

AKM 205
VİTE SİNAVI
YAT 2010
CEVAP ANAHTARI

1. Sabit hız potansiyeli eğrileri ile sabit akım fonksiyon eğrilerinin birbirlerini dik kestiklerini ispatlayınız.

Sabit akım fonksiyon eğrileri için,

$$d\phi = \frac{\partial \phi}{\partial x} dx + \frac{\partial \phi}{\partial y} dy = 0$$

Düzenlersek,

$$\left(\frac{dy}{dx}\right)_\phi = -\frac{\partial \phi / \partial x}{\partial \phi / \partial y} = -\frac{v}{u} \quad \left(\begin{array}{l} \text{Sabit akım fonksiyon} \\ \text{eğrilerinin eğimleri} \end{array} \right)$$

Sabit akım potansiyeli eğrileri için,

$$d\phi = \frac{\partial \phi}{\partial x} dx + \frac{\partial \phi}{\partial y} dy = 0$$

Düzenleyecek olursak,

$$\left(\frac{dy}{dx}\right)_\phi = -\frac{\partial \phi / \partial x}{\partial \phi / \partial y} = \frac{v}{u} \quad \left(\begin{array}{l} \text{Sabit akım potansiyeli} \\ \text{eğrilerinin eğimleri} \end{array} \right)$$

Eğimler çarpımından,

$$\left(\frac{dy}{dx}\right)_\phi \left(\frac{dy}{dx}\right)_\phi = -1$$

Q.E.D.

2.

a. $V = f(\rho, D, W, b, d)$

$V = LT^{-1}$ $\rho = FL^{-3}T^2$ $D = L$ $W = F$ $b = L$ $d = L$

3: terasından $6 - 3 = 3$ adet Π terimi gerektirir.

Π_1 V 'yi içerir.

$\Pi_1 = VD \sqrt{\frac{\rho}{W}} = (LT^{-1}) \cdot (L) \sqrt{\frac{FL^{-3}T^2}{F}} = F^0 L^0 T^0$
Boyutsuz!

$\Pi_2 = \frac{b}{d}$ (Boyutsuz)

$\Pi_3 = \frac{d}{D}$ (Boyutsuz) olarak seçilebilir.

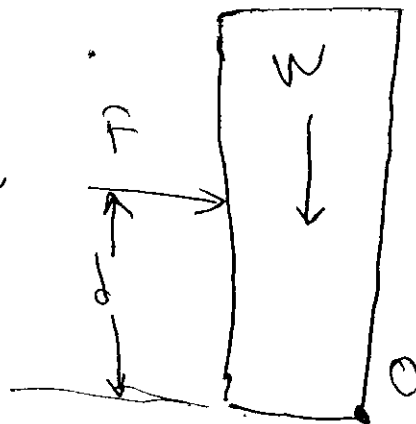
$\Pi_1 = f(\Pi_2, \Pi_3)$

Burada,

$VD \sqrt{\frac{\rho}{W}} = f\left(\frac{b}{d}, \frac{d}{D}\right)$

b. 0 noktası etrafında moment alacak olursak,

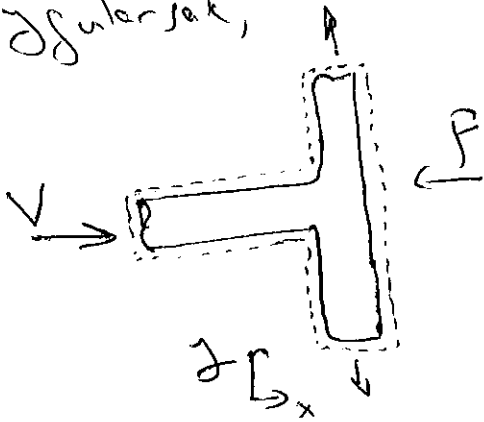
$\sum M_0 = 0$
olmalıdır.



Bu durumda,

$$Fd = w \left(\frac{b}{2} \right) \quad \text{olar.} \quad (*)$$

Uygun bir kontrol hacmi seçip RTT noktasını için uygularsak,



$$\int \rho \mathbf{v} \cdot \mathbf{n} \, dA = \sum F_x$$

$$\rho V^2 A = F \quad (**)$$

(*) ile (**) birleştirilirse,

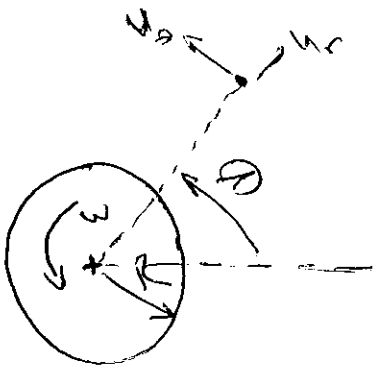
$$(\rho V^2 A)(d) = w \left(\frac{b}{2} \right)$$

$$A = \frac{\pi}{4} D^2$$

$$V = \sqrt{\frac{2wb}{\pi \rho d D^2}}$$

c) β : teorisi incelenecek olursa $\phi \left(\frac{b}{d}, \frac{b}{D} \right)$ fonksiyonunun $\frac{d}{D}$ parametresinden bağımsız olduğuna görülecektir!

3.



$$u_r = 0 \quad u_\theta = 0$$

titik ini konstan,

$$0 = \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial u}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin^2 \theta \frac{\partial u}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 u}{\partial \phi^2}$$

$$\frac{\partial u}{\partial \phi} = 0 \quad (\text{Eksend simetrik})$$

$$0 = -\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial u}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin^2 \theta \frac{\partial u}{\partial \theta} \right) - \frac{u}{r^2}$$

Diperoleh persamaan Laplace, simetris terhadap sumbu z

Akhir simetris terhadap,

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

$$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial u}{\partial r} \right) - \frac{u}{r^2} = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial u}{\partial r} \right) + \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial r} - \frac{u}{r} = 0$$

$$u = f(r)$$

$$\frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial u}{\partial r} \right) + \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial r} - \frac{u}{r} = 0$$

Integral alarak,

$$\frac{du}{dr} + \frac{u}{r} = C_1$$

$$r \frac{du}{dr} + u = C_1 r$$

$$\frac{d(ru)}{dr} = C_1 r$$

$$ru = \frac{C_1 r^2}{2} + C_2$$

$$u = \frac{C_1 r}{2} + \frac{C_2}{r}$$

$r \rightarrow \infty \quad u \rightarrow 0$ (Akisken sonsuzda durmaz) olduğundan

$$C_1 = 0$$

$$u = \frac{C_2}{r}$$

Silindirin yüzeyinde ise,

$$r = R \quad u = R\omega$$

$$C_2 = R^2\omega$$

$$u = \frac{R^2\omega}{r}$$