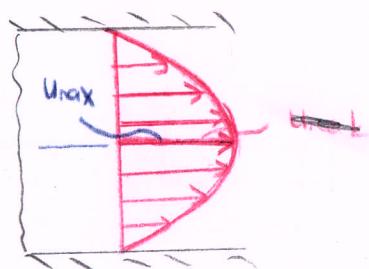
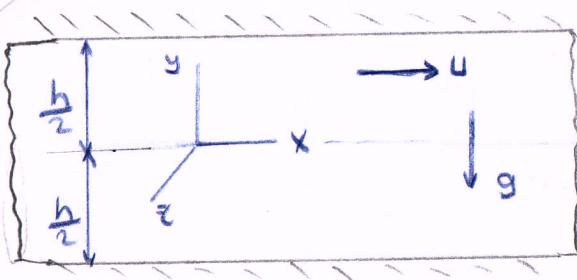


Sabit Plakalar Arasinda Dalmi Lenin Akisi (Doksan Sekizinci Yillarda Polsonville Akisi)



Eskilde gevrekler sonsuz genitlikdeki ve uyanıklıkdeki durumlar doğrudan Newton tipi bitti akışkanın alt dalmı, silindirin içine tırmanan akısı dikkate alalım.

### Kabullen

1) Plakalar x-y düzleğindeki sonsuz:

2) Dalmı akısı

3) Paralel akısı: Bu geometride akışkan paraleltelen plakaların paralel x-y düzleme normal etkileşmeleri, y ve z-ye göre his sebebiyle değişir.

$$u \neq 0, v = w = 0$$

$$4) \underline{g_x = g_z = 0}, \underline{g_y = -g}$$

$$5) \frac{\partial P}{\partial x} = \text{sabit}$$

### Süreklilik Denklemleri

$$\frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial w}{\partial z} = 0$$

Paralel  
akısı      Paralel  
akısı

$$\frac{\partial u}{\partial x} = 0$$

$\rightarrow$   $u = u(y, z)$  (yazılım  $\rightarrow$   $z$  düzleminde)

Denklem (1)  $u$  ninin  $x$ -ye göre değişimi sebebiyle sağda daireler.  
(Yani akış  $x$ -ye göre TAM GELİŞMİZ  $\rightarrow$   $u = u(y, z)$ ). Burada bulutlu akış dalmı ve plaka sonsuz genitlikde olup  $\frac{\partial u}{\partial x} = 0$   $u$  sadece  $y$  ve  $z$  ye bağlıdır.

$$u = u(y) \quad \dots \quad (2)$$

# Nawler - Stokes Drehbew.

## x - gerade

$$g \left( \frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} + w \frac{\partial u}{\partial z} \right) = - \frac{\partial p}{\partial x} + g g x + M \left( \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} \right)$$

~~v=0~~ ~~w=0~~ ~~g\_x=0~~ ~~stabilität~~ ~~Platten geistig~~  
 Drehw. ~~sofortlösbar~~ ~~sofortlösbar~~ ~~sofortlösbar~~ ~~sensitiv~~

~~du/dx=0~~

$$0 = - \frac{\partial p}{\partial x} + M \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \quad \dots \dots \quad (3)$$

## y - gerade

$$g \left( \frac{\partial v}{\partial t} + u \frac{\partial v}{\partial x} + v \frac{\partial v}{\partial y} + w \frac{\partial v}{\partial z} \right) = - \frac{\partial p}{\partial y} + g g y + M \left( \frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial z^2} \right)$$

~~u=v=w=0~~ ~~g\_y=-g~~ ~~Parallel akts (v=w=0)~~

Drehw. ~~akts~~

$0 = - \frac{\partial p}{\partial y} - g g \quad \dots \dots \quad (4)$

## z - gerade

$$g \left( \frac{\partial w}{\partial t} + u \frac{\partial w}{\partial x} + v \frac{\partial w}{\partial y} + w \frac{\partial w}{\partial z} \right) = - \frac{\partial p}{\partial z} + g g z + M \left( \frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial z^2} \right)$$

~~u=v=w=0~~ ~~g\_z=0~~ ~~Parallel akts~~

Drehw.  $0 = - \frac{\partial p}{\partial z} \quad \dots \dots \quad (5)$

Danklem (5) basman 2-geride deñir eder. Danklem (4)  
 constante basman alari 1cm

$$\frac{\partial p}{\partial y} = - g g$$

$$\partial p = - g g \partial y$$

$$p = - g g y + f(x) \quad \dots \dots \quad (6)$$

Düzenleme (6) basman hidrostatik olarak y-pende deşifre edilebilir. (3)

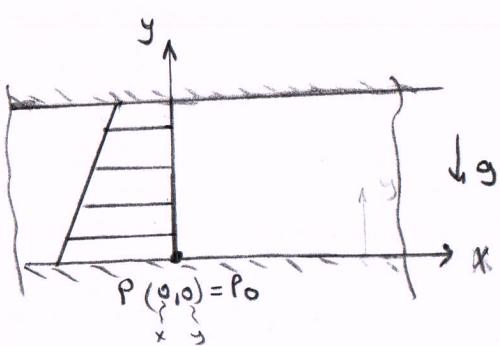
### Hatırlatma CKK

$p'$ 'nın her  $x$ 'in herde  $y$ 'nın fonksiyon olmasından dolayı Düzenleme (7)'de integral sabiti yine  $f(x)$  formu  $\star$ 'e bağlı bir fonksiyon eklenirken olur. Bu nedenle  $y$ 'ye göre konsantre integrasyon islemi yapamazızdır. Buranın nedeni  $y$ 'ye göre konsantre integrasyon islemi yapamazızdır. Konsantre integrasyon islemi yapılmakta olurken olurken eklenirken kaynakbulma, konsantre integrasyon islemi yapılmakta olurken eklenirken.

Düzenleme (6) basman hidrostatik olarak ; y-pende deşifre edilebilir. Yalnız Düzenleme (6) basit bir hidrostatik basma deşifrenin devamıdır. Bu durumda hidrostatik basmanın akıştan bağımsız olmasının etkisi sonuna ulaşır.

### Hatırlatma CKK

Sabast yozaylae sahip olanın sıktırılarası akış akışları iki hidrostatik basma, akış akışının etkisinde bulunur.



$$P(x,y) = -\rho gy + f(x)$$

$$P_0 = \text{constant} \Rightarrow \frac{\partial P}{\partial x} = 0 \Rightarrow P(x) = cx + c_1$$

$$P(x,y) = -\rho gy + cx + c_1$$

$$P(x,y) = -\rho gy + \frac{\partial P}{\partial x} x + c_1$$

$$x=0, y=0 \rightarrow P(x,y) = P_0$$

$$P_0 = 0 + 0 + c_1 \Rightarrow c_1 = P_0$$

$$P(x,y) = -\rho gy + \frac{\partial P}{\partial x} x + P_0$$

Basma Akışı

$H_12$  akisini bularak tam Darkkan (3) elde edelim.

$$\left| \frac{d^2u}{dy^2} = \frac{1}{\mu} \frac{\partial p}{\partial x} \right.$$

$$\left| \frac{du}{dy} = \frac{1}{\mu} \left( \frac{\partial p}{\partial x} \right) y + c_1 \right.$$

$$u = \frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial p}{\partial x} \right) y^2 + c_1 y + c_2 \quad \dots \dots \quad (7)$$

darkkanı elde edelim.  $c_1$  ve  $c_2$  mənşetlərə bərabər kəm

$$(S1) \quad y=0 \rightarrow u=0$$

$$(S2) \quad y=h \rightarrow u=0$$

Sınırları sırtlama ni kullanalım:

$$(S1): \quad y=0 \rightarrow u=0 \quad \Rightarrow \quad c_2 = 0$$

$$0 = \frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial p}{\partial x} \right) 0^2 + c_1 \cdot 0 + c_2 \quad \Rightarrow \quad \boxed{c_2 = 0}$$

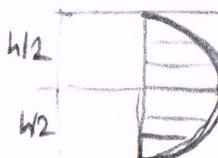
$$(S2) \quad y=h \rightarrow u=0$$

$$0 = \frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial p}{\partial x} \right) h^2 + c_1 \cdot h \quad \Rightarrow \quad c_1 = -\frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial p}{\partial x} \right) h$$

Bu dənədən  $H_12$  deyilimi təm əsərindən bəzək elde edelim:

$$u = \frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial p}{\partial x} \right) y^2 - \frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial p}{\partial x} \right) h y$$

$$\boxed{u = \frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial p}{\partial x} \right) (y^2 - hy)} \quad \dots \dots \quad (8)$$

  
 Aksıza basma gradyanı təqib etdik.  
 Vüqarlıda təqib etdi.  
 Plakalar arasındakı məscəfiyyətə bəzli.

Plakalar arasında geçen akışın destisi  $Q$  (2.-genetik birim nesneler)

$$Q = \int_0^h u(y) dA = \int_0^h u(y) dy$$

(1)

$$\frac{dA}{dy} = 1 \Rightarrow dA = dy$$

$$= \int_0^h \frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial P}{\partial x} \right) (y^2 - hy) dy$$

$$= \frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial P}{\partial x} \right) \left( \frac{y^3}{3} - \frac{hy^2}{2} \right) \Big|_0^h$$

$$= \frac{1}{2\mu} \frac{\partial P}{\partial x} \left( \frac{h^3}{3} - \frac{h^3}{2} \right) = -\frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial P}{\partial x} \right) \left( \frac{h^3}{6} \right)$$

$$Q = -\frac{h^3}{12\mu} \frac{\partial P}{\partial x}$$

(9)

fordoluk hit

$$Q = V \cdot A = V \cdot h \cdot (1) = -\frac{h^3}{12\mu} \frac{\partial P}{\partial x}$$

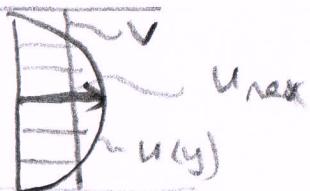
$$V = -\frac{h^3}{12\mu} \frac{\partial P}{\partial x}$$

: ortoluk hit .

$$U_{max} = \frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial P}{\partial x} \right) \left( \frac{h^2}{4} - \frac{h^2}{2} \right) = -\frac{h^3}{8\mu} \frac{\partial P}{\partial x}$$

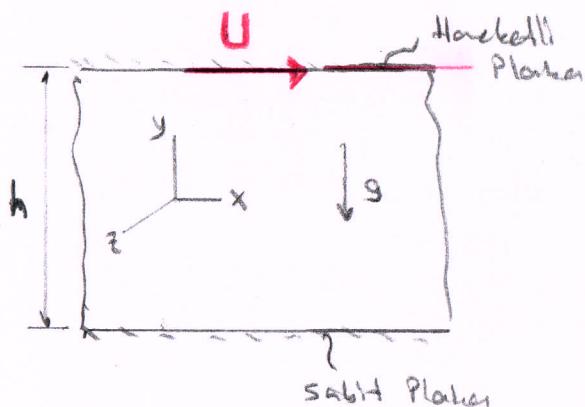
: maksimum hit

$$U_{max} = \frac{3}{2} V$$



(6)

## ② Couette Akışı



$$\frac{\partial P}{\partial x} = c = \text{sabit}$$

Hız profili tarihi plakam sabit oldugu 1. problem den tam elde ettigimiz denklem (7) icin ayri olusturulan acik bir sonucumuz varki:

$$S1 \quad y=0 \rightarrow u=0$$

$$S2 \quad y=h \rightarrow u=U$$

sayis zertemmi kuraline couette akisi ten his profillere elde edebilimizi

$$S1 \quad y=0 \rightarrow u=0$$

$$0 = \frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial P}{\partial x} \right) 0^2 + c_1 0 + c_2 \Rightarrow [c_2=0]$$

$$S2 \quad y=h \rightarrow u=U$$

$$U = \frac{1}{2\mu} \frac{\partial P}{\partial x} h^2 + c_1 h \Rightarrow c_1 = \frac{U}{h} - \frac{1}{2\mu} \frac{\partial P}{\partial x} h$$

$$u = \frac{1}{2\mu} \left( \frac{\partial P}{\partial x} \right) y^2 + \left( \frac{U}{h} - \frac{1}{2\mu} \frac{\partial P}{\partial x} h \right) y$$

$$u = \frac{Uy}{h} + \frac{1}{2\mu} \frac{\partial P}{\partial x} (y^2 - hy)$$

Hız profili

$$\frac{u}{U} = \frac{y}{h} + \frac{1}{2\mu U} \frac{\partial P}{\partial x} (y^2 - hy)$$

Baytara hız profili

$$\frac{u}{U} = \frac{y}{h} + \frac{1}{2\mu U} \frac{\partial P}{\partial x} \frac{y}{h} \left( \frac{y}{h} + \frac{h}{h} \right) \cdot \left( \frac{h^2}{h} \right)$$

$$\frac{u}{U} = \frac{y}{h} + \frac{h^2}{2\mu U} \frac{\partial P}{\partial x} \frac{y}{h} \left( \frac{y}{h} - 1 \right)$$

$$\left( \frac{u}{U} \right) = \left( \frac{y}{h} \right) + \left( \frac{h^2}{2\mu U} \frac{\partial P}{\partial x} \right) \frac{y}{h} \left( \frac{y}{h} - 1 \right)$$

$$u^* = y^* + \frac{1}{2} \rho^* (y^* (y^* - 1))$$

Bogutsatz  
mit profit