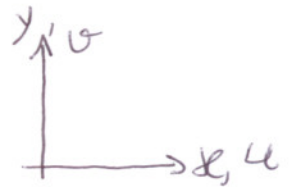


MODELO MATEMÁTICO PLANO

EQUAÇÕES DE CONSERVAÇÃO DA

MASSA:

$$\frac{\partial p}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial x}(p u) + \frac{\partial}{\partial y}(p v) = 0$$

$$\underline{\text{QML } x}: \frac{\partial}{\partial t}(p u) + \frac{\partial}{\partial x}(p u u) + \frac{\partial}{\partial y}(p v u) = - \frac{\partial p}{\partial x}$$

$$\underline{\text{QML } y}: \frac{\partial}{\partial t}(p v) + \frac{\partial}{\partial x}(p u v) + \frac{\partial}{\partial y}(p v v) = - \frac{\partial p}{\partial y}$$

COM BASE EM
BIRD, STEWART e
LIGHTFOOT (1960)

$$\underline{\text{ENERGIA}}: C_p \left[\frac{\partial}{\partial t}(p T) + \frac{\partial}{\partial x}(p u T) + \frac{\partial}{\partial y}(p v T) \right] = \frac{\partial p}{\partial t} + u \frac{\partial p}{\partial x} + v \frac{\partial p}{\partial y} \quad \left. \begin{array}{l} \text{COM BASE EM} \\ \text{BEJAN (1995)} \end{array} \right\}$$

MODELO MATEMÁTICO AXISSIMÉTRICO

$$\underline{\text{MASSA}}: \frac{\partial p}{\partial t} + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r}(r p v) + \frac{\partial}{\partial z}(p u) = 0$$

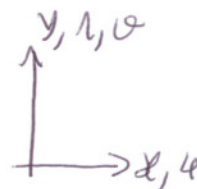
$$\underline{\text{QML } z}: \frac{\partial}{\partial t}(p u) + \frac{\partial}{\partial z}(p u u) + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r}(r p v u) = - \frac{\partial p}{\partial z}$$

$$\underline{\text{QML } r}: \frac{\partial}{\partial t}(p v) + \frac{\partial}{\partial z}(p u v) + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r}(r p v v) = - \frac{\partial p}{\partial r}$$

$$\underline{\text{ENERGIA}}: C_p \left[\frac{\partial}{\partial t}(p T) + \frac{\partial}{\partial z}(p u T) + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r}(r p v T) \right] = \frac{\partial p}{\partial t} + u \frac{\partial p}{\partial z} + v \frac{\partial p}{\partial r}$$

MODELO MATEMÁTICO GERAL (PLANO OU AXISSIMÉTRICO)

$$\text{MASSA: } \frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\partial (\rho u)}{\partial x} + \frac{1}{r} \frac{\partial (\rho v r)}{\partial y} = 0$$



$$\text{QML } x: \frac{\partial (\rho u)}{\partial t} + \frac{\partial (\rho u u)}{\partial x} + \frac{1}{r} \frac{\partial (\rho v r u)}{\partial y} = - \frac{\partial p}{\partial x}$$

$$\text{QML } y: \frac{\partial (\rho v)}{\partial t} + \frac{\partial (\rho u v)}{\partial x} + \frac{1}{r} \frac{\partial (\rho v v r)}{\partial y} = - \frac{\partial p}{\partial y}$$

$$\text{ENERGIA: } C_p \left[\frac{\partial (\rho T)}{\partial t} + \frac{\partial (\rho u T)}{\partial x} + \frac{1}{r} \frac{\partial (\rho v r T)}{\partial y} \right] = \frac{\partial p}{\partial t} + u \frac{\partial p}{\partial x} + v \frac{\partial p}{\partial y}$$

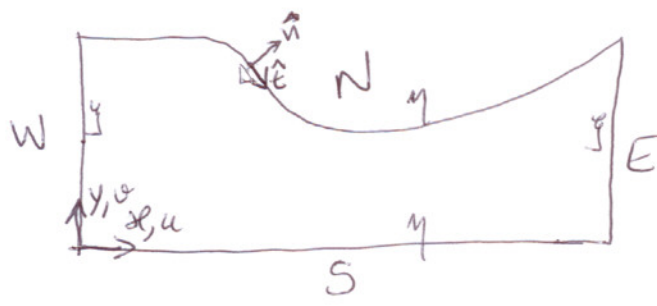
$$\text{ESTADO: } p = p(R, T)$$

$$\text{INCÓGNITAS: } \rho, u, v, T, p$$

$$\text{GEOMETRIA PLANA: } r = 1$$

$$\text{GEOMETRIA AXISSIMÉTRICA: } r = y = \text{RAIO}$$

CONDIÇÕES DE CONTOURNO - ESCOAMENTO LAMINAR



Em todos os 4 contornos:

$$P = \frac{P}{RT}$$

CONTOURNO OESTE (W)

- ENTRADA SUBSÔNICA ($x=0$)
- $v=0$
- $\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = 0$ (extrapolação linear)
- $T = T(T_0, \gamma_0, M)$
- $P = P(P_0, \gamma_0, M)$

} prescrito

$T_0 = T$ na estagnação da câmara
 $P_0 = P$ " " " "
 $\gamma_0 =$ razão de calores específicos na est. da cam.
 $M =$ n.º de Mach na entrada

CONTOURNO LESTE (E)

- SAÍDA SUPERSÔNICA ($x=L$)
- $\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} = \frac{\partial^2 T}{\partial x^2} = \frac{\partial^2 P}{\partial x^2} = 0$
 (extrapolação linear)

CONTOURNO SUL (S)

- LINHA DE SIMETRIA ($y=0$)
- $\frac{\partial u}{\partial y} = 0 = \frac{\partial T}{\partial y} = \frac{\partial P}{\partial y}$ (adiabático)
- $v=0$ (impermeável)
- $\frac{\partial P}{\partial y} = 0$

CONTOURNO NORTE (N) - ex

- PAREDE IMPERMEÁVEL (y variáveis)
- $u = v = 0$ (não escorregamento)
- $\frac{\partial P}{\partial n} = 0$
- $T = T_{wall}$ (T prescrito)
- $\frac{\partial T}{\partial n} = 0$ (adiabático)

ALTERAÇÕES PARA ESCOAMENTO INVÍSCIDO - EULERE

CONTOURNO NORTE (N)

- $\frac{\partial \vec{V}}{\partial n} = 0$ (escorregamento)
- $\frac{\partial T}{\partial n} = 0$ (impermeabilidade)

$v_t =$ componente de \vec{V} tangente ao contorno
 $v_n =$ " " " normal " "

• $\frac{\partial T}{\partial n} = 0$ (adiabático)

MODELO MATEMÁTICO GERAL EM $\xi-\eta$

BASE: MINHAS DEDUÇÕES DE DEZ/88



MASSA: $\frac{1}{J} \frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{1}{\lambda} \frac{\partial}{\partial \xi} (\lambda \rho U) + \frac{1}{\lambda} \frac{\partial}{\partial \eta} (\lambda \rho V) = 0$

ONDE

$$U = u x_{\eta} - v x_{\xi}$$

$$V = v x_{\xi} - u x_{\eta}$$

$$J = |x_{\xi} y_{\eta} - y_{\xi} x_{\eta}|^{-1}$$

QML x : $\frac{1}{J} \frac{\partial (\rho u)}{\partial t} + \frac{1}{\lambda} \frac{\partial}{\partial \xi} (\lambda \rho U u) + \frac{1}{\lambda} \frac{\partial}{\partial \eta} (\lambda \rho V u) = \frac{\partial (\rho x_{\xi})}{\partial \eta} - \frac{\partial (\rho x_{\eta})}{\partial \xi}$

QML y : $\frac{1}{J} \frac{\partial (\rho v)}{\partial t} + \frac{1}{\lambda} \frac{\partial}{\partial \xi} (\lambda \rho U v) + \frac{1}{\lambda} \frac{\partial}{\partial \eta} (\lambda \rho V v) = \frac{\partial (\rho x_{\eta})}{\partial \xi} - \frac{\partial (\rho x_{\xi})}{\partial \eta}$

ENERGIA: $\frac{c_p}{J} \frac{\partial (\rho T)}{\partial t} + \frac{c_p}{\lambda} \frac{\partial}{\partial \xi} (\lambda \rho U T) + \frac{c_p}{\lambda} \frac{\partial}{\partial \eta} (\lambda \rho V T) = \frac{1}{J} \frac{\partial \rho}{\partial t} + u \left[\frac{\partial (\rho x_{\eta})}{\partial \xi} - \frac{\partial (\rho x_{\xi})}{\partial \eta} \right] + v \left[\frac{\partial (\rho x_{\xi})}{\partial \eta} - \frac{\partial (\rho x_{\eta})}{\partial \xi} \right]$

ESTADO: $p = \rho R T$

INCÓGNITAS: ρ, u, v, T, p

GEOMETRIA PLANA: $\lambda = 1$

GEOMETRIA AXISSIMÉTRICA: $\lambda = r = r_{\text{raio}}$

MODELO MATEMÁTICO GERAL EM $\xi-\eta$

$$\frac{1}{J} \frac{\partial(\rho\phi)}{\partial t} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial(r^2 u \phi)}{\partial \xi} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial(r^2 v \phi)}{\partial \eta} = S^\phi$$

EQUAÇÃO	ϕ	S^ϕ
MASSA	1	0
QMLX	u	$\frac{\partial(\rho x_\eta)}{\partial \eta} - \frac{\partial(\rho x_\xi)}{\partial \xi} = x_\xi \frac{\partial \rho}{\partial \eta} - x_\eta \frac{\partial \rho}{\partial \xi}$
QMLY	v	$\frac{\partial(\rho x_\xi)}{\partial \xi} - \frac{\partial(\rho x_\eta)}{\partial \eta} = x_\eta \frac{\partial \rho}{\partial \xi} - x_\xi \frac{\partial \rho}{\partial \eta}$
ENERGIA	T	$\frac{1}{c_p J} \frac{\partial p}{\partial t} - \frac{u}{c_p} S^u - \frac{v}{c_p} S^v = \frac{1}{c_p} \left(\frac{1}{J} \frac{\partial p}{\partial t} - u S^u - v S^v \right)$

$$M = \frac{\|\vec{V}\|}{\sqrt{\gamma R T}} \quad (\text{n.º DE MACH})$$

$$\|\vec{V}\| = \sqrt{u^2 + v^2}$$

$$\gamma = \frac{c_p}{c_p - R}$$

$$c_p = \frac{\gamma R}{(\gamma - 1)}$$

ESTADO: $p = \rho R T$

INCÓGNITAS: u, v, p, T, \rho

$$a = \begin{cases} 0, & \text{para geometria plana} \\ 1, & \text{'' '' assimétrica} \end{cases}$$

VARIÁVEIS DE INTERESSE

COEFICIENTE DE DESCARGA (C_d): eficiência do convergente

$$C_d = \frac{\dot{M}_n}{\dot{M}_a} \quad (\text{adimensional})$$

\dot{M}_n = FLOXO DE MASSA NUMÉRICO DO MACH2D 5.5

\dot{M}_a = " " " ANALÍTICO Q1D

VELOCIDADE CARACTERÍSTICA (C^*): eficiência do propelente e da combustão

$$C^* = \frac{F_0}{\dot{M}} \quad (\text{m/s})$$

onde

$$F_0 = p_0 A_g \quad (\text{empuxo de referência; empuxo sem tubeira no vácuo} \text{ ou } \text{empuxo})$$

$$C_a^* = \frac{F_0}{\dot{M}_a} \quad (C^* \text{ analítico})$$

$$C_n^* = \frac{F_0}{\dot{M}_n} \quad (C^* \text{ numérico})$$

p_0 = pressão de estagnação; A_g = área da garganta da tubeira

$$\dot{M}_n = \int_0^r \rho u \lambda d\lambda \quad (\text{kg/s})$$

→ é constante para cada tubeira, não varia com λ

onde

λ = raio local

ρ = massa específica local

u = velocidade local na direção λ , para malha com linhas verticais

EMPUXO DE PRESSÃO (F_p)

$$F_p|_{\text{atm}} = (p_e - p_a) A_e \quad (N)$$

onde p_e = pressão na saída, se constante com r

p_a = n ambiente (considerar nula para vácuo,
e 101325 Pa para o nível do mar)

A_e = área da saída da tuberia

Caso geral:

$$F_p = 2\pi \int_0^r (p - p_a) r \, dr \quad (N)$$

onde p = pressão local para um z constante, variável com r

F_p = função de z

EMPUXO DINÂMICO (F_d)

~~$$F_d = \dots$$~~

$$F_d = \pi \int_0^r \rho u^2 r \, dr \quad (N)$$

→ varia com z

$$F_d|_{\text{atm}} = \dot{m} u \quad (N)$$

EMPUXO TOTAL (F)

$$F = F_d + F_p \quad (N)$$

VELOCIDADE DE EXAUSTÃO EFETIVA (C)

$$C = \frac{F}{\dot{M}} \quad (\text{m/s})$$

COEFICIENTE DE EMPUXO (C_F): eficiência da tubeira (expansão)

$$C_F = \frac{F}{F_0} \quad (\text{adimensional})$$

IMPULSO ESPECÍFICO (I_{sp}): eficiência global do motor

$$I_{sp} = \frac{C}{g} = \frac{F}{\dot{M}g} \quad (\text{s})$$

onde g = aceleração gravitacional, ~~em~~
ao nível do mar = 9.80665 m/s²

KLIEGEL e LEVINE

$$C_d = 1 - \frac{(y+1)}{(1+R)^2} \left[\frac{1}{96} - \frac{(8y-27)}{2304(1+R)} + \frac{(754y^2 - 757y + 3633)}{276480(1+R)^2} \right]$$

onde y = razão dos calores específicos

$$R = \frac{\text{raio de curvatura na garganta}}{\text{raio da garganta}} = \frac{R_g}{r_g}$$

$$R_g = \frac{\left[1 + \left(\frac{dy}{dx} \right)_g^2 \right]^{3/2}}{\left(\frac{d^2y}{dx^2} \right)_g}$$