

第32回 OpenFOAM 勉強会 for beginner @ 関東

OpenFOAM の理論と実装のお話

2013年8月24日

春日 悠

目次

- 対流項の離散化スキームの比較
- 非直交補正
- 運動方程式の拡散項の離散化
- 対流項の有界性確保

対流項の離散化スキームの比較

- ・中心差分スキーム

linear

cubic

- ・風上差分スキーム

upwind

linearUpwind

linearUpwind with faceLimited

QUICK

quadraticUpwindFit

cubicUpwindFit

- ・TVD スキーム

Minmod

SuperBee

vanLeer

vanAlbada

UMIST

MUSCL

limitedLinear

limitedCubic

- ・NVD スキーム

Gamma

- ・制限関数適用

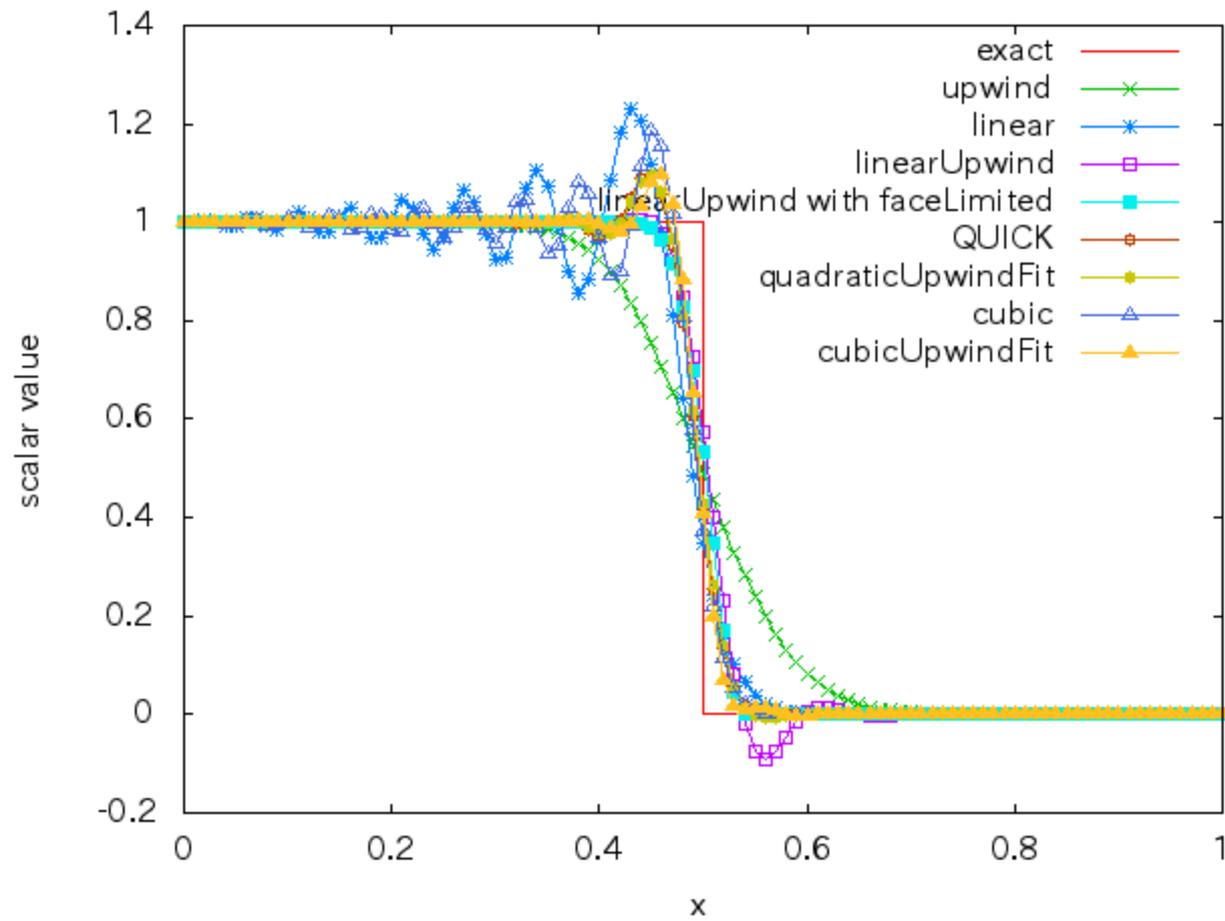
QUICK with Minmod

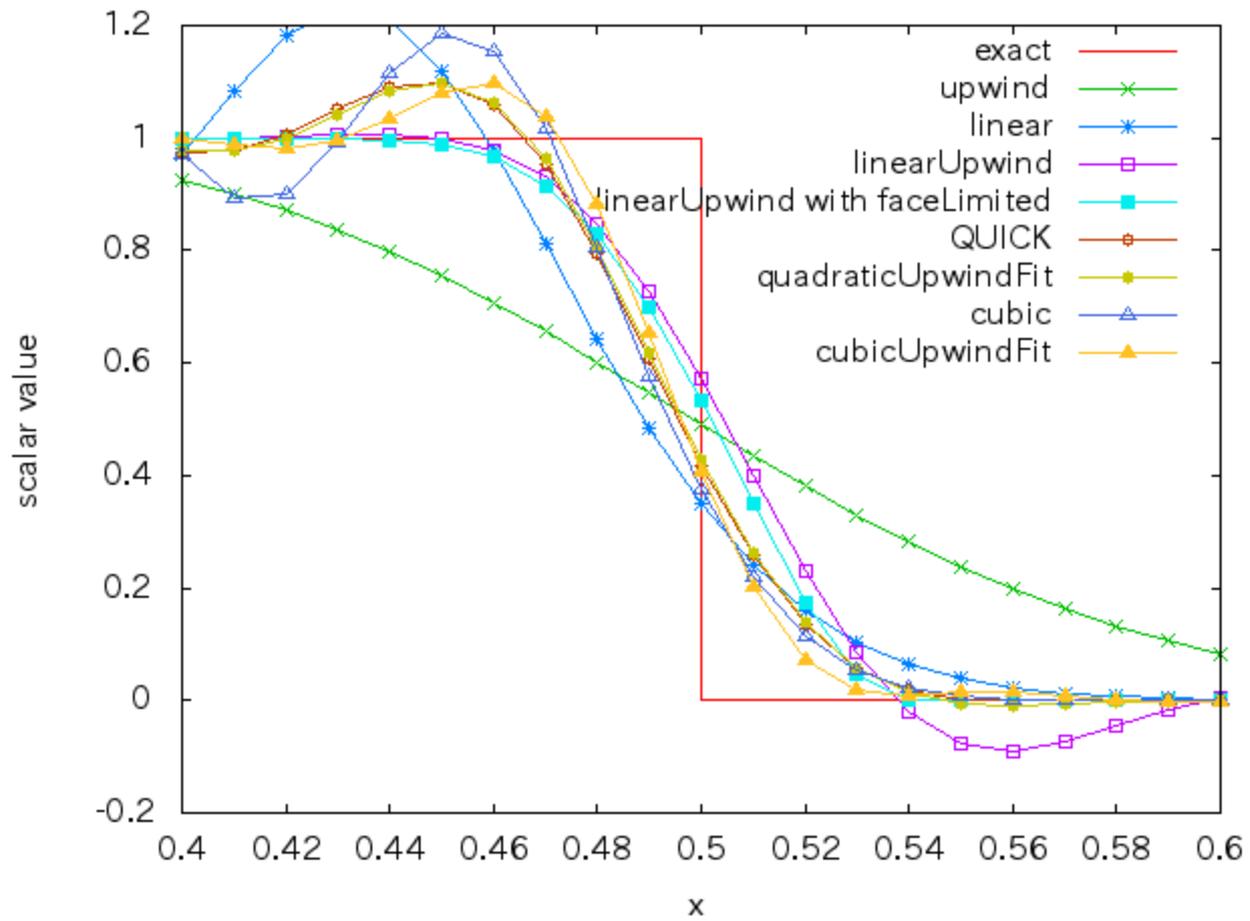
QUICK with SuperBee

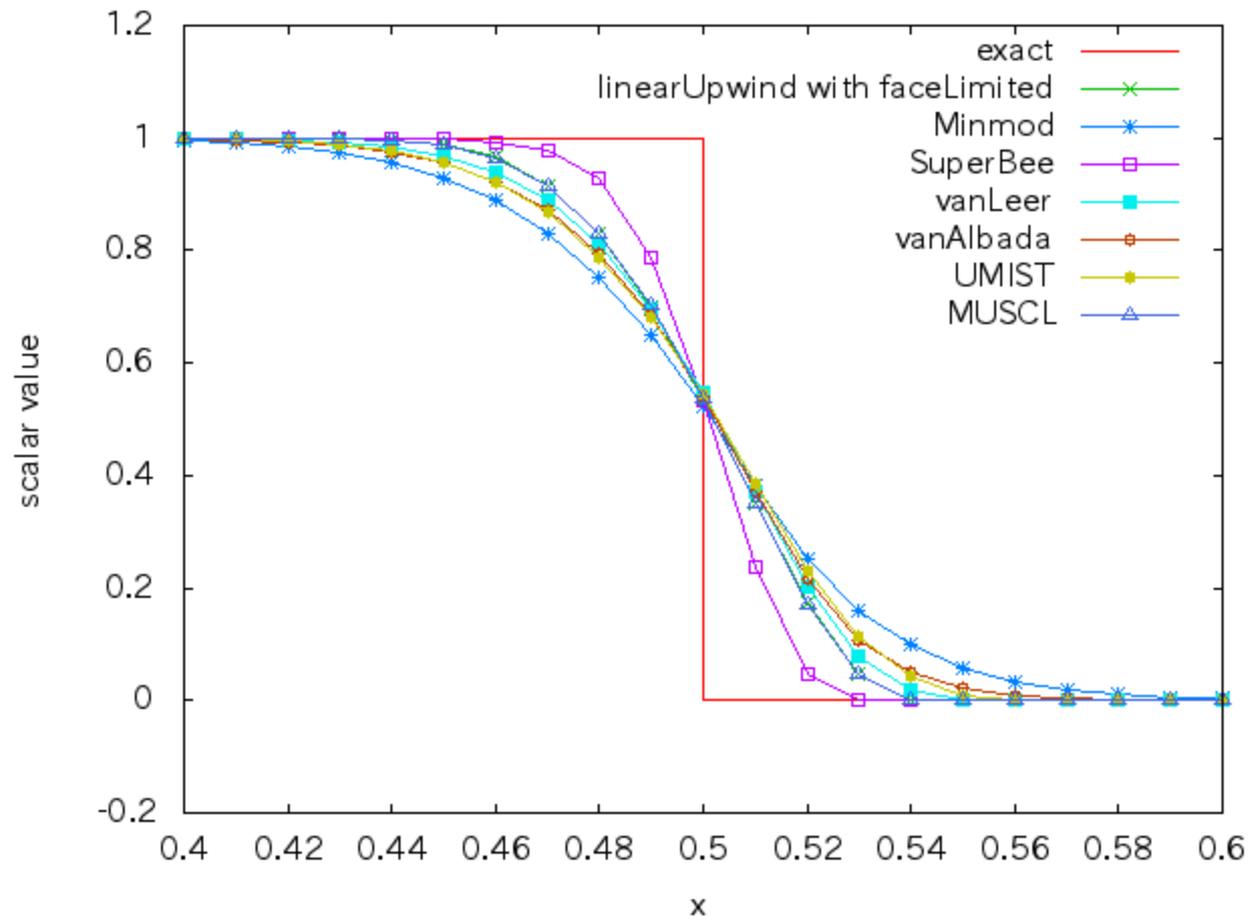
QUICK with vanAlbada

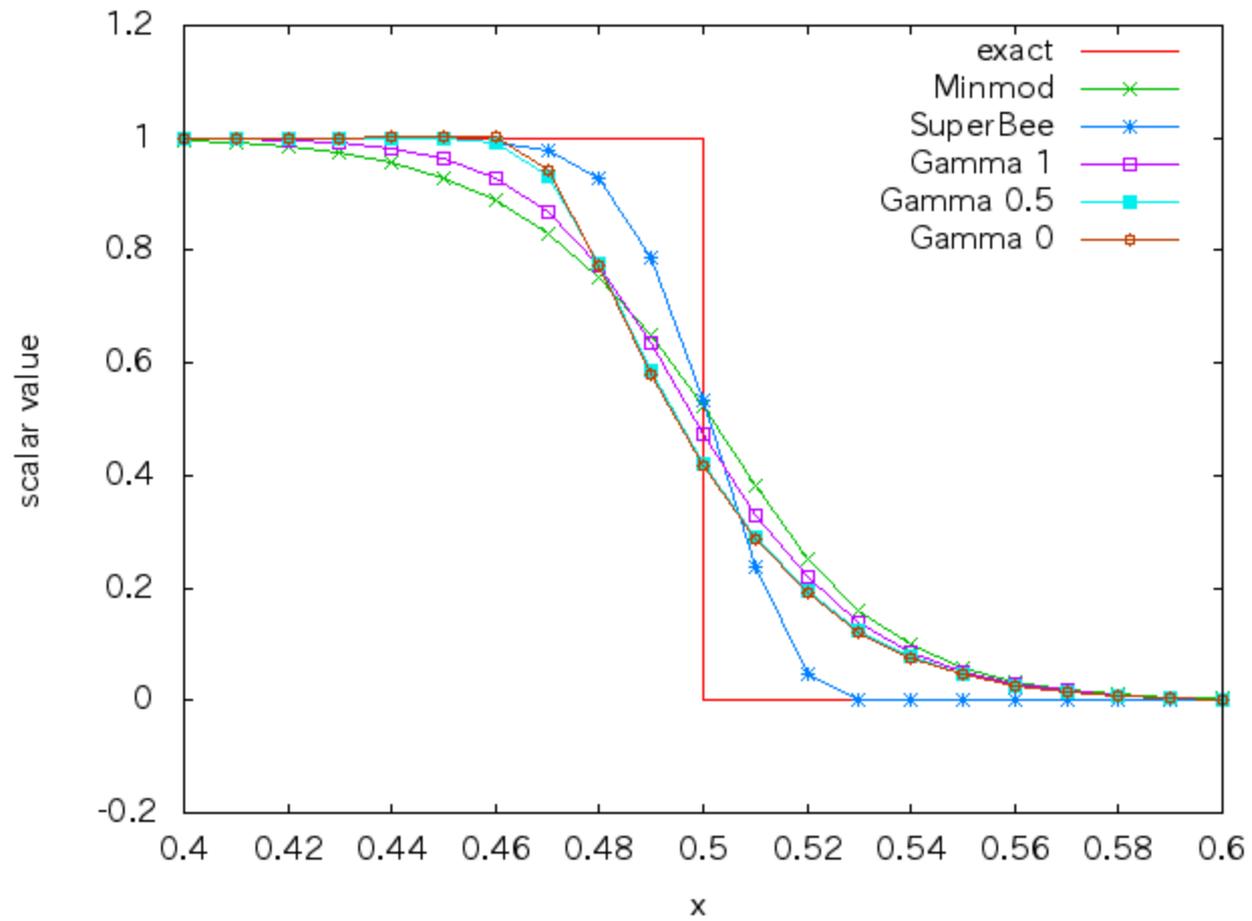
スキームの評価ポイント

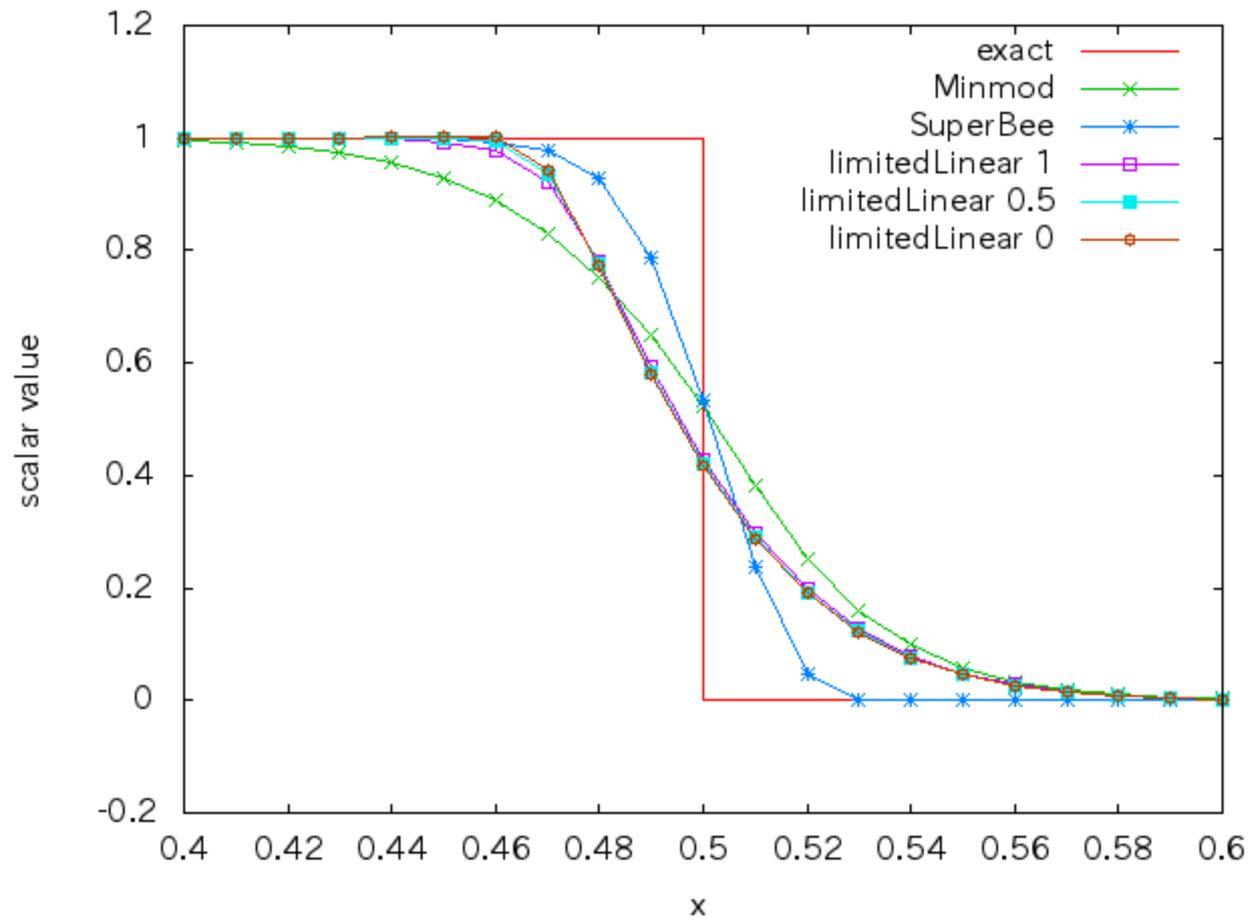
- 安定性と精度のほどよいバランスが重要。
- 数値拡散が増すと精度は落ちるが安定性は増す。ほどよい数値拡散をもつものがよい。
- 単調性 (オーバーシュート・アンダーシュートしない) もポイント。

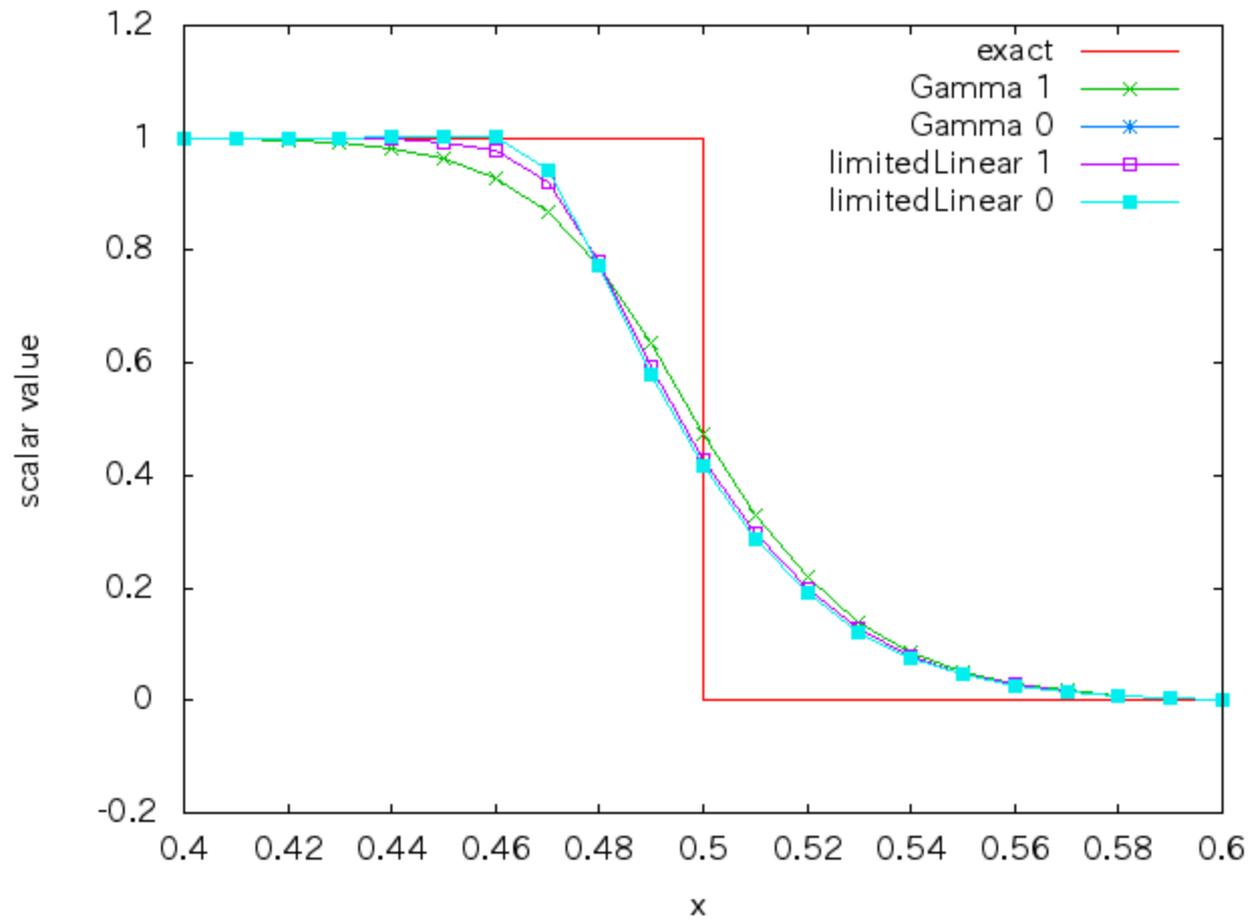


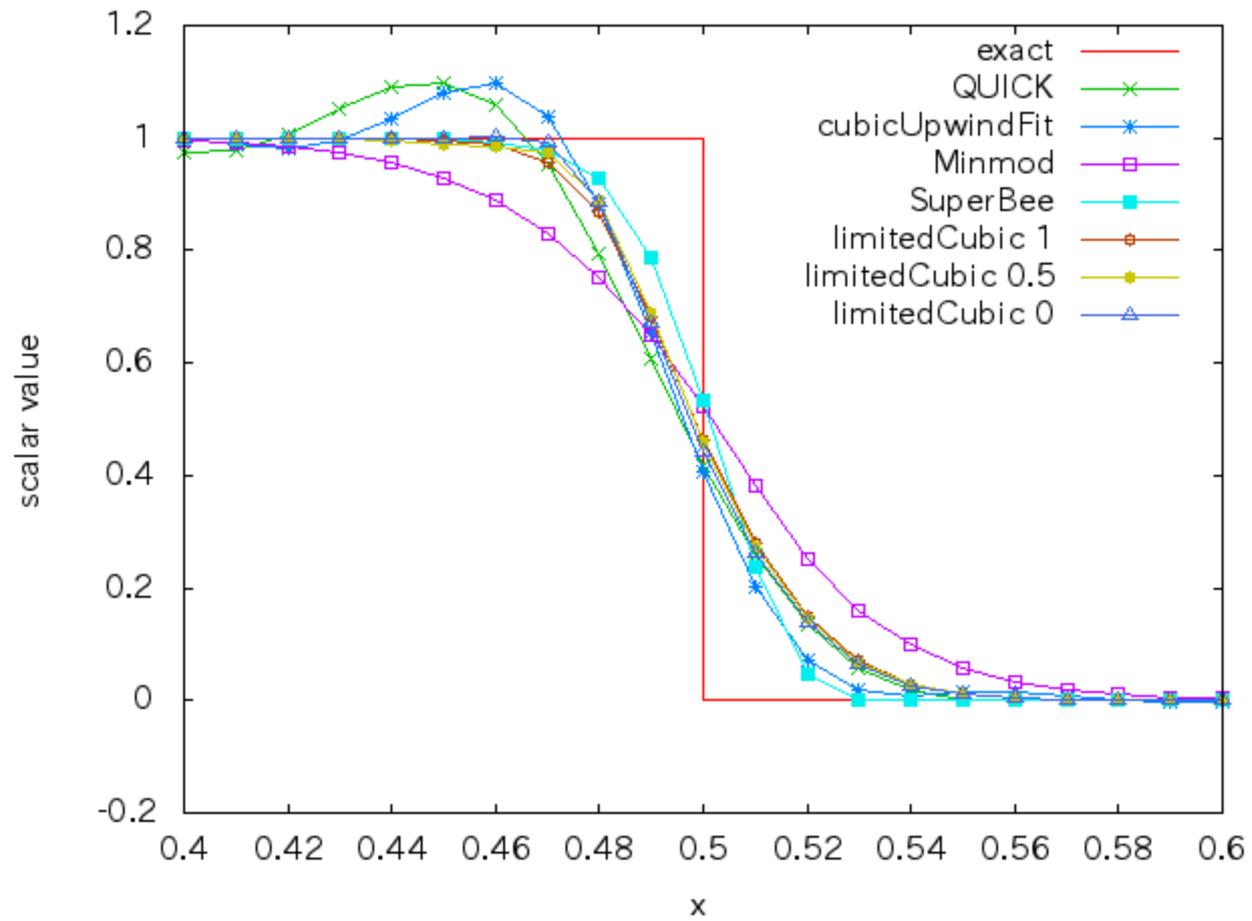


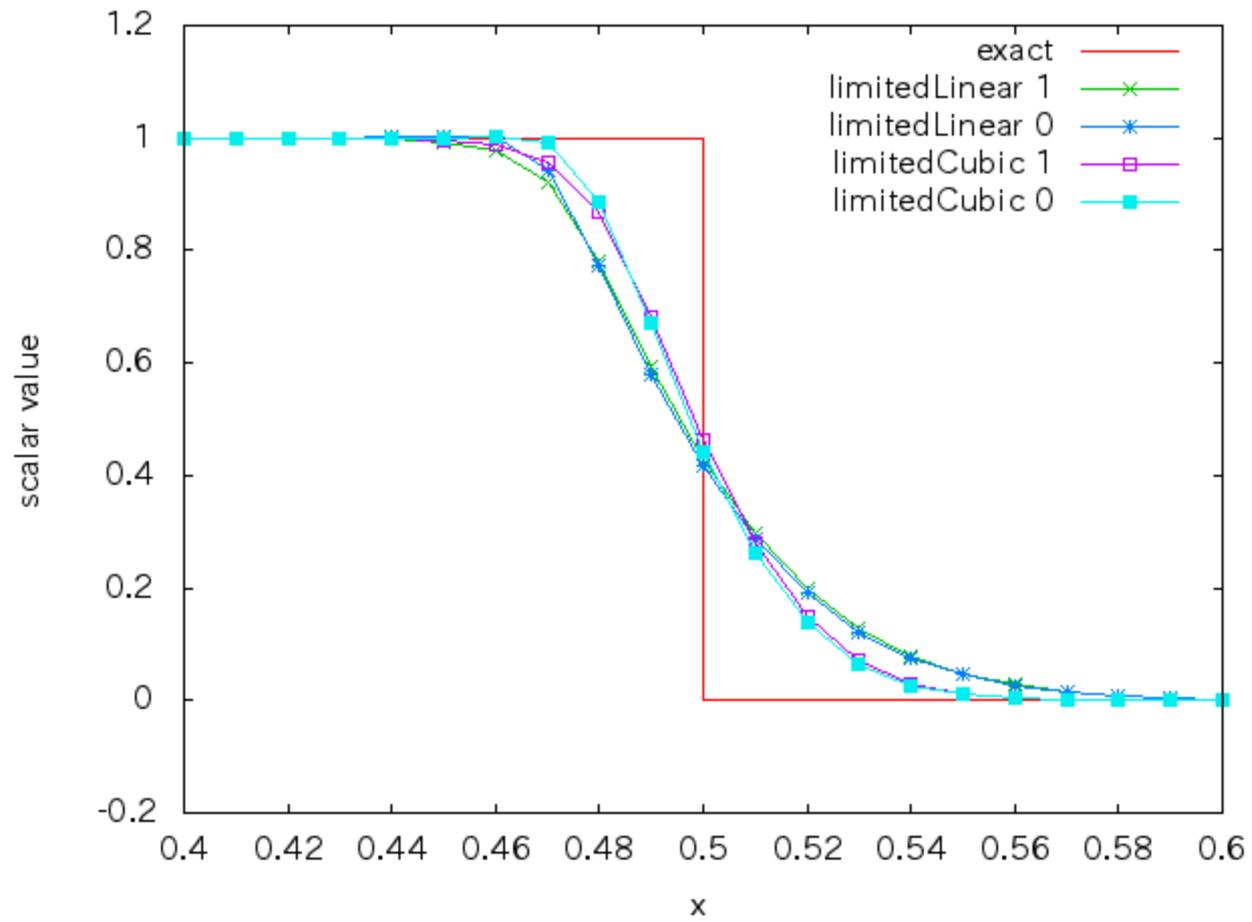


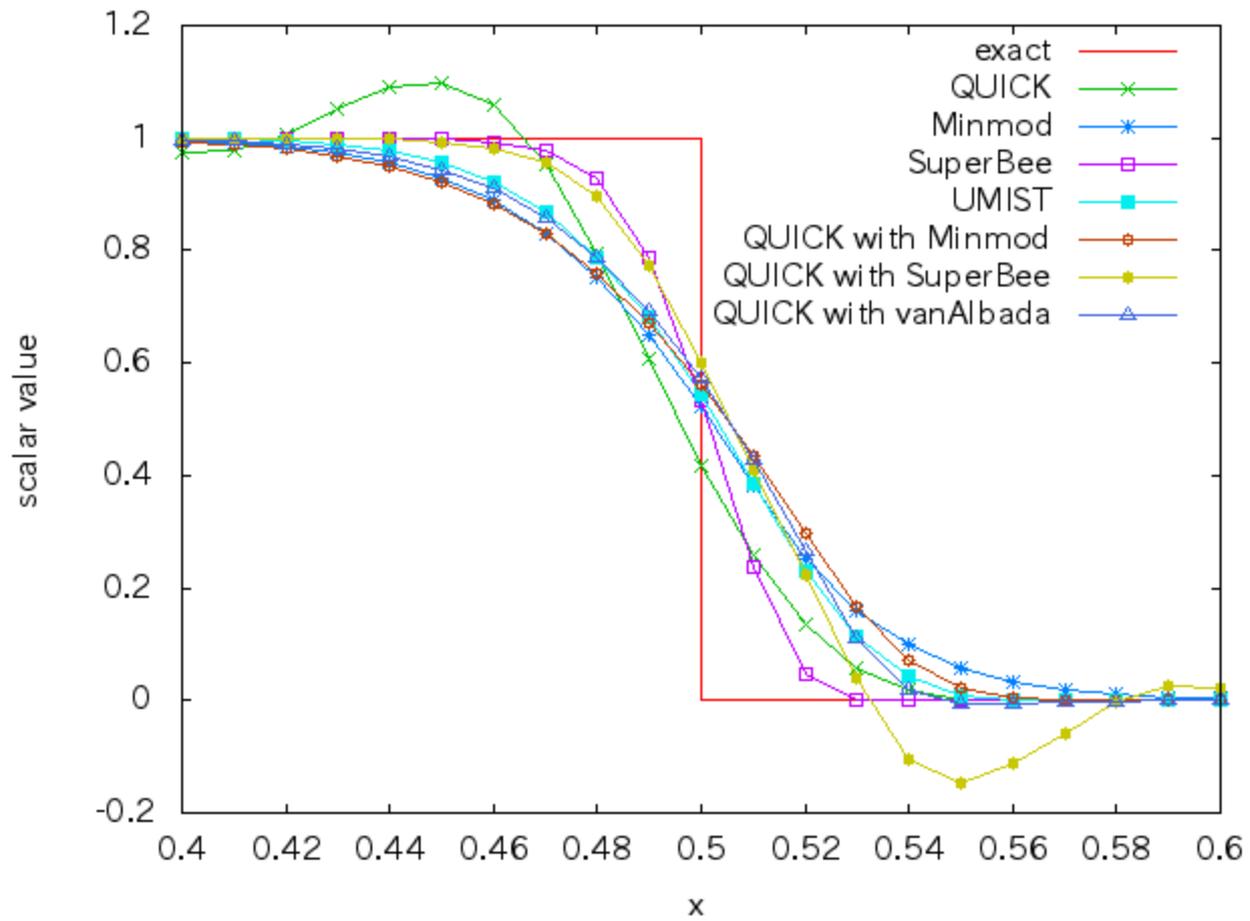












考察

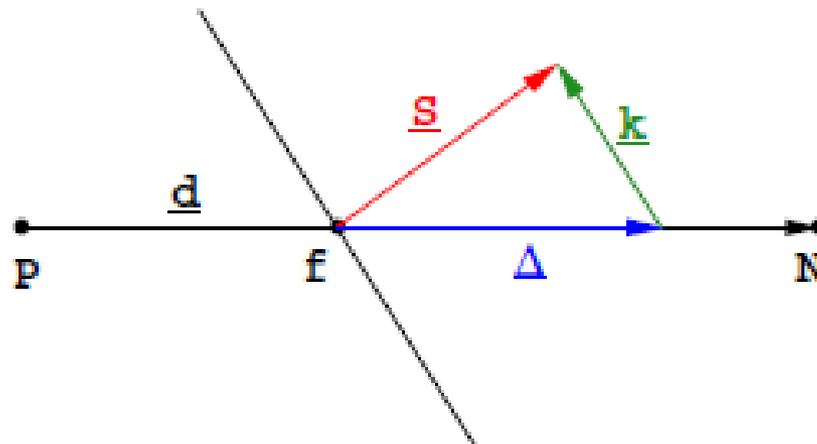
- TVD スキームはどれもたいして変わらないが、同程度の結果を与える勾配制限付き linearUpwind が計算時間の点で有利かもしれない。
- limitedCubic がもっとも精度がよい？ (何次精度？)

非直交補正

- 面の法線方向の勾配 (snGrad) の計算に使われる、セルがゆがんでいるときの補正。
- 直接はもちろんのこと、laplacian でも使われる。

Over-relaxed approach

$$S.(\nabla\phi)_f = \underbrace{\Delta.(\nabla\phi)_f}_{\text{orthogonal contribution}} + \underbrace{k.(\nabla\phi)_f}_{\text{non-orthogonal correction}}$$



$$\Delta = \frac{d}{d.S} |S|^2.$$

実装

surfaceInterpolation.C

```
vector delta = C[neighbour[facei]] - C[owner[facei]];
vector unitArea = Sf[facei]/magSf[facei];

// Standard cell-centre distance form
//NonOrthDeltaCoeffs[facei] = (unitArea & delta)/magSqr(delta);

// Slightly under-relaxed form
//NonOrthDeltaCoeffs[facei] = 1.0/mag(delta);

// More under-relaxed form
//NonOrthDeltaCoeffs[facei] = 1.0/(mag(unitArea & delta) + VSMALL);

// Stabilised form for bad meshes
nonOrthDeltaCoeffs[facei] = 1.0/max(unitArea & delta, 0.05*mag(delta));
```

$d \cdot S$ があとからかかる

$$\Delta = \frac{d}{d \cdot S} |S|^2.$$

実装

gaussLaplacianScheme.C

laplacianScheme.C

fvcLaplacian

```
fvcLaplacian(tinterpGammaScheme_().interpolate(gamma)(), vf)
```

```
const surfaceVectorField Sn(mesh.Sf()/mesh.magSf());
const surfaceVectorField SfGamma(mesh.Sf() & gamma);
const GeometricField<scalar, fvsPatchField, surfaceMesh> SfGammaSn
(
    SfGamma & Sn
);
const surfaceVectorField SfGammaCorr(SfGamma - SfGammaSn*Sn);

tmp<GeometricField<Type, fvPatchField, volMesh> > tLaplacian
(
    fvc::div
    (
        SfGammaSn*this->tsnGradScheme_().snGrad(vf)
        + gammaSnGradCorr(SfGammaCorr, vf)
    )
);
```

これは何をしている？

gammaSnGradCorr

```
tgammaSnGradCorr().replace
(
    cmpt,
    SfGammaCorr & fvc::interpolate(fvc::grad(vf.component(cmpt)))
);
```

運動方程式の拡散項

simpleFoam

```
tmp<fvVectorMatrix> UEqn
(
    fvm::div(phi, U)
  + turbulence->divDevReff(U)
  ==
    fvOptions(U)
);
```

rhoSimpleFoam

```
tmp<fvVectorMatrix> UEqn
(
    fvm::div(phi, U)
  + turbulence->divDevRhoReff(U)
  ==
    fvOptions(rho, U)
);
```

運動方程式の拡散項

incompressible/RAS/laminar.C

```
tmp<fvVectorMatrix> laminar::divDevReff(volVectorField& U) const
{
    return
    (
        - fvm::laplacian(nuEff(), U)
        - fvc::div(nuEff() * dev(T(fvc::grad(U))))
    );
}
```

compressible/RAS/laminar.C

```
tmp<fvVectorMatrix> laminar::divDevRhoReff(volVectorField& U) const
{
    return
    (
        - fvm::laplacian(muEff(), U)
        - fvc::div(muEff() * dev2(T(fvc::grad(U))))
    );
}
```

運動方程式の拡散項

TensorI.H

```
//- Return the deviatoric part of a tensor
template<class Cmpt>
inline Tensor<Cmpt> dev(const Tensor<Cmpt>& t)
{
    return t - SphericalTensor<Cmpt>::oneThirdI*tr(t);
}

//- Return the deviatoric part of a tensor
template<class Cmpt>
inline Tensor<Cmpt> dev2(const Tensor<Cmpt>& t)
{
    return t - SphericalTensor<Cmpt>::twoThirdsI*tr(t);
}
```

係数 1/3

係数 2/3

- ・最後の項は速度の発散で、非圧縮性だと連続の式で消えるが、残してある。
- ・どうしてこの表現か？ (エレガントさの問題?) 粘性が一定なら係数 1/3 になるが、一定でない (乱流粘性が入る) ときもこうなる？

対流項の有界性確保

`div(phi,U) bounded Gauss linearUpwindV grad(U);`

↑
これ

$$\frac{Dh}{Dt} = \frac{\partial h}{\partial t} + \mathbf{U} \cdot \nabla h = \frac{\partial h}{\partial t} + \nabla \cdot (\mathbf{U}h) - (\nabla \cdot \mathbf{U})h$$

$$\frac{D(\rho h)}{Dt} = \frac{\partial(\rho h)}{\partial t} + \rho \mathbf{U} \cdot \nabla h - \left(\frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho \mathbf{U}) \right) h$$

最後の項はほんらいいらぬ子だが、行列の優対角性確保のために残す？

おわりです