

## **BÖLÜM 6**

### **AKIŞKAN HAREKETİNİ YÖNETEN GENEL DENKLEMLERİN**

#### **DİFERANSİYEL FORMU**

- 1.1 Hareketi takiben alınmış türev
- 1.2 Diverjans teoremi
- 1.3 Süreklilik denkleminin diferansiyel formu
- 1.4 Momentum denkleminin diferansiyel formu
- 1.5 Enerji denkleminin diferansiyel formu

### 1.1- Hareketi Takiben Alınmış Türev

$(x, y, z)$  kartezyen koordinat sisteminde bir  $A(x, y, z, t)$  fonksiyonunu göz önüne alalım.

Fonksiyonun tam diferansiyeli

$$dA = \frac{\partial A}{\partial x} dx + \frac{\partial A}{\partial y} dy + \frac{\partial A}{\partial z} dz + \frac{\partial A}{\partial t} dt$$

Düzenlenerek

$$\frac{dA}{dt} = \frac{\partial A}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial A}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial A}{\partial z} \frac{dz}{dt} + \frac{\partial A}{\partial t}$$

Hız tanımı

$$\vec{V} = u\vec{i} + v\vec{j} + w\vec{k}, \quad \rightarrow \quad \frac{dx}{dt} = u, \quad \frac{dy}{dt} = v, \quad \frac{dz}{dt} = w$$

Böylece

$$\frac{dA}{dt} = \frac{\partial A}{\partial t} + u \frac{\partial A}{\partial x} + v \frac{\partial A}{\partial y} + w \frac{\partial A}{\partial z}$$

Ayrıca gradyan tanımı gereği

$$\nabla A = \frac{\partial A}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial A}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial A}{\partial z} \vec{k}$$

Böylece *hareketi takiben alınmış türev*

$$\frac{DA}{Dt} = \frac{\partial A}{\partial t} + \vec{V} \cdot \nabla A$$

Bu ifadede ilk terim zamana göre değişimleri, ikinci terim ise konuma göre değişimleri ifade etmektedir. Sadece konuma göre alınmış türevlerden farklı olduğunun anlaşılması için de türev sembolü olarak küçük  $d$  harfi yerine büyük  $D$  harfi kullanılmaktadır.

## 1.2- Diverjans Teoremi

A bir vektörel veya skaler büyüklük olmak üzere bir yüzey integrali diverjans teoremi yardımıyla bir hacim integraline dönüştürülebilir

$$\boxed{\iint_S A \cdot \vec{n} \, dS = \iiint_V \nabla A \cdot d\mathbf{v}}$$

## 1.3- Süreklilik Denkleminin Diferansiyel Formu

Süreklilik denkleminin integral formu

$$\frac{\partial}{\partial t} \iiint_V \rho \cdot d\mathbf{v} + \iint_S \rho \cdot \vec{V} \cdot \vec{n} \, dS = 0$$

Yüzey integrali hacim integraline dönüştürülerek

$$\iint_S (\rho \cdot \vec{V}) \cdot \vec{n} \, dS = \iiint_V \nabla(\rho \cdot \vec{V}) \cdot d\mathbf{v}$$

İntegraller birleştirilerek

$$\iiint_V \left[ \frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla(\rho \cdot \vec{V}) \right] \cdot d\mathbf{v} = 0$$

Kontrol hacmi sonsuz küçük yapıldığında integrand sıfıra eşitlenerek [süreklilik denkleminin diferansiyel formu](#)

$$\boxed{\frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla(\rho \cdot \vec{V}) = 0} \quad \text{Daimi akım için} \quad \boxed{\frac{\partial \rho}{\partial t} = 0} \quad \rightarrow \quad \boxed{\nabla(\rho \cdot \vec{V}) = 0}$$

↓

$$\boxed{\frac{\partial \rho}{\partial t} + \vec{V} \nabla \rho + \rho \nabla \vec{V}(\cdot) = 0}$$

↓

Materyal türev tanımı kullanılarak

$$\boxed{\frac{D\rho}{Dt} + \rho \nabla \vec{V} = 0} \quad \text{Daimi, sıkıştırılmaz akım} \quad \boxed{\frac{D\rho}{Dt} = 0} \quad \rightarrow \quad \boxed{\nabla \vec{V} = 0}$$

### 1.4- Momentum Denkleminin Diferansiyel Formu

Momentum denkleminin integral formu

$$\frac{\partial}{\partial t} \iiint_V (\rho \cdot dV) \cdot \vec{V} + \iint_S (\rho \cdot \vec{V} \cdot \vec{n} dS) \cdot \vec{V} = - \iint_S p \cdot \vec{n} dS + \vec{F}_{visc} + \iiint_V \rho \cdot \vec{f} \cdot dV$$

Basıncıla ilgili yüzey integrali hacim integraline dönüştürülerek

$$\frac{\partial}{\partial t} \iiint_V (\rho \cdot dV) \cdot \vec{V} + \iint_S (\rho \cdot \vec{V} \cdot \vec{n} dS) \cdot \vec{V} = - \iiint_V \nabla p dV + \vec{F}_{visc} + \iiint_V \rho \cdot \vec{f} \cdot dV$$

Bu vektörel eşitlik örneğin bir (x,y,z) Kartezyen koordinat sisteminde

$$\text{Hız vektörü} \quad \vec{V} = u \vec{i} + v \vec{j} + w \vec{k}$$

$$\text{Teğetsel kuvvet vektörü} \quad \vec{F}_{visc} = F_{x-visc} \vec{i} + F_{y-visc} \vec{j} + F_{z-visc} \vec{k}$$

$$\text{Bünyesel kuvvet vektörü} \quad \vec{f} = f_x \vec{i} + f_y \vec{j} + f_z \vec{k}$$

Olmak üzere üç bileşene ayrılarak örneğin x bileşeni

$$\frac{\partial}{\partial t} \iiint_V (\rho \cdot dV) \cdot u + \iint_S (\rho \cdot \vec{V} \cdot \vec{n} dS) \cdot u = - \iiint_V \frac{\partial p}{\partial x} dV + F_{x-visc} + \iiint_V \rho \cdot f_x \cdot dV$$

Akı terimi hacim integraline dönüştürülerek ve integraller birleştirilerek

$$\iiint_V \left[ \frac{\partial(\rho u)}{\partial t} + \nabla(\rho \vec{V} u) \right] \cdot dV = \iiint_V \left[ - \frac{\partial p}{\partial x} + f_{x-visc} + \rho \cdot f_x \right] dV$$

Kontrol hacmi sonsuz küçük yapılarak [Momentum denkleminin diferansiyel formu](#)

Veya

[Navier-Stokes denklemleri](#)

$$\frac{\partial(\rho u)}{\partial t} + \nabla(\rho \vec{V} u) = - \frac{\partial p}{\partial x} + f_{x-visc} + \rho \cdot f_x$$

Benzer işlemlerle y bileşeni

$$\frac{\partial(\rho v)}{\partial t} + \nabla(\rho \vec{V} v) = - \frac{\partial p}{\partial y} + f_{y-visc} + \rho \cdot f_y$$

Benzer işlemlerle z bileşeni

$$\frac{\partial(\rho w)}{\partial t} + \nabla(\rho \vec{V} w) = - \frac{\partial p}{\partial z} + f_{z-visc} + \rho \cdot f_z$$

Daimi akım

$$\frac{\partial}{\partial t} \equiv 0$$

↓

Bünyesel kuvvet ihmal edilirse

$$\vec{f} \equiv 0$$

↓

Viskoz etkiler ihmal edilirse

$$\vec{f}_{visc} \equiv 0$$

↓

Euler denklemleri

$$\begin{aligned}\nabla(\rho \vec{v} u) &= -\frac{\partial p}{\partial x} \\ \nabla(\rho \vec{v} v) &= -\frac{\partial p}{\partial y} \\ \nabla(\rho \vec{v} w) &= -\frac{\partial p}{\partial z}\end{aligned}$$

Veya Navier-Stokes denklemlerinde

örneğin x bileşeninde

$$\frac{\partial(\rho u)}{\partial t} + \nabla(\rho \vec{v} u) = -\frac{\partial p}{\partial x} + f_{x-\text{visc}} + \rho \cdot f_x$$

Soldaki terimler açılarak

$$\rho \frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial \rho}{\partial t} + \rho \vec{v} \nabla u + u \nabla(\rho \vec{v}) = -\frac{\partial p}{\partial x} + f_{x-\text{visc}} + \rho \cdot f_x$$

Düzenlenerek

$$u \left[ \frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla(\rho \vec{v}) \right] + \rho \left[ \frac{\partial u}{\partial t} + \vec{v} \nabla u \right] = -\frac{\partial p}{\partial x} + f_{x-\text{visc}} + \rho \cdot f_x$$

İlk terim süreklilik denklemini gereği sıfır olup

$$\rho \left[ \frac{\partial u}{\partial t} + \vec{v} \nabla u \right] = -\frac{\partial p}{\partial x} + f_{x-\text{visc}} + \rho \cdot f_x$$

materyal türev kavramı kullanılarak

$$\rho \frac{Du}{Dt} = -\frac{\partial p}{\partial x} + f_{x-\text{visc}} + \rho \cdot f_x$$

Benzer işlemlerle y bileşeni

$$\rho \frac{Dv}{Dt} = -\frac{\partial p}{\partial y} + f_{y-\text{visc}} + \rho \cdot f_y$$

Benzer işlemlerle z bileşeni

$$\rho \frac{Dw}{Dt} = -\frac{\partial p}{\partial z} + f_{z-\text{visc}} + \rho \cdot f_z$$

### 1.5- Enerji Denkleminin Diferansiyel Formu

Enerji denkleminin integral formu

$$\frac{\partial}{\partial t} \iiint_V \rho \cdot \left( e + \frac{1}{2} V^2 \right) \cdot dv + \iint_S (\rho \cdot \vec{V} \cdot \vec{n} dS) \cdot \left( e + \frac{1}{2} V^2 \right) = - \iint_S (p \cdot \vec{n} dS) \cdot \vec{V} + \iiint_V (\vec{f} \cdot \rho \cdot dv) \cdot \vec{V} + \dot{W}_{visc} + \iiint_V \dot{q} \cdot \rho \cdot dv + \dot{Q}_{visc}$$

Benzeri şekilde yüzey integralleri hacim integrallerine dönüştürülerek, integraller birleştirilerek ve kontrol hacmi sonsuz küçültülerek [enerji denkleminin diferansiyel formu](#)

$$\frac{\partial}{\partial t} \left[ \rho \cdot \left( e + \frac{1}{2} V^2 \right) \right] + \nabla \left[ \rho \left( e + \frac{1}{2} V^2 \right) \vec{V} \right] = -\nabla(p\vec{V}) + \rho \vec{f} \vec{V} + \dot{w}_{visc} + \rho \dot{q} + \dot{q}_{visc}$$

Daimi akım

$$\frac{\partial}{\partial t} \equiv 0$$

↓

Bünyesel kuvvet ihmal edilirse

$$\vec{f} \equiv 0$$

↓

Viskoz etkiler ihmal edilirse

$$\dot{w}_{visc} \equiv 0, \quad \dot{q}_{visc} \equiv 0$$

↓

Adyabatik olay halinde (ısı ilavesi yok)

$$\dot{q} \equiv 0$$

↓

$$\nabla \left[ \rho \left( e + \frac{1}{2} V^2 \right) \vec{V} \right] = -\nabla(p\vec{V})$$