

สารบัญ

หน้า	
ก	ใบรับรองโครงการ
ข	บทคัดย่อ
ค	Abstract
ง	กิตติกรรมประกาศ
จ	สารบัญ
ช	สารบัญรูปภาพ
ญ	สารบัญตาราง
ด	คำศัพท์สัญลักษณ์

บทที่ 1 บทนำ		
1.1	ความสำคัญและที่มาของโครงการ	1
1.2	วัตถุประสงค์ของโครงการ	1
1.3	ขอบข่ายของโครงการ	2
1.4	ขั้นตอนการดำเนินงานของโครงการ	2
1.5	ผลที่คาดว่าจะได้รับ	2
1.6	งบประมาณ	3
1.7	แผนการดำเนินโครงการ	4
บทที่ 2 หลักการและทฤษฎี		
2.1	การให้แบบ Potential พื้นฐานที่เป็นระนาบ	5
2.2	การให้รอบวัตถุรูปทรงกระบอกของไอลในจินดานการ	10
2.3	การเกิดปรากฏการณ์การแยก (Ideal flow about a cylinder)	12
2.4	สมการนาเวียร์-สโตกส์	13
บทที่ 3 วิธีการดำเนินงาน/การออกแบบ		
3.1	การศึกษาการไหลของของไอลผ่านทรงกระบอกหมุน	17
สำหรับการไหลแบบศักย์		

สารบัญ (ต่อ)

	หน้า
3.2 การใช้สมการนาเวียร์- สโตกส์ในการวิเคราะห์การไหลผ่านทรงกลม	20
3.2.1 การไหลแบบรูปเรียบผ่านทรงกลมสมมาตร 2 มิติ	20
3.2.2 การไหลแบบรูปเรียบผ่านทรงกลม 3 มิติ	24
 บทที่ 4 ผลการทดลอง	
4.1 การศึกษาการไหลของของไหลผ่านทรงกระบอกหมุน	28
สำหรับการไหลแบบศักย์	
4.2 การใช้สมการนาเวียร์- สโตกส์ในการวิเคราะห์การไหลผ่านทรงกระบอก และทรงกลม	34
4.2.1 การไหลแบบรูปเรียบผ่านทรงกลมสมมาตร 2 มิติ	34
4.2.2 การไหลแบบรูปเรียบผ่านทรงกลม 3 มิติ	43
 บทที่ 5 สรุปผลการทดลองและข้อเสนอแนะ	
5.1 สรุปผลการทดลอง	48
5.2 ข้อเสนอแนะ	49
 บรรณานุกรม	
ภาคผนวก	50
ภาคผนวก ก ตารางคุณสมบัติของอาคาร	51
ภาคผนวก ข ตัวอย่างการคำนวณแรงยก (Lift)	52
 ประวัติผู้ที่ทำโครงการ	
	53

สารบัญรูปภาพ

	หน้า
รูปที่ 2.1 การไหลแบบสมม์แสมอ	7
รูปที่ 2.2 การไหลแบบ Free vortex	8
รูปที่ 2.3 แสดงการไหลแบบ Source และ Sink ที่มี strength เท่ากันวางห่างกันเป็นระยะ 2a	9
รูปที่ 2.4 แสดงถึงเส้น Streamline ของการไหลแบบดับเบล็ค	10
รูปที่ 2.5 การหมุนเวียนและการยกตัวจากการไหลรอบวัตถุรูปทรงกระบอก	11
รูปที่ 2.6 รูปร่างความเร็วของการไหลที่เกิดสภาพการแยก	13
รูปที่ 2.7 การเปลี่ยนแปลงมวลของระบบ	13
รูปที่ 2.8 การเปลี่ยนแปลงโน้มnenดัมของระบบ	14
รูปที่ 3.1 การไหลของกระแสอิสระและทิศทางการหมุนของทรงกระบอก	18
รูปที่ 3.2 โค้ดของโปรแกรม MATLAB	19
รูปที่ 3.3 ลักษณะของเขตหรือโคลเมนของแบบจำลองการไหลผ่านทรงกลม	21
รูปที่ 3.4 รายละเอียดของกริดของแบบจำลองการไหลผ่านทรงกลมสมมาตรสองมิติ	22
รูปที่ 3.5 สถานะของเขตของแบบจำลองการไหลผ่านทรงกลมสมมาตรสองมิติ	23
รูปที่ 3.6 ทรงกลมที่มีรอยบุ๋มด้านหน้า- ด้านหลังของทรงกลม	24
รูปที่ 3.7 ลักษณะของเขตหรือโคลเมนของแบบจำลองการไหลผ่านทรงกลมผิวเรียบ	25
รูปที่ 3.8 รายละเอียดของกริดของแบบจำลองการไหลผ่านทรงกลมสามมิติ	25
รูปที่ 3.9 สถานะของเขตของแบบจำลองการไหลผ่านทรงกลมสามมิติ	26
รูปที่ 4.1 การไหลแบบศักย์ผ่านทรงกระบอกที่กำลังหมุนในทิศทางตามเข็มนาฬิกา โดยมีความเร็วรอบ 10 รอบต่อวินาที	29
รูปที่ 4.2 การไหลแบบศักย์ผ่านทรงกระบอกที่กำลังหมุนในทิศทางตามเข็มนาฬิกา โดยมีความเร็วรอบ 5 รอบต่อวินาที	29
รูปที่ 4.3 การไหลแบบศักย์ผ่านทรงกระบอกที่ไม่มีการหมุน	30
รูปที่ 4.4 การไหลแบบศักย์ผ่านทรงกระบอกที่กำลังหมุนในทิศทางทวนเข็มนาฬิกา โดยมีความเร็วรอบ 5 รอบต่อวินาที	30
รูปที่ 4.5 การไหลแบบศักย์ผ่านทรงกระบอกที่กำลังหมุนในทิศทางทวนเข็มนาฬิกา โดยมีความเร็วรอบ 10 รอบต่อวินาที	31

สารบัญรูปภาพ (ต่อ)

	หน้า
รูปที่ 4.6 การหมุนเวียนและการยกด้วยจากการให้รอบวัดดูทรงกระบอก เมื่อทิศทางหมุนทวนเป็นนาฬิกา	32
รูปที่ 4.7 การหมุนเวียนและการยกด้วยจากการให้รอบวัดดูทรงกระบอก เมื่อทิศทางหมุนทวนเป็นนาฬิกา	32
รูปที่ 4.8 ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็ว (รอบ/วินาที) และแรงกด	33
รูปที่ 4.9 การไหลของอากาศที่มีความเร็วเท่ากับ 0.05 เมตรต่อวินาทีผ่าน ทรงกลมผิวเรียบ	35
รูปที่ 4.10 การไหลของอากาศที่มีความเร็วเท่ากับ 0.15 เมตรต่อวินาทีผ่าน ทรงกลมผิวเรียบ	35
รูปที่ 4.11 การไหลของอากาศที่มีความเร็วเท่ากับ 0.83 เมตรต่อวินาทีผ่าน ทรงกลมผิวเรียบ	36
รูปที่ 4.12 ขอบเขตที่ใช้ในการพัฒนาฟรากะระหว่างความเร็วของอากาศกับระบบแกน Z	36
รูปที่ 4.13 ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วของอากาศทางเข้า 0.05 เมตรต่อวินาที กับระบบแกน z	37
รูปที่ 4.14 ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วของอากาศทางเข้า 0.15 เมตรต่อวินาที กับระบบแกน z	38
รูปที่ 4.15 ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วของอากาศทางเข้า 0.83 เมตรต่อวินาที กับระบบแกน z	39
รูปที่ 4.16 ความสัมพันธ์ระหว่างความดันของอากาศที่มีความเร็วทางเข้าเท่ากับ 0.05 เมตรต่อวินาที กับระบบที่ผิวของทรงกลม	40
รูปที่ 4.17 ความสัมพันธ์ระหว่างความดันของอากาศที่มีความเร็วทางเข้าเท่ากับ 0.15 เมตรต่อวินาที กับระบบที่ผิวของทรงกลม	41
รูปที่ 4.18 ความสัมพันธ์ระหว่างความดันของอากาศที่มีความเร็วทางเข้าเท่ากับ 0.83 เมตรต่อวินาที กับระบบที่ผิวของทรงกลม	41

สารบัญรูปภาพ (ต่อ)

	หน้า
รูปที่ 4.19 การแยกตัวของอากาศผ่านทรงกลม	42
รูปที่ 4.20 การไหลผ่านทรงกลมผิวเรียบ	43
รูปที่ 4.21 การไหลผ่านทรงกลมที่มี 2 รอยบุ๋น (หน้า-หลัง)	44
รูปที่ 4.22 การไหลผ่านทรงกลมที่มี 2 รอยบุ๋น (บน-ล่าง)	44
รูปที่ 4.23 การไหลผ่านทรงกลมที่มี 4 รอยบุ๋น	45
รูปที่ 4.24 การไหลผ่านทรงกลมที่มี 6 รอยบุ๋น	45
รูปที่ 4.25 การไหลผ่านทรงกลมที่มี 6 รอยบุ๋น	46
รูปที่ 4.26 ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วแกน X รอบทรงกลมผิวเรียบ กับทรงกลมที่มี 6 รอยบุ๋น	46
รูปที่ 4.27 ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วแกน Y รอบทรงกลมผิวเรียบ กับทรงกลมที่มี 6 รอยบุ๋น	47
รูปที่ 4.28 ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วแกน Z รอบทรงกลมผิวเรียบ กับทรงกลมที่มี 6 รอยบุ๋น	47

สารบัญตาราง

หน้า

ตาราง 4.1 แรงยกจากรูป 4.1 ถึง 4.5

33



ສัญลักษณ์

	หน่วย
ρ	(kg/m^3)
μ	$(\text{kg}/\text{m.s})$
P	Pa
L	N
K	rev/s
U_∞	m/s
T	K
θ	rad
B	m
U	
Ψ	
ϕ	
Γ	
q	


 The logo of the University of Technology and Science of Thailand (UTT) is centered behind the table. It features a circular emblem with a stylized tree or flame design in the center, surrounded by a ring of text in Thai script: "มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีราชมงคลธัญบุรี".

= ความหนาแน่นของอากาศ
 = ความหนืด粘性 (Dynamic Viscosity) ของอากาศ
 = ความดัน
 = แรงยก
 = ความเร็วรอบของทรงกระบอก
 = ความเร็วเริ่มต้นของของไหล
 = อุณหภูมิ
 = มุน
 = ความยาวของทรงกระบอก
 = เวกเตอร์ความเร็ว (Velocity Vector)
 = ศศรีมพังก์ชัน
 = ศักย์ความเร็ว (Velocity Potential)
 = ความแข็งแรง (Strength) ของออร์ทิกซ์
 = ความแข็งแรง (Strength) ของ Dipole