



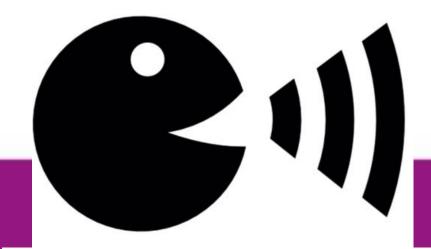


FAKULTÄT FÜR VERFAHRENS-UND SYSTEMTECHNIK

Fluss-Strom Forschung im Labor: Simulationen und Versuchsrinne

Prof. Dr.-Ing. Dominique Thévenin

Olivier Cleynen, M. Eng. Stefan Hoerner, M. Sc. Emeel Kerikous, M. Sc.









Numerische Simulationen (CFD – *Computational Fluid Dynamics*)

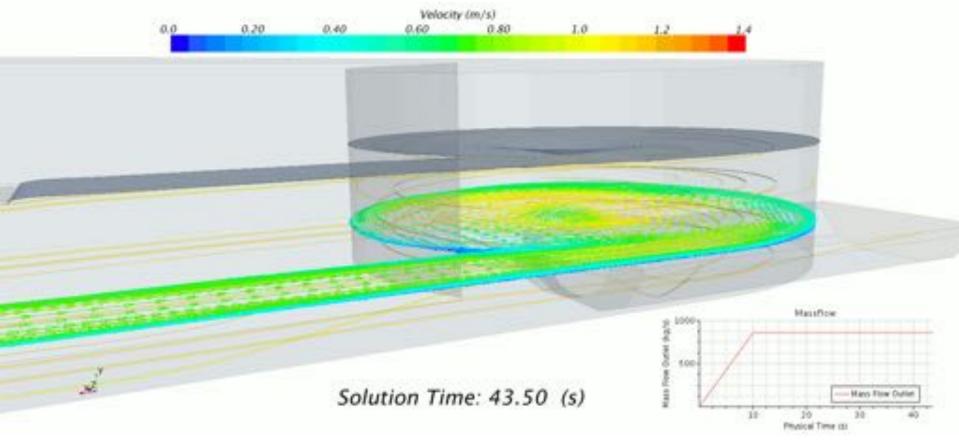
Der Traum aller Strömungsmechaniker seit Jahrhunderten?

- -> hydrodynamische Lösungen finden,
- -> aber mit trockenen Füßen!
- Informationen bekommen, die nicht messbar sind;
- Einfluss aller Parameter quantifizieren und vergleichen können.

Basis: Erhaltungssätze von Masse, Impuls, Energie



Beispiel: Fischfreundliches Wehr



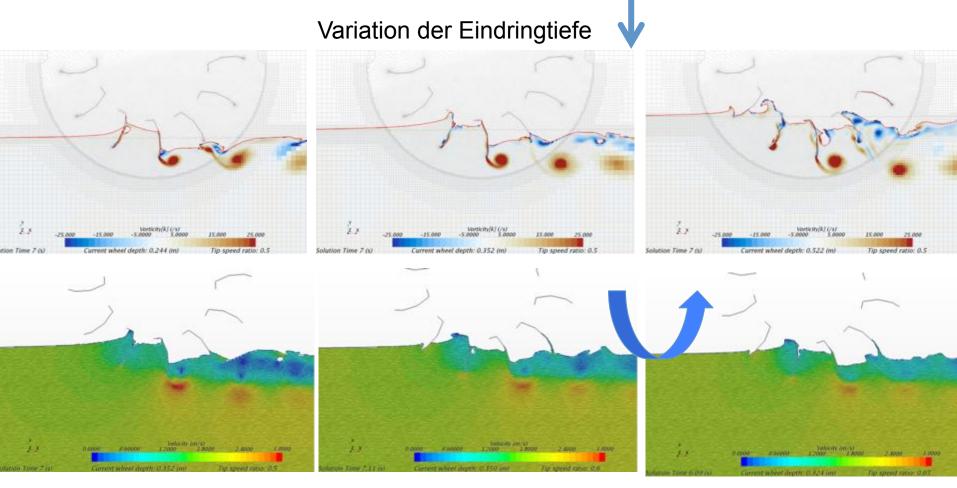


Beispiel: Wasserrad



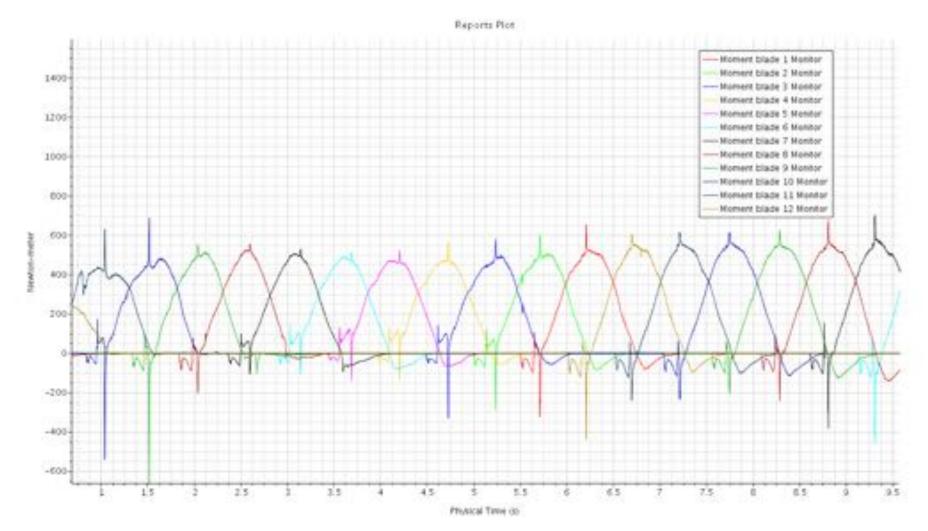


CFD-basierte Parametervariation: ein Beispiel

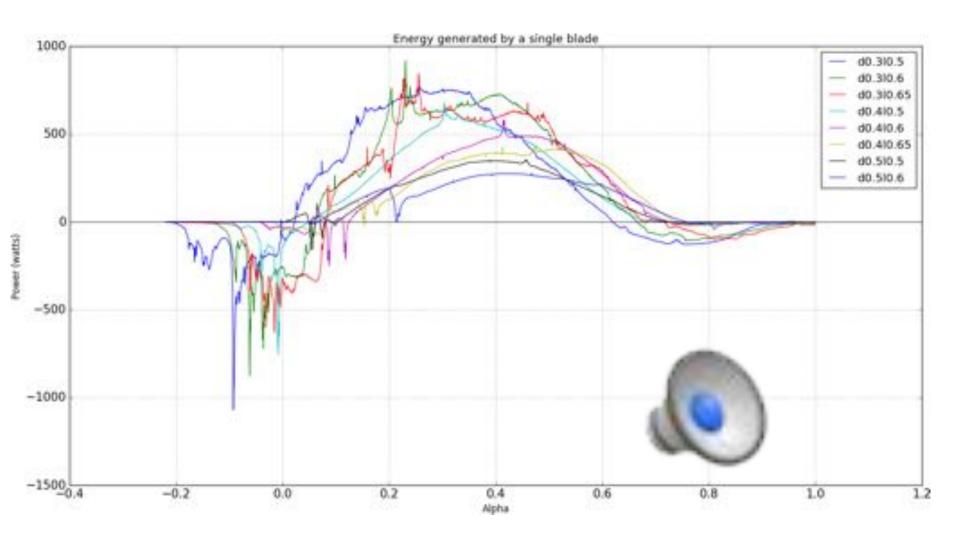


Variation der Rotationsgeschwindigkeit

Aus der CFD: Drehmoment für jede einzelne Schaufel eines Wasserrads



Aus der CFD: Leistung einer einzigen Schaufel für 8 unterschiedliche Prozessbedingungen



Dann, warum Experimente überhaupt?

- Exakte numerische Simulationen (Direkte Numerische Simulation: DNS) sind extrem zeitaufwändig
- Praktisch mögliche Simulationen sind "nur noch" langsam: wir benutzen hierfür vereinfachte Turbulenzmodelle

$$\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial t} + (\mathbf{u} \cdot \nabla) \mathbf{u} = \mathbf{g} - \frac{1}{\rho} \nabla p + \frac{\mu}{\rho} \nabla^2 \mathbf{u}$$

$$\frac{\partial \overline{\mathbf{u}}}{\partial t} + (\overline{\mathbf{u}} \cdot \nabla) \overline{\mathbf{u}} = \mathbf{g} - \frac{1}{\rho} \nabla \overline{p} + \frac{\mu}{\rho} \nabla^2 \overline{\mathbf{u}} + \nabla \cdot (\mathbf{\tau}_{ijturb})$$

 Deshalb muss jede Simulation einmal durch ein Experiment validiert werden



Warum eine Wasserrinne? Die Elbe fließt vor der Tür!

- Vollskalige Experimente sind teuer
- Manchmal können solche Messungen gar nicht erfolgen:
 - Kein optischer Zugang
 - Prototyp existiert noch nicht...

Eine bewährte Lösung: Modellexperimente im kleinem Maßstab

River Rider Photo CC-BY-SA Marion Halft





Wann sind zwei Strömungen "identisch"?

 Hierfür müssen alle dimensionslose Parameter gleich sein (Ähnlichkeitstheorie):

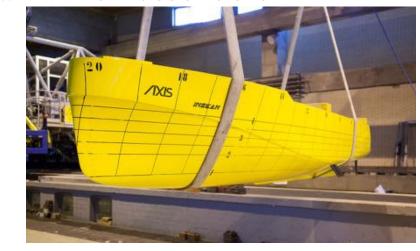
$$\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial t} + (\mathbf{u} \cdot \nabla) \mathbf{u} = \mathbf{g} - \frac{1}{\rho} \nabla p - \frac{\mu}{\rho} \nabla^2 \mathbf{u}$$

$$[\operatorname{St}] \frac{\partial \mathbf{u}^*}{\partial t} + (\mathbf{u}^* \cdot \nabla^*) \mathbf{u}^* = \frac{1}{[\operatorname{Fr}]^2} \mathbf{g}^* - [\operatorname{Eu}] \nabla^* p^* - \frac{1}{[\operatorname{Re}]} \nabla^{*2} \mathbf{u}^*$$

In unserem Fall ist die Froude-Zahl Fr von besonderer

Bedeutung

$$[Fr] = \frac{V}{\sqrt{g L}}$$





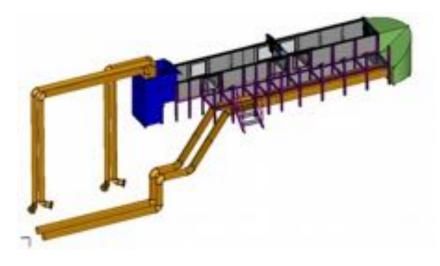
Dimensionierung unseres Wasserkanals

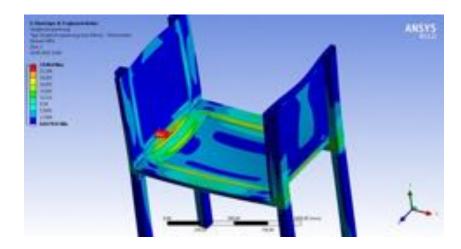
- Elbe am VECTOR-Standort Magdeburg: Fr um 0,35
- Breite des Kanals: 1,2m (Versperrungseffekte durch Modell minimieren: <10%)
- Gleiche [Fr] mit max.
 Geschwindigkeit
 von 0,8 m/s:
 - Tiefe: 0,6 m
 - Volumenstrom 600 L/s
- Einlass und Auslass ohne Störung der Strömung: jeweils 5m Länge



Planung und Bau des Wasserkanals

- Analyse der Strömung
- Analyse der Lasten
- Konzeption
- Festigkeitsberechnungen
- Erstellung des CAD-Modells







Planung und Bau des Wasserkanals

- Modularer Aufbau
- Segmente aus Edelstahl
- Verrohrung als 3D-Puzzle



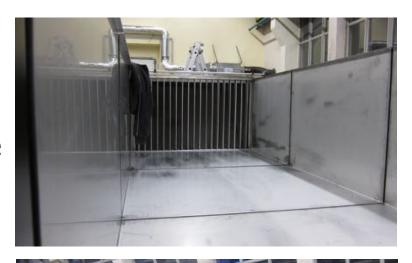




Planung und Bau des Wasserkanals

- Lamellenwehr zur Regelung des Massenstroms
- µ-Controller für Steuerung einer 3-Achsen-Messtraverse
- Viele Fenster für guten optischen Zugang



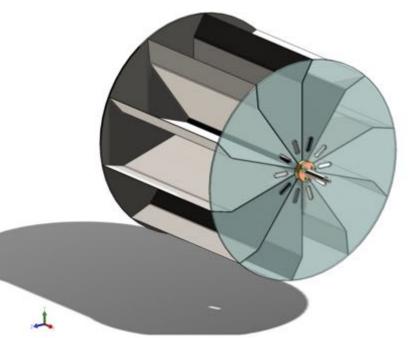


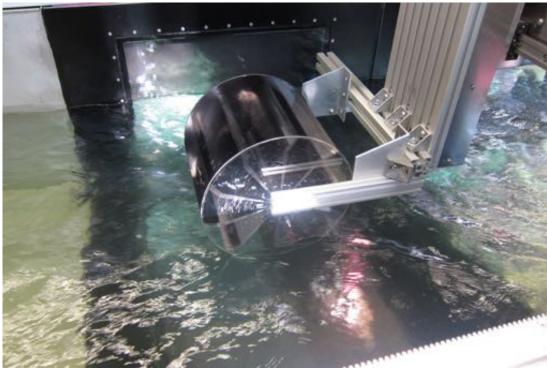




Wasserradmodell

Konzeption und Bau eines Wasserradmodells – Guter optischer Zugang, präzise Geometrie und akkurate Positionskontrolle











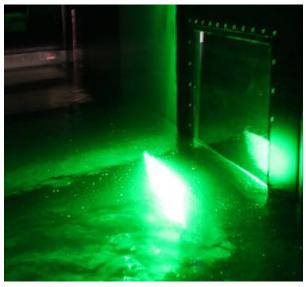




Messungen im Wasserkanal

- Laser-Doppler
 Anemometrie (LDA): hohe
 Genauigkeit, aber nur
 Einzelpunkte
- Particle Image Velocimetry (PIV): komplette 2D– Geschwindigkeitsfelder
- Drehmoment und Rotationsgeschwindigkeit am Modell



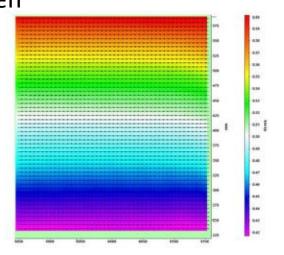


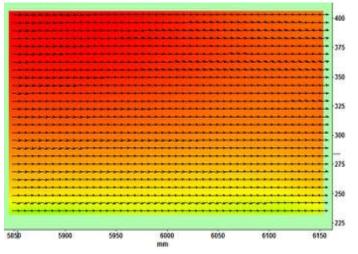


Charakterisierung der Strömung im Wasserkanal

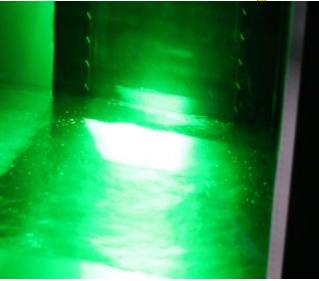
PIV-gemessene Geschwindigkeitsverteilungen bei unterschiedlichen

Wasserhöhen und Volumenströmen











Beispielmessungen: Darrieus-Turbine

Kooperation mit:

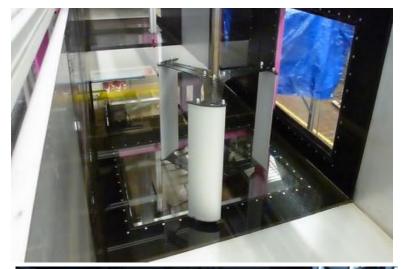
Prof. Weber, HS-MD

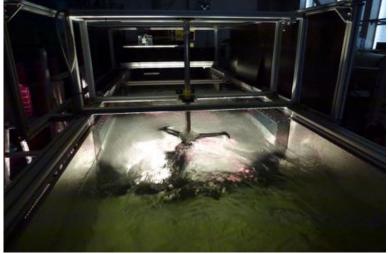
 Darrieus-Turbine und Konstruktion

Prof. Leidhold, OvGU/IESY,

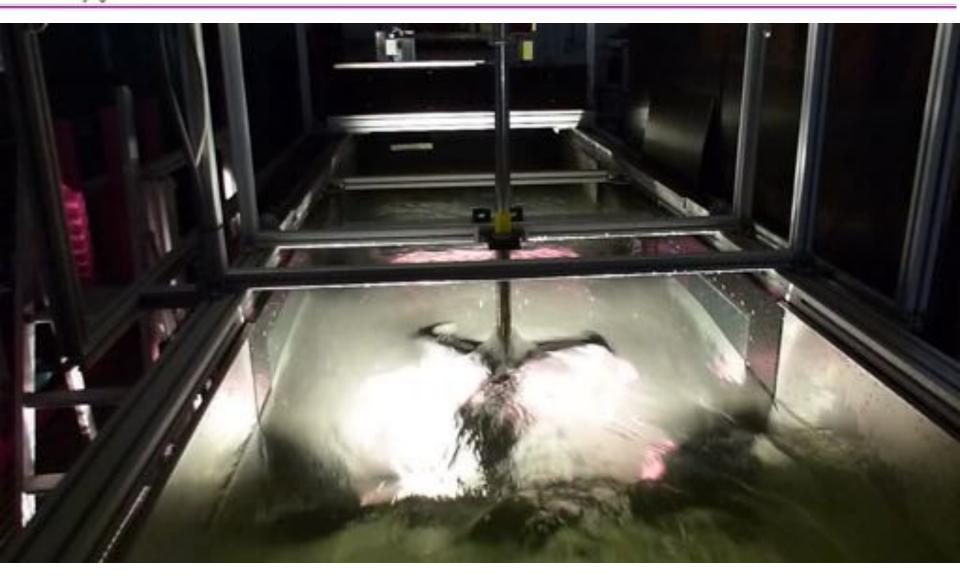
Shokoofeh Abbaszadeh, M.Sc

 Drehmomentregelung und -messung

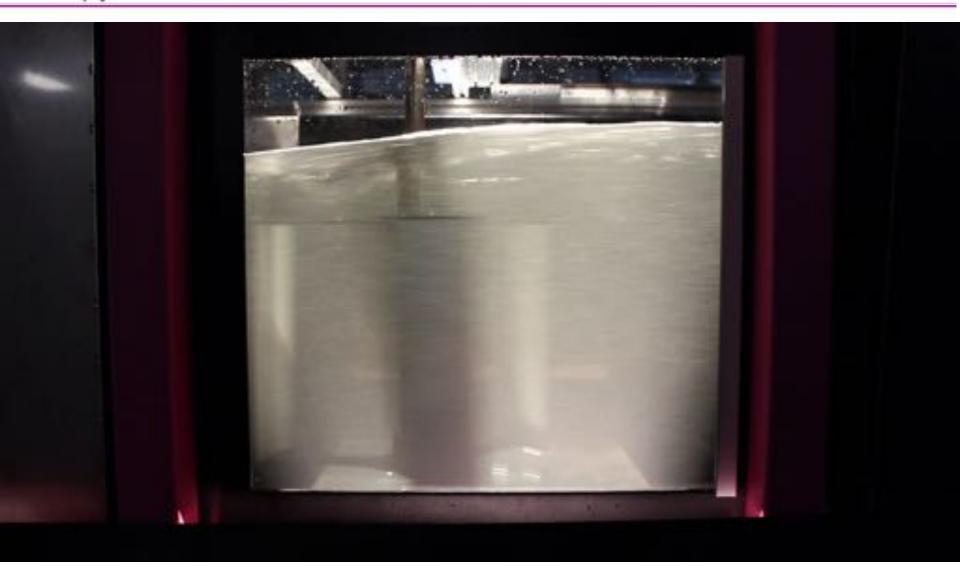




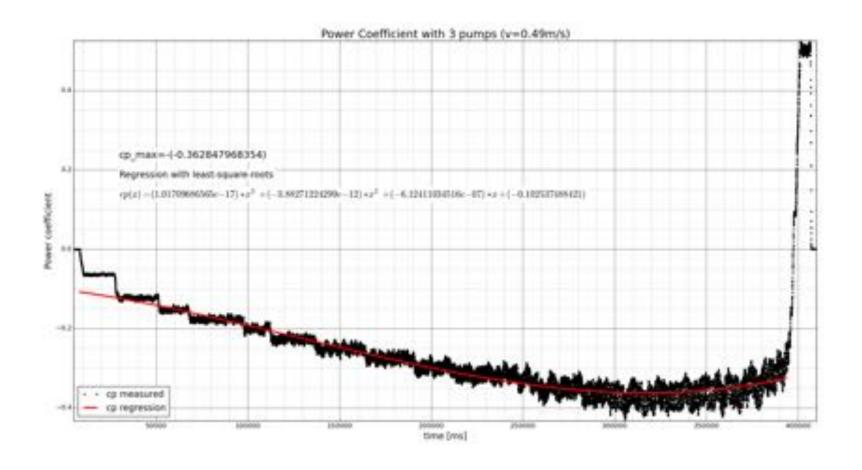








C_p (Drehzahl)-Messungen: Darrieus-Turbine



Velocity: Magnitude (m/s)

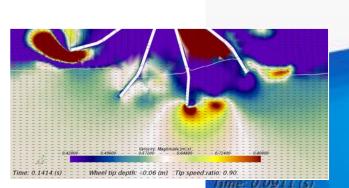


Erste Vergleiche Experiment – Simulation



Ziel: Kalibrierung und Validierung der CFD-Simulation mittels LDA- & PIV-Geschwindigkeitsmessungen

laufen zurzeitl



Erste Vollsimulation des Modells (128 CPUs auf dem HPC-Cluster der Universität, "Neumann")

Wheel tip depth: -0.06 (m)

Tip speed ratio: 0.90

Zusammenfassung

- CFD für Anlagenoptimierung extrem hilfreich, aber
- Validierung durch Vergleich mit experimentellen Messungen erforderlich
- Lange Rechenzeiten
- Erwartete Ergebnisse:
 - Optimale Wasserradgeometrie

Wechselwirkung zwischen einzelne Wasserräder, um optimale Konfiguration einer Flottille zu erhalten





Financial support of BMBF within "Fluss-Strom"-initiative is gratefully acknowledged!



