飞行高度及设计长度对锥形流乘波体优化的影响

耿永兵,刘 宏,王发民

(中国科学院力学研究所高温气体动力学重点实验室,北京 100080)

摘 要:高超声速条件下,乘波体布局具有高升阻比特性,本文应用单纯形加速法,以最大升阻比为目标,开 展了锥形流乘波体布局优化设计研究。特别是,研究了在高层大气飞行时雷诺数效应与气动特性的关系,从乘波 体飞行高度与设计长度两方面探讨雷诺数对乘波体优化的影响,结果表明:给定设计马赫数和圆锥角情况下,对于 最大升阻比优化乘波体,其雷诺数越小,摩擦阻力越大,而升阻比越低。

关键词:乘波体;优化设计;雷诺数;升阻比

中图分类号: 0543.3 文献标识码:A

文章编号:1000-1328(2006)02-0162-05

0 引言

从航空时代开始,飞行器设计的趋势就是追求 更快的速度、飞行更远的距离。当在大气层中巡航 速度 M ≥ 5 时,由于大的波阻和气动加热引起大的 摩阻,使飞行器的阻力快速增加,形成"升阻比屏 障"。乘波体设计是突破该屏障追求高升阻比的一 种尝试。其原理是乘波体将激波后的高压流体都限 制在飞行器的下表面,不会绕过前缘,泄漏到上表 面,因此在相同的攻角下,乘波外形的升力要比普通 外形的升力高很多;在相同的升力下,乘波外形的升 阻比要比普通外形的升阻比高。乘波飞行器下表面 是流线面,没有横向流动,可以保证发动机进口截面 处流动的均匀性,也便于进行反设计和优化。

1959 年 Nonweiler 首次提出从已知流场构造三 维高超声速飞行器的方法,在二级楔形流场中构造 出第一个乘波构形的高超声速飞行器。1981 年 Rasmussen 等人发表了由锥形流动生成乘波体的论 文^[1],此后他们应用高超声速小扰动理论对锥形流 乘波体进行了无粘升阻比的优化^[2]。值得一提的 是,与 Nonweiler 的二维"Λ"形乘波体设计相比,由 圆锥流场生成的乘波体容积率大得多,且具有较高 的升阻比。美国 Maryland 大学开展了轴对称体绕流 的乘波体粘性优化研究^[3,4],将粘性效应直接引入到 乘波体的优化过程中。Mcichael Joseph Gillum 等对 以升阻比与体积率的积为目标函数的马赫 14 乘波 体进行了优化设计,并对前缘钝化的外形进行了风 洞试验^[5]。Marcus Lobia 等将乘波体的粘性效应、容 积效率及载荷效率引入到乘波体的优化过程,将乘 波体向实际应用推进了一步^[6]。这些工作是在特定 的飞行高度下,对一定长度的乘波体展开优化及试 验研究。由于表面摩擦系数与雷诺数息息相关,需 要详细评估飞行高度及设计长度对乘波体优化的影 响。

本文在 $M_{\infty} = 12$ 、圆锥角 $Ac = 6.5^{\circ}$ 的条件下 开展乘波体优化研究,以升阻比为研究目标,应用单 纯形加速法扰动乘波体前缘线进行优化设计,从飞 行高度与设计长度两方面阐述雷诺数对最大升阻比 乘波体的优化影响,给出不同雷诺数的优化乘波体 外形及气动特性,讨论雷诺数影响锥形流乘波体优 化外形的变化规律。

1 乘波体的优化设计

生成乘波体首先要设计一个用来产生三维流场 的绕流体,以该绕流体产生的绕流流场作为生成乘 波体的基本流场;在流场内的激波面上定义一条乘 波体前缘线;采用流线追踪的方法从前缘线进行流 线追踪,生成乘波体下表面;从前缘线沿来流流线方 向追踪生成乘波体上表面,以得到设计条件下的乘 波体。

1.1 基本流场

对于圆锥流乘波体而言,其基本流场是绕轴对称圆锥的超声速流动,可以通过求解 Taylor – Maccoll 方程得到:

 $\frac{(\gamma-1)}{2} \left[1 - v_r^2 - \left(\frac{\mathrm{d}v_r}{\mathrm{d}\theta}\right)^2\right] \left[2v_r + \frac{\mathrm{d}v_r}{\mathrm{d}\theta}\cot\theta + \frac{\mathrm{d}^2v_r}{\mathrm{d}\theta^2}\right] -$

第2期

维普资讯 http://www.cqvip.com

$$\frac{\mathrm{d}v_r}{\mathrm{d}\theta} \left[v_r \frac{\mathrm{d}v_r}{\mathrm{d}\theta} + \frac{\mathrm{d}v_r}{\mathrm{d}\theta} \frac{\mathrm{d}^2 v_r}{\mathrm{d}\theta^2} \right] = 0 \qquad (1)$$

式中 v, 是圆锥射线的速度分量, θ 是射线与圆锥轴 线的夹角, γ 是比热比,本文中该方程用 4 阶 Rungekutta 方法来求解。

当三维流场得到以后,激波面上的前缘线唯一确定一个乘波体,采用流线追踪的方法沿流线方向 追踪,形成乘波体下表面。流线方程为:

$$\frac{\mathrm{d}x}{u} = \frac{\mathrm{d}y}{v} = \frac{\mathrm{d}z}{w} \tag{2}$$

这里, u, v, w 分别为流向、法向和切向的速度。上表面与来流方向一致, 其压力 $P = P_{\infty}$ 。

1.2 气动力计算

为适应优化设计的快速实现,乘波体的无粘气 动力通过对圆锥流场的压力数值积分得到,底阻用 来流压力计算。表面摩擦力用参考温度法^[7]计算。

层流摩擦系数 c_{μ}^{*} 为: $c_{\mu}^{*} = 0.664 / \sqrt{\operatorname{Re}_{x}^{*}}$ (3) 式中雷诺数 $\operatorname{Re}_{x}^{*}$ 定义为: $\operatorname{Re}_{x}^{*} = \frac{\rho^{*} u_{\infty} x}{\mu^{*}}$ (4)

其中 $\rho^* = \frac{P_*}{RT^*}$; $u_* \, P_* \, \beta$ 别为来流速度和压力; x 是前缘线到当地的距离, μ^* 由桑泽兰公式计算, 参考温度 T^* 由下式确定:

$$\frac{T^*}{T_{\infty}} = 1 + 0.032 M_{\infty}^2 + 0.58 \left(\frac{T_{\omega}}{T_{\infty}} - 1\right)$$
 (5)

式中 T_w 是壁面温度。

湍流摩擦系数 c_{fr}^* 为: $c_{fr}^* = 0.074/(\operatorname{Re}_*^*)^{0.2}$ (6)

流动转捩区域的预估采用经验公式^[3],当地转 捩雷诺数 Re_{at} 与当地边界层外缘马赫数 *M*_a 的函数 关系式如下:

 $log(Re_x) = 6.421 \cdot exp(1.209 \times 10^{-4} M_e^{2.641})$ (7) 用前缘有后掠角 δ 对上式进行如下修正:

$$\frac{(\operatorname{Re}_{xt})_{\delta}}{(\operatorname{Re}_{xt})_{\delta=0^{*}}} = 0.787(\cos\delta)^{4.346\delta} -$$

 $0.7221e^{-0.0913} + 0.9464$ (8) 式中 (Re_u)_{$\delta=0} 由(7)确定。转捩起点到前缘的距离$ $<math>x_{\epsilon}$ 由修正后的雷诺数 (Re_u)_{$\delta}得到,转捩终点到前缘</sub>$ </sub>

$$x_e = x_s [1 + 5(\text{Re}_x)^{-0.2}_{\delta}]$$
 (9)

转捩区的摩擦系数 c_{π}^* 可以认为是层流摩擦系数 c_a^* 、湍流摩擦系数 c_{π}^* 的线形组合:

$$c_{fTr}^{*} = (1 - \xi) c_{fL}^{*} + \xi c_{fT}^{*}$$
(10)

上式中的
$$\xi = 1 - e^{-3 \left\{ \exp\left(\frac{|\omega^2|}{5x_i} (Re_x)^{0.2} (x-x_i) \right) - 1 \right\}^2}$$
 (11)
x 是前缘到转捩区域内当地的距离。

壁面剪切应力:
$$\tau_{w} = \frac{1}{2} \rho^{*} u_{\infty}^{2} c_{f}^{*}$$
 (12)

1.3 优化方法

在基本流场确定的情况下,前缘线是乘波体气 动力的决定因素,这里选择前缘线参数为自变量, 以升阻比为目标函数,应用单纯形加速法(Nelder and Mead's Method)^[8],开展乘波体气动特性的优 化。单纯形加速法是以寻求梯度方向为基础的方 法,直观上看,通过比较单纯形各顶点目标函数值的 大小,判断函数变化的趋势,作为寻求有利逼近方向 的参考。具体步骤是先确定初始单纯形,在顶点上 做试验,进行比较,去掉坏点,然后应用"反射","延 伸","收缩"和"缩小边长"等方法,逐步逼近目标函 数的极小值点。

对于锥形流动,我们用前缘线在 Y – Z 面投影的方法定义乘波体,首先在 Y-Z 截面上按如下要求求出 5 个坐标点:在对称面上选一点($z_1 = 0$),在激波锥面所在圆上选一点($z_5 = z_c$),其余三点在圆内;然后求出不在圆上的 4 点在激波锥面上的相应坐标($x_jy_jz_j$, j = 1,2,3,4)。得到一个描述前缘线的 8 个变量的曲线关系 P_i :

P_i = (y₁, y₂, y₃, y₄, z₂, z₃, z₄, z₅)_i (13)
 每个优化的前缘线对应一个初始单纯形。为了
 启动算法,需要给出 8 个变量的 9 个初始单纯形,图
 1 给出一组初始单纯形。



图 1 一组优化的初始单纯形 Fig.1 A sets of initial simplex

以巡航状态飞行的超声速飞行器要求具有最大 升阻比,其优化的目标函数为:

$$F_{obj}(P_i) = -(L/D)_{viscous}$$
(14)

图 2 给出了来流马赫数 $M_{\infty} = 12$ 、圆锥角 $Ac = 6.5^{\circ}$ 、飞行高度 H = 45 km, 雷诺数 $\text{Re}_{i} = 2.76 \times 10^{\circ}$

10⁷时升阻比最大乘波体的优化收敛曲线,可以看出 优化 100 步左右的时候,升阻比已经不再变化,达到 最大。



图 2 马赫 12、圆锥角 6.5°时升阻比优化的收敛曲线 Fig.2 Optimization history at mach 12、6.5° angle of cone for L/D

2 结果及讨论

本文以马赫数 $M_{\infty} = 12$ 、圆锥角 $Ac = 6.5^{\circ}$ 、壁 面温度 $T_{w} = 1200K$ 为设计条件,研究雷诺数对最大 升阻比乘波体优化结果的影响。这里我们分别从飞 行高度及设计长度两个方面来探讨。

2.1 飞行高度

为了研究飞行高度与优化乘波体的关系,我们 分别取飞行高度 H = 35km、H = 45km 和 H = 60km,乘波体设计长度 L = 60m,对应雷诺数分别为 Re_i = 1.23 × 10⁸ 、Re_i = 2.76 × 10⁷ 和 Re_i = 4.43 × 10⁶ 进行优化设计。

图 3 给出了以升阻比为目标函数的不同飞行高 度时优化乘波体外形。

表1给出了不同飞行高度的最大升阻比优化乘 波体气动特性及无量纲几何参数。可以看出,在来 流马赫数及特征长度一定的情况下,飞行高度越高, 阻力系数越大,升阻比越小。飞行高度 H = 35km 时的优化乘波体阻力系数为 4.408E - 3, H = 60km 时的优化乘波体阻力系数为 5.427E - 3,阻力系数 增加 18% 多;飞行高度 H = 35km 时优化乘波体的 升阻比为 5.96,飞行高度 H = 60km 时优化乘波体 的升阻比为 4.88,升阻比减小 18%。而升力系数变 化不大。

体积率、细长比随着飞行高度的增加变化不大, 体积率最大的是 H = 45km 的优化乘波体,比 H = 35km 的优化乘波体大了近 3%;细长比最大的是 H = 60km 的优化乘波体,比 H = 35km 的优化乘波体 大了近 2%; H = 35km 的优化乘波体半展长比最 大,最小的是 H = 45km 的优化乘波体,相差近 7%。



图 3 马赫 12 时不同飞行高度的最大升阻比乘波体外形

Fig. 3 Mach 12 maximum L/D waverider at different altitude with 60m length

表1	不同	飞行高度的优~	七乘波体	气动力及	几何参数
----	----	---------	------	------	------

Table 1 Force coefficients and geometry parameters of waveriders

	35Km	45Km	60Km
	2.6265E - 2	2.6486E - 2	2.6488E - 2
阻力系数	4.408E - 3	5.049E – 3	5.427E - 3
升阻比	5,96	5.25	4.88
体积率	0.1978	0.2034	0.2022
细长比	0.0879	0.0887	0.0889
半展长比	0.2327	0.2180	0.2223

说明给定马赫数和圆锥角时的最大升阻比优化乘波 体,其外形属于同类的。

图 4 给出不同飞行高度时优化乘波体的波阻系 数(包含底部压力的贡献)与摩阻系数变化曲线。在 飞行高度 H = 35km 的条件下,由于雷诺数相对较 大,优化乘波体的摩阻系数小于波阻系数,波阻在总 阻力中起主要作用; H = 45km 和 H = 60km 的优化 乘波体,其摩阻系数大于波阻系数,摩阻在总阻力中 占主导作用。随着飞行高度增加,波阻系数变化很 小,而由于雷诺数的相对减小,摩阻则显著增加, H= 60km 的优化乘波体摩阻系数比 H = 35km 的优化 乘波体摩阻系数增加近 32%。由此可见,雷诺数减 小,表面摩擦系数增大,导致乘波体阻力系数也增 大,造成优化乘波体升阻比降低。





2.2 设计长度

这里我们着重研究由于设计长度的影响,引起 雷诺数的变化与优化乘波体升阻比的关系。在飞行 高度为 H = 45km 下,乘波体设计长度分别为 L =60m、L = 30m 和 L = 6m,相应雷诺数分别为 $Re_i =$ 2.76×10⁷、 $Re_i = 1.38 \times 10^7$ 和 $Re_i = 2.76 \times 10^6$ 进 行最大升阻比的外形优化设计,研究设计长度影响。

图 5 给出了以升阻比为目标函数的不同设计长 度时的优化乘波体外形。

表 2 给出了不同设计长度的优化乘波体气动特 性及无量纲几何参数。可以看出,在来流马赫数及 飞行高度一定的情况下,设计长度越小,阻力系数越 大,升阻比越小。设计长度 L = 60m时的优化乘波 体阻力系数为 5.049E – 3,设计长度 L = 6m时的优 化乘波体阻力系数为 5.929E – 3,阻力系数增加近 15%;设计长度 L = 60m时优化乘波体的升阻比为 5.25,设计长度 L = 60m时优化乘波体的升阻比为 4. 62,升阻比下降 12%。L = 30m与 L = 60m的优化乘 波体升力系数变化不大, L = 6m的优化乘波体升力





at 45km

表 2	不同设计长度的优化乘波体气动力及几何参数
Table 2	Force coefficients and geometry parameters of waverider

with different length

·····						
设计长度	60m	30m	6m			
升力系数	2.649E - 2	2.635E - 2	2.736E - 2			
阻力系数	5.049E - 3	5.233E - 3	5.929E - 3			
升阻比	5.25	5.04	4.62			
体积率	0.2034	0.1998	0.2204			
细长比	0.0887	0.0884	0.0929			
半展长比	0,2180	0.2283	0.1872			

从表 2 中可以看出:体积率最大的是 L = 6m 的 优化乘波体,比 L = 30m 的优化乘波体大 9.3%;细长

第27卷

比最大的是 L = 6m 的优化乘波体, 比 L = 30m 的优 化乘波体大了近 5%; L = 30m 的优化乘波体半展长 比最大, 最小的是 L = 6m 的优化乘波体, 相差 18%。

图 6 给出不同设计长度时优化乘波体的波阻系 数(包含底部压力的贡献)与摩阻系数的变化曲线, 可以看出, *L* = 6m、*L* = 30m 和 *L* = 60m 的优化乘 波体,其摩阻系数大于波阻系数,摩阻在总阻力中占 主导作用。随着设计长度增加,摩阻系数减小很快, 而波阻系数变化幅度较小, *L* = 60m 的优化乘波体 与 *L* = 6m 的优化乘波体相比,摩阻系数减小 20%, 波阻系数减小 8%。这是因为优化乘波体的设计长 度增加,飞行器的当地平均雷诺数增大,表面摩擦系 数随着雷诺数的增大而减小,导致摩阻系数减小,乘 波体总阻力系数也减小,造成大设计长度的优化乘 波体升阻比要高。



图 6 不同设计长度的优化乘波体的阻力系数 Fig.6 Drag force coefficients of waveriders with different length

3 结论

通过上述研究,在来流马赫数、圆锥角一定的条 件下,对于最大升阻比优化的乘波体,飞行高度增加, 其摩阻系数增加,升阻比降低;设计长度加大,摩阻系 数减小,升阻比增大。其原因是雷诺数的不同所致。 对于给定设计马赫数和圆锥角情况下的最大升阻比 优化乘波体,其雷诺数越大,摩阻系数越大,而升阻比 越低。本文是锥形流乘波体优化研究的深入认识及 探讨,为乘波体的进一步工程应用提供参考。

参考文献:

- Rasmussen M L. Waverider configurations derived from inclined circular and elliptic cones[J]. Journal of Spacecraft and Rockets, 1980, 17
 (6):537-545
- [2] Kim B S, Rasmussen M L, Jischke M C. Optimization of waverider configurations generated from axisymmetric conical flows[J]. Journal Spacecraft, 1983, 20(5); 461 - 469
- Bowcutt K G, Anderson J D. Viscous Optimized Wavriders [R].
 AIAA 87 0272, Jan. 1987
- [4] Corda S, Anderson Jr J D. Viscous Optimized Hypersonic Wavriders Designed from Axisymmetric Flow Fields [R]. AIAA 88 - 0369, Jan. 1988
- [5] Michael Joseph Gillum , Mark J Lewis. Experimental results on mach 14 waverider with blunt leading edges[J]. Journal of Aircraft, 1997, 34(3):296 - 303
- [6] Marcus Lobia, Kojiro Suzuki. Design and Analysis of Payload-Optimized Waveriders[R]. AIAA 2001 – 1849, April. 2001
- [7] John D Anderson Jr. Fundamentals of Aerodynamics[M]. Third Edition. Published by McGraw-Hill Companies, 2001
- [8] Nelder J A, Mead R. A simplex method for function minimization[J]. Computer Journal, 1965, Vol.7, Jan: 308 - 313



耿永兵(1976 -), 男, 中国科学院力学研究 所,博士生,流体力学专业,研究方向是应 用空气动力学。
通信地址:北京市北四环西路 15 号中国科 学院力学研究所 LHD(主楼 231)(100080)
电话:(010)62545533 - 2055
E-mail:gyb_2005@yahoo.com.cn

Altitude and Design Length Effects of Optimized Waverider Derived from Cone Flow

GENG Yong-bing, LIU Hong, WANG Fa-min

(LHD, Institute of Mechanics, Chinese Academy of Sciences, Beijing 100080, China)

Abstract: The hypersonic waverider has characteristics of higher lift over drag ratio. This paper is concerned with waverider optimized design, the object function was lift over drag ratio, viscous optimized process was completed by Nelder and Mead's method, Altitude and design length that determined the Reynolds number was discussed in the optimized process of waverider, The result is: Reynolds number is smaller, coefficients of friction drag is larger, and lift over drag ratio is smaller.

Key words: Waverider; Optimized design; Reynolds number; Lift-drag ratio