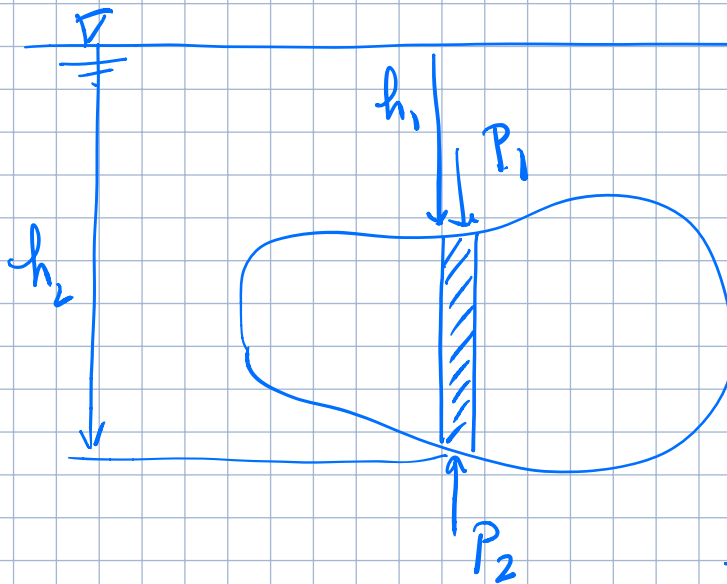
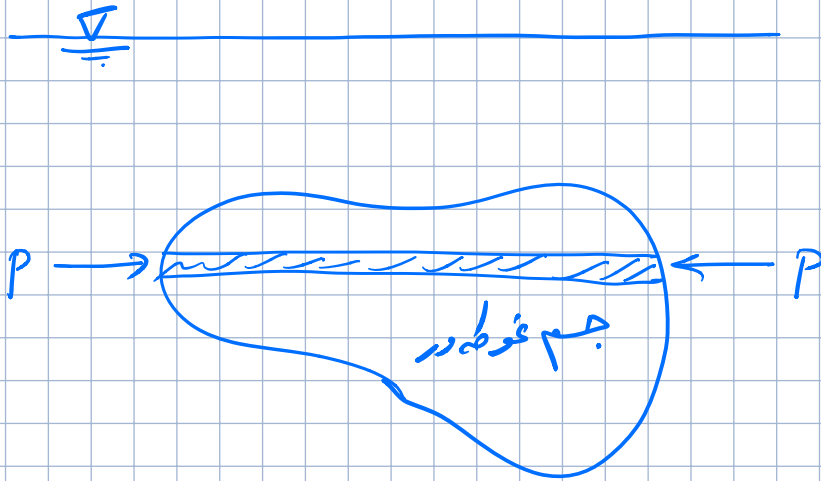


نیروی هیدروستاتیک وارده بر اجسام غوطه‌ور (نیروی شناوری)

# Buoyancy Forces



$$dF_v = dF_2 - dF_1$$

$$= \rho g h_2 dA$$

$$- \rho g h_1 dA$$

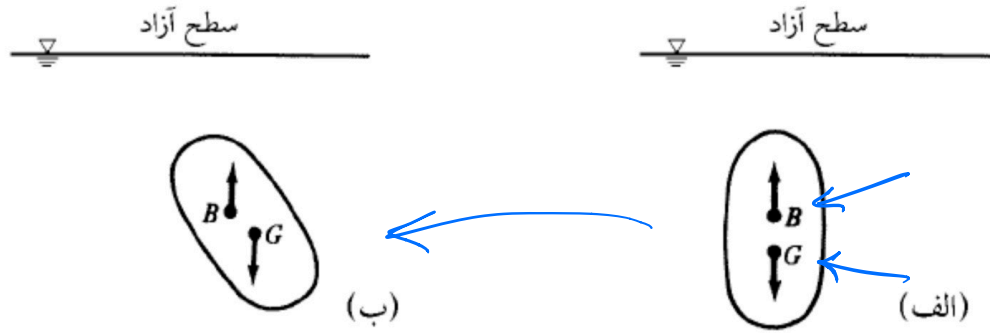
$$= \rho g \underbrace{(h_2 - h_1)}_{dA} dA$$

$$\Rightarrow dF_v = \rho g dV$$

$$\Rightarrow F_v = \int_V \rho g dV = \rho g V$$

مانند معروف ارسطو

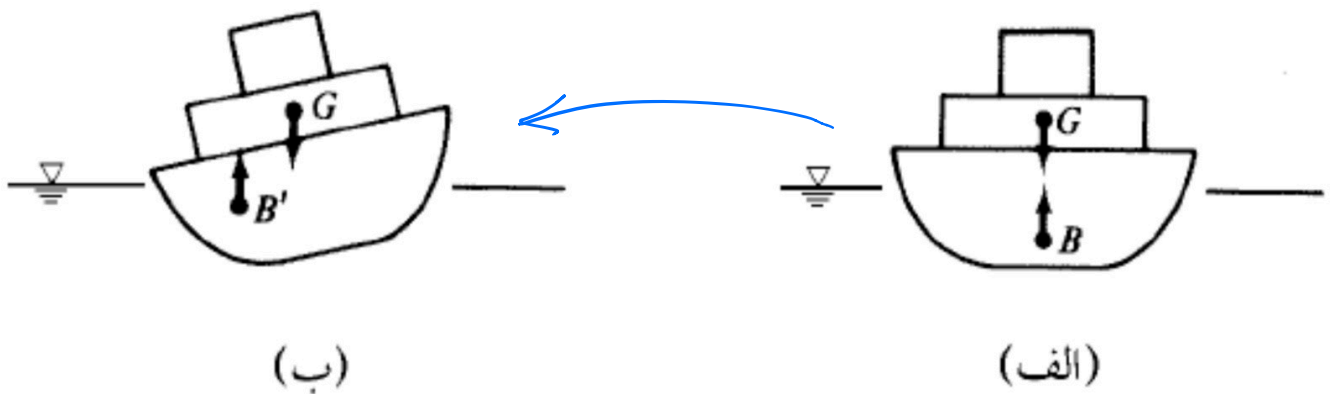
# دایره‌های آب غوطه‌ور



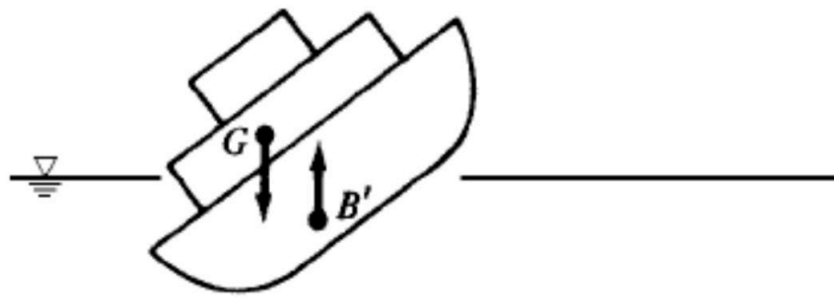
شکل ۲.۲۶: جسم در حال تعادل در داخل سیال



شکل ۲.۲۷: جسم ناپایدار در داخل سیال

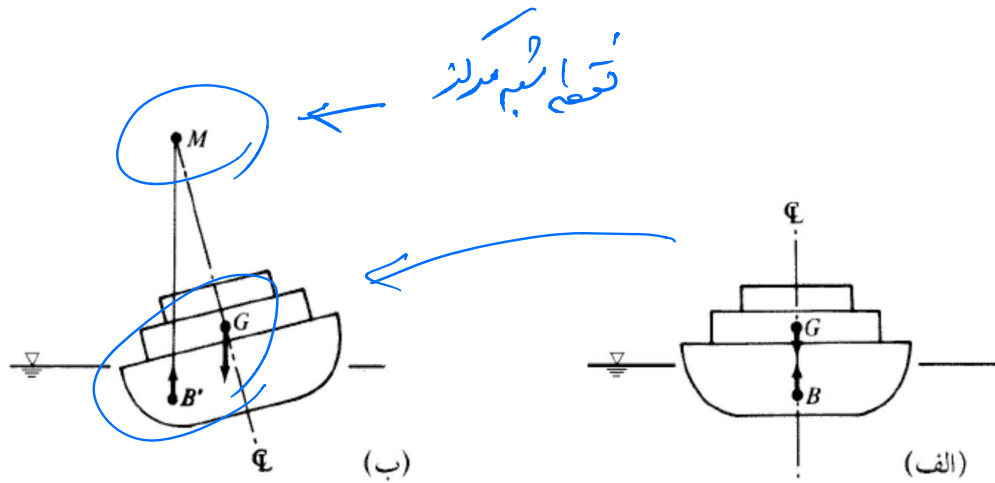


شکل ۲.۲۸: جسم شناور پایدار

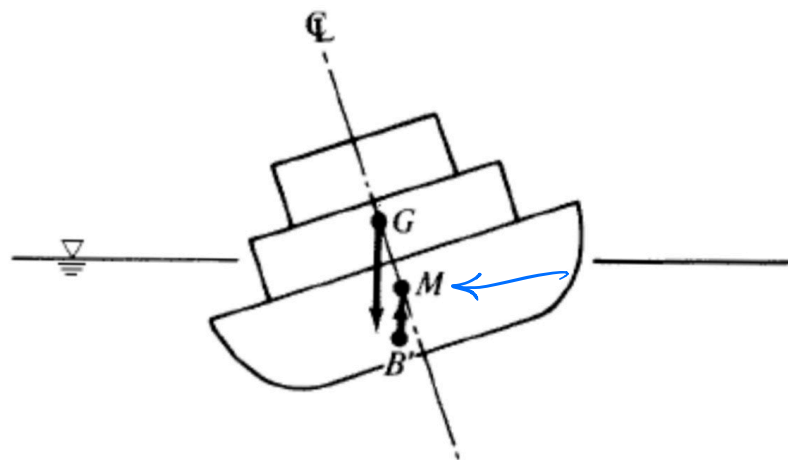


شکل ۲.۲۹: جسم شناور ناپایدار

Metacenter Concept



شکل ۲.۳۰: شبه مرکز



شکل ۲.۳۱: شبه مرکز برای جسم شناور ناپایدار

# سائل در حرکت صلب گوی: Fluids in Rigid-Body Motion

$$-\vec{\nabla}P + \rho \vec{g} = \rho \vec{a} \quad , \quad \vec{a} = \text{برابر با شتاب سائل}$$

$$g_x = g_y = 0 \quad , \quad g_z = -g$$

$$x: \quad -\frac{\partial P}{\partial x} + 0 = \rho a_x \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial P}{\partial x} = -\rho a_x$$

$$y: \quad -\frac{\partial P}{\partial y} + 0 = \rho a_y \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial P}{\partial y} = -\rho a_y$$

$$z: \quad -\frac{\partial P}{\partial z} - \rho g = \rho a_z \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial P}{\partial z} = -\rho (a_z + g)$$

$$dP = \frac{\partial P}{\partial x} dx + \frac{\partial P}{\partial y} dy + \frac{\partial P}{\partial z} dz$$

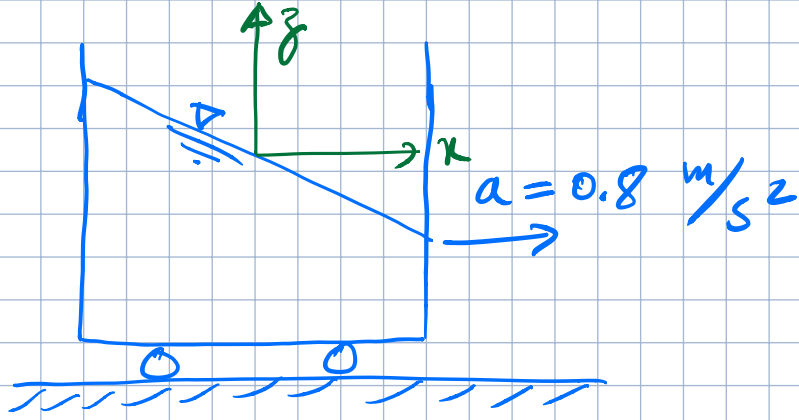
$$= -\rho a_x dx - \rho a_y dy - \rho (a_z + g) dz$$

$$\int_{P_0}^P dP = -\int_{x_0}^x \rho a_x dx - \int_{y_0}^y \rho a_y dy - \int_{z_0}^z \rho (a_z + g) dz$$

$$\Rightarrow P = -\rho [a_x x + a_y y + (a_z + g) z] + P_0$$

مثال:

رضیت سطح آزاد آب را در مخزن شکل زیر که دارای شتاب  $0.8 \text{ m/s}^2$  است، بدست آورید.



$$\Rightarrow P - P_0 = -\rho (0.8x + gz)$$

برای سطح آزاد  $\Rightarrow$

$$0 = -\rho (0.8x + gz)$$

$$\Rightarrow z = -\frac{0.8}{g} x$$

سطح آزاد در حال شیب کردن :