



طرح بهینه شکل کاویتاتور برای پرتابههای زیرسطحی در جریان همراه با کاویتاسیون طبیعی و گازدهیشده به کمک روشهای عددی و تجربی

^{نگارش:} ایمان رشیدی طرقی

اساتید راهنما: دکتر محمود پسندیده فرد دکتر محمد پسندیده فرد

زمستان ۱۳۹۱

تقديم به

پدر و مادرم

که وجورشان همواره برایم مأمنی سراسر عشق و آرامش بور

همسرم

شریک آلام و مایه آرامشم که در تمامی سفتیها همراهیم نمور

و تقديم به

پدر همسرم

که دنیایی از مهربانی است

با سپاس فراوان از اساتید ارجمندم

جناب آقای دکتر محمود پسندیده فرد جناب آقای دکتر محمد پسندیده فرد

که برخورداری از مساعدت ایشان در این رساله مایه افتخار من است

و با تشکر فراوان از همکاری صمیمانه **جناب آقای دکتر نوروز محمد نوری** جناب آقای دکتر مهدی مقیمی

و کلیه پرسنل آزمایشگاه هیدرودینامیک کاربردی دانشگاه علم و صنعت تهران

که با زحمت بی شانبه خود ما را در تهیه این مجموعه یاری فرمودند.



بسمه تعالی مشخصات رساله/پایان نامه تحصیلی دانشجویان دانشگاه فردوسی مشهد

عنوان رساله: طرح بهینه شکل کاویتاتور برای پرتابههای زیرسطحی در جریان همراه با کاویتاسیون طبیعی و گازدهیشده به کمک روشهای عددی و تجربی

نام نویسندہ: ایمان رشیدی طرقی

نام استادان راهنما: دکتر محمود پسندیده فرد و دکتر محمد پسندیده فرد

| دانشکدہ : مہندسی | گروہ: مکانیک | رشته تحصیلی: مکانیک- تبدیل انرژی |
|------------------------------|---------------------|---|
| تاریخ تصویب: ۸۹/۴/۱۵ | | تاریخ دفاع: ۹۱/۱۱/۱۲ |
| مقطع تحصیلی: کارشناسی ارشد 🔘 | دکتری | تعداد صفحات: ۱۸۴ |

چکیده رساله/پایان نامه :

هدف از رساله حاضر، مطالعه جریان همراه با کاویتاسیون طبیعی و گازدهی شده بر روی پرتابههای زیرسطحی با هندسههای مختلف برای بدست اوردن شکل کاویتاتور بهینه در شرایط عملکردی متفاوت میباشد. برای دستیابی به هدف مورد نظر، در تحقیق حاضر روشهای المان مرزی بر پایه جریان پتانسیل، شبیهسازی عددی و مطالعات تجربی مورد توجه است. نتایج در دو بخش کاویتاسیون طبیعی و کاویتاسیون گازدهی شده ارائه شدهاند. در بخش کاویتاسیون طبیعی نتایج روش المان مرزی و عددی بر روی هندسههای متقارن محوری ساده و کاربردی با نتایج تجربی موجود مقایسه شدهاند که تأیید کننده دقت روشهای المان مرزی و عددی در شبیهسازی کاویتاسیون طبیعی میباشند. سپس به کمک روشهای المان مرزی و عددی و همچنین ترکیب روش المان مرزی با الگوریتم ژنتیک، شکل کاویتاتور بهینه برای پرتابهها با شکلهای مختلف بدنه و در عددهای کاویتاسیون متفاوت ارائه شده است. نتایج نشان میدهند که کاویتاتوری بهترین است که در كمترين ضريب پسا، كاويتي توليد كند كه بخش مخروطي پرتابه را احاطه كند. همچنين با افزايش عدد كاويتاسيون، كاويتاتور بهينه دماغه کوچکتری خواهد داشت و به کاویتاتور دیسکی نزدیک می شود. در بخش کاویتاسیون گازدهی شده، ابتدا برای شناخت بهتر این پدیده، مطالعات آزمایشگاهی انجام شده در تونل آب دانشگاه علم وصنعت ارائه میشود. سپس مطالعه عددی این پدیده به صورت سه بعدی و به كمك روش نسبت حجمي سيال (VOF) با استفاده از الگوريتم بازسازي مرز كاويتي؛ الگوريتم يانگز انجام شده است. مقايسه نتايج تجربي و عددی نشان میدهند که روش عددی استفاده شده به خوبی پدیده کاویتاسیون گازدهی شده را شبیهسازی میکند. همچنین با توجه به نتایج آزمایشگاهی و عددی، معیار مناسب برای انتخاب کاویتاتور بهینه برای پرتابه ها با تکنولوژی دمش گاز، دست یافتن به طول کاویتی یکسان با حداقل دمش گاز و کمترین ضریب پسا درنظر گرفته میشود. در پایان با عنایت به این معیار، کاویتاتورهای بهینه برای پرتابه ها با هندسههای مختلف و در شرایط عملکردی متفاوت با استفاده از روش المان مرزی ارائه میشود. نتایج نشان میدهند که در تمام طولهای کاویتی با افزایش شعاع بدنه پرتابه و کاهش طول قسمت مخروطی، دماغه کاویتاتورهای بهینه کوچکتر شده و به کاویتاتور دیسکی نزدیکتر مىشوند.

| كليد واژه: | امضای استاد راهنما: |
|---------------|---------------------|
| ۱. کاویتاسیون | |
| ۲. پرتابه | |
| ۳. كاويتاتور | :के भी |
| ۴. بهینه | -ریع. |
| ۵. تونل آب | |

فهرست مطالب:

فصل اول: مقدمه

| ١ | | 、、 |
|---|--------|-----|
| 1 | معدمه. | 1-1 |

فصل دوم: پدیده کاویتاسیون و تاریخچه مطالعات آن

| ۵. | ۱-۲ مقدمه |
|----|---|
| ۶. | ۲-۲ کلیات پدیده کاویتاسیون |
| ۷. | ۲-۲ عدد کاویتاسیون |
| ۷. | ۲-۲-۲ فشار داخل کاویتی |
| λ. | ۲-۲-۳ رژیمهای کاویتاسیون |
| ١٢ | ۲-۲-۴ جت بازگشتی |
| ۱۳ | ۲-۳ سوپرکاویتاسیون، روشی مؤثر برای کاهش نیروی پسا |
| ۱۵ | ۲-۴ سوپر کاویتاسیون گازدهی شده (مصنوعی) |
| 18 | ۲-۴-۲ رژیمهای سوپرکاویتاسیون گازدهی شده |
| ۱۸ | ۲-۵ تاریخچه مطالعات کاویتاسیون |
| ۱٩ | ۲-۵-۱ روشهای تئوری |
| ۲۲ | ۲-۵-۱ روش المان مرزی |
| ٢٣ | ۲-۵-۲ روشهای عددی |
| 74 | ۲-۵-۲ معرفی مدلهای عددی |
| ٢۵ | ۲–۵–۲ مدل های مبتنی بر معادلهی انتقال |
| ٢۵ | ۲-۵-۲ مدل عددی انتقال جرم کاویتاسیون |
| ۲۷ | ۲–۵–۲ حل معادلهی انتقال |
| ۳۰ | ۲-۵-۳ روشهای عددی |
| ٣٢ | ۲-۵-۴ بهینه سازی شکل کاویتاتور در جریان همراه با کاویتاسیون |
| ٣۴ | ۲-۶ تبیین مسأله مورد مطالعه و هدف از انجام رساله |

| ۳۶ | ۱-۳ مقدمه |
|----|---|
| ۳۷ | ۲-۲ روش المان مرزى |
| ۳۷ | ۳-۲-۱ علت شبیهسازی کاویتاسیون به کمک جریان پتانسیل |
| ۳۷ | ٣-٢-١-١ ورتيسيته |
| ۳۷ | ۲-۱-۲-۳ تلاطم |
| ۴. | ۳-۲-۲ معادله حاکم بر جریان پتانسیل |
| 41 | ۳-۲-۲-۱ عناصر جريان پتانسيل |
| 44 | ۳-۲-۳ تئوری گرین (میدانهای همبند مرکب) |
| ۴۵ | ۳-۲-۴ تعمیم تئوری گرین برای جریانهای متقارن محوری |
| 49 | ۳-۲-۵ تئوری گرین در جریانهای متقارن محوری همراه با کاویتاسیون |
| 41 | ۳-۲-۵-۱ شرایط مرزی |
| ۵۰ | ۳-۲-۵-۲ شروع و پایان کاویتی |
| ۵١ | ۳-۲-۵-۳ فرم انتگرالی معادلات حاکم |
| ۵۲ | ۳-۲-۳ گسستهسازی معادلات حاکم |
| ۵۳ | ۳-۲-۵-۵ معادله کمکی |
| ۵۴ | ۳-۲-۵-۶ کمیتهای مهم دیگر |
| ۵۵ | ۳-۲-۵-۲ شیوه حل معادلات حاکم |
| ۵۶ | ۳-۲-۵-۸ شرط همگرایی |
| ۵٨ | ۳-۲-۶ حل کاویتاسیون به روش نسبتاً غیرخطی |
| ۶۳ | ۳-۲-۲ حل کاویتاسیون در یک عدد کاویتاسیون معلوم |
| ۶۵ | ۳-۳ روشهای عددی |
| 99 | ۳-۳-۱ روش مخلوط |
| ۶۷ | ۳-۳-۲ روش نسبت حجمی سیال |
| ٧٠ | ۳-۳-۲-۱ الگوریتمهای رایج در تخمین مرز میان دو فاز |
| ۷١ | ۳-۳-۲-۲ روش یانگز در تخمین مرز میان دو فاز |
| ۷۳ | ۳-۳-۲-۳ مدلسازی کاویتاسیون در روش نسبت حجمی سیال |

| ۷۴ | ۲–۱ مقدمه |
|-----|--|
| ۲۴ | ۴-۴ شبیه سازی کاویتاسیون طبیعی به کمک روشهای المان مرزی و نسبت حجمی سیال |
| ۷۵ | ۴-۲-۴ بررسی استقلال از شبکه روش المان مرزی و نسبت حجمی سیال |
| ۷۶ | ۴-۲-۴ اعتبار سنجی روش المان مرزی و نسبت حجمی سیال |
| ٨١ | ۴-۲-۴ کاویتاسیون جزئی بر روی یک پرتابه کاربردی |
| ٨١ | ۴-۲-۳ تأثیر طول بخش مخروطی |
| ٨۵ | ۴–۲–۳–۲ تأثیر شعاع بخش استوانهای |
| ٨٨ | ۴-۴ بهینهسازی کاویتاتور پرتابههای متقارن محوری در کاویتاسیون طبیعی |
| ٨٩ | ۴-۳-۴ مدلسازی کاویتاتور |
| ٩٠ | ۴-۳-۴ روش انتخاب بهترین کاویتاتور |
| ٩٢ | ۴-۳-۴ نتایج انتخاب بهترین کاویتاتور |
| ٩٢ | ۴-۳-۳-۱ بررسی استقلال از شبکه روش عددی |
| ٩٣ | ۴-۳-۳-۲ اعتبار سنجی روش عددی |
| ٩۵ | ۴–۳–۳–۳ نتایج برای یک هندسه پایه پرتابه |
| ۱۰ | ۴-۳-۳-۴ مقایسه نتایج کاویتاتور بهینه با کاویتاتور دیسکی برای هندسه پایه پرتابه |
| ۱۰ | ۴-۳-۳-۵ تأثیر شعاع بدنه پرتابه |
| ۱۰, | ۴–۳–۳- تأثیر طول قسمت مخروطی پرتابه ۸ |
| ۱۱ | ۴-۳-۴ بهینه سازی کاویتاتور با استفاده از الگوریتم ژنتیک |
| ۱۱ | ۴–۳–۴ تکنیک بهینهسازی۳ |
| 11; | ۶ –۳–۴–۲ نتایج بهینهسازی |
| | |

فصل پنجم: نتایج سوپرکاویتاسیون گازدهی شده

| ۱۱۹ | ۵–۱ مقدمه |
|-----|--|
| 17. | ۵–۲ مطالعات آزمایشگاهی |
| 171 | ۵-۲-۵ مشخصات تونل آب و تجهیزات اندازه گیری |
| 177 | ۵-۲-۱–۱۰ سامانه اندازهگیری فشار |
| ۱۲۳ | ۵-۲-۱-۲ سامانه اندازهگیری دبی (سرعت) آب و هوای دمش شده |
| ۱۲۵ | ۵-۲-۱–۳ مشخصات دوربین مورد استفاده |

| ۵-۲-۲ هندسه مورد مطالعه |
|---|
| ۵-۳ نتایج آزمایشگاهی سوپرکاویتاسیون هوادهیشده |
| ۵–۳–۱ جت بازگشتی |
| ۵-۳-۲ نحوه خروج هوا از انتهای کاویتی |
| ۵-۳-۳ رفتار ناپایای کاویتی |
| ۵-۳-۴ تکرارپذیری آزمایش و عدم قطعیت |
| ۵-۳-۵ تأثیر شکل کاویتاتور بر پارامترهای مهم کاویتاسیون هوادهی شده |
| ۵-۴ شبیهسازی عددی سوپرکاویتاسیون هوادهی شده |
| ۵-۴-۱ شبکه، محیط محاسباتی و شرایط مرزی |
| ۵-۴-۲ مقایسه نتایج عددی کاویتاسیون هوادهیشده با نتایج آزمایشکاهی |
| ۵-۴-۳ رفتار ناپایدار جریان داخل کاویتی |
| ۵-۵ برسی عددی اثر دیواره مقطع آزمایش بر روی نتایج |
| ۵-۶ بهینهسازی کاویتاتور اژدرهای متقارن محوری در کاویتاسیون هوادهی شده |
| ۵-۶-۱ معيار انتخاب كاويتاتور بهينه |
| ۵-۶-۲ تأثیر شعاع بدنه اژدر |
| ۵–۶–۳ تأثیر طول قسمت مخروطی اژدر |
| ۵-۶-۴ تأثیر طول کاویتی |
| |

فصل ششم: نتیجهگیری و ارائه پیشنهادات

| 188 | نه گیری | نتيج | ۱- | .9 |
|-----|-----------|-------|----|----|
| 189 | پیشنهادات | ارائه | ۲– | .9 |

| ۱۷۰ | مراجع |
|-----|---------|
| ۱۷۷ | پيوست ١ |

فهرست شکلها:

| ٩ | شکل ۲-۱: کاویتاسیون صفحهای روی هیدروفویل نیمه مسطح- نیمه دایروی (جهت جریان از سمت راست به |
|-----------|---|
| | چپ، زاویه حمله °۶) [۳]. |
| ۱. | شکل ۲–۲ : روند غیردائمی کاویتاسیون ابری روی هیدروفویل نیمه مسطح– نیمه دایروی، به روند جدایش |
| | کاویتی و شکل گیری مجدد آن توجه شود (جهت جریان از سمت چپ به راست، s=1، زاویه حمله °۳، سرعت |
| | جریان m/s ۶) [۳]. |
| ۱. | شکل ۲ –۳: سوپرکاویتاسیون روی هیدروفویل NACA0015 (زاویه حمله ^۵ ۸، جهت جریان از سمت چپ به د. |
| | راست)[۱]. |
| 11 | شکل۲-۴ : توسعه رژیمهای کاویتاسیون روی یک پرتابه (جهت جریان از سمت راست به چپ، حالت نهایی: منابع |
| | سوپر کاویتاسیون، K عدد کاویتاسیون است)۳۱]. د می هم می است است است (۳۱]. |
| 17 | شکل ۲–۵: جت بازگشتی روی مرز انتهایی کاویتی(جهت جریان از سمت چپ به راست) [۱۳]. د. م |
| 14 | شکل ۲-۶: پرتابه با تکنولوژی سوپر کاویتاسیون، کاویتاتور مخروطی [۵]. |
| 14 | شکل ۲-۷: پرتابه با تکنولوژی سوپر کاویتاسیون، کاویتاتور دیسکی[۵]. |
| ۱۵ | شکل ۲–۸: الف) کاویتاتور دیسکی، ب) کاویتاتور مخروطی [۶]. |
| ١٧ | شکل ۲-۹: کاویتاسیون گازدهی شده متقارن محوری [۳]. |
| ۱۸ | شکل ۲-۱۰ : کاویتاسیون گازدهی شده تحت تأثیر شتاب گرانش از دو نمای مختلف [۳]. |
| ۱۸ | شکل ۲–۱۱: سوپرکاویتاسیون گازدهی شده روی یک جسم متقارن محوری (5 _c =0.0334 و Fr=24.5 [۳]. |
| ۳۸ | شکل۳–۱ : توزیع ورتیسیته در انتهای کاویتی برای چهار زمان. الف: قبل از تشکیل ابر کاویتی، ب: هنگام تشکیل |
| | ابر کاویتی، ج: بعد از جدا شدن ابر کاویتی، د: بعد از ترکیدن ابرکاویتی [۸۷]. |
| ٣٩ | شکل ۳–۲: تنشهای رینولدز در سه جهت <i>xx,xy,yy</i> برای چهار مرحله [۸۷]. |
| 47 | شکل ۳-۳: دستگاه مختصات کروی |
| 47 | شکل ۳–۴: رینگ چشمه در دستگاه مختصات استوانهای |
| ۴۵ | شکل ۳–۵: شبکه بندی مورد نیاز برای جل میدان جریان جول جسم متقارن دوبعدی به کمک روش المان |
| , | |
| 40 | شکل ۳-۶: شماتیکی از جریان متقارنمحوری |
| 49 | شکل ۳−۷: معرفی مرزهای حسم (S _B) و کاویتی (S _C) در کاویتاسیون جزئی روی یک استوانه. |
| ۴v | شکا ۳–۸: استفاده از بر هم زم حیران آناد را توزیق و با زیریگ دوگان و جشومه در مین جسم و کاورت جویت |
| | سال ۲۰۰۰ سنان از بر سام چی بریان اراد به توریسی از ریاب دو دن و پستا در مرز بستا و دویسی جها جارح بان کامیتانسونی. |
| ۴۸ | ان را برای از باری است. ا شکل ۳−۹: مع رفی بارامتر های هندسی بانل [ام |
| <u>^</u> | شکا. ۳ – ۱۰: مداریسته شدن ساده |
| ۵ ۲ ۸۲ | <u>۵٬۰۰۰ ۲۰۱۳ میں بید.</u> ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ میں بید نتابا میں کا متر میں ج |
| ω 1 | سحل ۱–۱۱: چهونجی نوریع نقاط روی تاویدی و جسم « ۲۰ سالا ، از از میار محال از از از منابع از ما ما از |
| ۵۵ | شکل ۲–۱۲: محاسبه سرعتهای کره آی در روش المان مرزی پتانسیل تابت. |

| ۵۷ | شکل ۳–۱۳: الگوریتم حل کاویتاسیون به روش المان مرزی |
|----|---|
| ۶١ | شکل ۳–۱۴ : ارتفاع نسبی کاویتی در نقطه انتهایی برای سه حالت ممکن از حدس طول کاویتی |
| 97 | شکل ۳–1۵: الگوریتم حل کاویتاسیون با روش نسبتاً غیرخطی |
| 94 | شکل ۳–۱۶ : الگوریتم حل کاویتاسیون در یک عدد کاویتاسیون معلوم. |
| ۶٨ | شکل ۳-۱۷: روشهای ردیابی سطح مشترک (الف) ذرات نشانگر (ب) شبکهی تطبیقی (ج) ردیابی حجمی[۵]. |
| ٧٠ | شکل ۳–۱۸: مقایسه بین بازسازی مرز میان دو فاز [۵]. |
| ۷۲ | شکل۳-۱۹: چ هار حالت کلی سطح آزاد بازسازی شده به روش یانگز [۹۱]. |
| ٧۶ | شکل ۴–۱: تأثیر ریز کردن شبکه محاسباتی (با افزایش تعداد المانها برای شعاع ثابت دیسک) بر طول و ضریب |
| | پسای سوپرکاویتی پشت دیسک در روش المان مرزی. |
| ٧٧ | شکل ۴-۲: تغ ییر طول بی بعد کاویتی برحسب عدد کاویتاسیون، مقایسه نتایج المان مرزی و نسبت حجمی |
| | سیال با رابطه تئوری ریچارد و دادههای تجربی (مرجع ۳). |
| ٧٨ | شکل ۴-۳: تغ ییرضریب پسا برحسب عدد کاویتاسیون، مقایسه نتایج روش المان مرزی و نسبت حجمی سیال با |
| | رابطه تئوری پلست-شافر (معادله ۴–۳) و دادههای تجربی (مرجع ۳). |
| ۷۹ | شکل ۴-۴: شکل پایدار کاویتی بر روی استوانه بدست آمده از روشهای کسر حجمی (بالا) و المان مرزی (پایین) |
| | برای عدد کاویتاسیون ۳۰/۰۰ شکل سمت چپ بردارهای سرعت و ضریب فشار روش نسبت حجمی سیال بر روی |
| | استوانه را نشان میدهد. |
| ۷٩ | شکل ۴–۵ : تغییرات ضریب فشار بر روی استوانه، مقایسه نتایج روشهای المان مرزی و نسبت حجمی سیال با |
| | نتایج تجربی (مرجع ۹۵) در عدد کاویتاسیون ۳۰/۰۰. |
| ٨٠ | شکل ۴–۶ : شکل پایدار کاویتی بر روی استوانه با دماغه کروی بدست آمده از روشهای نسبت حجمی سیال (بالا) |
| | و المان مرزی (پایین) برای عدد کاویتاسیون ۰۰/۲۰. شکل سمت چپ بردارهای سرعت و ضریب فشار روش کسر |
| | حجمی بر روی استوانه را نشان میدهد. |
| ٨٠ | شکل ۴–۲ : تغییرات ضریب فشار بر روی استوانه با دماغه کروی، مقایسه نتایج روشهای المان مرزی و نسبت |
| | حجمی سیال با نتایج تجربی (مرجع ۹۵) در عدد کاویتاسیون ۰/۲۰. |
| ۷۱ | شکل ۴–۸ : هندسه پرتابه متقارن محوری |
| ٨٢ | شکل ۴-۹ : پرتابه های تولید شده برای بررسی اثر طول بخش مخروطی |
| ۸۳ | شکل ۴-۱۰: نتایج روش المان مرزی و نسبت حجمی سیال برای بررسی اثر طول بخش مخروطی (یعنی R _c در |
| | شعاع استوانه و زاویه مخروط ثابت تغییر می کند) در عدد کاویتاسیون ۰/۰۷. |
| ٨۴ | شکل ۴–۱۱: تغییرات طول بیبعد کاویتی نسبت به عدد کاویتاسیون برای طولهای مختلف بخش مخروطی (با |
| | تغییر R _o). نتایج کاویتاسیون جزئی بر روی پرتابه دو روش المان مرزی و نسبت حجمی سیال با نتایج |
| | سوپرکاویتاسیون پشت دیسک مقایسه شده است. |
| ٨۴ | شکل ۴–۱۲: تغییرات ضخامت ماکزیمم بیبعد کاویتی نسبت به عدد کاویتاسیون برای طولهای مختلف بخش |
| | مخروطی (با تغییر R _c). نتایج کاویتاسیون جزئی دو روش المان مرزی و نسبت حجمی سیال بر روی پرتابه با |
| | نتایج سوپرکاویتاسیون پشت دیسک مقایسه شده است. |

| شکل ۴–۱۳: پرتابه های تولید شده برای بررسی اثر شعاع بخش استوانهای | ٨۵ |
|--|-----|
| شکل ۴–۱۴: نتایج روش المان مرزی و نسبت حجمی سیال برای بررسی اثر شعاع بخش استوانهای در طول | ٨۶ |
| بی بعد کاویتی ۱۵. | |
| شکل ۴–1۵: تغ ییرات طول بی بعد کاویتی نسبت به عدد کاویتاسیون برای شعاع بخش استوانهای ۰/۵ و ۱/۱. | ٨٧ |
| نتایج کاویتاسیون جزئی بر روی پرتابه دو روش المان مرزی و نسبت حجمی سیال با نتایج سوپرکاویتاسیون پشت | |
| دیسک مقایسه شده است. | |
| شکل ۴–1۶: تغ ییرات ضخامت ماکزیمم بیبعد کاویتی نسبت به عدد کاویتاسیون برای شعاع بخش استوانهای | ٨٧ |
| ۰/۵ و ۱/۱. نتایج کاویتاسیون جزئی دو روش المان مرزی و نسبت حجمی سیال بر روی پرتابه با نتایج | |
| سوپرکاویتاسیون پشت دیسک مقایسه شده است. | |
| شکل ۴–۱۷: کاویتاسیون جزئی روی یک پرتابه | ٨٨ |
| شکل ۴–۱۸: هندسه پرتابه مورد مطالعه | ٨٩ |
| شکل ۴–۱۹: پارامترهای طراحی هندسه کاویتاتور | ٨٩ |
| شکل ۴–۲۰: شرایط مرزی | ٩٢ |
| شکل ۴–۲۱ : تأثیر ریز کردن شبکه محاسباتی (با افزایش تعداد المانها برای شعاع ثابت دیسک) بر طول و ضریب | ٩٣ |
| پسای سوپرکاویتی پشت دیسک در روش عددی (به کمک نرمافزار فلوئنت). | |
| شکل۴–۲۲: تغییرات طول کاویتی برحسب عدد کاویتاسیون- مقایسه نتایج روش المان مرزی و شبیهسازی | 94 |
| عددی با نتایج تجربی [۳]. | |
| شکل۴-۲۳: تغییرات ضریب پسا برحسب عدد کاویتاسیون- مقایسه نتایج روش المان مرزی و شبیهسازی عددی | 94 |
| با نتايج تجربي [٣]. | |
| شکل ۴–۲۴: تغییرات ضریب پسای کل پرتابه نسبت به ضریب وزنی w ₂ در b ₁ های مختلف برای b ₂ =0.2، | ٩۶ |
| بدست آمده توسط تحليل المان مرزى. | |
| شکل ۴–۲۵: تغییرات ضریب پسای کل پرتابه نسبت به ضریب وزنی w ₂ در b ₁ های مختلف برای b ₂ =0.25، | ٩۶ |
| بدست آمده توسط تحليل المان مرزى. | |
| شکل ۴–۲۶: تغ ییرات ضریب پسای کل پرتابه نسبت به ضریب وزنی w ₂ در b ₁ های مختلف برای b ₂ =0.3، | ٩٧ |
| بدست آمده توسط تحلیل المان مرزی. کاویتاتورهای انتخاب شده با علامت ● در شکل مشخص شدهاند. | |
| شکل ۴–۲۷: تغییرات ضریب پسای کل پرتابه نسبت به ضریب وزنی w ₂ در b ₁ های مختلف برای b ₂ =0.35، | ٩٧ |
| بدست آمده توسط تحلیل المان مرزی. کاویتاتورهای انتخاب شده با علامت ● در شکل مشخص شدهاند. | |
| شکل۴–۲۸: مقایسه طول کاویتی از روش المان مرزی و عددی برای هفت کاویتاتور ارائه شده در جدول ۴–۱. | ٩٨ |
| شکل۴–۲۹: مقایسه ضریب پسای فشاری از روش المان مرزی و عددی برای هفت کاویتاتور ارائه شده در جدول | ٩٩ |
| .1-۴ | |
| شکل۴-۳۰ : مقایسه شکل کاویتی از روش المان مرزی و عددی (۵. _۶ =۵.) برای کاویتاتور بهینه هندسه پایه در | ٩٩ |
| عدد كاويتاسيون ١٢/٠٠. | |
| شکل۴–۳۱ : مقایسه شکل و طول کاویتی بدست آمده از روش المان مرزی الف) کاویتاتور بهینه با ب) کاویتاتور . | ١٠٠ |

| | دیسکی برای پرتابه پایه در عدد کاویتاسیون ۰/۱۲. |
|-----|---|
| ۱۰۱ | شکل۴-۳۲: تغ ییرات ضریب پسای کل نسبت به عدد کاویتاسیون برای کاویتاتور بهینه و دیسکی. |
| 1.7 | شکل۴–۳۳: توزیع ضریب فشار بدست آمده از روش عددی (Fluent 6.3) برای پرتابه پایه در عدد کاویتاسیون |
| | ۰/۱۲ الف) کاویتاتور دیسکی ب) کاویتاتور بهینه. مرز کاویتی از روش المان مرزی نیز در شکل مشاهده میشود. |
| 1.7 | شکل۴-۳۴: مقایسه توزیع فشار روی کاویتاتور بهینه با کاویتاتور دیسکی بدست آمده از روشهای المان مرزی و |
| | عددی (Fluent 6.3) در عدد کاویتاسیون ۱۲/۰۰. |
| ۱۰۳ | شکل۴–۳۵: کاویتاتورهای بهینه در اعداد کاویتاسیون مختلف برای پرتابه با شعاع بدنه ۰/۷ و طول قسمت |
| | مخروطی ۵. |
| 1.4 | شکل۴–۳۶: کاویتاتورهای بهینه در اعداد کاویتاسیون مختلف برای پرتابه با شعاع بدنه ۰/۹ و طول قسمت |
| | مخروطی ۵. |
| 1.4 | شکل۴-۳۷: کاویتاتورهای بهینه در اعداد کاویتاسیون مختلف برای پرتابه با شعاع بدنه ۱/۱ و طول قسمت |
| | مخروطی ۵. |
| ۱۰۵ | شکل۴–۳۸ : تغییرات پارامترهای هندسی کاویتاتورهای بهینه نسبت به شعاع بدنه پرتابه در عدد کاویتاسیون |
| | ۰/۱۵ برای طول قسمت مخروطی ۵. |
| ۱۰۵ | شکل۴–۳۹: تغییرات پارامترهای هندسی کاویتاتورهای بهینه نسبت به شعاع بدنه پرتابه در عدد کاویتاسیون |
| | ۰/۱۲ برای طول قسمت مخروطی ۵. |
| 1.8 | شکل۴ –۴۰: تغییرات پارامترهای هندسی کاویتاتورهای بهینه نسبت به شعاع بدنه پرتابه در عدد کاویتاسیون ۱/۰ |
| | برای طول قسمت مخروطی ۵. |
| ١٠٧ | شکل۴-۴۱: تغ ییرات ضریب پسای کل پرتابه نسبت به شعاع بدنه در اعداد کاویتاسیون مختلف برای طول قسمت |
| | مخروطی ۵. |
| ۱۰۸ | شکل۴-۴۲: کاویتاتورهای بهینه در اعداد کاویتاسیون مختلف برای پرتابه با طول قسمت مخروطی ۴ و شعاع |
| | بدنه ۹/۰. |
| ١٠٩ | شکل۴–۴۳: کاویتاتورهای بهینه در اعداد کاویتاسیون مختلف برای پرتابه با طول قسمت مخروطی ۵ و شعاع |
| | بدنه ۹/۰. |
| ١٠٩ | شکل۴-۴۴: کاویتاتورهای بهینه در اعداد کاویتاسیون مختلف برای پرتابه با طول قسمت مخروطی ۶ و شعاع |
| | بدنه ۹/۰. |
| ۱۱۰ | شکل۴–۴۵: تغییرات پارامترهای هندسی کاویتاتورهای بهینه نسبت به طول قسمت مخروطی در عدد |
| | کاویتاسیون ۱۵/۰ برای شعاع بدنه ۰/۹. |
| ۱۱۰ | شکل۴–۴۶: تغییرات پارامترهای هندسی کاویتاتورهای بهینه نسبت به طول قسمت مخروطی در عدد |
| | کاویتاسیون ۱۲/۰ برای شعاع بدنه ۰/۹. |
| 111 | شکل۴–۴۷: تغ ییرات پارامترهای هندسی کاویتاتورهای بهینه نسبت به طول قسمت مخروطی در عدد |
| | کاویتاسیون ۱/۰ برای شعاع بدنه ۰/۹. |
| ١١٢ | شکل۴-۴۸ : تغییرات ضریب پسای کل پرتابه نسبت به طول قسمت مخروطی در اعداد کاویتاسیون مختلف و |
| | شعاع بدنه ثابت ۹/۰. |

| کل۴–۴۹ : چارت مراحل بهینهسازی | ۱۱۵ |
|---|-----|
| ـکل۴–۵۰: سیر تکاملی تابع هدف (CD) در طی مراحل بهینهسازی برای پرتابه با شعاع بدنه ۰/۹ و طول | 117 |
| سمت مخروطی ۵ در عدد کاویتاسیون ۰/۱۲. | |
| ـکل۴–۵۱: کاویتاتورهای بهینه برای پرتابه با شعاع بدنه ۰/۷ و طول قسمت مخروطی ۵ در اعداد کاویتاسیون | ١١٧ |
| ختلف. مقایسه نتایج دو روش ۱) ترکیب روش المان مرزی با ژنتیک الگوریتم (GA & BEM) و ۲) ترکیب | |
| ِش المان مرزی با روش عددی (BEM & CFD). | |
| ـکل۴–۵۲: کاویتاتورهای بهینه برای پرتابه با شعاع بدنه ۰/۹ و طول قسمت مخروطی ۵ در اعداد کاویتاسیون | ۱۱۸ |
| ختلف. مقایسه نتایج دو روش ۱) ترکیب روش المان مرزی با ژنتیک الگوریتم (GA & BEM) و ۲) ترکیب | |
| ِش المان مرزی با روش عددی (BEM & CFD). | |
| ـکل۴–۵۳: کاویتاتورهای بهینه برای پرتابه با شعاع بدنه ۱/۱ و طول قسمت مخروطی ۵ در اعداد کاویتاسیون | ۱۱۸ |
| ختلف. مقایسه نتایج دو روش ۱) ترکیب روش المان مرزی با ژنتیک الگوریتم (GA & BEM) و ۲) ترکیب | |
| ِش المان مرزی با روش عددی (BEM & CFD). | |
| ـکل ۵-۱ : تونل آب آزمایشگاه تحقیقاتی هیدرودینامیک کاربردی دانشگاه علم و صنعت تهران | 17. |
| ـکل ۵-۲ : شماتیکی از تونل آب و تجهیزات آن | 171 |
| ـکل ۵–۳ : لانه زنبوری و پرههای راهنما | 171 |
| ـکل ۵–۴: جع به فشارسنج ها | 173 |
| ـکل ۵–۵: فشارسنج و اجزای داخل آن | ۱۲۳ |
| ـکل ۵–۶ : دبی سنج مورد استفاده در تونل آب | 174 |
| ـکل ۵–۷: روتامتر برای اندازه گیری دبی هوا | 174 |
| ـ کل ۵−۸ : دوربین D300 | 180 |
| ـكل ∆-٩ : لنز نيكون A-F Micro Nikkor 105mm 1:2.8G ED | 178 |
| ـکل ۵–۱۰ : میله باریک بلند | 178 |
| ـکل ۵–۱۱ : نقشه میله بلند | ١٢٧ |
| ـکل ۵–۱۲: تعبیه سوراخ در سر میله نگهدارنده جهت الف) ورود هوا و ب) خروج هوا به منظور تولید | ١٢٧ |
| ويتاسيون هوادهي شده. | |
| ـکل ۵–۱۳: کاویتاتورهای مورد آزمایش. | ۱۲۸ |
| ۔کل ۵–۱۴: ج ت بازگشتی | ١٢٩ |
| ـکل ۵–۱۵: پایداری مرز کاویتی با افزایش طول کاویتی | 129 |
| ـکل ۵–۱۶ : نحوه خروج هوا از انتهای کاویتی برای کاویتی کوچک و بدون اثر گرانش | ۱۳۰ |
| ـکل ۵–۱۷: نحوه خروج هوا از انتهای کاویتی برای کاویتی بزرگ و تحت تأثیر گرانش | ۱۳۰ |
| کل ۵-۱۸: نحوه کنده شدن گردابه هوا از انتهای کاویتی | ۱۳۰ |
| کل ۵-۱۹: رفتار ناپایای کاویتی برای کاویتاتور دیسکی در CQ=0.113 و Fr=17. | ۱۳۱ |
| | |

| ۱۳۳ | شکل ۵–۲۰: تغییرات ضریب دمش هوا بر حسب طول کاویتی برای کاویتاتور دیسکی که نقاط، مقادیر متوسط |
|-----------------------------|---|
| | سه تکرار (جدول ۵-۳) و میلههای خطا عدم قطعیت (جدول ۵-۴) را نشان میدهند. |
| ۱۳۳ | شکل ۵–۲۱ : تغییرات عدد کاویتاسیون بر حسب طول کاویتی برای کاویتاتور دیسکی که نقاط، مقادیر متوسط |
| | سه تکرار (جدول ۵-۳) و میلههای خطا عدم قطعیت (جدول ۵-۴) را نشان میدهند. |
| 136 | شکل ۵–۲۲: تغ ییرات ضریب دمش هوا (CQ) بر حسب طول متوسط بیبعد کاویتی در عدد فرود تقریبا ثابت |
| | ۱۷ برای کاویتاتورهای مختلف |
| 138 | شکل ۵-۲۳: کاویتی تولید شده توسط کاویتاتورهای الف) دیسکی ب) سهموی شماره ۱ ج) سهموی شماره ۳ |
| | برای طول کاویتی بیبعد ۱۷/۵. |
| 138 | شکل ۵–۲۴: تغییرات ضریب دمش هوا (CQ) بر حسب عدد کاویتاسیون متوسط در عدد فرود تقریبا ثابت ۱۷ |
| | برای کاویتاتورهای مختلف. |
| ۱۳۸ | شکل ۵–۲۵: شبکه بندی روی جسم و صفحه تقارن. |
| ١٣٩ | شکل ۵–۲۶: شماتیک محیط محاسباتی و شرایط مرزی (بدون مقیاس). |
| 14. | شکل ۵-۲۷: شکل کاویتی هوادهیشده از الف) نتایج تجربی ب) شبیهسازی عددی بااستفاده از الگوریتم یانگز |
| | ج) شبیهسازی عددی بدون استفاده از الگوریتم یانگز در CQ=0.092 و Fr=17. |
| 14. | شکل ۵-۲۸ : شکل کاویتی هوادهیشده از الف) نتایج تجربی ب) شبیهسازی عددی بااستفاده از الگوریتم یانگز |
| | ج) شبیهسازی عددی بدون استفاده از الگوریتم یانگز در CQ=0.113 و Fr=17. |
| 141 | شکل ۵–۲۹ : تغییرات ضریب دمش هوا (CQ) نسبت به طول بیبعد کاویتی (L ₀ /d). بدست آمده از روش عددی |
| | با استفاده از الگوریتم یانگز و نتایج آزمایشگاهی برای Fr=17. |
| 147 | شکل ۵-۳۰ : تغییرات ضریب دمش هوا (CQ) نسبت به عدد کاویتاسیون (σ _c). بدست آمده از روش عددی با |
| | استفاده از الگوریتم یانگز و نتایج ازمایشگاهی برای Fr=17. |
| 147 | شکل ۵–۳۱: جت بازگشتی در کاویتاسیون هوادهیشده بدست آمده از الف) نتایج ازمایشگاهی (فلشها به جت |
| | بازگشتی اشاره میکنند) ب) شبیهسازی عددی با استفاده از الگوریتم یانگز (کانتور کسر حجمی هوا نشان داده |
| | شده است). • ۲۰ ۸ ۲۳ : ها الالاسا کار می میآ الالان زیار آراد قال کرد. |
| 177 | سحل ۵– ۱۱: حروج کردابه هوا از انتهای کاویتی بدست آمده از الف) نتایج ازمایشگاهی ب) شبیه سازی عددی با استار اساله ا |
| 1 1 0 1 0 | استفاده از الکوریتم یا کر. ش کا ۸ ۳۳ ۰ به انگریت از ایکا به |
| 111 | سحل ۵ –۱۱: جب باز دشتی داخل کاویتی |
| 166 | شکل ۵–۲۴: کانتور ضریب فشار بدست آمده از حل عددی با استفاده از الکوریتم یانکز برای ضریب دمش هوا 102–000 |
| 1 1 C A | CQ-0.102 و عدد فرود / I-II، مرز کاویتی نیز در شکل مشاهده می شود. ش کار ۸ ۵۳ کانتری میشان می تر آیر از ما میرد ما استاد از الاع بیر از عمر از ا |
| 170 | سکل ۵–۵ 1: کانتور صریب قشار بدست آمده از حل عددی با استفاده از انگوریتم یانگز برای صریب دمش هوا CO=0 113 - مدد فید Fr=17 به کانت زند د شکل بشاهده به شد. |
| 1 45 1 | (-0.115) (-0.115) (-0.115) (-0.115) (-0.115) |
| 116 | هده Fr=17 مقدار متوسط عدد کاویتاسیون داخل تاوینی نسبت به رمی برای طریب تمس هو، ۲۵۰۰۰ چک و عناد |
| 145 | تروق ۲۰ ۲۱ سمار سوست عند کویت بیری بیر مستند یی سود. شکا ۵–۳۷–۳۰ تنبیات عدد کامتاسیم: داخل کامت نسبت به زمان برای ضرب دمش هما CO=0.113 و عدد |
| 117 | |

فرود Fr=17. مقدار متوسط عدد كاويتاسيون نيز مشاهده مي شود.

شکل ۵–۳۸: رفتار ناپایدار کاویتاسیون هوادهی شده در بازه زمانی ۰/۰۱ ثانیه برای ضریب دمش هوا ۱۴۶ CQ=0.102 و عدد فرود Fr=17.

شکل ۵–۳۹: رفتار ناپایدار کاویتاسیون هوادهی شده در بازه زمانی ۰/۰۱ ثانیه برای ضریب دمش هوا ۱۴۷ CQ=0.113 و عدد فرود Fr=17.

۱۴۸ (D_t/D) شکل ۵–۴۰: تغییرات عدد کاویتاسیون انسداد (σ_b) در برابر نسبت قطر یا عرض تونل آب به مدل (D_t/D) ۱۴۸ برگرفته از مرجع [۵۸].

شکل ۵–۴۱: مقایسه شکل کاویتی الف) محیط محاسباتی دارای مرزهای محدود ب) محیط محاسباتی دارای ۱۴۹ مرزهایی ۵۰ برابر قطر کاویتاتور برای CQ=0.092 و Fr=17.

شکل ۵–۴۲: مقایسه شکل کاویتی الف) محیط محاسباتی با مرزهای محدود ب) محیط محاسباتی با مرزهایی ۱۴۹ ۵۰ برابر قطر کاویتاتور برای CQ=0.113 و Fr=17.

شکل ۵–۴۳: شکل کاویتی برای ضریب دمش هوا CQ=0.113 و عدد فرود Fr=17 (مرزهای محیط محاسباتی ۱۵۱ م ۲۰ برابر قطر کاویتاتور است).

شکل ۵–۴۴: شکل کاویتی برای ضریب دمش هوا CQ=0.13 و عدد فرود Fr=17 (مرزهای محیط محاسباتی ۱۵۱ مرزه است). ۵۰ برابر قطر کاویتاتور است).

شکل ۵-۴۵: موقعیت سه حسگر فشار در راستای طولی میله

شکل ۵–۴۶: تغییرات عدد کاویتاسیون سه نقطه داخل کاویتی نسبت به زمان برای CQ=0.113 و Fr=17. Io۲ مقدار متوسط عدد کاویتاسیون هم ترسیم شده است.

شکل ۵–۴۷: تغییرات عدد کاویتاسیون سه نقطه داخل کاویتی نسبت به زمان برای CQ=0.13 و Fr=17. مقدار ۱۵۲ متحار متوسط عدد کاویتاسیون هم ترسیم شده است.

شکل ۵–۴۸: مقایسه شکل کاویتی هوادهی شده بدست آمده از روش عددی (کانتور کسر حجمی هوا) در ۱۵۳ Fa-M و ۲۵۳ و ۲۰. ۲۵۳ Fr=17 و 5.13 Gr=0.13 و 5.15 Gr=0.13

شکل ۵–۴۹: مقایسه شکل کاویتی هوادهی شده بدست آمده از روش عددی (کانتور کسر حجمی هوا) در ۱۵۴ Fr=17 و $\sigma_c=0.104$ با کاویتی بدست آمده از روش المان مرزی برای عدد کاویتاسیون یکسان.

شکل ۵-۵: الف) شکل پرتابه مورد مطالعه ب) پارامترهای طراحی هندسه کاویتاتور

شکل ۵–۵۱: تأثیر ضریب m بر روی شکل کاویتاتور بهینه برای اژدر با شعاع استوانهای ۱/۷، طول قسمت ۱۵۶ مخروطی ۱۲/۵ و طول کاویتی ۲۵.

شکل ۵–۵۲: کاویتاتورهای بهینه برای طول بیبعد کاویتی ۲۰ و طول قسمت مخروطی ۱۲/۵ در شعاعهای بدنه ۱۵۹ مختلف اژدر.

شکل ۵–۵۳: کاویتاتورهای بهینه برای طول بیبعد کاویتی ۲۵ و طول قسمت مخروطی ۱۲/۵ در شعاعهای بدنه ۱۵۹ مختلف اژدر.

شکل ۵–۵۴: کاویتاتورهای بهینه برای طول بیبعد کاویتی ۳۰ و طول قسمت مخروطی ۱۲/۵ در شعاعهای بدنه ۱۶۰ مختلف ازدر.

شکل ۵-۵۵: درصد کاهش ضریب پسا و درصد کاهش حجم کاویتی تولیدی توسط کاویتاتورهای بهینه نسبت به ۱۶۰

| کاویتاتور دیسکی (ΔCD/CD _{disk} , ΔVol./Vol. _{disk}) برای اژدر با شعاع های بدنه مختلف، طول قسمت | |
|---|-----|
| مخروطی ۱۲/۵ و طول کاویتی ۲۵. | |
| شکل ۵–۵۶: کاویتاتورهای بهینه برای طولهای مختلف قسمت مخروطی در شعاع بدنه اژدر ۱/۴ و طول بیبعد | 187 |
| کاویتی ۲۵. | |
| شکل ۵–۵۷: کاویتاتورهای بهینه برای طولهای مختلف قسمت مخروطی در شعاع بدنه اژدر ۱/۵ و طول بیبعد | 187 |
| كاويتى ٢۵. | |
| شکل ۵–۵۸: کاویتاتورهای بهینه برای طولهای مختلف قسمت مخروطی در شعاع بدنه اژدر ۱/۶ و طول بیبعد | 188 |
| کاویتی ۲۵. | |
| شکل ۵–۵۹: کاویتاتورهای بهینه برای طولهای مختلف قسمت مخروطی در شعاع بدنه اژدر ۱/۷ و طول بیبعد | 188 |
| کاویتی ۲۵. | |
| شکل ۵–۶۰: کاویتاتورهای بهینه برای طول مختلف قسمت مخروطی در شعاع بدنه اژدر ۱/۸ و طول بیبعد | 183 |
| كاويتى ٢۵. | |
| شکل ۵–۶۱: کاویتاتورهای بهینه برای طول مختلف قسمت مخروطی در شعاع بدنه اژدر ۱/۹ و طول بیبعد | 183 |
| كاويتى ٢۵ | |
| شکل ۵–۶۲: کاویتی تشکیل شده توسط کاویتاتور دیسکی برای اژدر با شعاع بدنه ۰/۹ و طول قسمت مخروطی | 184 |
| ۱۰ که غیرواقعی است. | |
| شکل ۵-۶۳: درصد کاهش ضریب پسا و درصد کاهش حجم کاویتی تولیدی توسط کاویتاتورهای بهینه نسبت به | 184 |
| کاویتاتور دیسکی (ΔCD/CD _{disk} , ΔVol./Vol. _{disk}) برای اژدر با طولهای قسمت مخروطی مختلف، شعاع | |
| بدنه ۱/۷ و طول کاویتی ۲۵. | |
| شکل ۵-۶۴ : تأثیر طول کاویتی روی شکل کاویتاتورهای بهینه برای شعاعهای بدنه مختلف و طول قسمت | 180 |
| مخروطی ثابت ۱۲/۵. | |
| | |

نمادها

| A_{ij} | ماتریس ضرایب |
|---------------------------------|-------------------------------------|
| b ₁ , b ₂ | پارامترهای هندسی کاویتاتور |
| A, B, E, K | پارامترهای هندسی رینگ دوگان یا چشمه |
| C_{f} | ضريب اصطكاك |
| CD | ضریب پسای کلی |
| CD_{f} | ضریب پسای اصطکاکی |
| CD_p | ضریب پسای فشاری |
| C_p | ضريب فشار |
| D | قطر كاويتاتور |
| D _{cavitymax} | قطر ماکزیمم کاویتی |
| D _{disk} | قطر دیسک |
| $e_{x \ g} e_r$ | بردارهای یکه در جهت x و r |
| f | نشان دهنده ماهیت فاز |
| $ec{F}$ | نيروى حجمى |
| Fr | عدد فرود |
| $ec{g}$ | شتاب جاذبه |
| g(x) | منحنى كاويتى |
| G | تابع پتانسیل رینگ چشمه |
| h _c | ارتفاع كاويتى |
| k | انرژی جنبشی توربولانسی |
| L _c | طول کاویتی |
| $L_{cavity_{max}}$ | طول ماکزیمم کاویتی |
| L _{cone} | طول قسمت مخروطى پرتابه |
| \dot{m}^+ | انتقال جرم از فاز مایع به بخار |
| <i>m</i> ⁻ | انتقال جرم از فاز بخار به مایع |
| | |

| بردار عمود بر سطح و به سمت خارج | \vec{n} |
|---|------------------|
| بو و الرابو الي روي من حسم-كاويتي | N |
| مؤلفههای بردار آ مؤلفههای بردار | n_x , n_v |
| تعداد المانهای واقع روی مرز خیس شده جسم | Nh |
| تعداد المانهای واقع روی مرز کاویتی | Nc |
| تعداد المانهای واقع در مقطع عمودی مکش | Nc |
| فشار | P |
| فشار گاز دمیده شده به داخل کاویتی | Pair |
| فشار داخل حباب | P _P |
| فشار جزئی گازهای غیرقابل چگالش | гы Pa |
| فشار داخل کاویتی | g Pa |
| فشار بخار | P _m |
| فشار جریان آزاد | Poo |
| دیے گاز دمیدہ شدہ | Ovent |
| .ي. عدد رينولد; | Event Rev 1 |
| محور مختصات افقی و شعاعی | ري, ۲ و ۲ |
| شعاع بخش استوانهای پرتابه | R _{cvl} |
| شعاع کوچک مخروط | R_c |
| شعاع دیسک | R_{disk} |
| مرز خیس شدہ جسم-کاویتی | S |
| مرز خیس شدہ جسم | S _R |
| مرز کاویتی | S _C |
| زمان مشخصه جریان | t_{∞} |
| بردار سرعت در حالت سه بعدی | V |
| سرعت گاز دمیده شده | V _{air} |
| بردار سرعت روی کاویتی | \vec{V}_c |
| سرعت القایی توزیع دوگانها در گره iام | v_i |
| سرعت کلی در گره iام | V _i |
| | - |