

มหาวิทยาลัยสงขลานครินทร์
คณะวิศวกรรมศาสตร์

การสอบกลางภาค ประจำภาคการศึกษาที่ 1

ปีการศึกษา 2554

วันที่ 30 กรกฎาคม 2554

เวลา 9:00-12:00 น.

วิชา 216-342 กลศาสตร์ของไหล 2

ห้อง R200, S101

=====

คำสั่ง

1. ข้อสอบมีทั้งหมด 4 ข้อ ให้ทำทุกข้อ
2. อนุญาตให้นำเอกสารและเครื่องคิดเลขเข้าห้องสอบ
3. ให้เขียนชื่อ-สกุล รหัสนักศึกษา และ Section ลงในข้อสอบทุกหน้า

ทุจริตในการสอบโทษขั้นต่ำปรับตกในรายวิชานั้นและพักการเรียนหนึ่งภาคการศึกษา

ข้อที่	คะแนนเต็ม	คะแนนที่ได้
1	20	
2	15	
3	20	
4	25	
รวม	80	

อาจารย์ กิตตินันท์ มลิวรรณ

อาจารย์ ชยุต นันทดุสิต

(ผู้ออกข้อสอบ)

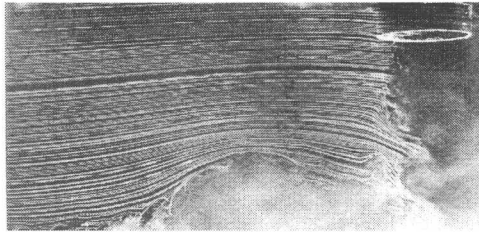
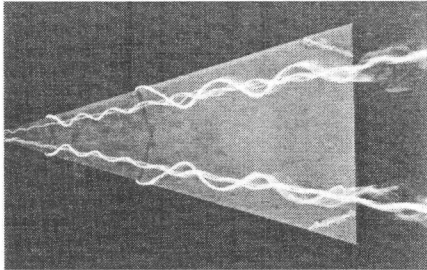
ชื่อ-สกุล _____ รหัส _____ Section _____

ข้อที่ 1.จงตอบคำถามต่อไปนี้

1.1. ในกลศาสตร์ของไหล สามารถแบ่งการวิเคราะห์การไหลได้ 3 วิธี และมีวิธีอะไรบ้าง จงอธิบายแนวคิดของแต่ละวิธีโดยสังเขป

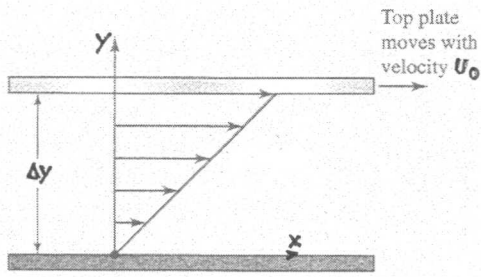
1.2. การไหลสามารถแยกประเภทตามสมมติฐานอะไรบ้างและแต่ละสมมติฐานประกอบไปด้วยอะไรบ้าง (ตอบอย่างน้อย 5 สมมติฐาน พร้อมทั้งชื่อภาษาอังกฤษด้วย)

1.3. ในแต่ละรูปแสดงการศึกษาการไหลด้วยวิธีเชิงทัศน จงอธิบายเทคนิคการศึกษาการไหลของแต่ละรูป และเส้นการไหลที่เห็นแต่ละรูปเรียกว่าเส้นอะไร

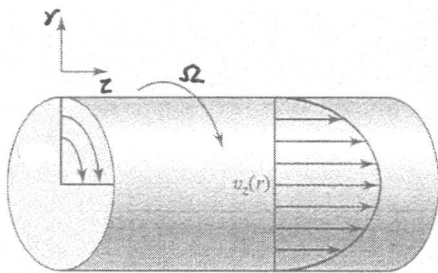


1.4. จงอธิบายนิยามของเส้นแนวกระแส (streamlines) แนววิถี (pathline) และแนวริ้ว (streakline) ทั้งสามเส้นจะเหมือนกันในกรณีใด

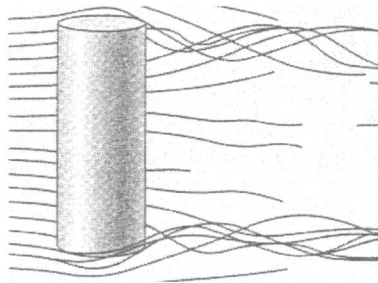
1.5. จงเขียนสมการแสดงส่วนประกอบของเวกเตอร์ความเร็วพร้อมทั้งระบุมิติของปัญหา เช่น $U = u(x)\mathbf{i}$ นั่นคือ $v = w = 0$ และ u เป็นฟังก์ชันกับ x เท่านั้น เป็นการไหลแบบ 1 มิติ



$U = \dots\dots\dots\mathbf{i} + \dots\dots\dots\mathbf{j} + \dots\dots\dots\mathbf{k}$

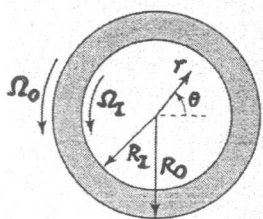
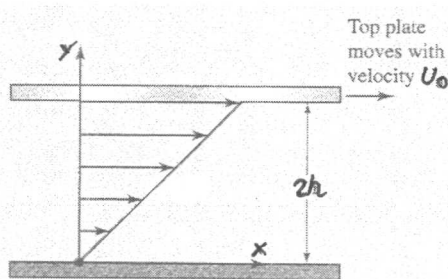


$U = \dots\dots\dots\mathbf{e}_r + \dots\dots\dots\mathbf{e}_\theta + \dots\dots\dots\mathbf{e}_z$



$U = \dots\dots\dots\mathbf{i} + \dots\dots\dots\mathbf{j} + \dots\dots\dots\mathbf{k}$

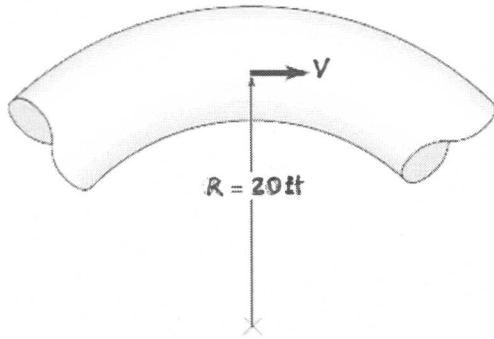
1.6. จงเขียนเงื่อนไขขอบเขตของการไหลในแต่ละกรณี



Ω คือ ความเร็วเชิงมุม

ข้อที่ 2. จงตอบคำถามต่อไปนี้

2.1 น้ำไหลผ่านท่อโค้งรูป ด้วยความเร็ว $V = 10t$ ft/s เมื่อ t มีหน่วยเป็นวินาที จงหาความเร่งของน้ำที่ $t = 2$ s

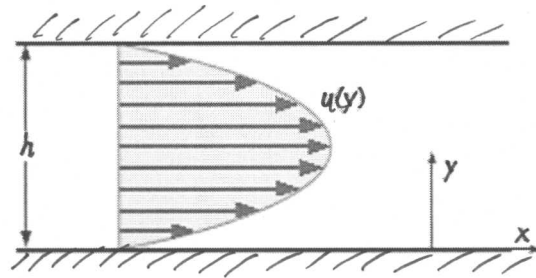


2.2 การไหลที่มีความเร็วและความหนาแน่น ดังต่อไปนี้มีความเป็นไปได้หรือไม่และเพราะอะไร

(ก) $u = Axy^2$, $v = -Ax^2y$, $w = 0$, $\rho = Bxy$ เมื่อ A และ B คือค่าคงที่

(ข) $v_r = U(1 - R_2/r_2)\cos\theta$, $v_\theta = -U(1 + R^2/r^2)\sin\theta$, $v_z = 0$, $\rho = Cz + \rho_0$ เมื่อ U , R , C และ ρ_0 คือค่าคงที่

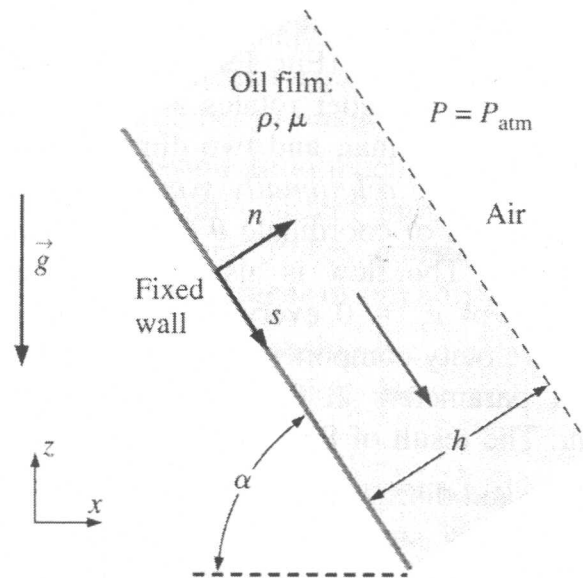
ข้อที่ 3 .พิจารณาการไหล Poiseuille flow แบบ 2 มิติระหว่างแผ่นเรียบที่วางขนานอยู่ห่างกันที่ระยะ h ดังแสดงในรูป



ในกรณีที่เป็นกรไหลแบบยูบตัวไม่ได้ที่สภาวะคงตัว ในที่นี้กำหนดให้ μ เป็นความหนืดของของไหล และให้ค่าการเปลี่ยนแปลงความดันตามทิศทางกรไหล dP/dx เป็นค่าคงที่และมีค่าติดลบ ไม่คิดผลของความเร่งโน้มถ่วงของโลก

- (ก) จงหาสนามความเร็ว
- (ข) การไหลเป็นแบบ Rotational หรือแบบ Irrotational และถ้าเป็นแบบ Rotational จงคำนวณ Vorticity ในแนวแกน z และการหมุนของการไหลมีทิศตามเข็มนาฬิกาหรือทวนเข็มนาฬิกา
- (ค) จงคำนวณ Linear strain rate ในแนวแกน x และแกน y
- (ง) จงคำนวณหา Shear strain rate

ข้อที่ 4 . น้ำมันไหลช้าๆแบบ 1 มิติ ลงตามผนังเอียง ดังรูป



- (ก) จงเขียนสมมติฐานที่ใช้ในการคำนวณ
- (ข) จงเขียนเงื่อนไขขอบเขตของการไหล
- (ค) จงหาสมการความดันในแนวแกน n
- (ง) จงหาความเร็วตามแกน s โดยใช้สมการความต่อเนื่อง และสมการนาเวียร์-สโตกส์
- (จ) จงหาอัตราการไหลเชิงปริมาตรต่อหนึ่งหน่วยความลึก

สมการพื้นฐาน

ความเร่ง

$$a_x = \left(V_x \frac{\partial V_x}{\partial x} + V_y \frac{\partial V_x}{\partial y} + V_z \frac{\partial V_x}{\partial z} \right) + \frac{\partial V_x}{\partial t}$$

$$a_y = \left(V_x \frac{\partial V_y}{\partial x} + V_y \frac{\partial V_y}{\partial y} + V_z \frac{\partial V_y}{\partial z} \right) + \frac{\partial V_y}{\partial t}$$

$$a_z = \left(V_x \frac{\partial V_z}{\partial x} + V_y \frac{\partial V_z}{\partial y} + V_z \frac{\partial V_z}{\partial z} \right) + \frac{\partial V_z}{\partial t}$$

ความเร็วเชิงมุม

$$\omega = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial V_z}{\partial y} - \frac{\partial V_y}{\partial z} \right) \mathbf{i} + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial V_x}{\partial z} - \frac{\partial V_z}{\partial x} \right) \mathbf{j} + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial V_y}{\partial x} - \frac{\partial V_x}{\partial y} \right) \mathbf{k}$$

Linear strain rate

$$\varepsilon_{xx} = \frac{\partial u}{\partial x}, \varepsilon_{yy} = \frac{\partial v}{\partial y}, \varepsilon_{zz} = \frac{\partial w}{\partial z}$$

Shear strain rate

$$\varepsilon_{xy} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right), \varepsilon_{xz} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial w}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial z} \right), \varepsilon_{yz} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial v}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial y} \right)$$

สมการต่อเนื่อง

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial x}(\rho u) + \frac{\partial}{\partial y}(\rho v) + \frac{\partial}{\partial z}(\rho w) = 0$$

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{1}{r} (r \rho V_r) + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} (\rho V_\theta) + \frac{\partial}{\partial z} (\rho V_z) = 0$$

สมการนาเวียร์-สโตกส์

$$x\text{-component: } \rho g_x - \frac{\partial p}{\partial x} + \mu \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} \right) = \rho \left(\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} + w \frac{\partial u}{\partial z} \right)$$

$$y\text{-component: } \rho g_y - \frac{\partial p}{\partial y} + \mu \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial z^2} \right) = \rho \left(\frac{\partial v}{\partial t} + u \frac{\partial v}{\partial x} + v \frac{\partial v}{\partial y} + w \frac{\partial v}{\partial z} \right)$$

$$z\text{-component: } \rho g_z - \frac{\partial p}{\partial z} + \mu \left(\frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial z^2} \right) = \rho \left(\frac{\partial w}{\partial t} + u \frac{\partial w}{\partial x} + v \frac{\partial w}{\partial y} + w \frac{\partial w}{\partial z} \right)$$

r-component:

$$\rho g_r - \frac{\partial p}{\partial r} + \mu \left[\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial V_r}{\partial r} \right) - \frac{V_r}{r^2} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial V_r}{\partial \theta^2} - \frac{2}{r^2} \frac{\partial V_\theta}{\partial \theta} + \frac{\partial^2 V_r}{\partial z^2} \right]$$

$$\theta\text{-component: } = \rho \left(\frac{\partial V_r}{\partial t} + V_r \frac{\partial V_r}{\partial r} + \frac{V_\theta}{r} \frac{\partial V_r}{\partial \theta} - \frac{V_\theta^2}{r} + V_z \frac{\partial V_r}{\partial z} \right)$$

$$\rho g_\theta - \frac{1}{r} \frac{\partial p}{\partial \theta} + \mu \left[\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial V_\theta}{\partial r} \right) - \frac{V_\theta}{r^2} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 V_\theta}{\partial \theta^2} + \frac{2}{r^2} \frac{\partial V_r}{\partial \theta} + \frac{\partial^2 V_\theta}{\partial z^2} \right]$$

$$z\text{-component: } = \rho \left(\frac{\partial V_\theta}{\partial t} + V_r \frac{\partial V_\theta}{\partial r} + \frac{V_\theta}{r} \frac{\partial V_\theta}{\partial \theta} - \frac{V_r V_\theta}{r} + V_z \frac{\partial V_\theta}{\partial z} \right)$$

$$\rho g_z - \frac{\partial p}{\partial z} + \mu \left[\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial V_z}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 V_z}{\partial \theta^2} + \frac{\partial^2 V_z}{\partial z^2} \right]$$

$$= \rho \left(\frac{\partial V_z}{\partial t} + V_r \frac{\partial V_z}{\partial r} + \frac{V_\theta}{r} \frac{\partial V_z}{\partial \theta} + V_z \frac{\partial V_z}{\partial z} \right)$$