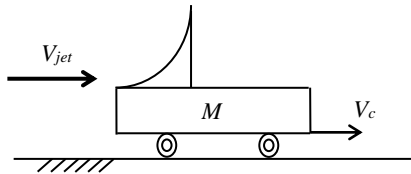


۱- معادله سرعت جریانی با روابط  $\begin{cases} v_x = \frac{x}{1+t} \\ v_y = y \end{cases}$  نشان داده می شود. معادلات خطوط جریان (streamline) و مسیر حرکت ذراتی که در لحظه  $t=t_0$  در نقطه  $(x_0, y_0)$  قرار دارند (pathline) را بدست آورید (۲ نمره).

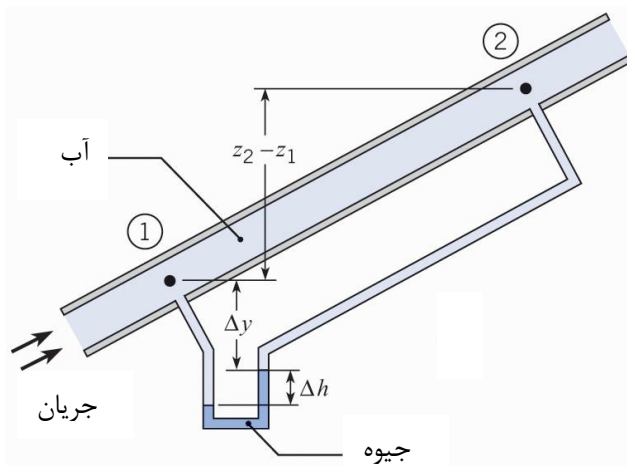


۲- جت آبی با سرعت  $V_{jet}$  و دبی  $Q_{jet}$  مطابق شکل در لحظه  $t=0$  به پره اریبه‌ای به جرم کل  $M$  برخورد کرده و با منحرف شدن به سمت بالا (عمود بر مسیر حرکت اریبه قبل از شروع حرکت) به اریبه شتاب می‌دهد. با صرفنظر کردن از اصطکاک و مقاومت هوا:

الف- رابطه عمومی سرعت اریبه  $(V_c)$  نسبت به زمان را بدست آورید.

ب- اگر  $\rho=1000 \text{ kg/m}^3$ ،  $M=10 \text{ kg}$ ،  $V_{jet}=10 \text{ m/s}$  و دبی جت  $Q_{jet}=0.1 \text{ m}^3/\text{s}$  فرض شود، زمان رسیدن سرعت اریبه به  $V_c=5 \text{ m/s}$  چقدر است؟

(۳ نمره)



۳- در لوله روبرو اگر فاصله مقاطع 1 و 2 برابر  $L$ ، قطر لوله  $D$ ، میزان بالاروی جیوه  $\Delta h$ ، ضریب اصطکاک  $f$  و وزن مخصوص آب و جیوه به ترتیب  $\gamma_w$  و  $\gamma_m$  باشد نشان دهید سرعت جریان برابر است با:

$$V = \sqrt{\frac{2gD\Delta h(\gamma_m - \gamma_w)}{fL\gamma_w}}$$

(۲ نمره)

روابط:  $g = 9.81 \text{ (m/s}^2\text{)} = 32.18 \text{ ft/s}^2$      $\gamma_{H_2O} = 9806 \text{ (N/m}^3\text{)} = 62.4 \text{ lb/ft}^3$      $P = \gamma h$      $\tau = \mu \frac{\partial V}{\partial y}$

مسیر جریان:  $v_{xp} = \frac{dx_p}{dt}$ ,  $v_{yp} = \frac{dy_p}{dt}$ ,  $v_{zp} = \frac{dz_p}{dt}$     خط جریان:  $\frac{dx}{v_x} = \frac{dy}{v_y} = \frac{dz}{v_z}$

قانون بقای جرم:  $\iint_{CS} \rho \vec{v} \cdot d\vec{A} + \frac{\partial}{\partial t} \iiint_{CV} \rho dV = 0$

اندازه حرکت (حجم کنترل اینرسیال)

$$\sum \vec{F} = \rho Q (\vec{v}_2 - \vec{v}_1) \quad \iint_{CS} \vec{T} dA + \iiint_{CV} \vec{B} \rho dv = \iint_{CS} \vec{V} (\rho \vec{V} \cdot d\vec{A}) + \frac{\partial}{\partial t} \iiint_{CV} \vec{V} (\rho dv)$$

$$\iint_{CS} \vec{r} \times \vec{T} dA + \iiint_{CV} \vec{r} \times \vec{B} \rho dv = \iint_{CS} (\vec{r} \times \vec{V}) (\rho \vec{V} \cdot d\vec{A}) + \frac{\partial}{\partial t} \iiint_{CV} (\vec{r} \times \vec{V}) (\rho dv)$$

اندازه حرکت (حجم کنترل غیراینرسیال):

$$\iint_{cs} \vec{T} dA + \iiint_{cv} \vec{B} \rho dv - \iiint_{cv} [\vec{R} + 2\vec{\omega} \times \vec{V}_{xyz} + \vec{\omega} \times \vec{r} + \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r})] \rho dv = \iint_{cs} \vec{V}_{xyz} (\rho \vec{V}_{xyz} \cdot d\vec{A}) + \frac{\partial}{\partial t} \iiint_{cv} \vec{V}_{xyz} (\rho dv)$$

$$\vec{M}_s + \vec{M}_B - \iiint_{cv} \left\{ \vec{r} \times [\vec{R} + 2\vec{\omega} \times \vec{V}_{xyz} + \vec{\omega} \times \vec{r} + \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r})] \right\} \rho dv = \iint_{cs} (\vec{r} \times \vec{V}_{xyz}) (\rho \vec{V}_{xyz} \cdot d\vec{A}) + \frac{\partial}{\partial t} \iiint_{cv} (\vec{r} \times \vec{V}_{xyz}) (\rho dv)$$

قانون اول ترمودینامیک (ورودی و خروجی یک بعدی-دائمی):

$$\left[ \frac{V_1^2}{2} + g(z_c)_1 + h_1 \right] + \frac{dQ}{dm} = \left[ \frac{V_2^2}{2} + g(z_c)_2 + h_2 \right] + \frac{dW_s}{dm}$$

$$\frac{V^2}{2} + gz + \frac{P}{\rho} = Cte \quad \text{معادله برنولی:}$$

$$h_f = \frac{128\mu QL}{\pi D^4 \gamma} \quad \text{فرمول هیگن-پویسلی:} \quad \text{در لوله ها:}$$

$$h_f = f \frac{l}{D} \frac{V^2}{2g} \quad \text{فرمول دارسی-ویسباخ:}$$

$$f = \frac{64}{Re} \quad \text{جریان آرام:} \quad \frac{1}{\sqrt{f}} = 1.14 - 2.0 \log \left[ \frac{e}{D} + \frac{9.35}{Re \sqrt{f}} \right] \quad \text{(جریان انتقالی و آشفته:)}$$

$$f = \frac{1}{[1.14 - 2 \log_{10}(\frac{e}{D})]^2} \quad \text{جریان زیر:}$$

$$\Delta Q = \frac{-\sum_i^{loop} (h'_f)_i}{n \sum_i^{loop} \frac{(h'_f)_i}{Q'_i}} \quad \text{روش هاردی کراس:}$$

(با فرض استفاده از رابطه دارسی - ویسباخ  $n=2$ )

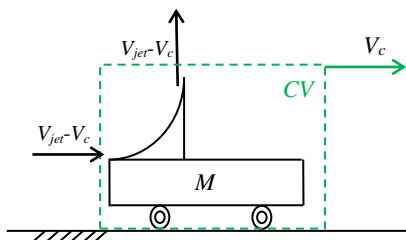
جواب:

۱- معادله خطوط جریان:

$$\frac{dx}{v_x} = \frac{dy}{v_y} \quad \frac{dx}{x/1+t} = \frac{dy}{y} \quad \int \frac{dy}{y} = (1+t) \int \frac{dx}{x} \quad \ln y = (1+t) \ln x + \ln c \quad \boxed{y = cx^{(1+t)}}$$

معادله مسیر حرکت ذراتی که در لحظه  $t=t_0$  در نقطه  $(x_0, y_0)$  قرار دارند (مسیر جریان):

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = \frac{x}{t+1} \\ \frac{dy}{dt} = y \end{cases} \quad \begin{cases} \int_{x_0}^x \frac{dx}{x} = \int_{t_0}^t \frac{dt}{t+1} \\ \int_{y_0}^y \frac{dy}{y} = \int_{t_0}^t dt \end{cases} \quad \begin{cases} \ln x|_{x_0}^x = \ln(1+t)|_{t_0}^t \\ \ln x|_{y_0}^y = (1+t)|_{t_0}^t \end{cases} \quad \begin{cases} \ln \frac{x}{x_0} = \ln \frac{1+t}{1+t_0} \\ \ln \frac{y}{y_0} = t - t_0 \end{cases} \quad \begin{cases} \frac{x}{x_0} = \frac{1+t}{1+t_0} \\ \frac{y}{y_0} = e^{(t-t_0)} \end{cases} \quad \boxed{\begin{cases} x = x_0 \frac{1+t}{1+t_0} \\ y = y_0 e^{(t-t_0)} \end{cases}}$$



-۲

الف- حجم کنترل غیر اینرسیالی را در پیرامون ارابه در نظر می‌گیریم که همراه آن با سرعت  $V_C$  حرکت می‌کند:

$$\iint_{cs} \vec{T} d\vec{A} + \iiint_{cv} \vec{B} \rho dv - \iiint_{cv} [\vec{R} + 2\vec{\omega} \times \vec{V}_{xyz} + \vec{\omega} \times \vec{r} + \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r})] \rho dv = \iint_{cs} \vec{V}_{xyz} (\rho \vec{V}_{xyz} \cdot d\vec{A}) + \frac{\partial}{\partial t} \iiint_{cv} \vec{V}_{xyz} (\rho dv)$$

$$-\iiint_{cv} \vec{R} \rho dv = \iint_{cs} \vec{V}_{xyz} (\rho \vec{V}_{xyz} \cdot d\vec{A}) \quad -a_x M = (V_{jet} - V_C) [-\rho (V_{jet} - V_C) A_1] \quad a_x = \frac{[\rho A_1 (V_{jet} - V_C)^2]}{M}$$

$$\frac{dV_C}{dt} = \frac{\rho A_1}{M} (V_{jet} - V_C)^2 \quad \frac{dV_C}{(V_{jet} - V_C)^2} = \frac{\rho A_1}{M} dt \quad (V_{jet} - V_C)^{-1} \Big|_0^{V_C} = \frac{\rho A_1}{M} t \Big|_0^t$$

$$\frac{1}{V_{jet} - V_C} - \frac{1}{V_{jet}} = \frac{\rho A_1}{M} t \quad \frac{1}{V_{jet} - V_C} = \frac{\rho A_1 V_{jet} t + 1}{V_{jet}} \quad V_{jet} - V_C = \frac{V_{jet}}{1 + \frac{\rho A_1 V_{jet} t}{M}}$$

$$V_C = V_{jet} - \frac{V_{jet}}{1 + \frac{\rho A_1 V_{jet} t}{M}} \quad \text{و یا } (Q_{jet} = V_{jet} A_1) \rightarrow \boxed{V_C = V_{jet} - \frac{V_{jet}}{1 + \frac{\rho Q_{jet} t}{M}}}$$

-ب

$$5 = 10 - \frac{10}{1 + \frac{1000 \times 0.1}{10} \times t} \quad t = 0.1 \text{ s}$$

-۳

$$\frac{V_1^2}{2g} + z_1 + \frac{P_1}{\gamma_w} = \frac{V_2^2}{2g} + z_2 + \frac{P_2}{\gamma_w} + f \frac{L}{D} \cdot \frac{V^2}{2g} \quad \frac{P_1 - P_2}{\gamma_w} = z_2 - z_1 + f \frac{L}{D} \cdot \frac{V^2}{2g} \quad \text{(I)}$$

$$P_2 = P_1 + \gamma_w (\Delta h + \Delta y) - \gamma_m \Delta h - \gamma_w (\Delta y + z_2 - z_1)$$

$$P_2 = P_1 + (\gamma_w - \gamma_m) \Delta h - \gamma_w (z_2 - z_1) \quad \frac{P_1 - P_2}{\gamma_w} = z_2 - z_1 + \left( \frac{\gamma_m}{\gamma_w} - 1 \right) \Delta h \quad \text{(II)}$$

$$\text{(I) و (II)} \implies \left( \frac{\gamma_m}{\gamma_w} - 1 \right) \Delta h = f \frac{L}{D} \cdot \frac{V^2}{2g} \quad \boxed{V = \sqrt{\frac{2gD\Delta h(\gamma_m - \gamma_w)}{fL\gamma_w}}}$$