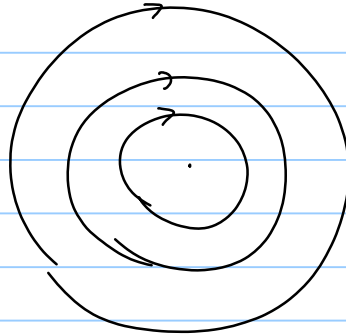


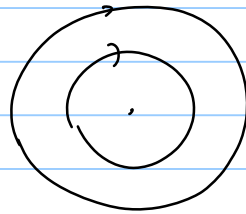
سیلاب ۱ - سه شنبه ۲۲، ۲، ۹۹

گرداب : Vortex



✓ گرداب اجباری Forced Vortex

✓ گرداب آزاد Free Vortex



گرداب اجباری : ( دوران هلب گونه )

دوران هلب گونه  $\omega = \omega$  ،  $v_\theta = r \omega$   
 سول

گرداب آزاد :

$$\vec{\zeta} = \nabla \times \vec{v} = 0$$

مثال : یک جریان هیزون با خطوط کاملاً دایره‌ای در نظر بگیرید. متناهی می‌رود،  
 تناوئی و گردش را برای دو حالت زیر به دست آورید.

الف - دوران هلب گونه (گرداب اجباری)

ب - گرداب آزاد

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

بر گرداب اجباری :  $\vec{\omega} = \frac{1}{2} \nabla \times \vec{v} = \frac{1}{2} \vec{\zeta}$

از طرفی  $\vec{\omega} = \omega_z \hat{k}$  ،  $\omega_z = \frac{1}{2} \zeta_z$

از طرفی با نانو از هلب هصل :

$$\Rightarrow \zeta_z = \left[ \frac{1}{r} \frac{\partial(r v_\theta)}{\partial r} - \frac{1}{r} \frac{\partial v_r}{\partial \theta} \right]$$

بر گرداب اجباری :  $v_\theta = r \omega$  ،  $\omega = \text{Const.}$

$$\vec{\xi}_z = \left[ \frac{1}{r} \frac{\partial(r^2\omega)}{\partial r} - \frac{1}{r} (\dot{\theta}) \right] = 2\omega$$

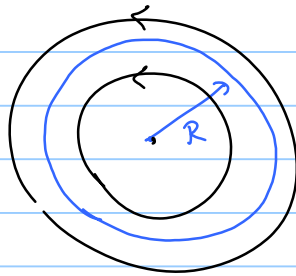
$$\omega = \omega \quad \checkmark$$

میرے گرد باہر اور اندر دونوں  
مہلے گزرتے ہیں۔

$$R = \oint \vec{v} \cdot d\vec{l}$$

$$R = \int_0^{2\pi} v_\theta R d\theta$$

$$= \int_0^{2\pi} R\omega R d\theta = \underbrace{2\pi R^2}_A \omega = 2\omega A \quad \checkmark$$

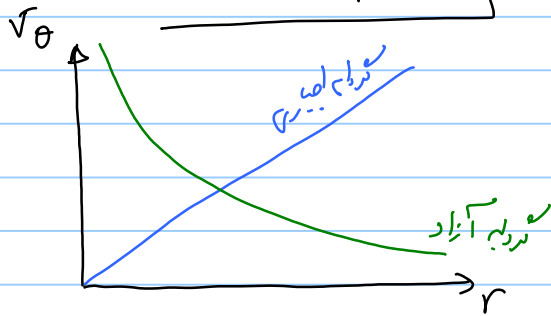


گنڈا بہ آگے آد:

$$\vec{\xi} = 0 \Rightarrow \vec{\xi}_z = 0 \Rightarrow \frac{1}{r} \frac{\partial(rv_\theta)}{\partial r} = 0$$

$$\Rightarrow r v_\theta = \text{Const.} = C$$

$$\Rightarrow v_\theta = \frac{C}{r}$$



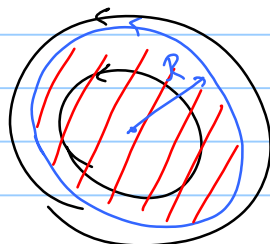
$$\vec{\omega} = \frac{1}{2} \vec{\xi} = \frac{1}{2} (\nabla \times \vec{v}) = 0$$

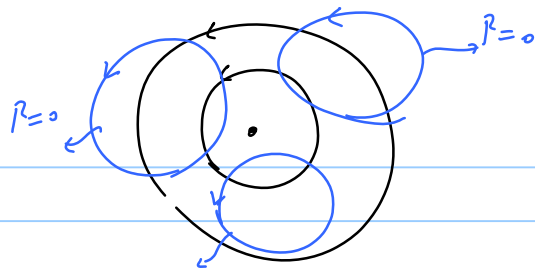
پہلو سے انگریز:  $\oint_C \vec{v} \cdot d\vec{l} = \iint_A (\nabla \times \vec{v}) \cdot \vec{n} dA$

$$R = \int_0^{2\pi} v_\theta R d\theta$$

$$= \int_0^{2\pi} \frac{C}{r} R d\theta$$

$$\Rightarrow R = 2\pi C \neq 0 !$$





تابع پتانسیل سرعت : Velocity Potential Function

این تابع بر مبنای فرض غیر چرخشی تعریف می‌شود.

$$\vec{\nabla} \times \vec{v} = 0 \Rightarrow \vec{v} = \vec{\nabla} \phi$$

تابع پتانسیل سرعت :  $\vec{\nabla} \times \vec{\nabla}(\phi) = 0$  (انتقارپذیری)

در تابع پتانسیل سرعت،  $\phi$ ، معلوم است :

$$\vec{v} = \vec{\nabla} \phi \Rightarrow u = \frac{\partial \phi}{\partial x}, v = \frac{\partial \phi}{\partial y}, w = \frac{\partial \phi}{\partial z}$$

در مختصات استوانه‌ای :

$$v_r = \frac{\partial \phi}{\partial r}, v_\theta = \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta}, v_z = \frac{\partial \phi}{\partial z}$$

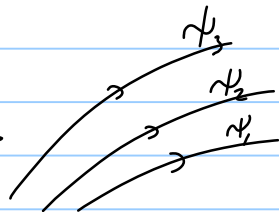
تابع پتانسیل چرخش :  $\psi$

تابع چرخش معکوس بر مبنای فرض چرخشی تعریف می‌شود :

$$u = \frac{\partial \psi}{\partial y}, v = -\frac{\partial \psi}{\partial x}$$

$$v_r = \frac{1}{r} \frac{\partial \psi}{\partial \theta}, v_\theta = -\frac{\partial \psi}{\partial r}$$

$$\psi = \text{const} \rightarrow \text{خط چرخش}$$



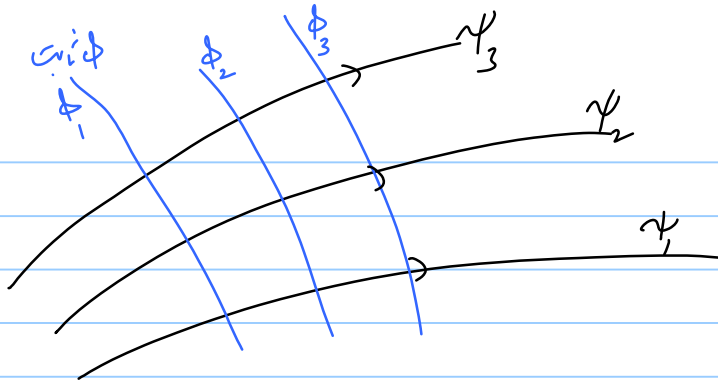
خط چرخش ها با یکدیگر عمودند ؟

$$d\phi = 0 \Rightarrow \underbrace{\frac{\partial \phi}{\partial x}}_u dx + \underbrace{\frac{\partial \phi}{\partial y}}_v dy = 0$$

$$\Rightarrow \left( \frac{dy}{dx} \right)_{\phi = \text{const}} = -\frac{u}{v}$$

$$\left( \frac{dy}{dx} \right)_{\psi = \text{const}} = \frac{v}{u}$$

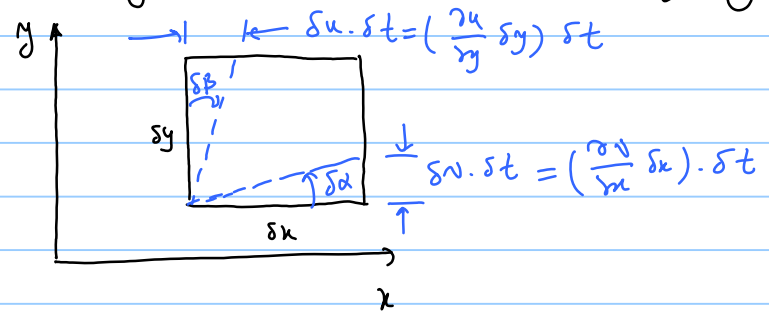
$$\Rightarrow \left( \frac{dy}{dx} \right)_{\phi = \text{const}} \cdot \left( \frac{dy}{dx} \right)_{\psi = \text{const}} = -1$$



دو خط هم :  
 (1) سطح بیرون فقط بر بیرون (دو خط) تعریف می شود ولی بیرون هرگز نمی شود  
 یا بیرون می شود : 2

(2) سطح بیرون فقط بر بیرون نمی شود تعریف می شود ولی بیرون هرگز نمی شود  
 یا بیرون : 2

تغییر شکل زاویه ای حول : Angular Deformation



Angular Def. =  $\delta\alpha + \delta\beta$

نرخ تغییر شکل زاویه ای حول  
 $\lim_{\delta \rightarrow 0} \left( \frac{\delta\alpha}{\delta t} + \frac{\delta\beta}{\delta t} \right) = \frac{d\alpha}{dt} + \frac{d\beta}{dt}$

$= \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial y}$   
 نرخ تغییر شکل زاویه ای حول در لحظه  $t$

از طرف در مورد دوران حول اصل در لحظه  $t$  جهت اولییم :

$\omega_z = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial v}{\partial x} - \frac{\partial u}{\partial y} \right)$

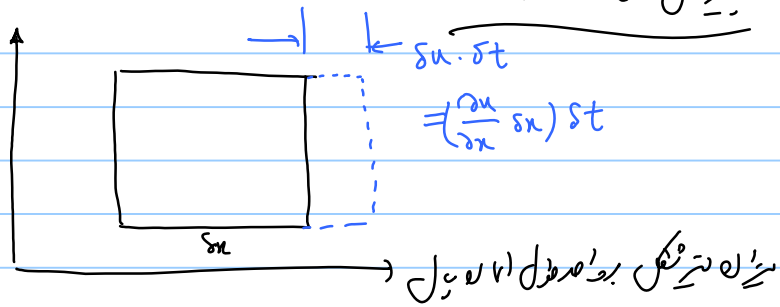
به جهت ترتیب جهت اولییم :

نرخ تغییر شکل زاویه ای حول  $y$  :  $\frac{\partial w}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial z}$

نرخ تغییر شکل زاویه ای حول  $x$  :  $\frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial x}$

Linear Def.

تغییر شکل فعلی اولی :  $\delta u \cdot \delta t$



$$\frac{\delta u \cdot \delta t}{\delta x} = \frac{\partial u}{\partial x} \delta t$$

نرخ تغییر شکل فعلی بر واحد طول اولی در راستای x :

$$\lim_{\delta t \rightarrow 0} \left( \frac{\partial u}{\partial x} \delta t \right) / \delta t = \frac{\partial u}{\partial x}$$

$\delta t \rightarrow 0$

در راستای y :  $\frac{\partial v}{\partial y}$

در راستای z :  $\frac{\partial w}{\partial z}$

نرخ انبساط حجمی  $\equiv$  Volumetric Dilation Rate

$$= \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial w}{\partial z} = \nabla \cdot \vec{v}$$

اگر جریانه تراکم ناپذیر باشد :

$$\frac{d}{dt} \Rightarrow \nabla \cdot \vec{v} = 0$$

فردا دیفرانسیل معادله مشتق :

$$dF = dm \cdot a$$

