراف کاتد مشاهده می شود و اثر هال مغناطیسی در نوک آند و در ریشه کاتد مشاهده می شود.

ساساکی و کاواجوچی^[۵] معادلات اوبلر را به صورت TVD^۲ برای یک سیال تک حل کرده اند و معادلات الکترومغناطیس را به صورت جداگانه به روش SOR حل کرده و معادلات را با هم کوپل کرده اند و نشان داده اند که نیروی الکترومغناطیسی وابسته به شکل تراستر نیست و افزایش سرعت به علت وجود میدان مغناطیسی القایی در بالای سطح کاتد است و سرعت در پایین دست جریان پلاسمما به علت بقای جرم کاهش می یابد و نتایج این تحقیق نیز با کار آنها مورد بررسی قرار گرفته است.

چنتی و مارتینز^[۶] به حل دو بعدی معادلات اوبلر برای تحلیل جریان در تراسترهای مگنتوپلاسمادینامیکی به صورت تک سیال پرداخته اند و در آن اثر هال را مورد بررسی قرارداده اند و معادلات را به صورت حجم محدود و به روش نیوتون- رافسون حل کرده اند و پی برده اند که سرعت شتاب زیادی در سطح کاتد به علت وجود نیروی لورنتس می گیرد و افت چگالی در ابتدای صفحه ای عایق ورودی بطور ناگهانی صورت می گیرد.

بری و سابراتا روی^[۷]، به حل دو بعدی معادلات ناویر استوکس برای تراسترهای مگنتوپلاسمادینامیکی به صورت تک سیال پرداخته اند و در آن اثر هال را مورد بررسی قرارداده اند و معادلات را به روش المان محدود حل کرده اند و نتیجه گرفته اند که نیروهای الکترو مغناطیسی بر روی ناحیه بالا دست جریان، نسبت به پایین دست جریان تاثیر بسیار بیشتری می گذارد و افزایش چگالی باعث افزایش نیروی تراست محوری و شعاعی می شود و افزایش چگالی باعث افزایش دما می گردد. به همین علت اهمیت اتفاق توان الکتریکی در الکترودها، کسر بزرگی از توان کل تراستر را شامل می شود و بنابراین بازدهی به دست آمده از تراستر از طریق تست های آزمایشگاهی کمتر خواهد بود. در نزد جرم ثابت، افزایش جریان باعث افزایش سرعت خروجی می شود و نتایج حاصل از تحقیق انجام شده با نتایج این تحقیق از نظر کمی و کیفی مورد بررسی قرار گرفته است.

هدف از انجام تحقیق حاضر، بررسی و تحلیل تاثیر نیروی الکترومغناطیس بر سیال می باشد که در این تحقیق معادلات ناویر استوکس به روش TVD و معادله القاء مغناطیسی به روش SOR حل شده است.

اصول عملکرد تراسترهای مگنتوپلاسمادینامیکی

تراسترهای مگنتوپلاسمادینامیکی دارای یک هندسه لایه لایه ای (تودرتو) هستند که از یک کاتد مرکزی و یک آند به صورت استوانه ای شکل در اطراف کاتد تشکیل شده است. صفحه پشتی آن از جنس برم نیترید می باشد^[۲]. پیشرانه های گازی به صورت جریان بالادست از کانال وارد می شوند و گاز با عبور از یک قوس الکتریکی ثابت (به صورت شعاعی در راستای محور Σ) که در فاصله بین الکترودها قرار گرفته است، یونیزه می شود. اگر جریان قوس الکتریکی به اندازه کافی شدید باشد، تولید میدان مغناطیسی سمتی (در راستای θ) می کند و برای تولید نیروی محوری و شعاعی بر جریان پیشران مناسب می باشد و این نیرو از رابطه $F = J \times B$ به دست می آید که به آن نیروی لورنتس گفته می شود و به جریان پایین دست به طور مستقیم شتاب می دهد. شتاب جریان به سمت جلو و در راستای محوری، خط مرکزی می باشد. پلاسمای گرم به مقدار

¹ - Magneto Plasma Dynamic

² - Total Variation Dimensioning

زیادی بعد از نوک کاتد وجود دارد و انسباط این پلاسما در راستای محوری، سرعت خروجی بالایی را تولید می کند [۹]. شکل ۱ نشان دهنده عملکرد تراستر MPD می باشد.

تراست کلی شامل تراست الکترومغناطیسی و تراست آیودینامیکی می باشد. تراست الکترومغناطیسی از رابطه زیر به دست می آید.

$$\tau = \frac{\mu J^2}{4\pi} \left(\ln \left(\frac{r_a}{r_c} \right) + A \right) \quad (1)$$

افزایش جریان الکتریکی باعث افزایش سرعت جریان خروجی می شود و در نتیجه مقدار تراست کلی افزایش می یابد. نکته مهمی که قابل توجه است این است که اگر مقدار حریان الکتریکی به مقدار بسیار زیادی برسد. در این صورت میزان سرعت خروجی و تراست به مقدار غیر معقولی می رسد که قابل دستیابی نیست به همن دلیل هنگ برای گاز آرگون به رابطه تجربی زیر را برای محدوده بحرانی جریان الکتریکی رسید [۶].

$$\frac{I^2}{m} \approx 2.5 \times 10^{10} (A^2 kg^{-1}s) \quad (2)$$

ماکزیمم جریان الکتریکی مورد بررسی مقدار ۷ kA می باشد.

معادلات حاکم بر سیال

برای فهم بهتر، اثرات پارامتر ها در مسائل MHD، معادلات بدون بعد استفاده شده است. شکل بدون بعد معادلات ناویر استوکس در مختصات کارتزین به شکل بقایی صورت زیر است.

$$\frac{\partial U}{\partial t} + \frac{\partial F(U)}{\partial x} + \frac{\partial G(U)}{\partial y} + H(U) = S \quad (3)$$

که U برداری از متغیر های بقایی به صورت زیر می باشد.

$$U = [\rho \quad \rho u \quad \rho v \quad e \quad B]^T \quad (4)$$

که u و v متغیر های کارتزین سرعت و ρ دانسیته و e انرژی کل به ازای واحد حجم است که بصورت زیر با فشار در ارتباط می باشد.

$$P = (\gamma - 1)[e - \frac{1}{2}\rho(u^2 + v^2)] \quad (5)$$

که γ نسبت گرمای ویژه است.

فلاکس های F و G و H را می توان به دو بخش تقسیم کرد. اندیس I بیانگر جمله های غیرلزج و اندیس V بیانگر جمله های لزج و جایجاپایی است و S جمله منبع می باشد.

$$\begin{aligned} F &= F^I + F^V \\ G &= G^I + G^V \\ H &= H^I + H^V \end{aligned} \quad (6)$$

که می توان آنها را به صورت زیر نشان داد.

$$\begin{aligned}
F^I &= \begin{bmatrix} \rho u \\ P + \rho u^2 \\ \rho uv \\ eu + pu \end{bmatrix}, F^V = \begin{bmatrix} 0 \\ -\tau_{xx} \\ -\tau_{xy} \\ -(u\tau_{xx} + v\tau_{xy}) + q_x \end{bmatrix} \\
G^I &= \begin{bmatrix} \rho v \\ \rho uv \\ P + \rho u^2 \\ ev + pv \end{bmatrix}, G^V = \begin{bmatrix} 0 \\ -\tau_{xy} \\ -\tau_{yy} \\ -(u\tau_{xy} + v\tau_{yy}) + q_y \end{bmatrix} \\
H^I &= \frac{1}{y(i,j)} \begin{bmatrix} \rho v \\ \rho uv \\ \rho v^2 \\ ev + pv \end{bmatrix} \\
H^V &= \frac{1}{y(i,j)} \begin{bmatrix} 0 \\ -\tau_{xy} + \frac{2}{3} \frac{y(i,j)}{\text{Re}} \frac{\partial}{\partial x} \left(\mu \frac{v}{y(i,j)} \right) \\ -\tau_{yy} + \tau_{\theta\theta} + \frac{2}{3} \frac{\mu}{\text{Re}} \left(\frac{v}{y(i,j)} \right) + \frac{2}{3} \frac{y(i,j)}{\text{Re}} \frac{\partial}{\partial y} \left(\mu \frac{v}{y(i,j)} \right) \\ -u\tau_{xy} - v\tau_{yy} + \frac{2}{3} \frac{\mu}{\text{Re}} \left(\frac{v^2}{y(i,j)} \right) + \frac{2}{3} \frac{y(i,j)}{\text{Re}} \frac{\partial}{\partial y} \left(\mu \frac{v^2}{y(i,j)} \right) - \frac{2}{3} \frac{y(i,j)}{\text{Re}} \frac{\partial}{\partial x} \left(\mu \frac{vu}{y(i,j)} \right) + q_y \end{bmatrix} \\
S &= \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{B_\infty^2}{\rho_\infty U_\infty^2 \mu_*} \frac{\partial B}{\partial x} B \\ \frac{B_\infty^2}{\rho_\infty U_\infty^2 \mu_*} \left(\frac{B^2}{y(i,j)} + \frac{\partial B}{\partial y} B \right) \\ \frac{B_\infty}{\rho_\infty U_\infty^3 \mu_*} \left(E_y \frac{\partial B}{\partial x} - E_x \left(\frac{B}{y(i,j)} + \frac{\partial B}{\partial y} \right) \right) \end{bmatrix}
\end{aligned} \tag{4}$$

که U_∞ سرعت اولیه، B میدان مغناطیسی، $y(i,j)$ فاصله شعاعی از محور تقارن، B_∞ میدان مغناطیسی اولیه، Re عدد رینولدز، Pr عدد پرانتل می باشد. که بالانویس * نشانگر کمیت های بعد دار و زیر نویس ∞ بیانگر کمیت های جریان آزاد می باشد. μ ضریب نفوذپذیری الکتریکی خلا می باشد. مولفه های تانسور تنش برشی و بردار شار حرارتی را می توان بصورت زیر نوشت.

$$\tau_{xx} = \frac{\mu}{Re} \left(\frac{4}{3} \frac{\partial u}{\partial x} - \frac{2}{3} \frac{\partial v}{\partial y} \right) \quad (8)$$

$$\tau_{yy} = \frac{\mu}{Re} \left(\frac{4}{3} \frac{\partial v}{\partial y} - \frac{2}{3} \frac{\partial u}{\partial x} \right) \quad (8)$$

$$\tau_{xy} = \frac{\mu}{Re} \left(\frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right) \quad (8)$$

$$q_x = - \frac{\gamma U_\infty^2 \mu}{Pr Re(\gamma - 1)} \frac{\partial \left(\frac{P}{\rho} \right)}{\partial x} \quad (9)$$

$$q_y = - \frac{\gamma \mu}{Pr Re(\gamma - 1)} \frac{\partial \left(\frac{P}{\rho} \right)}{\partial y} \quad (9)$$

میدان های الکتریکی در راستای محور x و y (E_x, E_y) به صورت زیر می باشد. B_∞ میدان مغناطیسی اولیه، L طول مرجع را نشان می دهد. در این تحقیق این طول برابر طول الکترود ها در نظر گرفته شده است.

$$E_x = \frac{B_\infty}{\sigma_\infty \mu_\infty L} \frac{1}{\sigma} \left(\frac{\partial B}{\partial y} + \frac{B}{y(i, j)} \right) - U_\infty B_\infty (vB) \quad (10)$$

$$E_y = - \frac{B_\infty}{\sigma_\infty \mu_\infty L} \frac{1}{\sigma} \left(\frac{\partial B}{\partial x} \right) - U_\infty B_\infty (uB)$$

معادله القاء مغناطیسی برای بی بعد سازی در روش دوم به صورت زیر نوشته می شود.

$$\frac{\partial B^*}{\partial t^*} - \frac{1}{\sigma \mu_0} \left(\frac{\partial^2 B^*}{\partial x^{*2}} + \frac{\partial^2 B^*}{\partial y^{*2}} \right) + \frac{\partial (u^* B^*)}{\partial x^*} + \frac{\partial (v^* B^*)}{\partial y^*} = 0 \quad (11)$$

که در صورت بی بعد شدن به صورت زیر تبدیل می شود.

$$\frac{\partial B}{\partial t} - \frac{1}{\sigma_0 \mu_0 U_\infty L} \left(\frac{\partial^2 B}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 B}{\partial y^2} \right) + \frac{\partial (uB)}{\partial x} + \frac{\partial (vB)}{\partial y} = 0 \quad (12)$$

روش محاسباتی برای حل عددی شبیه سازی تراستر مگنتوپلاسمای دینامیکی در شکل ۲ نشان داده شده است. چند نکته در این روش حائز اهمیت است.

۱- در این روش هدایت الکتریکی (σ) به صورت مقدار ثابت در نظر گرفته شده است. ضریب هدایت الکتریکی پلاسما بین $1000-10000$ در نظر گرفته می شود. در این تحقیق، مقدار ضریب هدایت الکتریکی به صورت زیر می باشد.

$$\sigma_\infty = 10000 (ohm^{-1} m^{-1})$$

۲- در این روش اثر هال در نظر گرفته نشده است.

۳- در این روش، تغییرات میدان مغناطیسی بر حسب زمان در نظر گرفته نشده است. بنابراین ترم $\frac{\partial B}{\partial t} = 0$ در معادله القاء مغناطیسی در نظر گرفته شده است.

۴- گاز پلاسما به صورت یونیزه کامل در نظر گرفته می شود.

۵- از افت ولتاژ، انتقال غیر عادی و واکنش شیمیابی و فرسایش الکترود ها صرف نظر شده است.

۶- معادله پلاسما، معادله حالت گاز ایده ال می باشد.

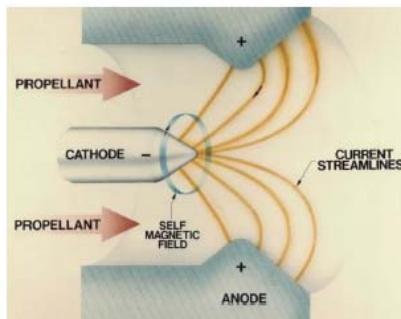
شرايط هندسي و شرايط مرزي

در شکل ۳ شرايط مرزي احتراف تراستر MPD را نشان می دهد که الکتروودها آدياباتيک در نظر گرفته شده اند و دمای اوليه گاز پلاسما 5000°K درجه کلوين در نظر گرفته شده است و عدد پرانتل برای گاز آرگون 667 می باشد. شکل ۴ شرايط مرزي سرعت در تراسترهای MPD را نشان می دهد. شکل ۵ شرايط مرزي الکتروومغناطيسي تراستر را نشان می دهد. در نقاط دور از الکتروود ها ميدان مغناطيسي صفر در نظر گرفته شده است و در محور تقارن نيز ميدان مغناطيسي صفر در نظر گرفته شده است. اندازه شبکه 101×154 می باشد و شبکه ، الکتروود ها را نيز شامل می شود. شکل ۶ شکل هندسي شبکه را نشان می دهد. روش عددی حل معادلات بروش TVD در اکبری [۱۱] ، صداقت [۱۲،۱۳] ارائه شده است.

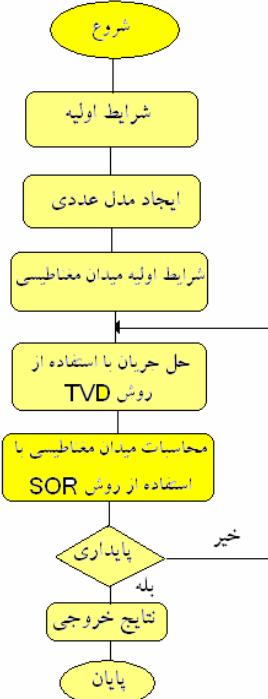
نتيجه گيري

در کار حاضر سعى بر آن شده است که تاثير نيري لورنتس ناشي از ميدان مغناطيسي بر روی جريان سيال مورد بررسی قرار گيرد. اين نيري باعث افزايش سرعت سيال پلاسما می شود و بر روی جريان بالادست نسبت به جريان پايانين دست تاثير بيشتری می گذارد.

مدلسازی جريان پلاسمابه صورت تراكم پذير و مستقل از زمان با شرايط اوليه، عدد ماخ ورودی 1 و عدد رينولدز 270 بر سطح دو استوانه هم محور انجام شده است و با مراجع [۵, ۶, ۱۰] از نظر كمي و كيفي مورد بررسی قرار گرفته است. مهمترین نتائج به دست آمده حاکي از اين است که چگالي جريان سيال دچار افزايش ناگهاني در ابتداي ورود می شود و بر روی سطح کاتد نيز افزايش می يابد که در شکل ۷ نشان داده شده است و دما نيز بر روی سطح کاتد افزايش می يابد که در شکل ۸ نشان داده شده است. بردار سرعت در شکل ۹ نشان داده شده است. افزايش جريان الکтриكي باعث افزايش سرعت سيال خروجي می شود و کانتور سرعت و جريان الکтриكي در $I_{\infty} = 4kA$ شکل هاي 10 و 11 نشان داده شده است. شکل ۱۲ مربوط به مرجع [۷] می باشد که نشان می دهد که ماکریمم تراست تقریبا در شعاع 3 سانتيمتری رخ می دهد که برای نرخ جرم $\frac{g}{s} = 2/25$ می باشد. همانطور که می دانیم افزايش سرعت باعث افزايش تراست حاصل از ميدان مغناطيسي می شود. شکل های 13 ، 14 ، 15 به ترتیب نشان دهنده تغییرات سرعت، چگالي و دما در انتهای الکتروودها در فاصله بین الکتروودها می باشد. ماکریمم سرعت در شعاع 3 سانتيمتری رخ می دهد که منطبق بر ماکریمم دما و کاهش چگالي می باشد.

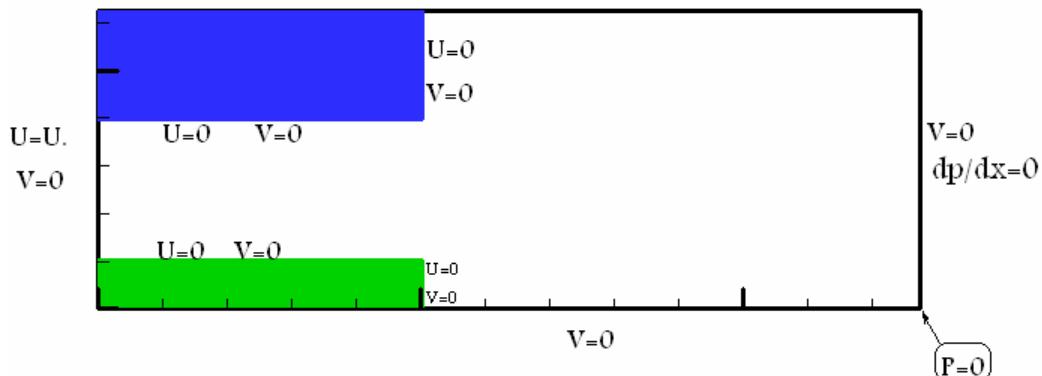


شکل ۱- مشاهده عملکرد تراستر مگنتو پلاسما دیناميکي



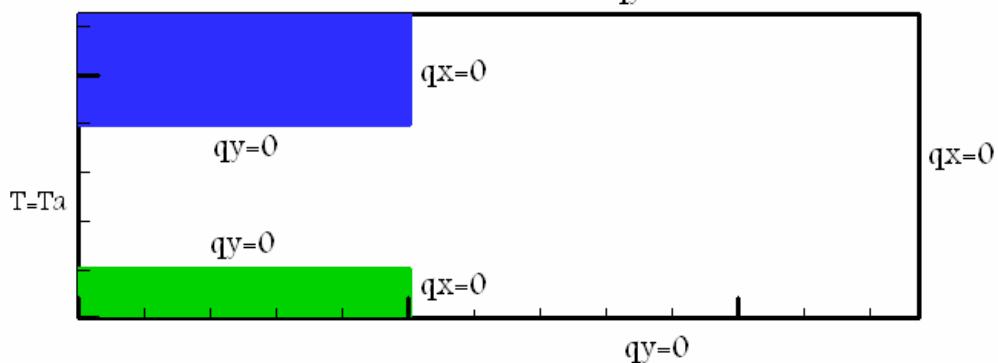
شکل ۲- الگوریتم محاسباتی از حل عددی شبیه سازی تراستتر مگنتوپلاسمای دینامیکی

$$\begin{aligned} V &= 0 \\ \frac{dp}{dy} &= 0 \end{aligned}$$

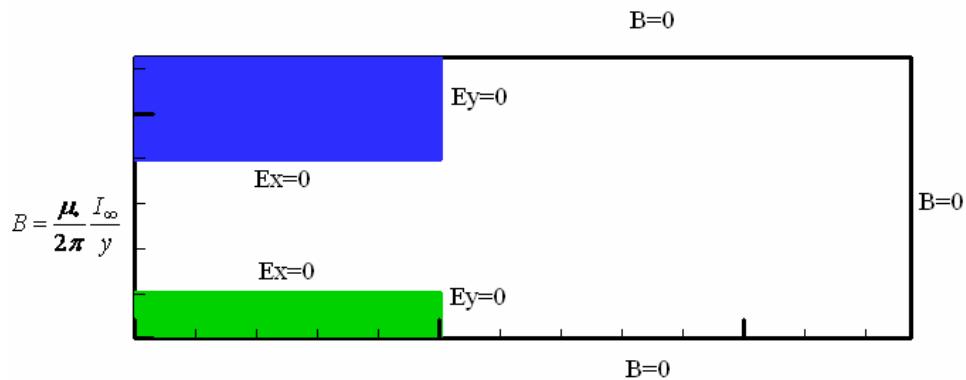


شکل ۳- شرایط مرزی احتراق در تراستتر MPD

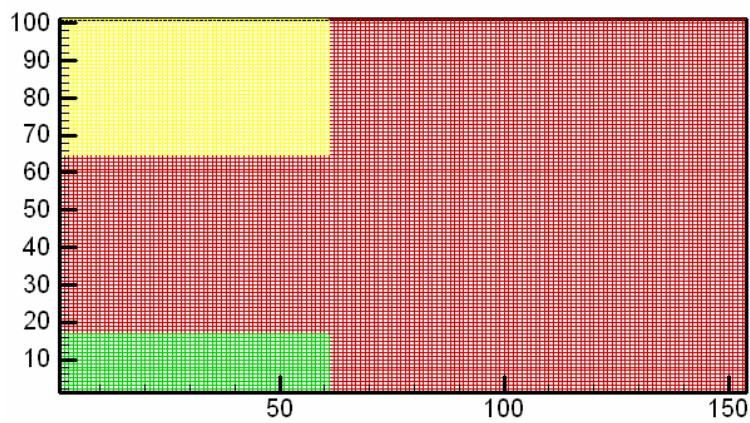
$$qy = 0$$



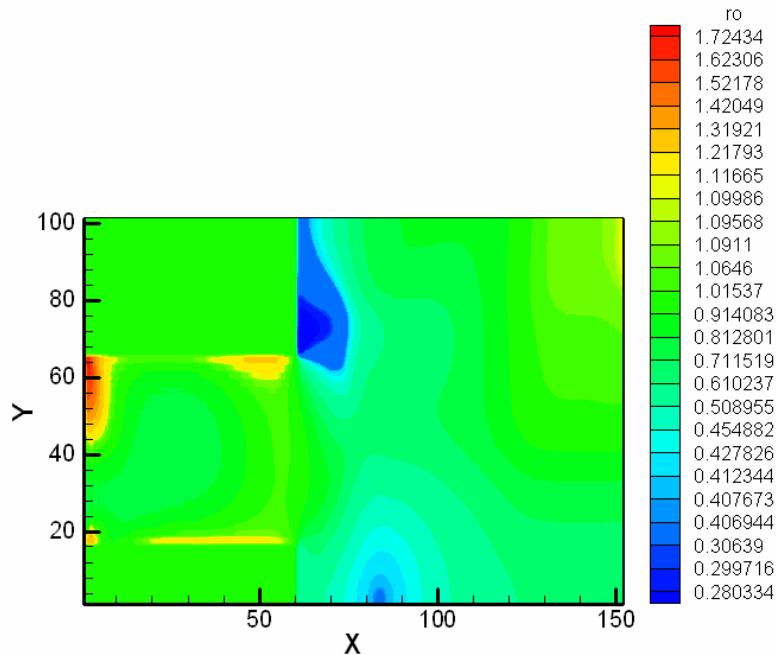
شکل ۴- شرایط مرزی سرعت در تراستتر MPD



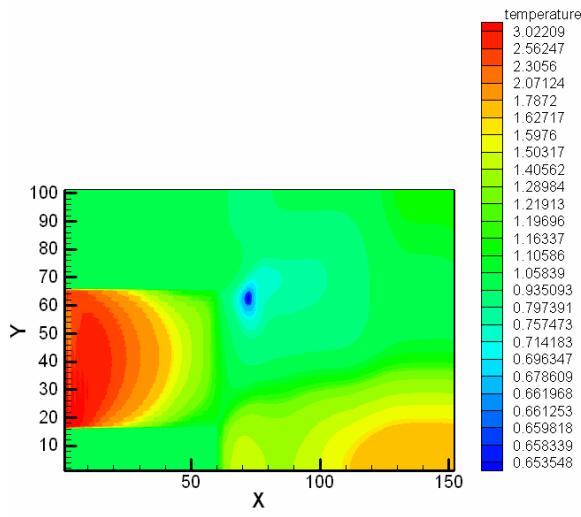
شکل ۵: شرایط مرزی میدان مغناطیسی در تراسته MPD



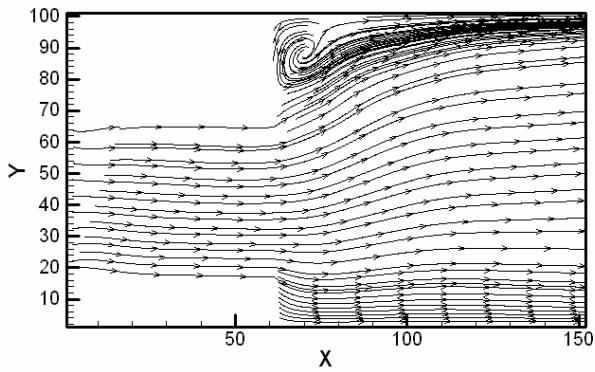
شکل ۶- شبکه سازمان یافته ایجاد شده در اندازه 154×101



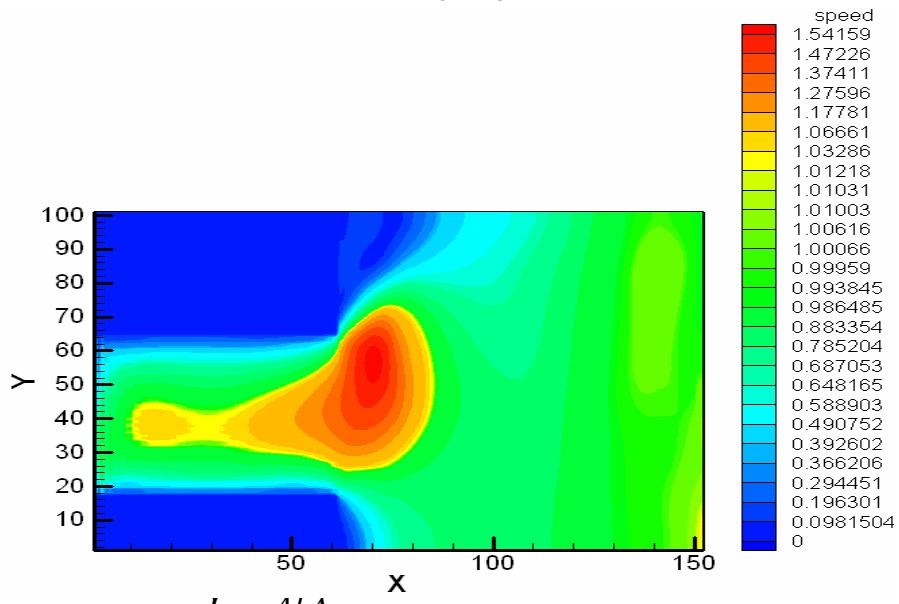
شکل ۷- کانتور چگالی در $I_\infty = 4kA$



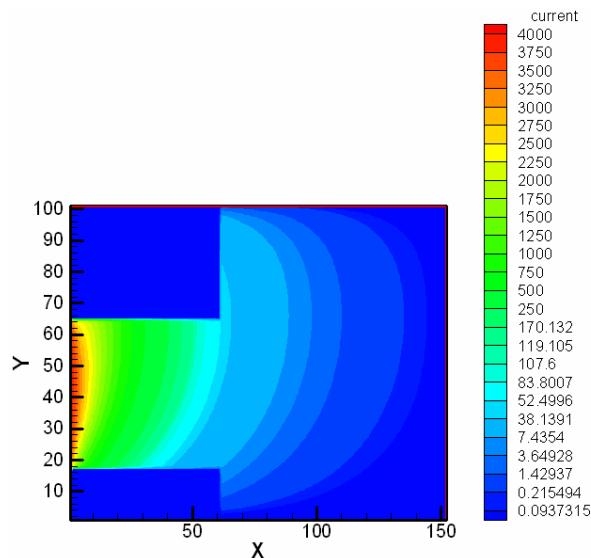
شکل ۸- کانتور دما در $I_{\infty} = 4kA$



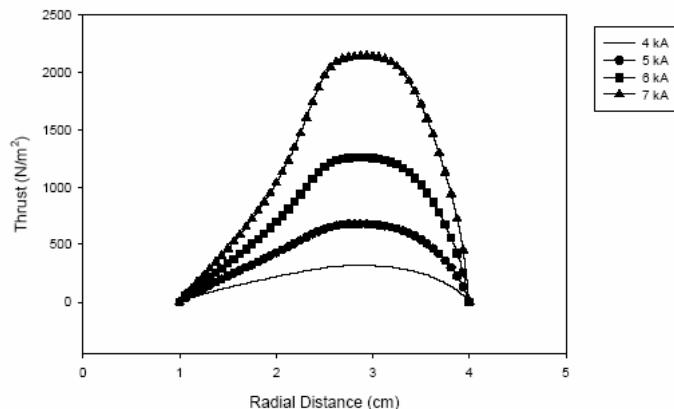
شکل ۹- بردار سرعت در $I_{\infty} = 4kA$



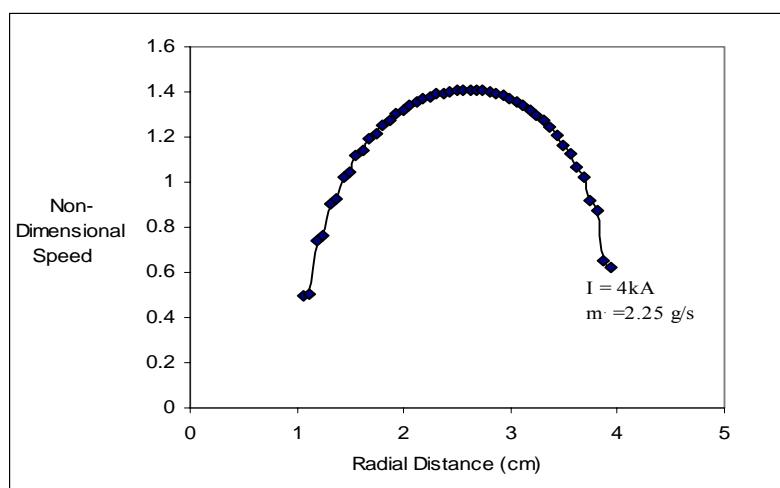
شکل ۱۰- کانتور سرعت در $I_{\infty} = 4kA$



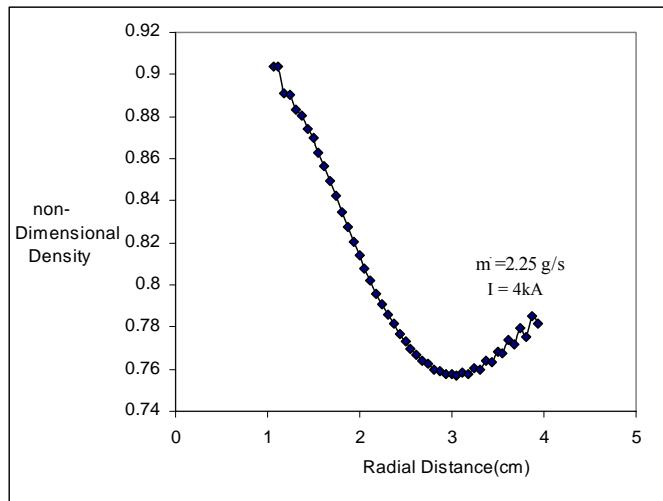
شکل ۱۱- کانتور جریان الکتریکی در کل شبکه



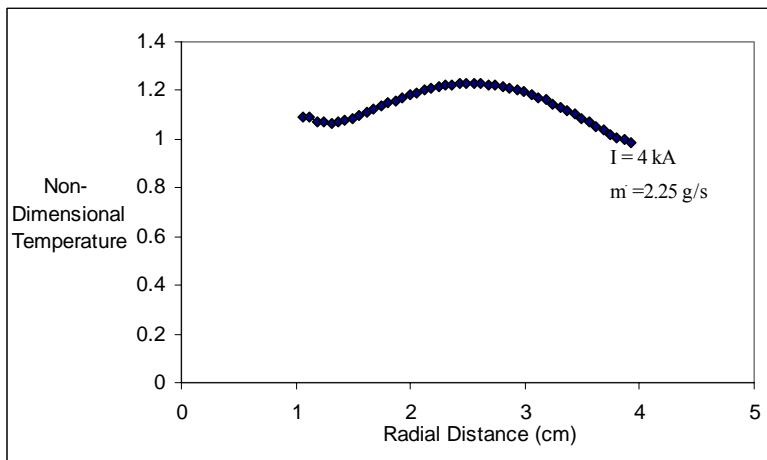
شکل ۱۲- رابطه بین تراست خروجی و جریان الکتریکی و فاصله شعاعی [۷]



شکل ۱۳- تغییرات سرعت در فاصله بین الکترودها در خروج از تراستر



شکل ۱۴- تغییرات چگالی در فاصله بین الکتروودها در خروج از تراستر



شکل ۱۵- تغییرات دما در فاصله بین الکتروودها در خروج از تراستر

مراجع

- 1- Michael R.,LaPointe.M,"High Power MPD Thruster Development," at the NASA GLENN RESEARCH CENTER, NASA/CR_ 2001-211114
- 2- R. G. Jahn and E. Y. Choueiri,"Electric propulsion," In Encyclopedia of Physical Science and Technology, 3rd Edition, volume 5, 2001, pages 125--141. The Academic Press, San Diego.
- 3- Lapoite.M," Numerical simulation of self-fild mpdhrusters,"AIAA Paper, No.91-2341, 1991.
- 4- Sleziona P.C. , M.Auweter-Kurtz and Schrade. H.O., "Computation of MPD flows and comparison with experimental results," Int. Journal for Numerical Methods in Engineering, Vol. 34, 1992, pp.759-771.
- 5- Kawaguchi.H, Sasaki.K,Itoh.H,"Numerical study of the thrust mechanism in a two-dimensional MPD thruster," Int. J. Applied electromagnetics and Mechanics, Vol.6, 1995, pp. 351-365.
- 6- Martinez-Sanchez . M andChanty. J.M.G," Two-Dimensional Numerical Simulation Of MPD Flows," AIAA Paper. No.87-1090, 1987.

- 7- Berry K.J. and Subrata Roy,"Finite element based algorithm for self-induced magnetic field applications," AIAA.Paper, No.2001-0200, 2001.
- 8- Michael R.Lapointe,"High Power MPD Thruster Performance Measurements , " NASA TM -2004-213226, AIAA-2004 -3467.
- 9- H.C.Yee,"Implicit Implicit Total Variation Diminishing (TVD) schemes for steady-state clculations," J. Comp.Phys. 57, 1985, pp.327-360.
- 10- Kameshwaran Sankaran,"Simulation of MPD Flows Using a Flux-Limited Numerical Method for the MHD Equations," Dissertation of Princeton University. 2001.
- 11- S.A.Akbari, A.Sedaghat and A.R.Azimian," Computational flow Separation Control Using Electromagnetic Fields," 14th Annual (International) Mechanical Engineering Conference, Isfahan. Iran. May 2006.
- 12- A.Sedaghat," A Finite Volume TVD Approach to Transonic Flow Computation," PHD Thesis, the university of Manchester, 1997.
- 13- A.Sedaghat, A.R.Azimian and S.A.Akbari," Computational Stall Prevention Using Electromagnetic Fields," European Conference on Computational Fluid Dynamics, TUD Delft, the Netherland, 2006.