

ΥΠΟΛΟΓΙΣΤΙΚΗ ΡΕΥΣΤΟΜΗΧΑΝΙΚΗ

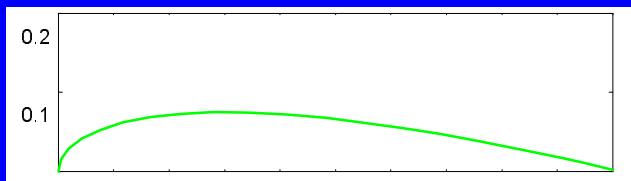
ΑΣΚΗΣΗ Γ

**ΠΑΡΕΜΒΟΛΗ ΣΗΜΕΙΩΝ ΣΕ ΠΕΡΙΓΡΑΜΜΑ ΑΕΡΟΤΟΜΗΣ
ΓΙΑ ΚΟΠΗ ΣΕ ΜΗΧΑΝΗ CNC.**

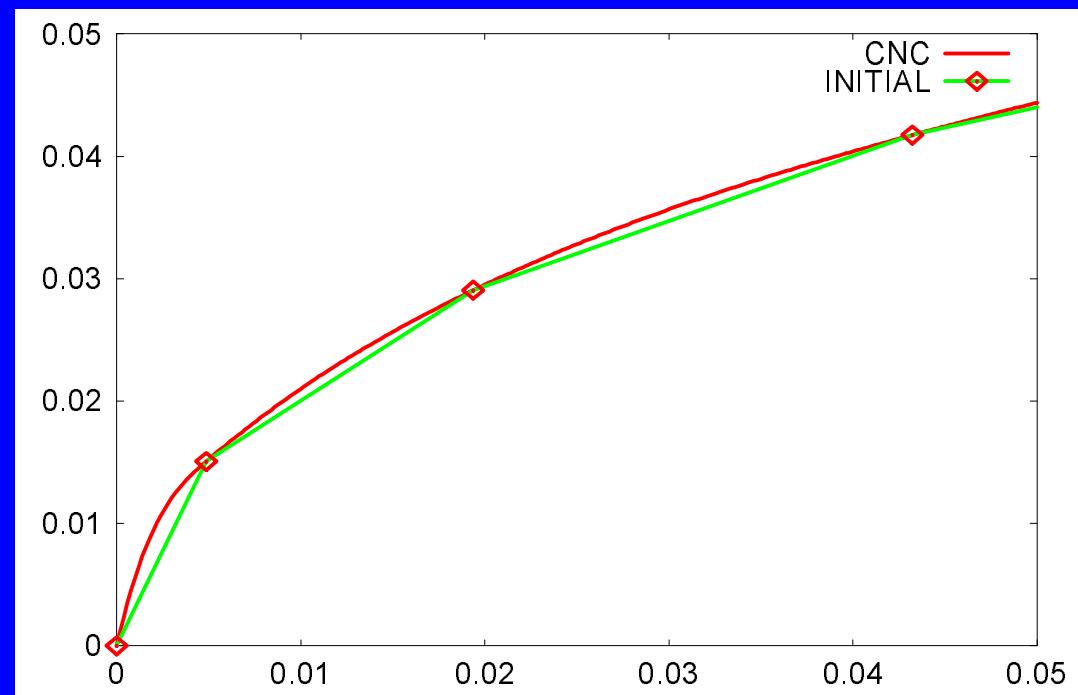
ΕΦΑΡΜΟΓΗ ΤΗΣ ΜΕΘΟΔΟΥ ΚΥΒΙΚΩΝ SPLINES

1. ΠΕΡΙΓΡΑΦΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΟΣ

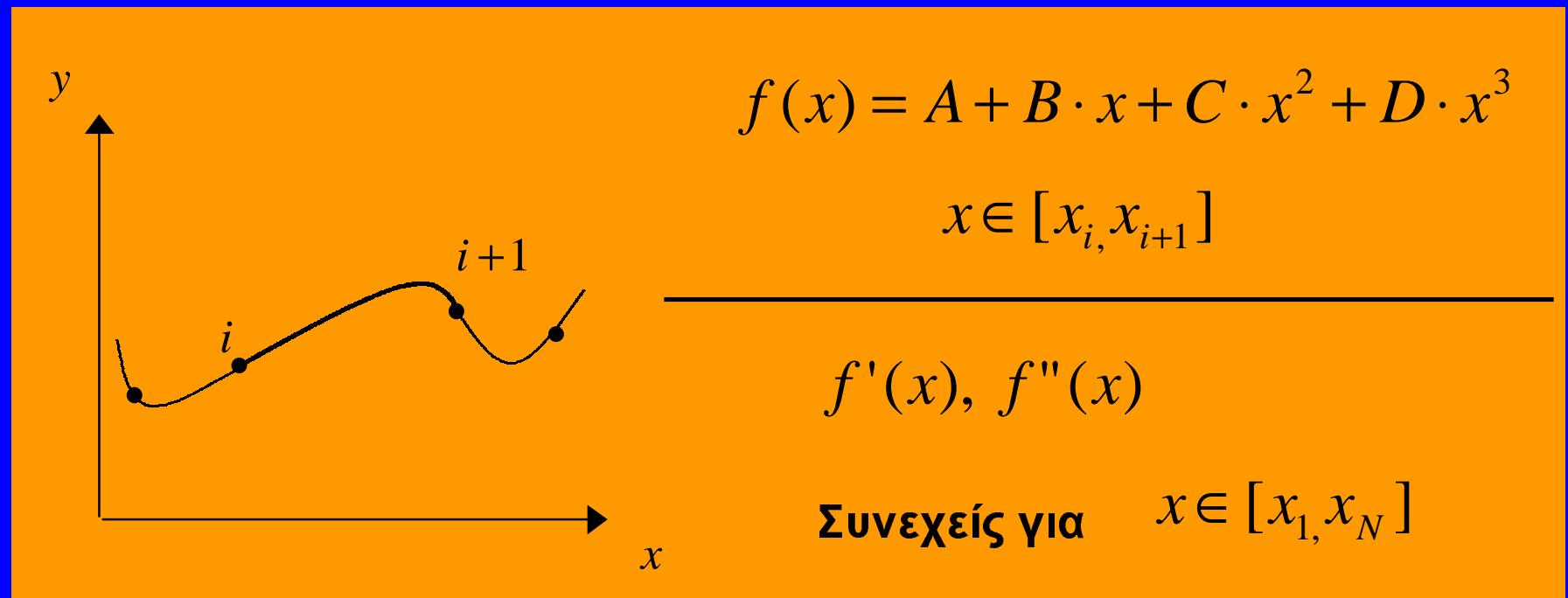
Δημιουργία λεπτομερούς και λείας καμπύλης
αεροτομής με βάση αρχική καμπύλη με
σκοπό τη κοπή του περιγράμματος σε CNC.



- ΠΑΡΕΜΒΟΛΗ ΣΗΜΕΙΩΝ
- ΣΥΝΕΧΕΙΑ 1ης ΚΑΙ 2ης
ΠΑΡΑΓΩΓΟΥ



2α. ΜΑΘΗΜΑΤΙΚΗ ΤΟΠΟΘΕΤΗΣΗ ΜΕΘΟΔΟΣ ΚΥΒΙΚΩΝ SPLINE



2β. ΜΑΘΗΜΑΤΙΚΗ ΤΟΠΟΘΕΤΗΣΗ ΜΕΘΟΔΟΣ ΚΥΒΙΚΩΝ SPLINE

$$f_i''(x) = d_i \cdot \frac{x_{i+1} - x}{h_i} + d_{i+1} \cdot \frac{x - x_i}{h_i} \quad \left| \begin{array}{l} x \in [x_i, x_{i+1}] \\ h = x_{i+1} - x_i \\ d_i = f''(x_i) \end{array} \right.$$

$$f_i'(x) = -d_i \cdot \frac{(x_{i+1} - x)^2}{2 \cdot h_i} + d_{i+1} \cdot \frac{(x - x_i)^2}{2 \cdot h_i} + \frac{y_{i+1} - y_i}{h_i} - \frac{h_i \cdot (d_{i+1} + d_i)}{6}$$

$$f_i(x) = d_i \cdot \frac{(x_{i+1} - x)^3}{6 \cdot h_i} + d_{i+1} \cdot \frac{(x - x_i)^3}{6 \cdot h_i} + \left(\frac{y_{i+1}}{h_i} - \frac{h_i \cdot d_{i+1}}{6} \right) \cdot (x - x_i) + \left(\frac{y_i}{h_i} - \frac{h_i \cdot d_i}{6} \right) \cdot (x_{i+1} - x)$$

2γ. ΜΑΘΗΜΑΤΙΚΗ ΤΟΠΟΘΕΤΗΣΗ ΜΕΘΟΔΟΣ ΚΥΒΙΚΩΝ SPLINE

Συνέχεια $f'(x)$ για $x = x_i \Rightarrow$

$$\frac{h_{i-1}}{6} \cdot d_{i-1} + \left(\frac{h_{i-1}}{3} + \frac{h_i}{3} \right) \cdot d_i + \frac{h_i}{6} \cdot d_{i+1} = \frac{y_{i-1} - y_i}{h_{i-1}} + \frac{y_{i+1} - y_i}{h_i}$$

που εφαρμόζεται για $i = 2, \dots, N - 1$

Για $i = 1, i = N$

- A) καθορισμένες τιμές $f'(x)$
- B) καθορισμένες τιμές $f''(x)$
- Γ) περιοδικές συνθήκες στα άκρα
- Δ) Γραμμική σχέση μεταξύ των δύο παραγώγων στα ακραία σημεία

2δ. ΜΑΘΗΜΑΤΙΚΗ ΤΟΠΟΘΕΤΗΣΗ

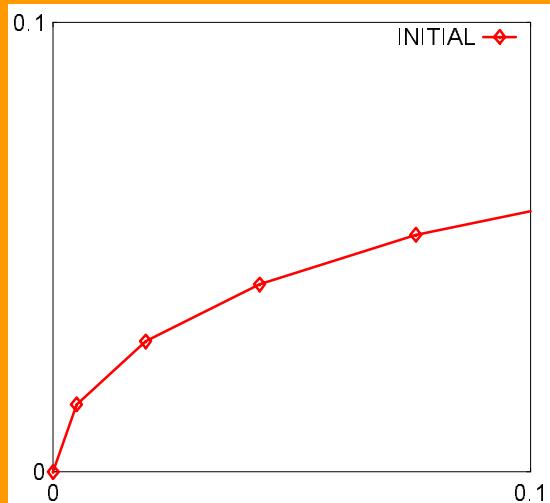
ΕΦΑΡΜΟΓΗ ΤΗΣ ΜΕΘΟΔΟΥ ΚΥΒΙΚΩΝ SPLINE ΓΙΑ
ΠΑΡΕΜΒΟΛΗ ΣΕ ΔΕΔΟΜΕΝΗ ΔΙΑΚΡΙΤΗ ΚΑΜΠΥΛΗ.

$$\begin{aligned} d_1B_1 + d_2C_1 + 0 + 0 + \cdots + 0 + 0 &= R_1 \\ d_1A_2 + d_2B_2 + d_3C_2 + 0 + \cdots + 0 + 0 &= R_2 \\ 0 + d_2A_3 + d_3B_3 + d_4C_3 + \cdots + 0 + 0 &= R_3 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & d_{N-1}A_N + d_NB_N = R_N \end{aligned}$$



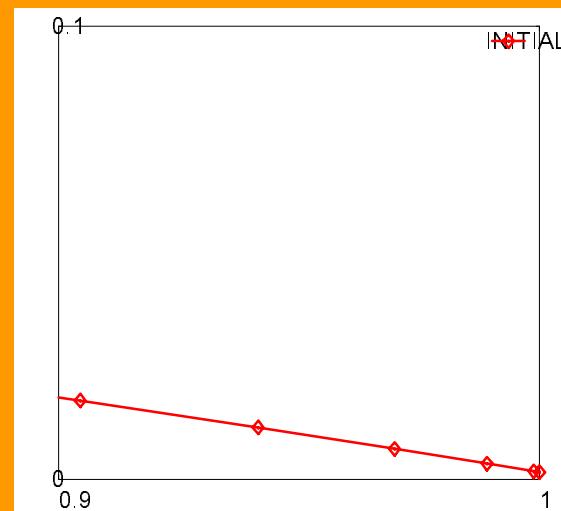
Τριδιαγώνιο σύστημα N γραμμικών εξισώσεων

2ε. ΜΑΘΗΜΑΤΙΚΗ ΤΟΠΟΘΕΤΗΣΗ- ΟΡΙΑΚΕΣ ΣΥΝΘΗΚΕΣ ΓΙΑ ΣΥΜΜΕΤΡΙΚΗ ΑΕΡΟΤΟΜΗ



Ακμή πρόσπτωσης
 $i=1$

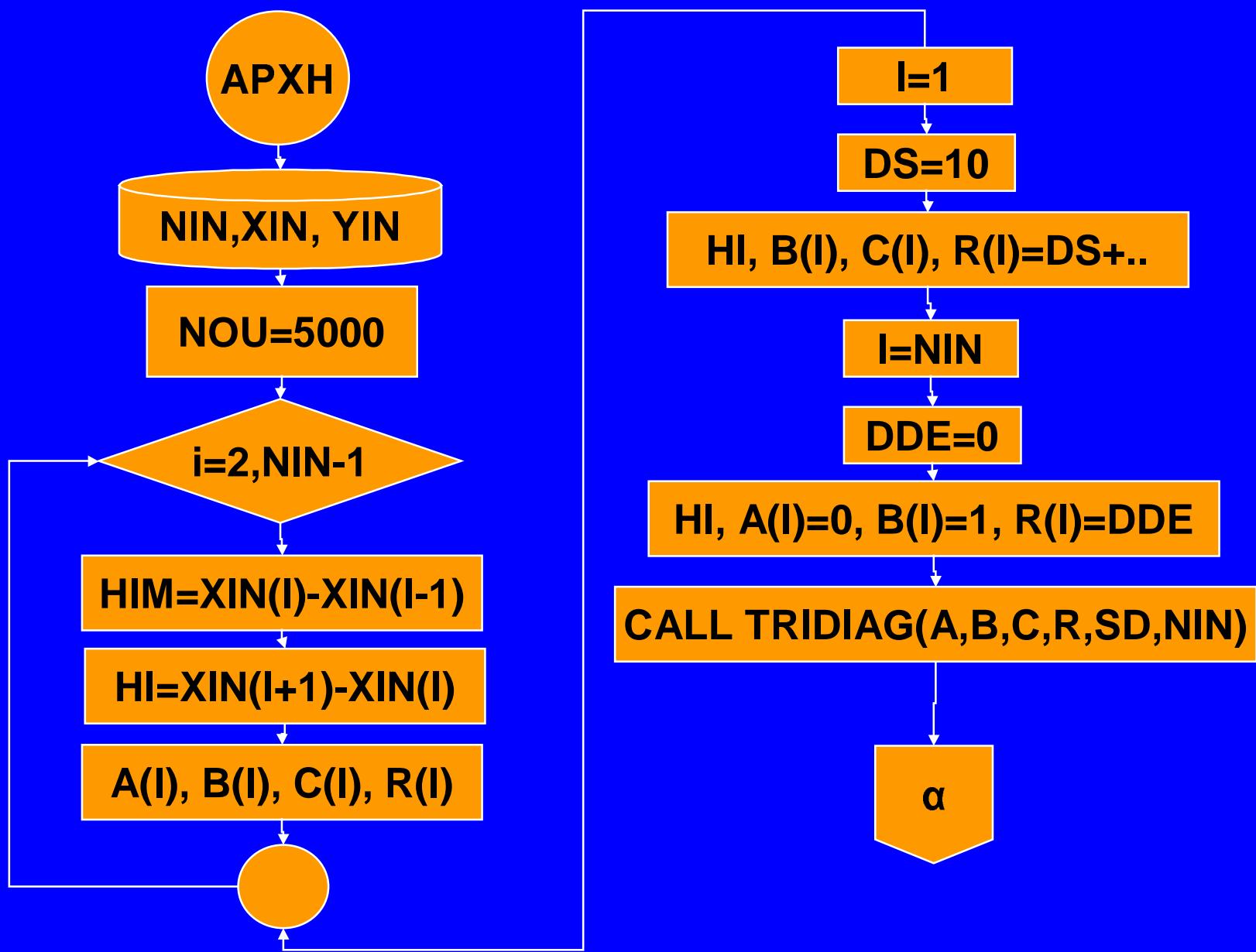
$$f_i'(x) \rightarrow \infty$$



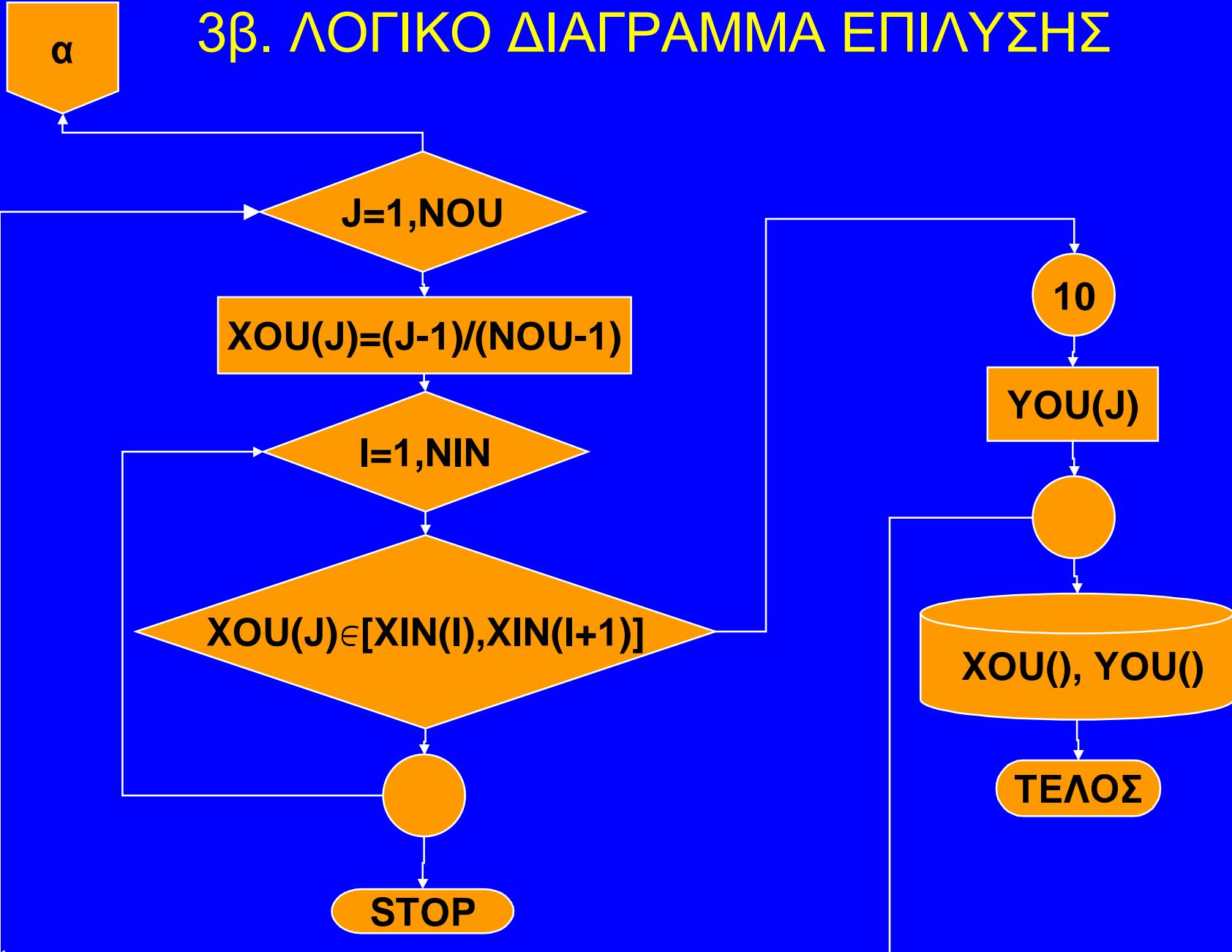
Ακμή εκφυγής
 $i=N$

$$f_i''(x) = 0$$

3α. ΛΟΓΙΚΟ ΔΙΑΓΡΑΜΜΑ ΕΠΙΛΥΣΗΣ



3β. ΛΟΓΙΚΟ ΔΙΑΓΡΑΜΜΑ ΕΠΙΛΥΣΗΣ



4α. ΑΛΓΟΡΙΘΜΟΣ FORTRAN

```
C
C ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ ΠΑΡΕΜΒΟΛΗΣ ΣΗΜΕΙΩΝ ΣΕ ΔΙΑΚΡΙΤΗ ΚΑΜΠΥΛΗ ΜΕ ΚΥΒΙΚΕΣ SPLINES
C
      PROGRAM INTERCS
C
C NMAXIN: ΜΕΓΙΣΤΟΣ ΑΡΙΘΜΟΣ ΣΗΜΕΙΩΝ ΑΡΧΙΚΗΣ ΚΑΜΠΥΛΗΣ
C NMAXOU: ΜΕΓΙΣΤΟΣ ΑΡΙΘΜΟΣ ΣΗΜΕΙΩΝ ΚΑΜΠΥΛΗΣ ΠΑΡΕΜΒΟΛΗΣ
      PARAMETER (NMAXIN=200,NMAXOU=6000)
C FOILIN: ΑΡΧΕΙΟ ΣΥΝΤΕΤΑΓΜΑΝΩΝ ΑΡΧΙΚΗΣ ΚΑΜΠΥΛΗΣ
C FOILOU: ΑΡΧΕΙΟ ΣΥΝΤΕΤΑΓΜΑΝΩΝ ΚΑΜΠΥΛΗΣ ΠΑΡΕΜΒΟΛΗΣ
      CHARACTER*12 FOILIN,FOILOU
C XIN, YIN: ΣΥΝΤΕΤΑΓΜΕΝΕΣ ΣΗΜΕΙΩΝ ΑΡΧΙΚΗΣ ΚΑΜΠΥΛΗΣ
      DIMENSION XIN(NMAXIN),YIN(NMAXIN)
C XOU, YOU: ΣΥΝΤΕΤΑΓΜΕΝΕΣ ΣΗΜΕΙΩΝ ΚΑΜΠΥΛΗΣ ΠΑΡΕΜΒΟΛΗΣ
      DIMENSION XOU(NMAXOU),YOU(NMAXOU)
C A, B, C: ΔΙΑΝΥΣΜΑΤΑ ΣΥΝΤΕΛΕΣΤΩΝ ΑΓΝΩΣΤΩΝ ΤΡΙΔΙΑΓΩΝΙΟΥ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ
C R : ΔΙΑΝΥΣΜΑ ΓΝΩΣΤΩΝ ΟΡΩΝ ΤΡΙΔΙΑΓΩΝΙΟΥ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ
C SD: ΤΙΜΕΣ Β ΠΑΡΑΓΩΓΟΥ ΣΤΑ ΣΗΜΕΙΑ ΤΗΣ ΑΡΧΙΚΗΣ ΚΑΜΠΥΛΗΣ
      DIMENSION A(NMAXIN),B(NMAXIN),C(NMAXIN),R(NMAXIN), SD(NMAXIN)
C
      PI=4.*ATAN(1.)
      FOILIN='FOILIN.DAT'
      FOILOU='FOILOU.DAT'
C NOU: ΑΡΙΘΜΟΣ ΣΗΜΕΙΩΝ ΤΕΛΙΚΗΣ ΚΑΜΠΥΛΗΣ
      NOU=5000
```

4β. ΑΛΓΟΡΙΘΜΟΣ FORTRAN

```
C ΕΙΣΑΓΩΓΗ ΑΡΧΙΚΩΝ ΣΗΜΕΙΩΝ ΚΑΜΠΥΛΗΣ
OPEN (22,FILE=FOILIN)
C NIN: ΑΡΙΘΜΟΣ ΣΗΜΕΙΩΝ ΑΡΧΙΚΗΣ ΚΑΜΠΥΛΗΣ
READ (22,*) NIN
DO I=1,NIN
READ (22,*) XIN(I),YIN(I)
ENDDO
C ΔΗΜΙΟΥΡΓΙΑ ΤΡΙΔΙΑΓΩΝΙΟΥ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ ΓΙΑ I=2 ΕΩΣ I=NIN-1
DO I=2,NIN-1
HIM=XIN(I)-XIN(I-1)
HI=XIN(I+1)-XIN(I)
A(I)=HIM/6.
B(I)=1./3.* (HIM+HI)
C(I)=HI/6.
R(I)=(YIN(I-1)-YIN(I))/HIM+(YIN(I+1)-YIN(I))/HI
ENDDO
C ΔΗΜΙΟΥΡΓΙΑ ΟΡΩΝ ΤΡΙΔΙΑΓΩΝΙΟΥ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ ΓΙΑ I=1
C (ΔΕΔΟΜΕΝΗ Η A' ΠΑΡΑΓΩΓΟΣ DS)
I=1
DS=10.
HI=XIN(I+1)-XIN(I)
B(I)=-2./3.*HI
C(I)=-1./6.*HI
R(I)=DS-(YIN(I+1)-YIN(I))/HI
```

4γ. ΑΛΓΟΡΙΘΜΟΣ FORTRAN

C ΔΗΜΙΟΥΡΓΕΙΑ ΟΡΩΝ ΤΡΙΔΙΑΓΩΝΙΟΥ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ ΓΙΑ I=NIN

C (ΔΕΔΟΜΕΝΗ Η Β' ΠΑΡΑΓΩΓΟΣ DDE)

I=NIN

DDE=0.

A(I)=0.

B(I)=1.

R(I)=DDE

C ΕΠΙΛΥΣΗ ΤΡΙΔΙΑΓΩΝΙΟΥ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ

CALL TRIDIAG(A,B,C,R,SD,NIN,NMAXIN)

4δ. ΑΛΓΟΡΙΘΜΟΣ FORTRAN

С УПОЛОГИСМОС СҮНТЕТАГМЕНОН СИМЕИОН ПАРЕМВОЛНС

DO J=1,NOU

С УПОЛОГИСМОС ТЕТМНМЕННС СИМЕИОУ ПАРЕМВОЛНС

XOU(J)=(J-1)/FLOAT(NUO-1)

С ЕУРЕСИ ΔΙΑΣΤΗΜАТОС ПОУ АНКЕИ ТО СИМЕИО ПАРЕМВОЛНС

DO I=1,NIN

IF ((XOU(J).GE.XIN(I)).AND.(XOU(J).LE.XIN(I+1)))

& GOTO 10

ENDDO

WRITE (*,*) "XOU(J) OUT OF LIMITS, J=",J

STOP

10 CONTINUE

С УПОЛОГИСМОС ТЕТАГМЕННС СИМЕИОУ ПАРЕМВОЛНС

HI=XIN(I+1)-XIN(I)

YOU(J)=SD(I)*(XIN(I+1)-XOU(J))**3/(6.*HI)+

& SD(I+1)*(XOU(J)-XIN(I))**3/(6.*HI)+

& (YIN(I+1)/HI-HI*SD(I+1)/6.)*(XOU(J)-XIN(I))+

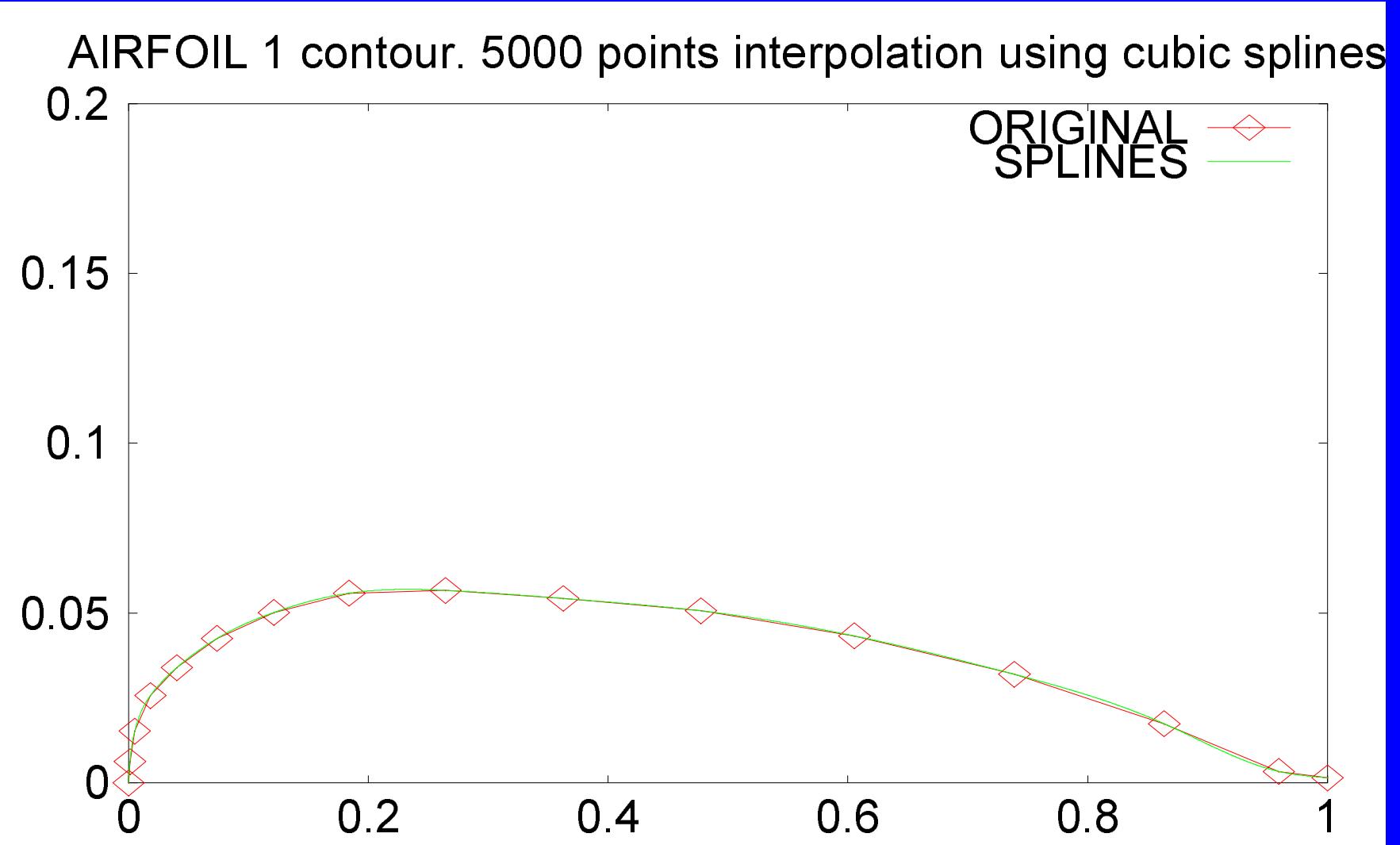
& (YIN(I)/HI-HI*SD(I)/6.)*(XIN(I+1)-XOU(J))

ENDDO

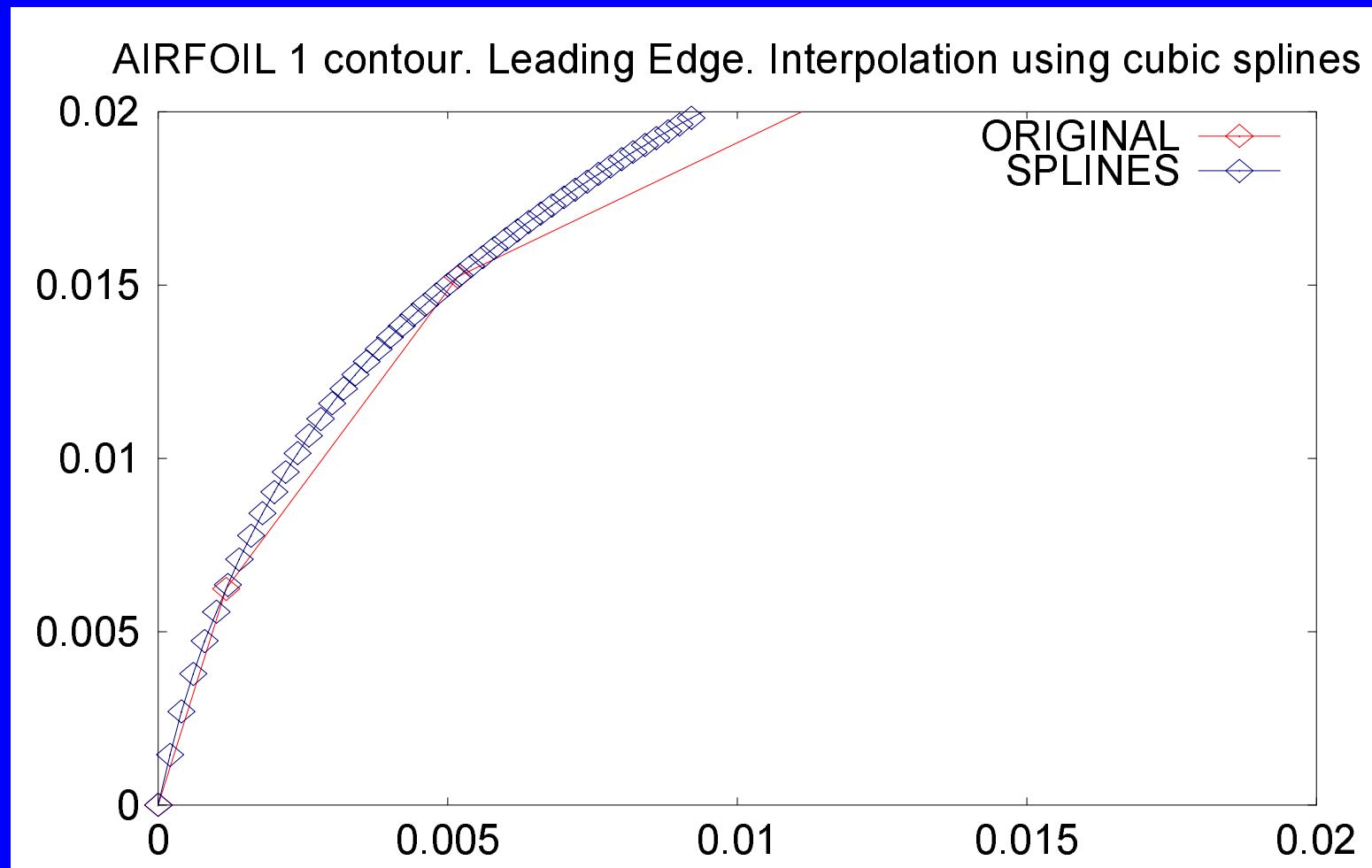
4ε. ΑΛΓΟΡΙΘΜΟΣ FORTRAN

```
C ΕΓΓΡΑΦΗ ΚΑΜΠΥΛΗΣ ΠΑΡΕΜΒΟΛΗΣ
OPEN ( 33,FILE=FOILOU)
DO J=1,NOU
  WRITE ( 33, * ) XOU(J),YOU(J)
ENDDO
C
END
```

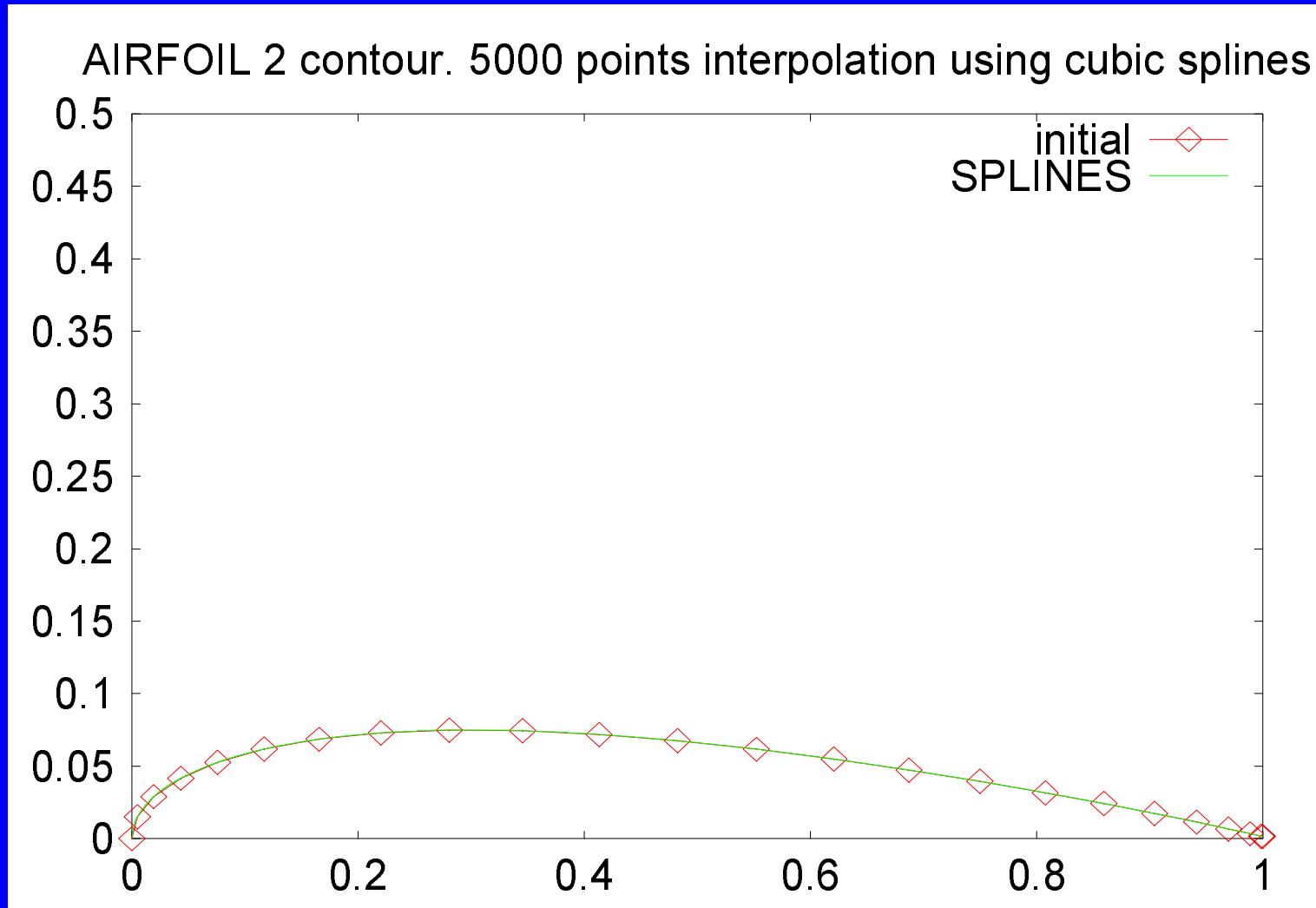
5α. ΑΠΟΤΕΛΕΣΜΑΤΑ



5β. ΑΠΟΤΕΛΕΣΜΑΤΑ

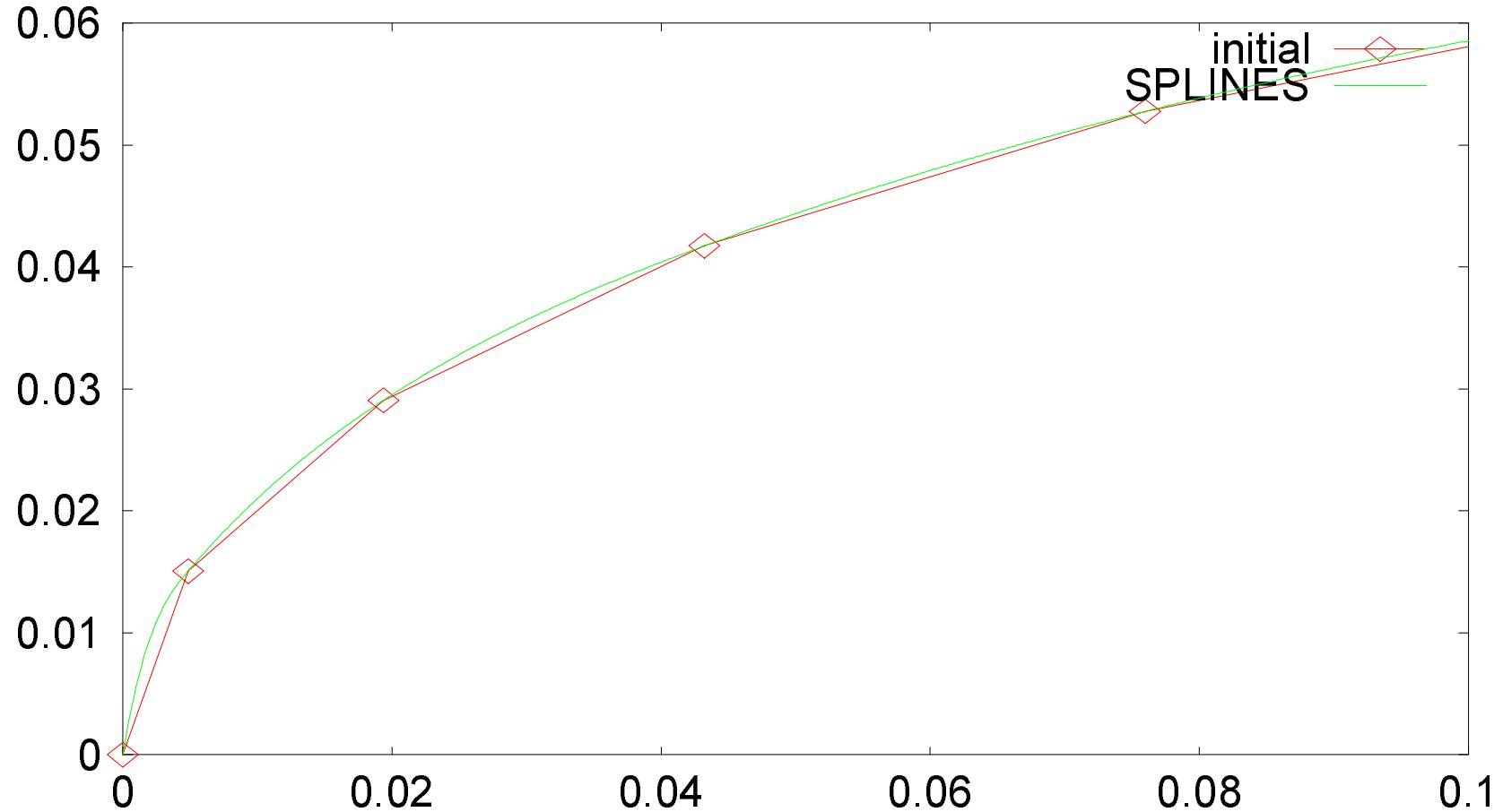


5γ. ΑΠΟΤΕΛΕΣΜΑΤΑ



5δ. ΑΠΟΤΕΛΕΣΜΑΤΑ

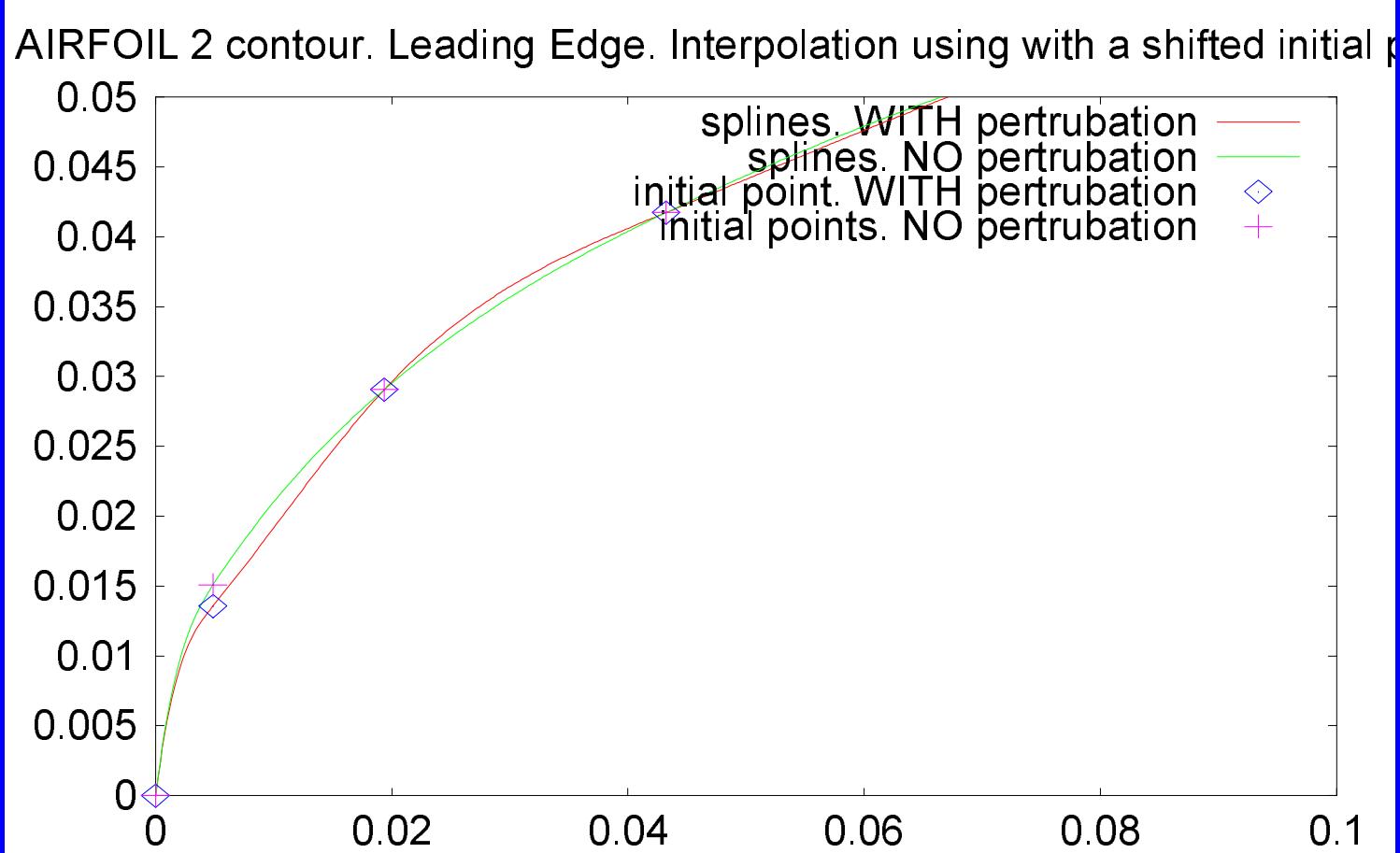
AIRFOIL 2 contour. Leading Edge. 5000 points interpolation using cubic splines



6α. ΠΑΡΑΜΕΤΡΙΚΗ ΔΙΕΡΕΥΝΗΣΗ

ΠΑΡΑΜΕΤΡΟΣ

- Μεταβολή 5% στην τεταγμένη δεδομένου σημείου

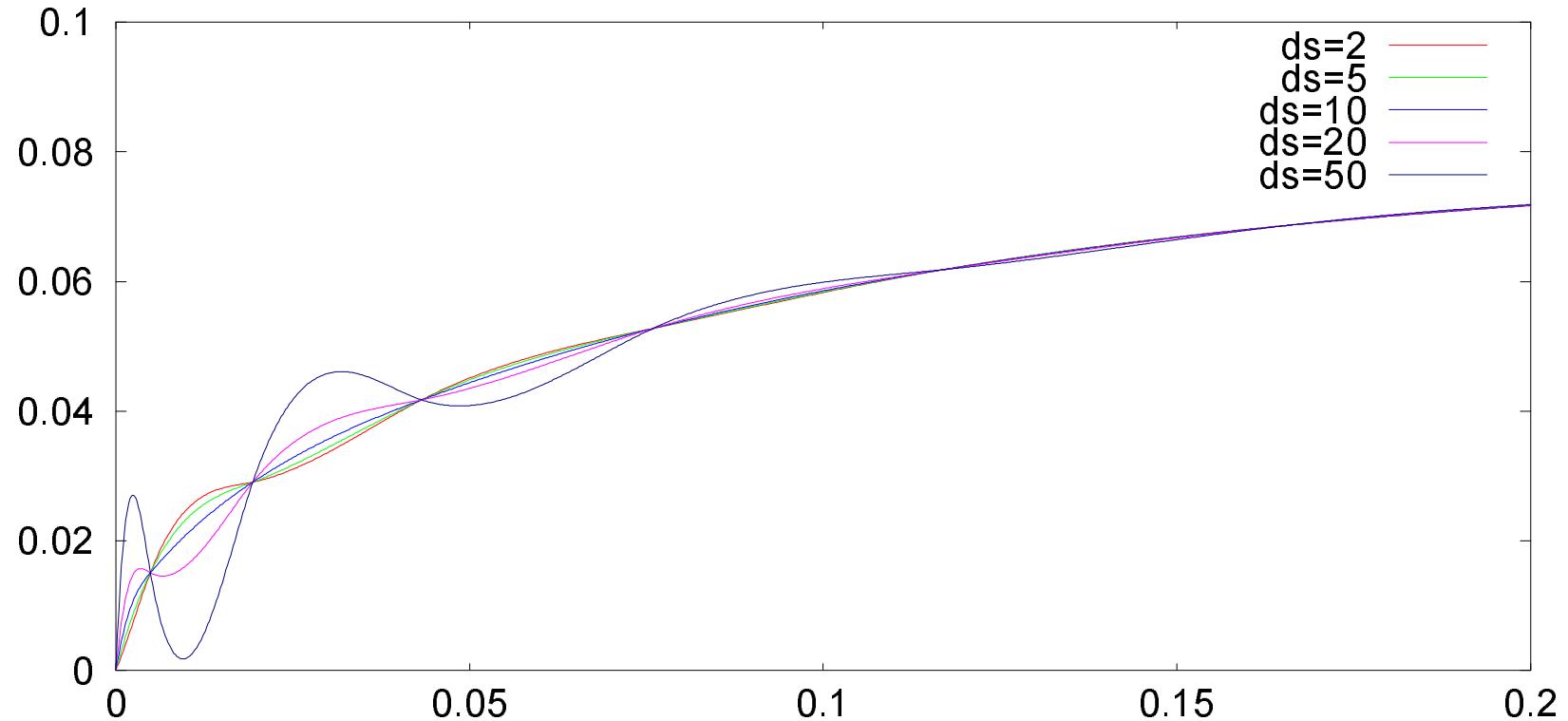


6β. ΠΑΡΑΜΕΤΡΙΚΗ ΔΙΕΡΕΥΝΗΣΗ

ΠΑΡΑΜΕΤΡΟΣ

- $f'(x), \quad x = 0$ (κλίση στην ακμή πρόσπτωσης)

AIRFOIL 2. Leading Edge. Interpolation using cubic splines for various boundary conditions:



10. ΚΡΙΤΙΚΗ ΑΞΙΟΛΟΓΗΣΗ - ΣΥΜΠΕΡΑΣΜΑΤΑ

- ΑΜΕΣΟΤΗΤΑ ΜΕΘΟΔΟΥ
- ΕΥΑΙΣΘΗΣΙΑ ΣΤΙΣ ΣΥΝΟΡΙΑΚΕΣ ΣΥΝΘΗΚΕΣ
- ΕΥΑΙΣΘΗΣΙΑ ΣΕ ΣΦΑΛΜΑΤΑ ΣΤΗΝ ΑΡΧΙΚΗ ΚΑΜΠΥΛΗ
- ΠΡΟΒΛΗΜΑ ΕΦΑΡΜΟΓΗΣ ΣΤΗΝ ΑΚΜΗ ΠΡΟΣΠΤΩΣΗΣ ΑΕΡΟΤΟΜΗΣ ΛΟΓΩ ΑΠΕΙΡΗΣ ΚΛΗΣΗΣ.