

شبیه‌سازی عددی امواج هارمونیک تولید شده توسط موج‌ساز پیستونی در کانال موج به‌روش بدون شبکه توابع پایه نمایی با استفاده از الگوریتم اویلری - لاگرانژی مخلوط

سید مهدی زندی* و امین رفیع‌زاده

گروه مهندسی عمران، دانشکده عمران و حمل و نقل، دانشگاه اصفهان

(دریافت مقاله: ۱۳۹۵/۰۳/۰۵ - دریافت نسخه نهایی: ۱۳۹۵/۰۸/۱۸)

چکیده- در این مقاله، روش بدون شبکه توابع پایه نمایی برای شبیه‌سازی امواج هارمونیک تولید شده توسط موج‌ساز پیستونی در سیال دارای سطح آزاد ارائه شده است. فرمول‌بندی روش ارائه شده بر اساس رویکرد اویلری - لاگرانژی مخلوط و مبتنی بر پتانسیل سرعت است. در روش بدون شبکه توابع پایه نمایی برای گسسته‌سازی دامنه حل فقط از تعدادی نقطه روی مرزهای سیال استفاده می‌شود. با توجه به استفاده از الگوریتم اویلری - لاگرانژی مخلوط، به‌منظور به‌هنگام‌سازی هندسه حل در طی زمان، نقاط سطح آزاد فقط در راستای قائم جابه‌جا می‌شود. برای جلوگیری از برگشت امواج به داخل دامنه، در انتهای کانال موج از میرایی مصنوعی استفاده شده است. با استفاده از روش بدون شبکه ارائه شده، امواج غیرخطی با دامنه بزرگ شبیه‌سازی و نتایج با دیگر روش‌ها مقایسه شده است. روش حاضر با وجود هزینه اندک محاسباتی از دقت مطلوبی برخوردار است.

واژه‌های کلیدی: امواج هارمونیک، موج‌ساز پیستونی، کانال موج، فرمول‌بندی اویلری - لاگرانژی مخلوط، توابع پایه نمایی، روش بدون شبکه.

Simulation of Harmonic Waves Generated by the Piston-type Wave-maker in the Wave Flume via the Exponential Basis Functions Mesh-free Method and MEL Formulation

S. M. Zandi* and A. Rafizadeh

Department of Civil Engineering and Transportation, University of Isfahan, Isfahan, Iran.

Abstract: In this article, a meshless method based on exponential basis functions (EBFs) is presented to simulate the harmonic waves with moving free-surfaces generated by the piston-type wave maker. Accordingly, velocity potential is adopted in a Mixed Eulerian-Lagrangian (MEL) approach. Boundary conditions are met through a point-wise collocation approach. In order to update the geometry in the simulation time, the free surface points are only moved vertically. To reduce the reflection in

* : مسئول مکاتبات، پست الکترونیکی: s.m.zandi@eng.ui.ac.ir

the wave flume, a damping zone is added at the far end opposite to the wave maker, where the velocity is modified by adding an artificial damping term. The results indicated the ability of this numerical method in simulating free surface flow problems like non-linear waves with a good accuracy, as well as suitable performances and the least run time calculation.

Keywords: Harmonic waves, Piston-type wave maker, Wave flume, Mixed Eulerian-Lagrangian, Exponential basis functions, Meshless method.

فهرست علائم

V_i	بردارهای مشارکت پایه‌ها	a_h	شتاب پس از اعمال میرایی مصنوعی
β_i و α_i	اعداد مختلط	C_i	ضرایب ثابت مستقل
v	تابع میرایی	G	ماتریس مشارکت پایه‌ها
x_p	تاریخچه زمانی حرکت پدال موج‌ساز	G^+	شبه معکوس ماتریس G
x_h	مختصات شروع ناحیه میرایی انتهایی	g	شتاب گرانشی زمین
ϕ	پتانسیل سرعت	h	عمق آب
$\Re$	قسمت حقیقی مقادیر محاسبه شده	L	طول کانال
η	تغییر مکان سطح آزاد سیال	L_{dm}	طول ناحیه میرایی انتهایی
Γ_B	مرز پایینی کانال	m	تعداد نقاط استفاده شده روی سطح آزاد
Γ_∞	مرز انتهایی کانال	n	تعداد کل نقاط روی مرزهای سیال
Ω	دامنه مسئله	R	ماتریس تصویر
$\bar{\Phi}_B$	بردار شرایط مرزی	S_ϕ	دامنه جابه‌جایی موج‌ساز
ρ	چگالی سیال	s_j	ضریب یکه کردن بردارهای مشارکت پایه‌ها
ω	فرکانس تحریک	t	زمان حل
		u_h	سرعت پس از اعمال میرایی مصنوعی

۱- مقدمه

روش‌های بدون حرکت شبکه نیز معروف هستند، تمرکز روی یک حجم خالص سیال است که در محل خود ثابت بوده و سیال عبور کننده از آن که به‌طور مرتب جایگزین می‌شود، مورد مطالعه قرار می‌گیرد. در رویکرد لاگرانژی که به روش‌های حرکت شبکه نیز معروف هستند، ذرات سیال دنبال می‌شوند و بدین ترتیب شکل حجم سیال دائماً تغییر کرده ولی جرم کل آن ثابت باقی می‌ماند. در رویکرد ترکیب اویلری-لاگرانژی، مخلوطی از ویژگی‌های هر دو رویکرد با هم وجود دارد. در این رویکرد، محاسبات می‌تواند روی یک شبکه منظم انجام شود.

تا پیش از سه دهه گذشته، فرمول‌بندی معادلات مکانیک

کانال موج در شبیه‌سازی اثر امواج بر اجسام شناور، غوطه‌ور، سازه‌های دریایی و ... از اهمیت ویژه‌ای برخوردار است. بررسی و مطالعه امواج در کانال موج با روش‌های عددی مختلفی انجام گرفته است. با توجه به نوسانات سطح آزاد و تغییر هندسه حل در زمان، استفاده از روش‌های بدون شبکه می‌تواند مقرون به‌صرفه باشد. در علم دینامیک سیالات محاسباتی^۱ که با روش‌های حل عددی به مسائل مکانیک سیالات می‌پردازد، سه رویکرد اصلی برای بیان حرکت یک سیال با سطح آزاد وجود دارد؛ این سه رویکرد عبارتند از: روش‌های اویلری^۲، لاگرانژی^۳ و ترکیب اویلری-لاگرانژی^۴. در رویکرد اویلری که به

سیالات در شکل اویلری بسیار رایج بوده و از آن برای شبیه سازی جریان تراکم ناپذیر استفاده می شده است. در این رویکرد، تحلیل مسائلی که دارای مرزهای با اشکال گوناگون هستند نظیر مسائل اندرکنش سیال با سازه^۵ به همراه سطح آزاد، دشوار بوده و نیازمند حل مسائل تماسی^۶ بسیار پیچیده هستند [۱]. از سوی دیگر، در سال های اخیر روش های لاگرانژی بیشتر توجه محققین را به خود جلب کرده و همچنین ترکیب دو روش برای افزایش دقت و قدرت حل، تحت عنوان فرمول بندی اویلری- لاگرانژی اختیاری^۷ مورد استفاده قرار گرفته است.

در روش های عددی رایج نظیر اجزای محدود، تفاضل محدود و حجم محدود، کل فضای دامنه مسئله به یک شبکه گسسته سازی می شود. به هر نوع فضای خالی بین خطوط مشبک که توسط شکل گیری منظمی از اتصال نقاط دامنه به یکدیگر حاصل می شود، شبکه گفته می شود. روش های مختلف عددی برای گسسته سازی دامنه حل برای یک مسئله از تعاریف مختلفی برای مفهوم شبکه استفاده می کنند. در روش المان محدود از شبکه المان، در تفاضل محدود از شبکه نقاط و در روش حجم محدود از شبکه سلولی استفاده می شود [۲].

از آنجایی که در اکثر روش های عددی موجود نظیر اجزای محدود، دامنه مسئله توسط یک شبکه گسسته سازی می شود؛ بنابراین مشکلات و محدودیت هایی در حل مسائل مختلف به خصوص سیالات به وجود خواهد آمد. از مهم ترین این مشکلات می توان به صرف وقت زیاد در تولید یک شبکه مناسب برای مسئله مورد نظر، هزینه محاسباتی زیاد و کاهش دقت محاسبات در مسائل با تغییر شکل های بزرگ اشاره کرد. در آن سوی روش اجزای محدود می توان به روش های بدون شبکه اشاره کرد که بدون نیاز به یک سیستم شبکه بندی و تنها با استفاده از نقاط گره ای به حل یک مسئله می پردازد. اگرچه این روش ها نیز با مشکلات مختلفی روبرو هستند، اما در مسائلی که هندسه حل در طول زمان تغییر می کند راه گشا خواهند بود. در روش های بدون شبکه، دامنه و مرز مسئله بدون

نیاز به هرگونه شبکه، توسط تعدادی نقاط گره ای گسسته سازی شده و سپس برای هر یک از این نقاط، سیستمی از معادلات جبری معرفی می شود؛ در نهایت فرایند حل با انجام محاسبات روی این نقاط صورت می گیرد.

برومند و همکاران در سال ۲۰۱۰ روش بدون شبکه توابع پایه نمایی را ارائه کرده اند. از این روش تاکنون برای دامنه گسترده ای از مسائل استاتیکی و دینامیکی استفاده شده است و تحقیق روی آن همچنان ادامه دارد. از مزایای اصلی این روش، ساده بودن فرمول بندی و پیاده سازی رایانه ای، سرعت بالا برای حل مسائل وابسته به زمان و همچنین توانایی ارائه پاسخ هایی با دقت بسیار زیاد برای مسائل مختلف است [۳-۸].

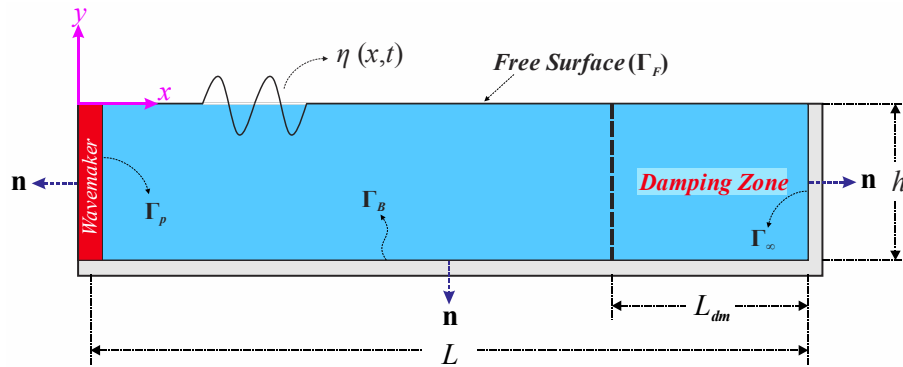
در این تحقیق، فرم مرزی روش توابع پایه نمایی^۸ برای شبیه سازی امواج بلند هارمونیک در کانال موج توسعه داده شده است. به این منظور معادلات حاکم برای سیال غیرلزج تراکم ناپذیر با رویکرد اویلری- لاگرانژی مخلوط بر اساس پتانسیل سرعت مورد استفاده قرار گرفته است. بنابراین نقاط سطح آزاد سیال فقط در راستای قائم جابه جا می شوند و لذا نیازی به منظم سازی نقاط سطح آزاد در طول زمان نخواهد بود. نتایج حاصل برای شبیه سازی امواج بلند با دیگر روش های عددی مقایسه شده است.

۲- معادلات حاکم و شرایط مرزی مسائل سطح آزاد بر مبنای پتانسیل سرعت

حرکت سیال در حالت دو بعدی با توجه به سیستم مختصات کارتزین Oxy تعریف می شود که در آن y بیانگر محور قائم است. سیال مورد نظر غیرلزج و تراکم ناپذیر بوده و عمق آن، h ، ثابت فرض شده است. بنابراین معادله حاکم بر حرکت سیال دارای سطح آزاد توسط رابطه لاپلاس با در نظر گرفتن پتانسیل سرعت $\phi(x, y)$ به صورت زیر بیان می شود:

$$\nabla^2 \phi = \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} = 0 \quad (1)$$

شکل (۱) نمایش دهنده طرح کانال مورد نظر به همراه دامنه



شکل ۱- دامنه محاسباتی به همراه مرزهای آن، موج ساز پیستونی در سمت چپ و ناحیه میرایی مصنوعی در انتهای کانال

اگر حرکت نقاط سطح آزاد در راستای افقی را محدود کرده و فقط در راستای قائم جابه جایی انجام شود، روابط زیر حاصل می شود:

$$\frac{\partial \phi}{\partial y} = \frac{\partial \eta}{\partial t} + \nabla \phi \cdot \nabla \eta \quad (9)$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} + \frac{1}{2} \nabla \phi \cdot \nabla \phi + g\eta + \frac{\partial \phi}{\partial y} \frac{\partial \eta}{\partial t} = 0 \quad (10)$$

که با مرتب سازی و گسترش رابطه فوق، رابطه زیر حاصل می شود:

$$\frac{\partial \eta}{\partial t} = \frac{\partial \phi}{\partial y} - \frac{\partial \phi}{\partial x} \frac{\partial \eta}{\partial x} \quad (11)$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = -g\eta - \frac{1}{2} \left[\left(\frac{\partial \phi}{\partial x} \right)^2 - \left(\frac{\partial \phi}{\partial y} \right)^2 \right] - \frac{\partial \phi}{\partial y} \frac{\partial \phi}{\partial x} \frac{\partial \eta}{\partial x} \quad (12)$$

روابط فوق بیانگر فرم اویلری- لاگرانژی مخلوط^{۱۱} شرط مرزی روی سطح آزاد است. در این شکل از معادلات، نقاط سطح آزاد در راستای افقی بدون حرکت بوده و فقط در راستای قائم حرکت می کنند.

۳- میرایی مصنوعی در انتهای کانال موج

به منظور جلوگیری از برگشت موج به داخل دامنه حل نوعی میرایی مصنوعی در انتهای ناحیه حل به صورت زیر اعمال می شود (شکل ۱):

$$\mathbf{u}_d = \mathbf{u}(1 - v(x)) \quad (13)$$

که $\mathbf{u}_d$ معرف سرعت پس از اعمال میرایی مصنوعی است. همچنین تابع میرایی $v(x)$ به صورت زیر تعریف می شود:

محاسباتی و شرط مرزی نویمان روی مرزهای پایین، چپ و راست و شرط مرزی دریشله در سطح آزاد است. با در نظر گرفتن مرز پایینی کانال به صورت هموار و نفوذناپذیر، عبارت زیر را خواهیم داشت:

$$\frac{\partial \phi}{\partial y} = 0 \quad \text{at } y = -h \quad \text{on } \Gamma_B \quad (2)$$

همچنین برای مرز سمت راست (انتهای کانال):

$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = 0 \quad \text{at } x = L \quad \text{on } \Gamma_\infty \quad (3)$$

و در نهایت برای مرز مربوط به پدال موج ساز در سمت چپ کانال (ابتدای کانال) رابطه (۴) در نظر گرفته می شود:

$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = \dot{x}_p(t) \quad \text{at } x = x_p(t) \quad \text{on } \Gamma_p \quad (4)$$

که در رابطه فوق، $x_p(t)$ تاریخچه زمانی حرکت پدال موج ساز است. شرط مرزی دینامیکی سطح آزاد سیال^۹ به صورت زیر تعریف می شود:

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} + \frac{1}{2} \nabla \phi \cdot \nabla \phi + g\eta = 0 \quad \text{on } y = \eta(x, t) \quad (5)$$

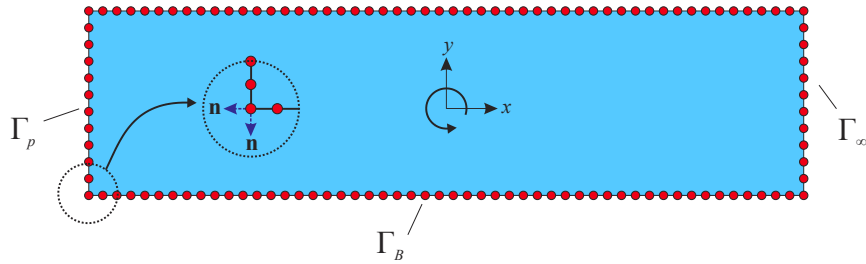
و همچنین شرط مرزی سینماتیکی^{۱۰} روی سطح آزاد به صورت زیر تعریف می شود:

$$\frac{\partial \phi}{\partial y} = \frac{\partial \eta}{\partial t} + \frac{\partial \phi}{\partial x} \frac{\partial \eta}{\partial x} = 0 \quad \text{on } y = \eta(x, t) \quad (6)$$

فرم لاگرانژی روابط (۵) و (۶) به صورت زیر بیان می شود:

$$\frac{Dx}{Dt} = \frac{\partial \phi}{\partial x}, \quad \frac{Dy}{Dt} = \frac{\partial \phi}{\partial y} \quad (7)$$

$$\frac{D\phi}{Dt} = -g\eta + \frac{1}{2} \nabla \phi \cdot \nabla \phi \quad (8)$$



شکل ۲- نقاط مرزی استفاده شده در روش عددی و قرارگیری دو نقطه مرزی در گوشه‌ها

ناحیه حل از دو نقطه در یک محل استفاده خواهد شد که هرکدام از آنها جزء یکی از مرزهای متقاطع محسوب شده و دارای بردار نرمال متفاوت خواهند بود. در دو گوشه سطح آزاد نیز از دو نقطه مرزی استفاده می‌شود که یکی جزء دیواره و دیگری جزء سطح آزاد محسوب می‌شود [۷] (شکل ۲).

برای محاسبه ضرایب C_i فرض می‌شود:

$$C_i = V_i^T \mathbf{R} \bar{\Phi}_B \quad (18)$$

درایه‌های بردار $\bar{\Phi}_B$ در رابطه فوق، مقادیر شرایط مرزی در لحظه و هندسه مورد نظر است.

$$\bar{\Phi}_B = \left\{ (\varphi_B)_1 \quad (\varphi_B)_2 \quad \dots \quad (\varphi_B)_m \quad \left| \quad \begin{matrix} (\partial\varphi_B)_{m+1} & (\partial\varphi_B)_{m+2} & \dots & (\partial\varphi_B)_n \end{matrix} \right. \right\}^T \quad (19)$$

که در رابطه فوق، n تعداد کل نقاط روی مرزهای سیال و m تعداد نقاط استفاده شده روی سطح آزاد است. همچنین در این رابطه داریم:

$$(\varphi_B)_k = [\varphi]_{x=x_k, y=y_k} \quad \forall (x_k, y_k) \in \Gamma_F, \quad k=1, \dots, m \quad (20)$$

$$\begin{aligned} (\partial\varphi_B)_k &= n_x \dot{x}_p(t) \quad \forall (x_k, y_k) \in \Gamma_p, \\ (\partial\varphi_B)_k &= 0 \quad \forall (x_k, y_k) \in \Gamma_B \& \Gamma_\infty \end{aligned} \quad (21)$$

بردار V_i بر اساس شرایط مرزی موجود در هر یک از نقاط مرزی و یا به عبارت دیگر بر اساس درایه‌های بردار $\bar{\Phi}_B$ تعریف می‌شود. بنابراین در نقاط مربوط به Γ_S ، باید $\partial/\partial n$ پایه i ام در آن نقطه محاسبه شود؛ در نقاط مربوط به Γ_F نیز مقدار پایه i ام در آن نقطه محاسبه و در درایه نظیر آن در بردار V_i قرار داده می‌شود. بنابراین، با توجه به توضیحات ارائه شده می‌توان نوشت:

$$V_i = \frac{1}{s_i} \left\{ (\varphi_i)_1 \quad (\varphi_i)_2 \quad \dots \quad (\varphi_i)_m \quad \left| \quad \begin{matrix} (\partial\varphi_i)_{m+1} & (\partial\varphi_i)_{m+2} & \dots & (\partial\varphi_i)_n \end{matrix} \right. \right\}^T \quad (22)$$

$$v(x) = \frac{1}{2} v_0 \left(1 - \cos \left(\frac{\pi(x-x_h)}{L_{dm}} \right) \right), \quad x \geq x_h \quad (14)$$

که $v_0 = 0/1$ ضریب میرایی [۹]، x_h مختصات سمت چپ ناحیه میرایی انتهایی و $L_{dm} = 3h$ طول ناحیه میرایی انتهایی است (شکل ۱).

۴- روش توابع پایه نمایی برای حل معادله لاپلاس پتانسیل سرعت

پتانسیل سرعت در کل دامنه حل با استفاده از توابع پایه نمایی به صورت زیر در نظر گرفته می‌شود [۳]:

$$\hat{\varphi} = \sum C_i e^{\alpha_i x + \beta_i y} \quad (15)$$

در این رابطه، x و y مختصات یک نقطه عمومی در دامنه Ω ، α_i و β_i اعداد مختلط و C_i ضرایب ثابت مستقل از مختصات هستند. حال با قرار دادن رابطه (۱۵) در معادله (۱) خواهیم داشت:

$$\alpha_i^2 + \beta_i^2 = 0 \quad (16)$$

با توجه به رابطه (۱۶)، می‌توان مقادیر α و β را به صورت زیر به دست آورد:

$$\alpha_i = \pm i\beta_i \quad \text{or} \quad \beta_i = \pm i\alpha_i \quad (17)$$

که در این رابطه، $i = \sqrt{-1}$ است.

در ادامه حل معادله لاپلاس پتانسیل سرعت، باید ضرایب C_i در رابطه (۱۵) محاسبه شوند. برای این منظور، دامنه مسئله به تعدادی نقطه که مرزهای سیال را تشکیل می‌دهند، گسسته‌سازی می‌شود. به منظور سهولت در محاسبه بردارهای مختلف روی مرز و حفظ ترتیب نقاط مرزی، نقاط به صورت پادساعت‌گرد شماره‌گذاری می‌شوند. توجه شود که در گوشه‌های

که در این رابطه داریم:

$$(\varphi_i)_k = [e^{\alpha_i x + \beta_i y}]_{x=x_k, y=y_k} \quad (23)$$

$$\forall (x_k, y_k) \in \Gamma_F, \quad k = 1, \dots, m$$

$$(\partial \varphi_i)_k = [(\alpha_i n_x + \beta_i n_y) e^{\alpha_i x + \beta_i y}]_{x=x_k, y=y_k} \quad (24)$$

$$\forall (x_k, y_k) \in \Gamma_P \& \Gamma_B \& \Gamma_\infty$$

همچنین s_j ضریب یک‌ه کردن بردارهای مشارکت پایه‌ها است.

$$s_j = \max_i (|V_j^i|), \quad i = 1, \dots, M \quad (25)$$

در رابطه فوق، V_j^i برابر 1 امین المان V_i است و همچنین عبارت $| \cdot |$ طول بردار است.

سری $\hat{\Phi}$ با در نظر گرفتن رابطه (18) به صورت زیر نوشته

می‌شود:

$$\hat{\Phi} = \sum_{i=1}^N (V_i^T R \bar{\Phi}_B) e^{\alpha_i x + \beta_i y}, \quad (26)$$

حال اگر درایه‌های بردار $\bar{\Phi}_B$ را توسط سری فوق برآورد کنیم، خواهیم داشت:

$$\bar{\Phi}_B = \sum_{i=1}^N (V_i^T R \bar{\Phi}_B) V_i = G R \bar{\Phi}_B, \quad (27)$$

$$G = \sum_{i=1}^N (V_i V_i^T)$$

در رابطه فوق، G ماتریس متقارن $M \times M$ است. از آنجایی که ممکن است مرتبه ماتریس فوق از M کمتر شود؛ بنابراین ماتریس R به صورت زیر محاسبه می‌شود:

$$R = G^+ \quad (28)$$

که در این رابطه، G^+ شبه معکوس^{۱۲} ماتریس G است. در پایان $\hat{\Phi}$ به صورت زیر محاسبه می‌شود:

$$\hat{\Phi} = \Re \left[\left(\sum_{i=1}^N \frac{1}{s_i} e^{\alpha_i x + \beta_i y} V_i^T \right) R \bar{\Phi}_B \right] \quad (29)$$

که در رابطه فوق، $\Re[\cdot]$ بیانگر قسمت حقیقی مقادیر محاسبه شده است. ضرایب α_i و β_i بر اساس روش ارائه شده در مراجع [۳ و ۷] انتخاب می‌شوند. باید توجه داشت که تعداد پایه‌های مورد استفاده تأثیر مستقیم بر نتایج خواهد داشت.

۵- الگوریتم شبه لاگرانژی حل و بهنگام‌سازی هندسه در

روش عددی

در ابتدا هندسه اولیه مسئله مورد نظر تعریف شده و نقاط مرزی روی مرزها قرار داده می‌شود. سرعت نقاط مرزی نیز بر اساس شرایط اولیه مسئله مقداردهی می‌شود؛ بدیهی است، در مسائلی که از حالت سکون آغاز می‌شوند، سرعت اولیه همه نقاط مرزی برابر صفر خواهد بود. در نظر بگیرید که در حال حاضر در گام n ام $(\Delta t^n = t^{n+1} - t^n)$ حل به سر می‌بریم. ابتدا، شرایط مرزی در لحظه t^n و در هندسه موجود در این لحظه، x^n ، با استفاده از رابطه (۱۹) محاسبه می‌شود:

$$\bar{\Phi}_B^n = \bar{\Phi}_B(x^n, t^n) \quad (30)$$

بردار V_i نیز با استفاده از رابطه (۲۲) در لحظه t^n و در هندسه x^n ، محاسبه شده و به صورت زیر بیان می‌شود:

$$V_i^n = V_i(x^n, t^n) \quad (31)$$

بدین ترتیب پاسخ معادله (۱) به صورت زیر در نظر گرفته می‌شود:

$$\hat{\Phi}^n = \sum C_i^n e^{\alpha_i x + \beta_i y} \quad (32)$$

و ضرایب C_i^n به صورت زیر خواهند بود:

$$C_i^n = V_i^{nT} R^n \bar{\Phi}_B^n \quad (33)$$

که R^n به صورت زیر محاسبه می‌شود:

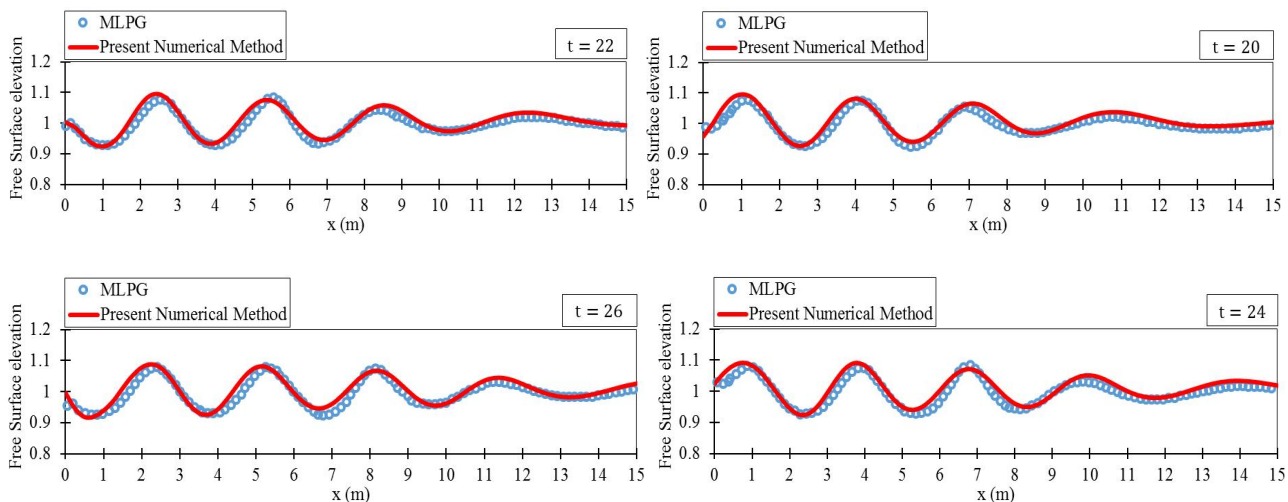
$$R^n = \left(\sum (V_i^n V_i^{nT}) \right)^{-1} \quad (34)$$

بنابراین حل معادله لاپلاس پتانسیل سرعت در ابتدای گام زمانی n ام، لحظه t^n ، کامل خواهد بود. در ادامه، بردار سرعت توسط رابطه زیر محاسبه می‌شود:

$$\nabla^n \phi = \Re \left[\left(\sum_{i=1}^N \frac{1}{s_i^n} \left\{ \begin{matrix} \alpha_i \\ \beta_i \end{matrix} \right\} e^{\alpha_i x + \beta_i y} V_i^{nT} \right) R^n \bar{\Phi}_B^n \right] \quad (35)$$

و بردار سرعت به دست آمده از رابطه فوق $(u^n = \nabla^n \phi)$ با اعمال میرایی مصنوعی توسط رابطه (۱۳) اصلاح می‌شود.

به منظور حل پارامتر $\frac{\partial \eta}{\partial x}$ در رابطه (۱۱)، یک تابع چند جمله‌ای روی نقاط مرزی سطح آزاد درون‌یابی شده و سپس پارامتر مورد نظر توسط تابع فوق روی این نقاط محاسبه



شکل ۳- مقایسه پروفیل سطح آزاد توسط روش عددی حاضر با روش بیان شده در مرجع [۹] در زمانهای مختلف برای $S_0 = 0.5$

مسئله با $\Delta t = 0.05$ انجام شده و نتایج آن در ادامه ارائه می‌شود. نتایج پروفیل سطح آزاد در لحظات زمانی مختلف ۲۰، ۲۲، ۲۴ و ۲۶ در شکل‌های (۳) و (۴) با مرجع [۹] مقایسه شده است. همان‌طور که در این شکل‌ها مشاهده می‌شود، روش ارائه شده حتی با گام زمانی نسبتاً بزرگ و نقاط مرزی اندک پاسخ‌های خوبی به دست می‌دهد.

۷- نتیجه‌گیری

در این مقاله روش بدون شبکه توابع پایه‌نمایی برای شبیه‌سازی کانال موج با موج‌ساز پیستونی به کار گرفته شد. با استفاده از مفهوم شبه لاگرانژی حرکت در کنار بدون شبکه بودن روش حل معادلات، این امکان فراهم شد تا جابه‌جایی‌های سطح آزاد به خوبی توسط نقاط مرزی مدل‌سازی شود. مسائل مختلفی نظیر تلاطم سطحی با دامنه کوچک و بزرگ، اثر تحریک قائم بر تلاطم سطحی سیال، مسئله موج ایستا و شکست سد توسط روش ارائه شده بررسی شده است که در اینجا مجال ارائه آنها نیست. با این وجود یک نمونه از این مسائل جهت نشان دادن کارایی روش در مدل کردن امواج غیرخطی ایجاد شده در سطح آزاد توسط موج‌ساز در قالب شبه لاگرانژی ارائه شد. در این روش تنها با دنبال کردن نقاط مرزی سیال می‌توان هندسه حل را به‌هنگام کرده و به‌سادگی سرعت و جابه‌جایی نقاط را

می‌شود. با محاسبه سرعت روی تمام نقاط مرزی، تغییر مکان سطح آزاد آب در بالای سطح آب، η^{n+1} و همچنین پتانسیل سرعت، ϕ^{n+1} به ترتیب به صورت زیر به‌هنگام می‌شوند:

$$\eta^{n+1} = \eta^n + \Delta t \left(\frac{\partial \phi^n}{\partial y} - \frac{\partial \phi^n}{\partial x} \frac{\partial \eta^n}{\partial x} \right) \quad (36)$$

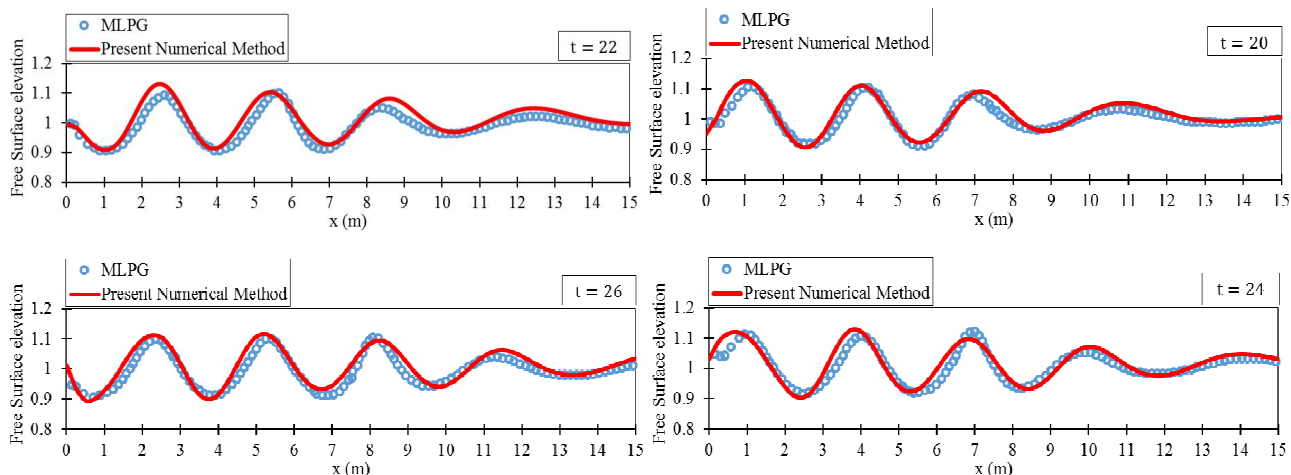
$$\phi^{n+1} = \phi^n + \Delta t \left(-g\eta^n - \frac{1}{2} \left[\left(\frac{\partial \phi^n}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial \phi^n}{\partial y} \right)^2 \right] - \frac{\partial \phi^n}{\partial y} \frac{\partial \phi^n}{\partial x} \frac{\partial \eta^n}{\partial x} \right) \quad (37)$$

۶- مثال عددی

مسئله‌ای که در این بخش ارائه می‌شود، از مرجع [۹] انتخاب شده است. تحریک اعمالی به موج‌ساز پیستونی در سمت چپ کانال به صورت زیر است:

$$x_p(t) = S_0 (1 - \cos(\omega t)) \quad (38)$$

S_0 برابر 0.05 و 0.64 بیانگر دو دامنه مختلف جابه‌جایی موج‌ساز، و $\omega = 1/45$ فرکانس تحریک است. طول کانال (L) 24 و عمق آب در شرایط ایستا (h) یک در نظر گرفته شده و شتاب ثقل (g)، 10 است. در مرجع [۹] برای حل این مسئله از $6817 (401 \times 17)$ گره استفاده شده است. در اینجا از 192 پایه و 236 نقطه مرزی برای حل استفاده می‌شود؛ حل این



شکل ۴- مقایسه پروفیل سطح آزاد توسط روش عددی حاضر با روش بیان شده در مرجع [۹] در زمانهای مختلف برای $S_0 = 0.064$

نشان می‌دهد که روش ارائه شده توانایی شبیه‌سازی امواج با دامنه بزرگ را دارد.

محاسبه کرد. لذا هیچ‌گونه انتقال اطلاعات بین شبکه حل و یا نامنظمی شبکه و هزینه تولید شبکه جدید نیاز نخواهد بود. امواج مورد بررسی با دامنه‌ای در حدود ۱۰ درصد عمق بوده و

واژه‌نامه

1. computational fluid mechanics (CFD)
2. Eulerian methods
3. Lagrangian methods
4. combined Lagrangian-Eulerian methods
5. fluid-structure interaction (FSI)
6. contact problems
7. arbitrary Lagrangian-Eulerian formulation (ALE)
8. exponential basis function
9. dynamic free surface boundary condition (D.F.S.B.C)
10. kinematic free surface boundary condition (K.F.S.B.C)
11. semi-Lagrangian or mixed eulerian-Lagrangian
12. pseudo inverse

مراجع

1. Idelsohn, S. R., Oñate, E., and Del, P. F., "A Lagrangian Meshless Finite Element Method Applied to Fluid-structure Interaction Problems", *Computers and Structures*, Vol. 81, pp. 655-671, 2003.
2. Liu, G. R., *Mesh Free Methods: Moving Beyond Finite Element Method*, Taylor & Francis, 2010.
3. Boroomand, B., Soghrati, S., and Movahedian, B., "Exponential Basis Functions in Solution of Static and Time Harmonic Elastic Problems in a Meshless Style", *International Journal for Numerical Methods in Engineering*, Vol. 81, pp. 971-1018, 2010.
4. Boroomand, B., and Mossaiby, F., "Generalization of Robustness Test Procedure for Error Estimators, Part I: Formulation for Patches Near Kinked Boundaries", *International Journal for Numerical Methods in Engineering*, Vol. 64, pp. 427-460, 2005.
5. Shamsaei, B., and Boroomand, B., "Exponential Basis Functions in Solution of Laminated Structures", *Composite Structures*, Vol. 93, pp. 2010-2019, 2011.
6. Shahbazi, M., Boroomand, B., and Soghrati, S., "A Mesh-free Method using Exponential Basis Functions for LAMinates Modeled by CLPT, FSDT and TSDT; Part I: Formulation", *Composite Structures*, Vol. 93, pp. 3112-3119, 2011.
7. Zandi, S. M., Boroomand, B., and Soghrati, S., "Exponential Basis Functions in Solution of Incompressible Fluid Problems with Moving Free Surfaces", *Journal of Computation Physics*, Vol. 231, pp 505-527, 2012a.
8. Zandi, S. M., Boroomand, B., and Soghrati, S., "Exponential Basis Functions in Solution of Problems with Fully Incompressible Materials: A

Mesh-free Method”, *Journal of Computational Physics*, Vol. 231, pp. 7255-7273, 2012b.

9. Ma, Q. W., “MLPG Method Based on Rankine

Source Solution for Simulating Nonlinear Water Waves”, *CMES*, Vol. 9, No. 2, pp.193-209, 2005.