

1

ATP - فصل 02 « موازنه مومنتوم پوسته ای در توزیع سرعت در جریان آرام »

- سر فصل مطالب
 - موازنه مومنتوم پوسته ای
 - جریان یک ضمیمه ریزان
 - جریان داخلی به لوله استوانه ای
 - جریان در سیال متراخ ناپذیر

- مطالبی که توی این فصل بررسی می شن دانه ای حالت پایایی جریان (Steady flow) باشه که منظور از "Steady" اینه که فشار، دانسیته و سرعت در هر نقطه از سیال بازمان تغییر نمی کنه.

1 موازنه مومنتوم پوسته ای

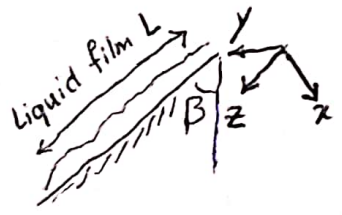
- بر اساس قانون پایستگی مومنتوم (The Momentum Conservation Law)
 دانه ای جریان حالت پایایی، موازنه مومنتوم می شه :

$$0 = \text{نرخ مومنتوم خروجی} + \text{نرخ مومنتوم خودی} - \text{نرخ مومنتوم ورودی}$$

 که خودی نرخ مومنتوم «صحت داره» :
 نرخ مومنتوم + نرخ مومنتوم = نرخ مومنتوم (ϕ)
 توده ای (ρV) مولکولی (π)

- برای اینکه با نحوه استفاده از رابطه فوق آشنا شویم، مسائل مفادتی بررسی خواهد شد.

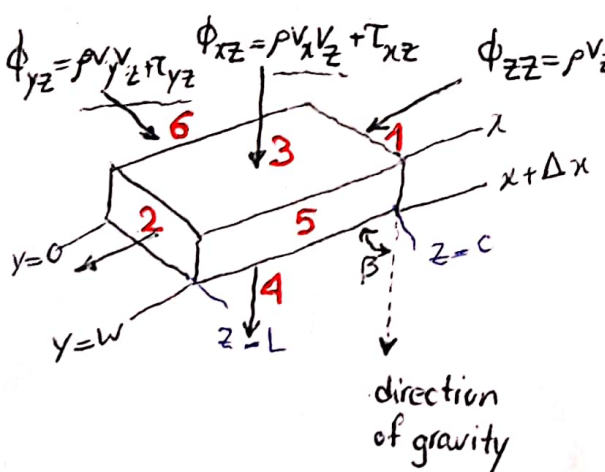
2 جریان ضمیمه ریزان



- به سطح مسطح شیب دار مانند شکل زیر در نظر بگیریم که طولش L و عرضش w
 - برای حل این مسئله محضات را مانند شکل «نظری بگیریم» یعنی در راستای سطح، x،
 عمود به سطح و y عمود به بردن سطح
 - از اثرات ابتدایی دانه ای صرف نظری می شن (چون که $L+w \gg \delta$)
 - سرعت توی راستای z (v_z) فقط تابعیت x داره :

$v_x = v_y = 0, v_z = v_z(x)$

همچنین $P = P(x)$



- حال، موازنه مومنتوم را برای لایه نشان داده شکل می نویسیم
 - برای موازنه مومنتوم با سیتی تمام مومنتوم های ورودی و خروجی به همان روشی که کنیم:

$$\text{نرخ مومنتوم خروجی} - \text{نرخ مومنتوم ورودی} = \oint_{\text{سطح CV}} \hat{n} \cdot \phi \, dS$$

$$= \oint_1 \hat{n} \cdot \phi \, dS + \oint_2 \hat{n} \cdot \phi \, dS + \oint_3 \hat{n} \cdot \phi \, dS + \oint_4 \hat{n} \cdot \phi \, dS + \oint_5 \hat{n} \cdot \phi \, dS + \oint_6 \hat{n} \cdot \phi \, dS$$

که \hat{n} بردار یکدیگی عمود به هر سطح با جهت داخل همان است.

- با توجه به محضات اتخاذ شده :

$$\oint_{\text{سطح این}} \hat{n} \cdot \underline{\phi} ds = \int_1 + \underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi} ds + \int_2 - \underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi} ds + \int_3 + \underline{\delta}_x \cdot \underline{\phi} ds + \int_4 - \underline{\delta}_x \cdot \underline{\phi} ds$$

$$+ \int_5 + \underline{\delta}_y \cdot \underline{\phi} ds + \int_6 - \underline{\delta}_y \cdot \underline{\phi} ds$$

$$\underline{\phi} = \phi_{ij} \underline{\delta}_i \underline{\delta}_j$$

$$\underline{\delta}_x \cdot \underline{\phi} = \underline{\delta}_1 \cdot (\phi_{ij} \underline{\delta}_i \underline{\delta}_j) = \phi_{ij} \delta_{1i} \underline{\delta}_j = \phi_{1j} \underline{\delta}_j$$

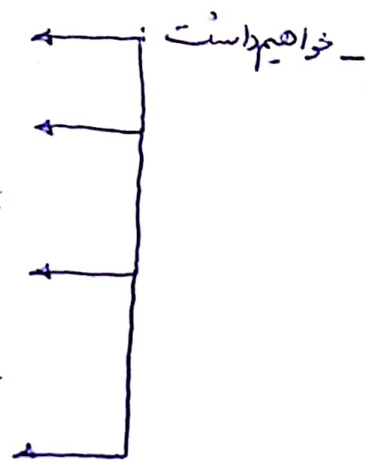
$$= \phi_{1x} \underline{\delta}_x + \phi_{1y} \underline{\delta}_y + \phi_{1z} \underline{\delta}_z$$

$$\underline{\delta}_y \cdot \underline{\phi} = \underline{\delta}_2 \cdot (\phi_{ij} \underline{\delta}_i \underline{\delta}_j) = \phi_{ij} \delta_{2i} \underline{\delta}_j = \phi_{2j} \underline{\delta}_j$$

$$= \phi_{2x} \underline{\delta}_x + \phi_{2y} \underline{\delta}_y + \phi_{2z} \underline{\delta}_z$$

$$\underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi} = \underline{\delta}_3 \cdot (\phi_{ij} \underline{\delta}_i \underline{\delta}_j) = \phi_{ij} \delta_{3i} \underline{\delta}_j = \phi_{3j} \underline{\delta}_j$$

$$= \phi_{3x} \underline{\delta}_x + \phi_{3y} \underline{\delta}_y + \phi_{3z} \underline{\delta}_z$$



$$\rho L W \Delta x \underline{g} = \text{نیروی حجمی} = \text{نیروهای گرانشی}$$

$$\oint_{\text{سطح این}} \hat{n} \cdot \underline{\phi} ds + \rho L W \Delta x \underline{g} = 0$$

با جایگذاری در معادله پایستاری موستوم:

- از سوی دیگر در معادله پایستاری موستوم

معادله فوق به معادله ی نواریه و سه تا مولفه ی x, y, z دارد

تنها مولفه ای که اطلاعاتی بر روی $\underline{\delta}_z$ ارائه خواهد کرد، مولفه z می باشد. بنا بر این معادله ی فوق را به صورت زیر برآورده می سازیم با بردار $\underline{\delta}_z$ ضرب داخلی می کنیم تا مولفه ی z معادله بدست آید:

$$\Rightarrow \oint_{\text{سطح این}} [\hat{n} \cdot \underline{\phi}] \cdot \underline{\delta}_z ds + \rho L W \Delta x \underline{g} \cdot \underline{\delta}_z = 0 \quad (*)$$

$$\oint_{\text{سطح این}} [\hat{n} \cdot \underline{\phi}] \cdot \underline{\delta}_z ds = \int_1 [+ \underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi}] \cdot \underline{\delta}_z ds + \int_2 [- \underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi}] \cdot \underline{\delta}_z ds$$

$$+ \int_3 [+ \underline{\delta}_x \cdot \underline{\phi}] \cdot \underline{\delta}_z ds + \int_4 [- \underline{\delta}_x \cdot \underline{\phi}] \cdot \underline{\delta}_z ds$$

$$+ \int_5 [+ \underline{\delta}_y \cdot \underline{\phi}] \cdot \underline{\delta}_z ds + \int_6 [- \underline{\delta}_y \cdot \underline{\phi}] \cdot \underline{\delta}_z ds$$

$$[\underline{\delta}_x \cdot \underline{\phi}] \cdot \underline{\delta}_z = (\phi_{ij} \underline{\delta}_j) \cdot \underline{\delta}_3 = \phi_{ij} \delta_{j3} = \phi_{i3} = \phi_{xz}$$

$$[\underline{\delta}_y \cdot \underline{\phi}] \cdot \underline{\delta}_z = (\phi_{2j} \underline{\delta}_j) \cdot \underline{\delta}_3 = \phi_{2j} \delta_{j3} = \phi_{23} = \phi_{yz}$$

$$[\underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi}] \cdot \underline{\delta}_z = (\phi_{3j} \underline{\delta}_j) \cdot \underline{\delta}_3 = \phi_{3j} \delta_{j3} = \phi_{33} = \phi_{zz}$$

$$\underline{g} \cdot \underline{\delta}_z = (g_i \underline{\delta}_i) \cdot \underline{\delta}_3 = g_i \delta_{i3} = g_3 = g_z$$

که در اینجا:

همچنین:

(2)

حالت گنجانده ایناروتوی حالت (*) جاگذاری کنیم

$$\int_1 \phi_{zz} dS + \int_2 -\phi_{zz} dS + \int_3 \phi_{xz} dS + \int_4 -\phi_{xz} dS + \int_5 \phi_{yz} dS + \int_6 -\phi_{yz} dS + \rho L w \Delta x g_z = 0 \quad \boxed{**}$$

حالت بیجان سببی مولفه های مورد نیاز ϕ می برداریم ($\phi = \tau + \rho v v + p \delta$)

$$\phi_{xz} = \tau_{xz} + \rho v_x v_z + p \delta_{xz} = \tau_{xz} + \rho v_x v_z$$

$$\phi_{yz} = \tau_{yz} + \rho v_y v_z + p \delta_{yz} = \tau_{yz} + \rho v_y v_z$$

$$\phi_{zz} = \tau_{zz} + \rho v_z v_z + p \delta_{zz} = \tau_{zz} + \rho v_z v_z + p$$

$$\tau_{ij} = -\mu \left(\frac{\partial v_j}{\partial x_i} + \frac{\partial v_i}{\partial x_j} \right) + \left(\frac{2}{3} \mu - k \right) \left(\frac{\partial v_1}{\partial x_1} + \frac{\partial v_2}{\partial x_2} + \frac{\partial v_3}{\partial x_3} \right) \delta_{ij}$$

$$\tau_{xz} = -\mu \left(\frac{\partial v_z}{\partial x} + \frac{\partial v_x}{\partial z} \right), \tau_{yz} = -\mu \left(\frac{\partial v_z}{\partial y} + \frac{\partial v_y}{\partial z} \right)$$

$$\tau_{zz} = -\mu \left(\frac{\partial v_z}{\partial z} + \frac{\partial v_z}{\partial z} \right)$$

$$v_x = v_y = 0, v_z = v_z(x)$$

$$\tau_{yz} = \tau_{zz} = 0, \tau_{xz} = -\mu \frac{\partial v_z}{\partial x}$$

$$\phi_{xz} = -\mu \frac{\partial v_z}{\partial x}, \phi_{yz} = 0, \phi_{zz} = \rho v_z v_z + p$$

بنابراین :

حالت بیجان سببی استرال های برداریم :

$$\int_1 \phi_{zz} dS = \int_1 (\rho v_z v_z + p) dS = [\rho v_z v_z + p]_{z=0} w \Delta x$$

$$\int_2 -\phi_{zz} dS = \int_2 -(\rho v_z v_z + p) dS = -[\rho v_z v_z + p]_{z=L} w \Delta x$$

$$\int_3 \phi_{xz} dS = \int_3 \left(-\mu \frac{\partial v_z}{\partial x} \right) dS = \left(-\mu \frac{\partial v_z}{\partial x} \right)_{x=0} w L$$

$$\int_4 -\phi_{xz} dS = \int_4 \left(-\left(-\mu \frac{\partial v_z}{\partial x} \right) \right) dS = \left(\mu \frac{\partial v_z}{\partial x} \right)_{x=L} w L$$

$$\int_5 \phi_{yz} dS + \int_6 -\phi_{yz} dS = 0$$

با تغییر در معادله ******

$$[\rho v_z v_z + P]_{z=0} w \Delta x - [\rho v_z v_z + P]_{z=L} w \Delta x + [-\mu \frac{\partial v_z}{\partial x}]_x w L +$$

$$[\mu \frac{\partial v_z}{\partial x}]_{x+\Delta x} w L + \rho L w \Delta x g_z = 0$$

$$\xrightarrow{\div w L \Delta x} \frac{(\rho v_z v_z + P)_{z=0} - (\rho v_z v_z + P)_{z=L}}{L} + \frac{(-\mu \frac{\partial v_z}{\partial x})_x - (-\mu \frac{\partial v_z}{\partial x})_{x+\Delta x}}{\Delta x} + \rho g_z = 0$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{(\rho v_z v_z + P)_{z=0} - (\rho v_z v_z + P)_{z=L}}{L} + \mu \frac{\partial^2 v_z}{\partial x^2} + \rho g \cos \beta = 0$$

$$\begin{matrix} v_z = v_z(x) \\ P = P(x) \end{matrix} \Rightarrow \mu \frac{\partial^2 v_z}{\partial x^2} = -\rho g \cos \beta \Rightarrow \frac{d^2 v_z}{dx^2} = -\frac{\rho g}{\mu} \cos \beta$$

$$\begin{cases} @ x=0 : \frac{dv_z}{dx} = 0 \\ @ x=\delta : v_z = 0 \end{cases}$$

شرایط مرزی :

$$v_z = \frac{\rho g \delta^2 \cos \beta}{2\mu} \left[1 - \left(\frac{x}{\delta}\right)^2 \right]$$

سرانجام :

حالت که توزیع سرعت مشخص شده، کیفیت های متعددی روی آن حساب کرد :

$$v_{z,max} = v_z |_{x=0} \Rightarrow v_{z,max} = \frac{\rho g \delta^2}{2\mu} \cos \beta$$

سرعت بیشینه \leftarrow متوجه که سرعت توی $x=0$ max

$$\langle v_z \rangle = \frac{\int_0^w \int_0^\delta v_z dx dy}{\int_0^w \int_0^\delta dx dy} = \frac{1}{\delta} \int_0^\delta v_z dx = \frac{\rho g \delta^2 \cos \beta}{2\mu} \int_0^1 \left[1 - \left(\frac{x}{\delta}\right)^2 \right] d\left(\frac{x}{\delta}\right)$$

سرعت متوسط \leftarrow

$$\Rightarrow \langle v_z \rangle = \frac{\rho g \delta^2}{3\mu} \cos \beta = \frac{2}{3} v_{z,max}$$

$$\omega = \int_0^w \int_0^\delta \rho v_z dx dy = \rho w \delta \frac{\int_0^w \int_0^\delta v_z dx dy}{\int_0^w \int_0^\delta dx dy} = \rho w \delta \langle v_z \rangle$$

نرخ جریان \leftarrow

$$\Rightarrow \omega = \frac{\rho^2 g w \delta^3}{3\mu} \cos \beta$$

$$\delta = \sqrt{\frac{3\mu \langle v_z \rangle}{\rho g \cos \beta}} = \sqrt{\frac{3\mu \omega}{\rho^2 g w \cos \beta}}$$

ضخامت فیلم \leftarrow

(3) نیروی وارد شونده از سیال به دیواره :

$$\underline{F} = \int_{\text{سطح دیواره}} \hat{n} \cdot \underline{\phi} dS = \int_{\text{سطح دیواره}} +\underline{\delta}_x \cdot \underline{\phi} dS$$

$$\underline{\delta}_x \cdot \underline{\phi} = \phi_{xx} \underline{\delta}_x + \phi_{xy} \underline{\delta}_y + \phi_{xz} \underline{\delta}_z$$

$$F_z = \underline{F} \cdot \underline{\delta}_z = \int_{\text{سطح دیواره}} (\underline{\delta}_x \cdot \underline{\phi}) \cdot \underline{\delta}_z dS = \int_{\text{سطح دیواره}} \phi_{xz} dS$$

ولفندی z نیروی نواری می باشد

$$= \int_{\text{سطح دیواره}} \left(-\mu \frac{\partial v_z}{\partial x}\right) \Big|_{x=\delta} dS = \int_{y=0}^W \int_{z=0}^L \left(-\mu \frac{dv_z}{dx}\right) \Big|_{x=\delta} dy dz$$

$$= \int_{y=0}^W \int_{z=0}^L \left(+\mu \frac{\rho g \delta \cos \beta}{\mu}\right) dy dz \Rightarrow F_z = +\rho g \delta L W \cos \beta$$

نشان می ده که سه رژیم جریان قابل مشاهده است :

laminar flow with negligible ripples	:	$Re < 20$
pronounced rippling	:	$20 < Re < 1500$
turbulent flow	:	$1500 < Re$

$$Re = 4\delta \langle v_z \rangle \frac{\rho}{\mu}$$

آزمایی که ما بیشتر انجام دادیم دستری ریزه اول قراری کرده

نتایج تجربی این فیلم برزلی

(3) جریان داخل یک لوله استوانه ای

یک لوله استوانه ای عمودی رود نظر بگیریم که به سیال با دانسیته سرد و سیال به μ توش جریان دارد

سیالی تحت به گرادیان دما و نیروی گرانشی به سوی پایین جریان دارد.

فرض می کنیم که طول لوله در مقابل شعاعش خیلی بزرگه که از اثرات انتهایی دایره ای صرف نظر کنیم

$$v_r = v_\theta = 0, \quad v_z = v_z(r), \quad P = P(z)$$

داریم :

فقد داریم قانون پاسیوای و متونم در بارای المان تجوی ترسیم شده در شکل پیاده کنیم

$$0 = \text{نرخ های تجوی} + \text{نرخ متونم خودی} - \text{نرخ متونم دردی}$$

S.S.

$$\oint_{\text{سطح}} \hat{n} \cdot \underline{\phi} dS$$

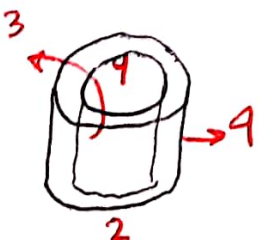
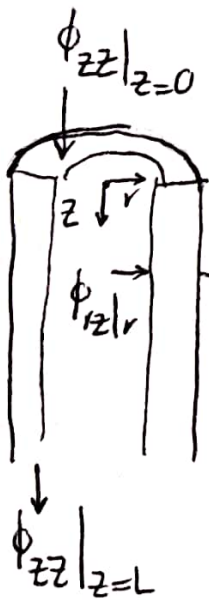
که توش

\hat{n} بردار واحد عمود بر سطح به داخل المانه

$$\oint_{\text{سطح}} \hat{n} \cdot \underline{\phi} dS = \int_1 \hat{n} \cdot \underline{\phi} dS + \int_2 \hat{n} \cdot \underline{\phi} dS + \int_3 \hat{n} \cdot \underline{\phi} dS + \int_4 \hat{n} \cdot \underline{\phi} dS$$

$$\hat{n}_1 = \underline{\delta}_z, \quad \hat{n}_2 = -\underline{\delta}_z, \quad \hat{n}_3 = \underline{\delta}_r, \quad \hat{n}_4 = -\underline{\delta}_r$$

به توجه به مختصات استوانه ای شده :



- پس نیاز داریم $\underline{\delta}_r \cdot \underline{\phi}$ و $\underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi}$ را حساب کنیم

$$\underline{\phi} = \phi_{rr} \underline{\delta}_r \underline{\delta}_r + \phi_{r\theta} \underline{\delta}_r \underline{\delta}_\theta + \phi_{rz} \underline{\delta}_r \underline{\delta}_z + \phi_{\theta r} \underline{\delta}_\theta \underline{\delta}_r + \phi_{\theta\theta} \underline{\delta}_\theta \underline{\delta}_\theta + \phi_{\theta z} \underline{\delta}_\theta \underline{\delta}_z + \phi_{zr} \underline{\delta}_z \underline{\delta}_r + \phi_{z\theta} \underline{\delta}_z \underline{\delta}_\theta + \phi_{zz} \underline{\delta}_z \underline{\delta}_z$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \underline{\delta}_r \cdot \underline{\phi} = \phi_{rr} \underline{\delta}_r + \phi_{r\theta} \underline{\delta}_\theta + \phi_{rz} \underline{\delta}_z \\ \underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi} = \phi_{zr} \underline{\delta}_r + \phi_{z\theta} \underline{\delta}_\theta + \phi_{zz} \underline{\delta}_z \end{cases}$$

$\int_V \rho g \, dV$

- توزیع بدنه که: $\rho(2\pi r)L \Delta r g$ = نیروهای عمودی

$$\Rightarrow \int_1 \underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi} \, ds + \int_2 -\underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi} \, ds + \int_3 \underline{\delta}_r \cdot \underline{\phi} \, ds + \int_4 -\underline{\delta}_r \cdot \underline{\phi} \, ds + 2\pi r L \Delta r \rho g = 0$$

- تیرا مولفوی z، این معادله داسی مناسبی توزیع سرعت می تونه استخراج کنه

$$\Rightarrow \int_1 (\underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi}) \cdot \underline{\delta}_z \, ds + \int_2 -(\underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi}) \cdot \underline{\delta}_z \, ds + \int_3 (\underline{\delta}_r \cdot \underline{\phi}) \cdot \underline{\delta}_z \, ds + \int_4 -(\underline{\delta}_r \cdot \underline{\phi}) \cdot \underline{\delta}_z \, ds + 2\pi r L \Delta r \rho g \cdot \underline{\delta}_z = 0$$

$$(\underline{\delta}_z \cdot \underline{\phi}) \cdot \underline{\delta}_z = \phi_{zz}$$

$$(\underline{\delta}_r \cdot \underline{\phi}) \cdot \underline{\delta}_z = \phi_{rz}$$

- برای ساده سازی

$$\underline{\phi} = \underline{\tau} + \rho \underline{\delta} + \rho \underline{v} \underline{v}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \phi_{zz} = \tau_{zz} + \rho \delta_{zz} + \rho v_z v_z & \delta_{rz} = 0 \\ \phi_{rz} = \tau_{rz} + \rho \delta_{rz} + \rho v_r v_z & v_r = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \phi_{zz} = \tau_{zz} + \rho + \rho v_z v_z \\ \phi_{rz} = \tau_{rz} \end{cases}$$

$$\begin{cases} \tau_{zz} = -\mu \left[2 \frac{\partial v_z}{\partial z} \right] + \left(\frac{2}{3} \mu - k \right) \nabla \cdot \underline{v} \\ \tau_{rz} = -\mu \left(\frac{\partial v_r}{\partial z} + \frac{\partial v_z}{\partial r} \right) \\ \nabla \cdot \underline{v} = \frac{1}{r} \cdot \frac{\partial}{\partial r} (r v_r) + \frac{1}{r} \cdot \frac{\partial}{\partial \theta} \frac{\partial v_\theta}{\partial \theta} + \frac{\partial v_z}{\partial z} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \tau_{zz} = 0 \\ \tau_{rz} = -\mu \frac{\partial v_z}{\partial r} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \phi_{zz} = \rho + \rho v_z v_z \\ \phi_{rz} = -\mu \frac{\partial v_z}{\partial r} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \int_1 (\rho + \rho v_z v_z) \, ds - \int_2 (\rho + \rho v_z v_z) \, ds + \int_3 \left(-\mu \frac{\partial v_z}{\partial r} \right) \, ds - \int_4 \left(-\mu \frac{\partial v_z}{\partial r} \right) \, ds + 2\pi r L \Delta r \rho g_z = 0$$

- با جایگذاری

$$\Rightarrow 2\pi r \Delta r \left[(\rho + \rho v_z v_z)_{z=0} - (\rho + \rho v_z v_z)_{z=L} \right] + 2\pi r L \left[\left(-\mu \frac{\partial v_z}{\partial r} \right)_r - \left(-\mu \frac{\partial v_z}{\partial r} \right)_{r+\Delta r} \right] + 2\pi r L \Delta r \rho g_z = 0$$

$$+2\pi r L \Delta r \frac{(P + \rho V_z V_z)_{z=0} - (P + \rho V_z V_z)_{z=L}}{L} + \frac{(-\mu \frac{\partial V_z}{\partial r})_{r} - (-\mu \frac{\partial V_z}{\partial r})_{r+\Delta r}}{\Delta r} + \rho g_z = 0$$

$$\lim_{\Delta r \rightarrow 0} \frac{P_{z=0} - P_{z=L}}{L} + \mu \frac{\partial^2 V_z}{\partial r^2} + \rho g_z = 0$$

$$\Rightarrow \mu \frac{\partial^2 V_z}{\partial r^2} = \frac{P_{z=L} - P_{z=0}}{L} - \rho g_z$$

$$P_z = P_z - \rho g_z \quad \Rightarrow \quad \mu \frac{\partial^2 V_z}{\partial r^2} = \frac{P_{z=L} - P_{z=0}}{L}$$

modified Pressure

$$\text{B.C.} \left\{ \begin{array}{l} @ r=0 : \frac{\partial V_z}{\partial r} = \text{finite} \\ @ r=R : V_z = 0 \end{array} \right. \quad \Rightarrow \quad V_z = \left(\frac{P_0 - P_L}{4\mu L} \right) R^2 \left[1 - \left(\frac{r}{R} \right)^2 \right]$$

- حالتی بریم سرانگ بقیه ی کیت ها :

$$V_{z, \max} = V_z |_{r=0} = \left(\frac{P_0 - P_L}{4\mu L} \right) R^2$$

① سرعت بیشینه :

$$\langle V_z \rangle = \frac{\int_0^{2\pi} \int_0^R V_z r dr d\theta}{\int_0^{2\pi} \int_0^R r dr d\theta} = \left(\frac{P_0 - P_L}{8\mu L} \right) R^2 = \frac{1}{2} V_{z, \max}$$

② سرعت متوسط :

$$\omega = \pi R^2 \langle V_z \rangle = \rho \pi \left(\frac{P_0 - P_L}{8\mu L} \right) R^4 \quad \text{The Hagen-Poiseuille eq.} \quad \text{③ نرخ جری جریان :}$$

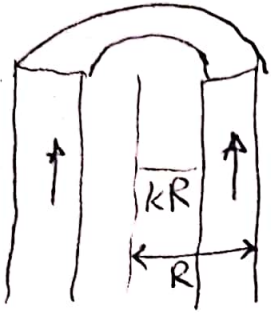
④ جزء z نردی اعلای از مدل به سطح دور :

$$\underline{F}_z = \underline{F} \cdot \underline{\delta}_z = \oint_{\text{سطح داخلی دور}} (\hat{n} \cdot \underline{\phi}) \cdot \underline{\delta}_z ds$$

$$= \int_{\text{سطح داخلی}} (\underline{\delta}_r \cdot \underline{\phi}) \cdot \underline{\delta}_z ds = \int_{\text{سطح داخلی}} (\phi_{r,z})_{r=R} ds = \int_{\sim} \left(-\mu \frac{\partial V_z}{\partial r} \right)_{r=R} ds$$

$$= \left(-\mu \frac{\partial V_z}{\partial r} \right)_{r=R} \cdot (2\pi RL) = \pi R^2 (P_0 - P_L)$$

④ جریان بین استوانه‌ای



- مقداریم جریان دیسکوز به سیالی بین دو استوانه‌ای هم مرکز جریان داده
 - سیال بین دو استوانه بر خلاف جهت گرانش به سمت بالا حرکت می‌کند
 - از اثرات ابتدایی و انتهایی صرف نظر کنیم

- داریم: $v_r = v_\theta = 0$, $v_z = v_z(r)$, $P = P(z)$

- آنه به همان استوانه‌ای نازک از سیال در سه شکل در نظر بگیریم. با نوشتن قانون پایستگی مومنوم از طولی z معادلی

$$\frac{d}{dr} (r \tau_{rz}) = \frac{\rho_0 - \rho_L}{L} r$$

برداري حاصل خواهیم داشت:

$$\int \tau_{rz} = \frac{\rho_0 - \rho_L}{2L} r + \frac{C_1}{r}$$

که $\rho = \rho_0 - \rho_L z$

B.C.: @ $r = \lambda R$: $\tau_{rz} = 0 \Rightarrow C_1 = -\frac{\rho_0 - \rho_L}{2L} (\lambda R)^2$

$$\Rightarrow \tau_{rz} = \frac{\rho_0 - \rho_L}{2L} R \left[\left(\frac{r}{R}\right) - \lambda^2 \left(\frac{R}{r}\right) \right]$$

$$\tau_{rz} = -\mu \frac{dv_z}{dr} \Rightarrow \frac{dv_z}{dr} = -\frac{\rho_0 - \rho_L}{2\mu L} R \left[\left(\frac{r}{R}\right) - \lambda^2 \left(\frac{R}{r}\right) \right]$$

$$\int v_z = -\frac{\rho_0 - \rho_L}{4\mu L} R^2 \left[\left(\frac{r}{R}\right)^2 - 2\lambda^2 \ln\left(\frac{r}{R}\right) + C_2 \right]$$

B.C.: @ $r = kR, r = R$: $v_z = 0 \Rightarrow C_2 = -1$, $2\lambda^2 = \frac{1-k^2}{\ln \frac{1}{k}}$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{aligned} \tau_{rz} &= \frac{\rho_0 - \rho_L}{2L} R \left[\left(\frac{r}{R}\right) - \frac{1-k^2}{2 \ln \frac{1}{k}} \left(\frac{R}{r}\right) \right] \\ v_z &= \frac{\rho_0 - \rho_L}{4\mu L} R^2 \left[1 - \left(\frac{r}{R}\right)^2 - \frac{1-k^2}{\ln \frac{1}{k}} \ln\left(\frac{R}{r}\right) \right] \end{aligned} \right.$$

- بقیه یگیت ها:

$$v_{z, \max} = v_z|_{r=\lambda R} = \frac{\rho_0 - \rho_L}{4\mu L} R^2 \left[1 - \lambda^2 (1 - \ln \lambda^2) \right]$$

① سرعت بیشینه:

$$\langle v_z \rangle = \frac{\rho_0 - \rho_L}{8\mu L} R^2 \left[\frac{1-k^4}{1-k^2} - \frac{1-k^2}{\ln \frac{1}{k}} \right]$$

② ~ متوسط:

$$\omega = \pi R^2 (1-k^2) \rho \langle v_z \rangle = \frac{\pi (\rho_0 - \rho_L)}{8\mu L} \rho R^4 \left[(1-k^4) - \frac{(1-k^2)^2}{\ln \frac{1}{k}} \right]$$

③ نرخ جری جریان:

5

4) نیروی اعمال شوند از سیال به دیواره های استوانه داخلی درونی :

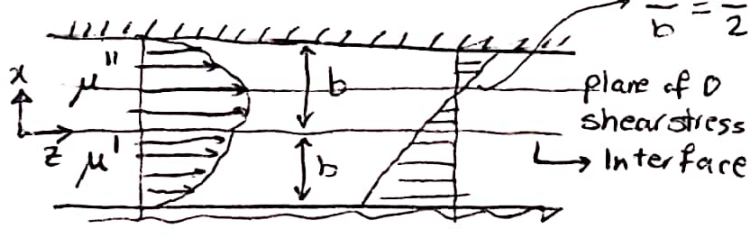
$$F_z = \underline{F} \cdot \underline{\delta}_z = \left[\int_{\text{دیواره بیرونی}} \hat{n} \cdot \underline{\phi} ds + \int_{\text{دیواره درونی}} \hat{n} \cdot \underline{\phi} ds \right] \cdot \underline{\delta}_z$$

$$= \int_{\text{بیرونی}} (\underline{\delta}_r \cdot \underline{\phi}) \cdot \underline{\delta}_z ds + \int_{\text{درونی}} -(\underline{\delta}_r \cdot \underline{\phi}) \cdot \underline{\delta}_z ds = \int_{\text{بیرونی}} \tau_{rz} | ds - \int_{\text{درونی}} \tau_{rz} | ds$$

$$= -\mu \left. \frac{dv_z}{dr} \right|_{r=R} (2\pi RL) + \mu \left. \frac{dv_z}{dr} \right|_{r=kR} (2\pi kRL)$$

$$\Rightarrow F_z = \pi R^2 (1-k^2) (\rho_o - \rho_L)$$

5) جریان در سیال استخراج ناپذیر



در سیال تراکم ناپذیر و استخراج ناپذیر در جهت z به slit افقی با طول L و عرض W تحت تأثیر نیروی گرادیان فشار افقی $\frac{P_o - P_L}{L}$ جریان دارن. نصف کانال توسط جریان I و نصف دیگر از سیال II پر شده. مرزین دو سیال مسطحه

اگر موازنه مومنتوم و واسه حرکت در جهت x از لایه ها بنویسیم، با این معادله دیفرانسیلی میسیم:
 - که این معادله رومی سه واسه حرکت در جهت x از لایه ها است که کرد:

$$\frac{d\tau_{xz}}{dx} = \frac{P_o - P_L}{L}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \tau_{xz}^I = \left(\frac{P_o - P_L}{L}\right)x + C_1^I \\ \tau_{xz}^{II} = \left(\frac{P_o - P_L}{L}\right)x + C_1^{II} \end{array} \right.$$

B.C.: @ $x=0$: $\tau_{xz}^I = \tau_{xz}^{II} \Rightarrow C_1^I = C_1^{II} = C_1$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} -\mu^I \frac{dv_z^I}{dx} = \frac{P_o - P_L}{L} x + C_1 \\ -\mu^{II} \frac{dv_z^{II}}{dx} = \frac{P_o - P_L}{L} x + C_1 \end{array} \right. \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} v_z^I = -\frac{P_o - P_L}{2\mu^I L} x^2 - \frac{C_1}{\mu^I} x + C_2^I \\ v_z^{II} = -\frac{P_o - P_L}{2\mu^{II} L} x^2 - \frac{C_1}{\mu^{II}} x + C_2^{II} \end{array} \right.$$

B.C.#1: @ $x=0$: $v_z^I = v_z^{II} \Rightarrow C_2^I = C_2^{II}$

B.C.#2: @ $x=-b$: $v_z^I = 0$

B.C.#3: @ $x=+b$: $v_z^{II} = 0$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} C_1 = \frac{P_o - P_L}{2L} b \frac{\mu^I - \mu^{II}}{\mu^I + \mu^{II}} \\ C_2^I = C_2^{II} = \frac{P_o - P_L}{2\mu^I L} b^2 \frac{2\mu^I}{\mu^I + \mu^{II}} \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \tau_{xz} = \frac{P_o - P_L}{b} b \left[\frac{x}{b} - \frac{1}{2} \frac{\mu^I - \mu^{II}}{\mu^I + \mu^{II}} \right]$$

$$\left\{ \begin{array}{l} v_z^I = \frac{P_o - P_L}{2\mu^I L} b^2 \left[\frac{2\mu^I}{\mu^I + \mu^{II}} + \frac{\mu^I - \mu^{II}}{\mu^I + \mu^{II}} \cdot \frac{x}{b} - \left(\frac{x}{b}\right)^2 \right] \\ v_z^{II} = \frac{P_o - P_L}{2\mu^{II} L} b^2 \left[\frac{2\mu^{II}}{\mu^I + \mu^{II}} + \frac{\mu^I - \mu^{II}}{\mu^I + \mu^{II}} \cdot \frac{x}{b} - \left(\frac{x}{b}\right)^2 \right] \end{array} \right.$$