

เครื่องต้นแบบเครื่องทำความเย็นเทอร์โมอะcouสติก
PROTOTYPE OF THERMOACOUSTIC REFRIGERATOR



นายกิตติ กิตติเดช
นายอนุรักษ์ yawilas

| | |
|------------------------------------|---------------|
| เบอร์หน้ากากและวันที่กรรมการตัดสิน | 24 มิ.ย. 2554 |
| วันที่รับ | 24 มิ.ย. 2554 |
| เลขที่บันทึก | 15516128 |
| เลขที่บันทึก | ผู้จัดทำ |
| ผู้จัดทำ | ผู้จัดทำ |

ปริญญาในพนธน์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาหลักสูตรปริญญาวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต
สาขาวิชาวิศวกรรมเครื่องกล ภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกล
คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยเชียงใหม่
ปีการศึกษา 2553



ใบรับรองปริญญาบัตร

ชื่อหัวข้อโครงงาน : เครื่องต้นแบบเครื่องทำความเย็นเทอร์โมอะกูสติก

ผู้ดำเนินโครงงาน : นายกิตติ กิตติเลิศ รหัส 50380034
นายอนุรักษ์ ขาวีระ รหัส 50380683

ที่ปรึกษาโครงงาน : พศ.ดร. ปฐนศักดิ์ วีໄลพลด

ภาควิชา : วิศวกรรมเครื่องกล

ปีการศึกษา : 2553

คณะกรรมการศาสตราจารย์ มหาวิทยาลัยมหิดล อนุมัติให้ปริญญาบัตรนี้เป็นส่วนหนึ่ง
ของการศึกษาตามหลักสูตรวิศวกรรมศาสตรบัณฑิต สาขาวิชาบริหารธุรกิจ

คณะกรรมการการสอบโครงงานวิศวกรรม

.....ประธานกรรมการ
(ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. ปฐนศักดิ์ วีໄลพลด)

.....กรรมการ
(ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. ปิยะนันท์ เจริญสวัրค์)

.....กรรมการ
(อาจารย์นพรัตน์ สีอะวงศ์)

| | | | |
|-------------------|---|----------|---------------|
| ชื่อหัวข้อโครงการ | : เครื่องต้นแบบเครื่องทำความเย็นเทอร์โมอะกูสติก | | |
| ผู้ดำเนินโครงการ | นายกิตติ | กิตติเดช | รหัส 50380034 |
| | นายอนุรักษ์ | ขาวิดะ | รหัส 50380683 |
| ที่ปรึกษาโครงการ | : พศ.ดร. ปฐมศักดิ์ วิไลผล | | |
| ภาควิชา | : วิศวกรรมเครื่องกล | | |
| ปีการศึกษา | : 2553 | | |

บทคัดย่อ

โครงการนี้เป็นการสร้างชุดทดสอบของเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โมอะกูสติกและศึกษาหลักการทำงานของเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โมอะกูสติกที่ใช้สแต็กแบบกัน Holden โดยปัจจัยที่ทำการศึกษาได้แก่ 1) ความถี่ที่ใช้ทดลองอยู่ในช่วง 300-400 เฮิรตซ์ 2) ตำแหน่งระบบการวางของสแต็กจากปลายห้องด้านบนอยู่ในช่วง 1-2 ซม. 3) ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กอยู่ในช่วง 0.4-0.6 มน. โดยผลการทดลองจะพิจารณาจากอุณหภูมิที่แตกต่างที่มากที่สุดระหว่างสแต็กผู้ร้อนและผู้เย็น ชุดทดสอบประกอบด้วยถังสำรองน้ำเสียผ่านคุณย์กลาง 25.4 ซม. ห่อที่มีความยาว 25 ซม. ขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางของห่อ 2.5 ซม. ปลายห้องมีฝาปิด ภายในห่อ มีสแต็กแบบกัน Holden บรรจุอยู่ สแต็กที่ใช้ในการทดลองนี้ทั้งหมด 4 แบบ ภายในห่อใช้อากาศเป็นสารทำงานที่ความดันบรรยายกาศ

ผลการทดลองพบว่าความถี่ที่ทำให้เกิดความแตกต่างของอุณหภูมิสูงที่สุดคือ ที่ความถี่ของคลื่นเสียง 336 เฮิรตซ์ ที่ $V_{rms} = 7$ โวลต์ ซึ่งให้ผลความแตกต่างของอุณหภูมิที่ 1.7 องศาเซลเซียส ตำแหน่งระบบการวางของสแต็กที่ดีที่สุดอยู่ที่ 1.5 ซม. จากปลายห้อง และระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กที่ให้ความแตกต่างของอุณหภูมิสูงที่สุดคือที่ระยะ 0.4 มน. ผลการทดลองที่ได้กล้ามเกลือนจากที่คำนวณไว้มากเนื่องจากการคาดคะเนจากการสร้างชุดทดสอบ

| | | | |
|------------------------|--|----------|---------------|
| Project title | : Prototype of Thermoacoustic Refrigerator | | |
| Name | : Mr.Kitti | Kitilert | Code 50380034 |
| | Mr.Anurak | Yawila | Code 50380683 |
| Project advisor | : Asst. Prof. Patomsok Wilaipon, Ph. D | | |
| Department | : Mechanical Engineering | | |
| Academic year | : 2010 | | |

Abstract

This project is an experimental model of thermoacoustic refrigerator and working principle of thermoacoustic refrigerator with a spiral stack. In the study, frequencies used were in the range of 300-400 Hz, The displacement of the stack from the top end of the tubing ranging from 1-2 cm, plate spacing between stack layers is in the range 0.4-0.6 mm. The results are based on temperature difference between both ends of the stack. The experimental model consists of a 25.4 cm diameter loudspeaker, a 2.5 -cm diameter tube end and a closed end tube. Contained a spiral stack. Four type of stack were used in the experiments with atmospheric air as the working fluid.

The results showed that the frequency that made a maximum difference in temperature was 336 Hz with 7 V_{ms} power supply. The temperature difference was 1.7 degrees Celsius. The optimum position to place the stack was 1.5 cm from the end of the tube. The optimum distance between the layers of the stack according to the difference of the highest temperature was 0.4 mm. Besides, it may be noted that the major errors of this experiment were the stack construction process including the control of input signal.

กิตติกรรมประกาศ

การศึกษาวิจัยปริญญาในบันนีสามารถสำเร็จลุล่วงได้ด้วยดีก็ด้วยความช่วยเหลือ และความกรุณาจากบุคคลหลายฝ่ายด้วยกันซึ่งบุคคลเหล่านั้นได้ให้คำแนะนำ ข้อคิดเห็น ข้อเสนอแนะ ตลอดถึงข้อมูลที่เป็นประโยชน์อย่างมากในการศึกษาทดลอง โครงการนี้ ผู้จัดทำจึงขอขอบพระคุณ ทุกท่านที่จะได้กล่าวดังต่อไปนี้

ขอรับขอบพระคุณ พศ.ดร. ปฐมศักดิ์ วิไลพล อาจารย์ที่ปรึกษาปริญญาในบันนี ที่ให้ คำปรึกษา คำแนะนำ ข้อเสนอแนะที่เป็นประโยชน์ในการศึกษาหัวข้อโครงการนี้ ตลอดจนการ ตรวจและแก้ไขปริญญาในบันนี และสถานที่สำหรับทำการทดลอง

ขอรับขอบพระคุณ พศ.ดร.ปีะนันท์ เจริญสารรรค์ อาจารย์ประจำภาควิชาวิศวกรรม เครื่องกลที่กรุณาให้ยืมเครื่องวัดอุณหภูมิ ของบุคคลภาควิชาวิศวกรรมเครื่องกลและภาควิชา วิศวกรรมไฟฟ้าที่เอื้อเพื่อในการทดลอง

ท้ายนี้ขอรับขอบพระคุณ บิดา นารดา ที่เคยให้ความช่วยเหลือ ให้กำลังใจ ตลอดจนการ ชี้แนะแนวทางในการดำเนินชีวิตจนสำเร็จการศึกษา

นายกิตติ

นายอนุรักษ์

กิตติเดช

ยาวีละ

สารบัญ

หน้า

| | |
|----------------------|---|
| ในรับรองโครงการวิจัย | ๑ |
|----------------------|---|

| | |
|-----------------|---|
| บทคัดย่อภาษาไทย | ๒ |
|-----------------|---|

| | |
|--------------------|---|
| บทคัดย่อภาษาอังกฤษ | ๓ |
|--------------------|---|

| | |
|-----------------|---|
| กิตติกรรมประกาศ | ๔ |
|-----------------|---|

| | |
|--------|---|
| สารบัญ | ๕ |
|--------|---|

| | |
|-------------|---|
| สารบัญตาราง | ๖ |
|-------------|---|

| | |
|-----------|---|
| สารบัญรูป | ๗ |
|-----------|---|

| | |
|----------------|---|
| ลำดับสัญลักษณ์ | ๘ |
|----------------|---|

| | |
|--------------|---|
| บทที่ ๑ บทนำ | ๑ |
|--------------|---|

| | |
|--------------------------------------|---|
| ๑.๑ ความเป็นมาและความสำคัญของโครงการ | ๑ |
|--------------------------------------|---|

| | |
|----------------------------|---|
| ๑.๒ วัตถุประสงค์ของโครงการ | ๑ |
|----------------------------|---|

| | |
|------------------------|---|
| ๑.๓ ขอบเขตการทำโครงการ | ๒ |
|------------------------|---|

| | |
|-------------------------|---|
| ๑.๔ ผลที่คาดว่าจะได้รับ | ๒ |
|-------------------------|---|

| | |
|-----------------------------|---|
| ๑.๕ ระยะเวลาในการปฏิบัติงาน | ๒ |
|-----------------------------|---|

| | |
|--------------|---|
| ๑.๖ งบประมาณ | ๓ |
|--------------|---|

สารบัญ(ต่อ)

| | หน้า |
|--|--------|
| บทที่ 2 ทฤษฎี และ การทบทวนเอกสารที่เกี่ยวข้อง | 4 |
| 2.1 งานวิจัยภายในประเทศ | 4 |
| 2.2 งานวิจัยต่างประเทศ | 6 |
| 2.3 ทฤษฎีเทอร์โนอะคูสติก | 10 |
| บทที่ 3 อุปกรณ์และวิธีการ | 15 |
| 3.1 อุปกรณ์ | 15 |
| 3.2 การติดตั้งอุปกรณ์การทดลอง | 16 |
| 3.3 อุปกรณ์ที่ใช้สำหรับทดลอง | 17 |
| 3.4 วิธีการดำเนินงาน | 23 |
| 3.5 การออกแบบชุดทดลอง | 24 |
| 3.6 การออกแบบแบบแต่ก | 26 |
| 3.7 การหาความถี่เสียงรีโซแนนซ์ | 34 |
| บทที่ 4 ผลการทดลอง | 35 |
| 4.1 ผลการทดลองโดยใช้สแต็กที่ทำจากฟิล์ม | 35 |
| 4.1.1 ทดลองที่ความถี่ 336 Hz | 35 |
| 4.1.2 ทดลองที่ความถี่ 350 Hz | 40 |
| 4.1.3 ทดลองที่ความถี่ 398 Hz | 44 |
| 4.1.4 การเปรียบเทียบค่าที่ศึกษา | 49 |

สารบัญ(ต่อ)

| | หน้า |
|---|---------------|
| 4.2 การทดลองเปลี่ยนวัสดุที่ใช้ในการทำสแต็ก | 54 |
| 4.2.1 ทดลองที่ความถี่ 336 Hz | 54 |
| 4.2.2 ทดลองที่ความถี่ 350 Hz | 55 |
| 4.2.3 ทดลองที่ความถี่ 398 Hz | 56 |
| บทที่ 5 บทสรุปและข้อเสนอแนะ | 57 |
| 5.1 สรุปผลการทดลอง | 57 |
| 5.2 วิเคราะห์ผลการทดลอง | 58 |
| 5.3 ข้อเสนอแนะ | 59 |
| เอกสารอ้างอิง | 60 |
| ภาคผนวก | 62 |
| ประวัติผู้ทำโครงการ | 79 |

สารบัญตาราง

| | หน้า |
|---|------|
| ตารางที่ 1.1 ระยะเวลาในการปฏิบัติงาน | 2 |
| ตารางที่ 3.1 ข้อมูลสเก็ตแบบกันขอบที่ใช้ในการทดลอง | 18 |
| ตารางที่ 3.2 ตารางค่าตัวแปรที่ใช้ในการคำนวณ | 25 |
| ตารางที่ 3.3 ตารางค่าคงที่ของสารทำงาน | 26 |



สารบัญรูปภาพ

| | หน้า |
|--|------|
| รูปที่2.1 ชุดทดสอบของ กาวิชญ์ กาญจนวงศ์ | 4 |
| รูปที่2.2 ชุดทดสอบของ สว่างพิศย์ และคณะ | 6 |
| รูปที่2.3 ชุดทดสอบของ Russell and Weibull | 8 |
| รูปที่2.4 ชุดทดสอบของ Newman | 9 |
| รูปที่2.5 ส่วนประกอบของเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โนอะกุสติก | 10 |
| รูปที่2.6 การอัดแบบไม่มีการถ่ายเทความร้อน | 12 |
| รูปที่2.7 การถ่ายเทความร้อน | 12 |
| รูปที่2.8 การขยายตัวแบบไม่มีการถ่ายเทความร้อน | 13 |
| รูปที่2.9 การถ่ายเทความร้อน | 13 |
| รูปที่3.1 รูปแบบของชุดทดสอบ | 16 |
| รูปที่3.2 แผนผังการต่อสายสัญญาณระหว่างอุปกรณ์ สำหรับการทดลอง | 17 |
| รูปที่3.3 ชุดทดสอบ | 18 |
| รูปที่3.4 แต่ละแบบกันหอยที่ใช้ในการทดลองทั้ง 4 แบบ | 19 |
| รูปที่3.5 เครื่องกำเนิดสัญญาณฟังก์ชัน | 19 |
| รูปที่3.6 เครื่องออกซิเจนโลสโคป | 20 |
| รูปที่3.7 เครื่องขยายกำลัง | 20 |
| รูปที่3.8 เครื่องวัดอุณหภูมิ | 21 |
| รูปที่3.9 ไมโครไฟน | 21 |
| รูปที่3.10 โปรแกรม True RTA | 22 |

สารนัยรูปภาพ (ต่อ)

| | หน้า |
|---|------|
| รูปที่3.11 รูปแบบสเต็กแบบกัน匈ย | 26 |
| รูปที่3.12 ความสัมพันธ์ของค่าสัมประสิทธิ์สมรรถนะของสเต็ก (COP_s) กับ x_n และ L_{sn} | 28 |
| รูปที่3.13 พลังงานที่สูญเสียจากการลดขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางของห่อ | 32 |
| รูปที่3.14 รูปแบบความยาวท่อ $\lambda/4$ ใช้ประกอบการคำนวณ | 32 |
| รูปที่3.15 แสดงผลการคำนวณผ่านโปรแกรม Microsoft Office Excel | 33 |
| รูปที่3.16 การเปลี่ยนแปลง ΔSPL (dB) ที่ความถี่ 300 ถึง 400 Hz | 34 |
| รูปที่4.1 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 1.4^\circ C$ | 35 |
| รูปที่4.2 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{max} = 1.7^\circ C$ | 36 |
| รูปที่4.3 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 1.5^\circ C$ | 36 |
| รูปที่4.4 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 1.1^\circ C$ | 37 |
| รูปที่4.5 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{max} = 1.0^\circ C$ | 37 |
| รูปที่4.6 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.9^\circ C$ | 38 |
| รูปที่4.7 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 1.3^\circ C$ | 38 |
| รูปที่4.8 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.7^\circ C$ | 39 |
| รูปที่4.9 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 1.5^\circ C$ | 39 |
| รูปที่4.10 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 1.1^\circ C$ | 40 |
| รูปที่4.11 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{max} = 1.2^\circ C$ | 40 |
| รูปที่4.12 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.7^\circ C$ | 41 |

สารบัญรูปภาพ (ต่อ)

| | หน้า |
|---|------|
| รูปที่4.13 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.6^\circ\text{C}$ | 42 |
| รูปที่4.14 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.7^\circ\text{C}$ | 42 |
| รูปที่4.15 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.7^\circ\text{C}$ | 42 |
| รูปที่4.16 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 1.1^\circ\text{C}$ | 43 |
| รูปที่4.17 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.7^\circ\text{C}$ | 43 |
| รูปที่4.18 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.9^\circ\text{C}$ | 44 |
| รูปที่4.19 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.7^\circ\text{C}$ | 44 |
| รูปที่4.20 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.7^\circ\text{C}$ | 45 |
| รูปที่4.21 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.6^\circ\text{C}$ | 45 |
| รูปที่4.22 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.8^\circ\text{C}$ | 46 |
| รูปที่4.23 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.7^\circ\text{C}$ | 46 |
| รูปที่4.24 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.7^\circ\text{C}$ | 47 |
| รูปที่4.25 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.7^\circ\text{C}$ | 47 |
| รูปที่4.26 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.8^\circ\text{C}$ | 48 |
| รูปที่4.27 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $X_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{max} = 0.7^\circ\text{C}$ | 48 |
| รูปที่4.28 กราฟแสดงเบอร์เช็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กเท่ากับ 0.4 นน | 49 |
| รูปที่4.29 กราฟแสดงเบอร์เช็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กเท่ากับ 0.5 นน. | 49 |

สารบัญรูปภาพ (ต่อ)

| | หน้า |
|--|------|
| รูปที่4.30 กราฟแสดงเบอร์เซ็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กเท่ากับ 0.6 น.m. | 50 |
| รูปที่4.31 กราฟแสดงเบอร์เซ็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กเท่ากับ 0.4 น.m. | 50 |
| รูปที่4.32 กราฟแสดงเบอร์เซ็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กเท่ากับ 0.5 น.m. | 51 |
| รูปที่4.33 กราฟแสดงเบอร์เซ็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กเท่ากับ 0.6 น.m. | 51 |
| รูปที่4.34 กราฟแสดงเบอร์เซ็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กเท่ากับ 0.4 น.m. | 52 |
| รูปที่4.35 กราฟแสดงเบอร์เซ็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กเท่ากับ 0.5 น.m. | 52 |
| รูปที่4.36 กราฟแสดงเบอร์เซ็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กเท่ากับ 0.6 น.m. | 53 |
| รูปที่4.37 กราฟแสดงค่าที่ดีที่สุดของการทดสอบ | 54 |
| รูปที่4.38 เปอร์เซ็นการเปลี่ยนแปลงอุณหภูมิของสแต็กที่ทำจากแผ่นพลาสติกที่ $f=336\text{ Hz}$ | 55 |
| รูปที่4.39 เปอร์เซ็นการเปลี่ยนแปลงอุณหภูมิของสแต็กที่ทำจากแผ่นพลาสติกที่ $f=350\text{ Hz}$ | 55 |
| รูปที่4.40 เปอร์เซ็นการเปลี่ยนแปลงอุณหภูมิของสแต็กที่ทำจากแผ่นพลาสติกที่ $f=398\text{ Hz}$ | 56 |

ลำดับสัญลักษณ์

| สัญลักษณ์ | ความหมาย | หน่วย |
|-----------|-------------------------------|--------------------|
| a | ความเร็วเสียง | (m/s) |
| A | Cross-sectional area | (m) |
| B | Blockage ratio | (ตัวแปร ไร้หน่วย) |
| c_p | ค่าความร้อนจ้าเพาช์ | (J/kg K) |
| COP_s | ค่าสัมประสิทธิ์สมรรถนะ | (ตัวแปร ไร้หน่วย) |
| D | Drive ratio | (ตัวแปร ไร้หน่วย) |
| D_s | เส้นผ่านศูนย์กลางของสเต็ก | (m) |
| D_l | เส้นผ่านศูนย์กลางของห่อ | (m) |
| f | ความถี่ | (Hz) |
| k | Wave number | (m ⁻¹) |
| K | ค่าการนำความร้อนของวัสดุ | (W/m K) |
| l | ระยะความหนาครึ่งหนึ่งของสเต็ก | (m) |
| L_s | ความยาวของสเต็ก | (m) |
| L_{sn} | ความยาวปกติของสเต็ก | (ตัวแปร ไร้หน่วย) |
| p_m | ความดันเฉลี่ย | (Pa) |
| p_0 | Dynamic pressure amplitude | (Pa) |
| Q_{cn} | Normalized cooling power | (ตัวแปร ไร้หน่วย) |
| T_c | อุณหภูมิค้านเย็น | (K or °C) |

ลำดับสัญลักษณ์(ต่อ)

| | | |
|-----------------|---|----------------------|
| T_h | อุณหภูมิค้านร้อน | (K or $^{\circ}$ C) |
| T_m | อุณหภูมิเฉลี่ย | (K or $^{\circ}$ C) |
| W_n | Normalized acoustic power | (ตัวแปร ไร้หน่วย) |
| x_h | ระยะห่างจากปลายท่อของสเต็กค้านร้อน | (m) |
| x_s | ระยะห่างจากปลายท่อถึงกึ่งกลางสเต็ก | (m) |
| y_0 | ระยะครึ่งหนึ่งของระยะห่างระหว่างขั้นแผ่นบาง | (m) |
| γ | Ratio of isobaric to isochoric specific heats | (ตัวแปร ไร้หน่วย) |
| ΔT | อุณหภูมิแตกต่าง | (K or $^{\circ}$ C) |
| ΔT_m | อุณหภูมิเฉลี่ยแตกต่าง | (K or $^{\circ}$ C) |
| ΔT_{nn} | Normalized temperature difference | (ตัวแปร ไร้หน่วย) |
| δ_k | ระยะทางที่ความร้อนสามารถแผ่出去 ไปสู่ของไอล | (m) |
| δ_b | ระยะทางปกติที่ความร้อนสามารถแผ่出去 ไปสู่ของไอล | (ตัวแปร ไร้หน่วย) |
| δ_v | ระยะทางที่ของไอลได้รับผลกระทบจากการหนีด | (m) |
| λ | ความคื้นเสียง | (m) |
| Π | Perimeter | (ตัวแปร ไร้หน่วย) |
| ρ | ความหนาแน่นของของไอลทำงาน | (kg/m ³) |
| Σ | Viscous stress tensor | (ตัวแปร ไร้หน่วย) |
| σ | Prandtl number | (ตัวแปร ไร้หน่วย) |
| ω | ความถี่เชิงมุม | (rad/s) |

บทที่ 1

บทนำ

1.1 ความสำคัญ

ระบบทำความเย็นเทอร์โมอะกุสติก เป็นเทคโนโลยีที่กำลังได้รับการสนใจและพัฒนาในค่ายประเทคโนโลยีนี้เป็นเทคโนโลยีที่สะอาด และมีความเป็นไปได้ที่ในอนาคตจะนำมาแทนที่ระบบทำความเย็นแบบอัคติโอดินิยมให้กับอยู่ในปัจจุบัน เครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โมอะกุสติกจะอาศัย原理การเปลี่ยนรูปของพลังงานระหว่างพลังงานเสียงและพลังงานความร้อน คลื่นเสียงที่ใส่เข้าไปจะเคลื่อนที่ในท่อปิดภายในได้ความดันคงที่ ภายในท่อจะมีสแต็คซึ่งเป็นอุปกรณ์สำคัญที่จะเปลี่ยนรูปคลื่นเสียงไปเป็นพลังงานความร้อนซึ่งจะทำให้ปลายของสแต็คนี้อุณหภูมิที่แตกต่างกัน โดยด้านหนึ่งอุณหภูมิจะสูงกว่าอีกด้านหนึ่ง (อุณหภูมิเทียบกับอุณหภูมิสิ่งแวดล้อม) จะทำการถ่ายเทความร้อนออกแล้วนำด้านที่อุณหภูมิต่ำไปใช้งาน โดยต่อเข้ากับเครื่องแลกเปลี่ยนความร้อน(Heat exchanger) จากที่กล่าวมาหลักการทำงานข้างต้นมีอุปกรณ์ที่เคลื่อนไหวอยู่ชั้นใน ไม่ซับซ้อน จึงง่ายต่อการดูแลรักษา

ในช่วงหลายปีที่ผ่านมา มีการปรับปรุงรูปแบบของสมการทางเทอร์โนอะคูสติกอย่างต่อเนื่อง เพราะสมการดังกล่าวจะอยู่ในรูปเชิงซ้อน หากเฉลยยาก ปัจจุบันได้มีการลดรูปให้เป็นสมการเชิงเส้น ซึ่งง่ายแก่การเข้าใจ เรียกว่า ทฤษฎีเทอร์โนอะคูสติกเชิงเส้น จากวิธีนี้ ทฤษฎีเทอร์โนอะคูสติกเชิงเส้น ได้ถูกพิสูจน์แล้วว่าจะใช้ออกแบบเครื่องทำความเย็นได้จริง และได้มีการผลิตเครื่องทำความเย็นออกมาในรูปแบบ เช่น ตู้แช่ไอศกรีม ตู้เย็น แอร์ เครื่องหล่อเย็นอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ เป็นต้น

1.2 ວັດຖຸປະສົງຄໍ

1.2.1 เพื่อศึกษาขั้นตอนการออกแบบเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โนอะคูสติกด้วยทฤษฎีเทอร์โนอะคูสติกเชิงเส้น

1.2.2 เพื่อสร้างเครื่องต้นแบบเครื่องทำความเย็นแบบแทอร์โนอะคุสติกด้วยทฤษฎีแทอร์โนอะคุสติกเชิงเส้น

1.3.3. เพื่อศึกษาปัจจัยที่มีผลกระทบต่อพฤติกรรมของระบบทำความเย็นแบบเทอร์โม-อะกุสติก

1.3 ຂອບເຖິ

ศึกษาและทำความเข้าใจเกี่ยวกับทฤษฎีเทอร์โนอะกูสติกเชิงเส้นจึงต้องมีการสร้างชุดทดสอบคิวบิวส์คุณภาพดีที่หาได้ง่ายโดยมีข้อกำหนดดังนี้

- 1.3.1 ให้อาภิการเป็นสารทำงานภายใต้ความดันบรรยายกาศ
 - 1.3.2 ใช้สแต็กแบบกันหอย
 - 1.3.3 หน่วยกำเนิดเสียงแบบคลื่นนิ่ง

โดยจะทำการศึกษาตัวแปรต่อไปนี้

- 1.3.4 หาช่วงความถี่ของคลื่นเสียงที่ 300-400 Hz โดยเลือกความถี่มาอย่างน้อย 3 ค่า และทำการทดลองในห้องที่มีความยาวท่อ $n(\lambda/4)$ เมื่อ $n = 1, 2, 3, 4, \dots$

1.3.5 ระบบการวางแผนเด็กในห้องห่างจากปลายห้องจำนวน 3 ค่า ช่วงระหว่าง 1.0 -10.0 ซ.ม.

1.3.6 ช่วงระยะห่างระหว่างชั้นของแผ่นบางของสแต็ปเท้ากัน 0.2 -1.1 ม.ม. โดยเลือกมา 3 ค่า

1.4 ผลกระทบจากการจราจรติดขัด

- 1.4.1 ได้เครื่องต้นแบบเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โมอะกุสติก
 - 1.4.2 เป้าใจกระบวนการของเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โมอะกุสติกเชิงเส้น
 - 1.4.3 นำเข้ามูลที่ได้ศึกษาไปปรับปรุงสมรรถนะการทำงานของเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โมอะกุสติก

1.5 ระยะเวลาในการปฏิบัติงาน

ตารางที่ 1.1 ระยะเวลาในการปฏิบัติงาน

1.6 งบประมาณที่ใช้

1.6.1 ค่าวัสดุอุปกรณ์

1.6.2 ค่าเข้าเล่นโครงการ

รวมเป็นเงิน 2,000 บาท (สองพันบาทถ้วน)

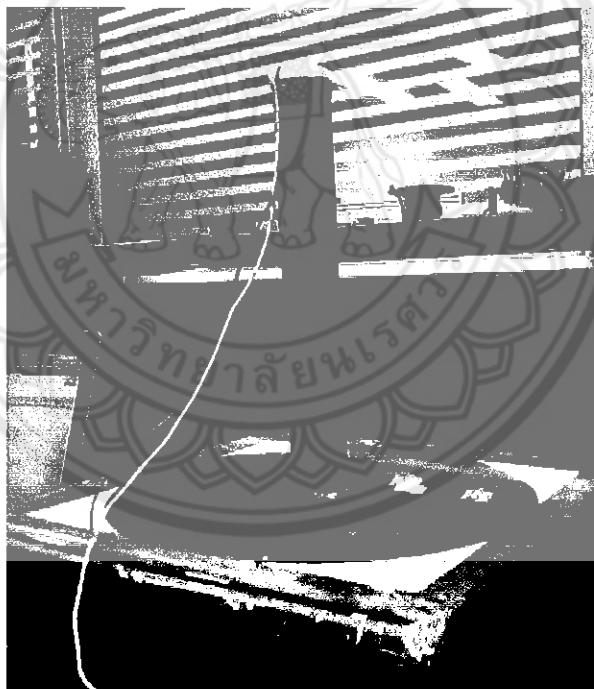


บทที่ 2

ทฤษฎี และ การทบทวนเอกสารที่เกี่ยวข้อง

2.1 งานวิจัยภายในประเทศ

ภาวิชญ์ กาญจนาวดี ทำการศึกษาสมรรถนะการทำงานของเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์-โนอะกูสติก โดยทำการออกแบบและจัดสร้างชุดทดสอบการทำความเย็นเทอร์โนอะกูสติกโดยใช้ทฤษฎีเทอร์โนอะกูสติกเชิงเส้น ชุดทดสอบที่ได้จัดสร้างขึ้นใช้อาภากายให้ความดันบรรยายกาคเป็นสารทำงาน สเต็กที่ใช้เป็นแบบกันรอย และใช้แหล่งกำเนิดเสียงแบบคลื่นนิ่ง ผลการทดลองจะพิจารณาที่อุณหภูมิแตกต่างระหว่างค้านร้อนและค้านเย็นเป็นหลัก เนื่องจากมีความลักษณะและจ่ายในการวัดผล ซึ่งพบว่าชุดทดสอบที่จัดสร้างขึ้นสามารถทำให้เกิดความแตกต่างของอุณหภูมิสูงสุดที่ 23.5 องศาเซลเซียสที่ความถี่ 331 เฮิรตซ์ (ภาวิชญ์, 2552)

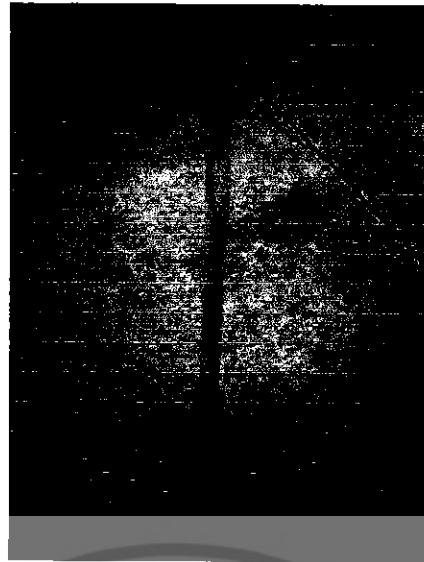


รูปที่ 2.1 ชุดทดสอบของ ภาวิชญ์ กาญจนาวดี
ที่มา: ภาวิชญ์ (2552)

สว่างพิทย์ และคณะ เสนอการออกแบบเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โนอะกูสติกด้วยขั้นตอนวิธีเชิงพันธุกรรม (Genetic Algorithm) ในการหาผลเฉลยที่เหมาะสมจากสมการเทอร์โนอะกูสติก เนื่องจากสมการเทอร์โนอะกูสติกของระบบมีความซับซ้อนมาก ซึ่งเป็นอยู่ในรูปของ Differential-Algebraic Equation และหากระดับของฟังก์ชันได้มาก ผู้วิจัยจึงใช้วิธีหาค่าที่

หมายเหตุโดยไม่ต้องใช้เกรเดียนต์ แต่ใช้วิธีสมการเชิงเดี่ยว (Simplex Model) และหาค่าตอบด้วยขั้นตอนวิธีเชิงพันธุกรรม ซึ่งได้กำหนดทั้งหมดของโคลเมน ทำให้ค่าคำตอบที่ได้เป็นค่าหมายเหตุสูงสุดที่แท้จริง (Global Optimal Solution) ผลจากการหาค่าด้วยวิธีนี้เปรียบเทียบกับการทดลองของ Hofler ได้ผลที่สอดคล้องกัน (สว่างพิทัย, 2549)

สว่างพิทัย และคณะ สร้างชุดทดสอบเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โนอะกูสติกด้วยวัสดุและอุปกรณ์ที่หาได้ง่าย ชุดทดสอบประกอบด้วย ถ่านไฟฟ้า 10.16 ชม. ความต้านทาน 8 โอห์ม กำลังสูงสุดขนาด 10 วัตต์ บรรจุในกล่องพลาสติก โดย Function Generator ส่งสัญญาณรูปซacha ผ่าน Power Amplifier เพื่อขยายสัญญาณก่อนเข้าถ้าไฟในชุดทดสอบด้านบนไฟกล่องถ้าไฟต่อเข้ากับท่อแก้วขนาดเส้นผ่านศูนย์กลาง 2.5 ซม. ความยาวท่อ 55 ซม. และหนา 0.15 ซม. ใช้อากาศเป็นสารทำงาน อีกด้านหนึ่งของปลายท่อแก้วปิดด้วยถุงอุดท่อที่เป็นยางสำหรับสเต็กเป็นแบบกันหอย โดยสเต็กมีความยาว 10 ซม. สเต็กที่ใช้ทดลองทำจากแผ่นพลาสติกบางจำนวน 3 แบบ ระยะห่างระหว่างชั้นแผ่นบางของสเต็ก 0.2, 0.8 และ 1.1 มน. และสเต็กอีกแบบทำจากแผ่นอุบミニเนียมที่มีระยะห่างระหว่างชั้นของสเต็ก 1.1 มน. ปลายทั้งสองด้านของสเต็กสอดเส้นทองแดงบางไว้ เพื่อทำหน้าที่เป็นอุปกรณ์ถ่ายเทความร้อน ที่พื้นผิวทองแดงนั้นติดเทอร์โนคัปเปิลสำหรับวัดค่าอุณหภูมิ โดยสายเทอร์โนคัปเปิลถูกสอดผ่านจุกยางด้านบนของท่อแก้วลงมาที่สเต็ก การทดลองที่ความถี่คลื่นเสียง 360 เฮิรตซ์ แบบคลื่นนิ่ง โดยใช้ถังไฟฟ้า 2.6 วัตต์ ให้ผลการทดลองที่ดีที่สุดของอุณหภูมิที่แตกต่างกันระหว่างสองด้านของสเต็กประมาณ 5 องศาเซลเซียส โดยใช้สเต็กที่มีระยะห่างระหว่างชั้น 0.8 มน. ระยะห่าง 0.8 มน. นี้ไม่ได้อยู่ในช่วงตามทฤษฎี (0.3 ± 0.6 มน.) เนื่องจากต้องใช้ชุดเบรริยะห่างจากการสอดเส้นทองแดงบางที่ปลายสเต็ก และผลจากการเปรียบเทียบแผ่นบางของสเต็กระหว่างพลาสติก และอุบミニเนียม พบร่วางสเต็กที่ทำจากพลาสติกให้ค่าความแตกต่างของอุณหภูมินามากกว่าสเต็กที่ทำจากอุบミニเนียมอย่างชัดเจน (สว่างพิทัย, 2547)



รูปที่ 2.2 ชุดทดสอบของ สว่างทิพย์ และคณะ

ที่มา: สว่างทิพย์ (2549)

2.2 งานวิจัยต่างประเทศ

ทฤษฎีทางเทอร์โนอะกูสติกเริ่มต้นในปี 1868 เมื่อ Kirchhoff คำนวณการลดตอนลงของเสียงในห้องเนื่องจากการถ่ายเทความร้อนระหว่างพื้นผิวห้อง และคลื่นเสียงในแก้ว ต่อมา Kramers ได้ทำการทดลอง โดยพัฒนาการทดลองมาจาก Taconis ซึ่งเป็นการทดลองที่เกี่ยวข้องกับเทอร์โนอะกูสติก แต่ผลที่ได้ไม่เป็นที่ยอมรับเนื่องจากขนาดของเครื่องที่ใหญ่เกินไป หลังจากนั้นอีก 20 ปี Rott ได้สร้างผลงานมากมายที่เป็นจุดเริ่มต้นของความเข้าใจในการทดลองของ Taconis ในที่สุด Rott และคณะก็กำหนดครากฐานของทฤษฎีเสียงที่เหมาะสมเพื่อเป็นพื้นฐานการทดลองทางเทอร์โนอะกูสติกทั้ง แบบ Prime Move และแบบ Refrigerator โดยแบบ Prime Move จะเป็นการใส่พลังงานความร้อนแล้วได้รับงานออกนา ส่วนแบบ Refrigerator จะเป็นการใส่งานแล้วได้พลังงานความร้อนออกนา (Swift, 1988)

Swift ได้พัฒนาสมการคณิตศาสตร์ต่อจาก Rott เพื่ออธิบายปรากฏการณ์เทอร์โนอะกูสติกที่เกิดจากของไหหล่อเมื่อถูกตั้งด้วยคลื่นเสียงแบบคลื่นนิ่ง ที่มีแผ่นบางวางบนกับพิเศษทางของการสั่นของคลื่นนิ่ง หรือสแต็กที่เป็นอุปกรณ์หลักของเครื่องทำความเย็น สมการคณิตศาสตร์ หมายจากสมการต่อเนื่อง สมการ โนเมนตัม และสมการพลังงานของของไหหล่อที่สั่นบนแผ่นบาง แล้วทำการลดรูปสมการลงให้อบู่ในรูปของสมการเชิงอนุพันธ์ จากนั้นหาผลเฉลยด้วยวิธี Complex Exponential ได้ผลเฉลยของอุณหภูมิ, Heat Flux, กำลังเสียง, ค่าสัมประสิทธิ์สมรรถนะ (COP) และประสิทธิภาพ ตามลำดับ นอกจากนี้ยังยกตัวอย่างเครื่องทำความเย็น หรือทำความร้อน และเครื่องตันกำลังในแบบต่างๆ เพื่อให้เข้าใจการทำงานยิ่งขึ้น ปัจจุบันทฤษฎีเทอร์โนอะกูสติกของ

Swift ได้รับการยอมรับ และนำมาประยุกต์ใช้อย่างกว้างขวาง จึงถือได้ว่าเป็นทฤษฎีพื้นฐานในการสร้างเครื่องจักรกลเทอร์โมอะคูสติก นอกจากนี้ Swift และผู้ร่วมงานยังได้พัฒนาโปรแกรม DELTAE (Design Environment for Low-amplitude ThermoAcoustic Energy Conversion) ขึ้นมาใช้ในการศึกษา และออกแบบเครื่องเทอร์โมอะคูสติก (Swift and Ward, 2007)

Herman and Wetzel เสนอขั้นตอนการสร้างเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โมอะคูสติก โดยอาศัยสมการลัดฐานเชิงเส้น (Simplified Linear Model) พิจารณาในส่วนการประมาณค่าเงื่อนไข ของเขตของสเต็กขนาดสั้นสำหรับเครื่องทำความเย็น ซึ่งมีสมการฟลักซ์ของอ่อนทากี และฟลักซ์ของงานเป็นสมการหลัก แล้วแปลงสมการเป็น Normalized เพื่อใช้ในการออกแบบระบบ และหาขนาดกับระบบที่เหมาะสมของอุปกรณ์ทำความเย็น โดยอธิบายแยกส่วนดังนี้ Thermoacoustic Core (Stack), Resonance Tube, Heat Exchangers และ Acoustic Driver ผลจากการคำนวณแบบจำลอง ด้วยพนวณว่าประสิทธิภาพการโน้มถ่วงค่าประมาณ 40-50% ที่ Thermoacoustic Core (Herman and Wetzel, 1996)

Tijani เสนอขั้นตอนการออกแบบลักษณะเดียวกับ Herman and Wetzel (1996) โดยใช้ทฤษฎีของ Swift ลดฐานเชิงเส้น แล้วแปลงสมการเป็น Normalized สำหรับการออกแบบระบบ และการหาขนาดกับระบบที่เหมาะสม นอกจากนี้ยังมีการอธิบายของเขตตัวแปรและแนวทางสำหรับการเลือกตัวแปรที่จำเป็นต่างๆในการคำนวณ การหาค่าขนาดของอุปกรณ์ที่เหมาะสมได้อธิบายแยกส่วน เริ่มจากการเลือกตัวแปร, หาค่าที่เหมาะสมของสเต็ก, Resonator, Heat exchanger และ Acoustic Driver สุดท้ายผู้วิจัยได้ใช้โปรแกรม DELTAE (Design Environment for Low-amplitude Thermo Acoustic Engines) (Swift and Ward, 2004) ซึ่งเป็นเวอร์ชันที่เก่ากว่า DELTAE เพื่อหาค่าตอบที่ใกล้เคียงค่าที่เหมาะสมมากยิ่งขึ้น (Tijani, 2002)

Tijani อธิบายรายละเอียดเกี่ยวกับการสร้างเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โมอะคูสติก โดยสร้างเครื่องที่ใช้ก๊าซไฮเดรนเป็นสารทำงาน เริ่มจากการอธิบายการเลือกวัสดุต่างๆ ที่ใช้ในการสร้าง การติดตั้งท่อฉลุญาภาค อุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ที่ใช้สำหรับการวัดค่าต่างๆ และอุปกรณ์ที่ใช้เก็บบันทึกผลการทดลอง ผลการทดลองแสดงถึงพฤติกรรมที่ดี โดยมีอุณหภูมิต่ำสุดอยู่ที่ - 65 องศาเซลเซียส โดยมีช่วงอุณหภูมิทำงานประมาณ 80 องศาเซลเซียส (Tijani, 2002)

Russell and Weibull สร้างชุดทดสอบเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โมอะกูสติก ชุดทดสอบประกอบด้วย ตู้จำเพาะขนาด 10.16 ซม. กำลังสูงสุดขนาด 40 วัตต์ โดยเครื่อง Sine Wave Generator ตั้งสัญญาณรูปปัจจายน์ ผ่าน Power Amplifier (100 วัตต์) เพื่อขยายสัญญาณก่อนเข้าจำเพาะ ในชุดทดสอบ ค้านบนตู้จำเพาะมีแผ่นพลาสติกที่ต่อ กับท่อพลาสติกของห้อง โดยมี O-ring ขันกัด ระหว่างแผ่นพลาสติกกับตู้จำเพาะ โดยท่อ มีขนาดเส้นผ่าศูนย์กลาง 2.2 ซม. ความยาว 23 ซม. ชุดทดสอบใช้อากาศเป็นสารทำงาน ปลายค้านหนึ่งของท่อปิดด้วยถุงอุดห่อถุงมิเนียม สำหรับสแต็ก เป็นแบบก้นหอย ซึ่งทำมาจากฟิล์มถ่ายภาพ ขนาดความยาวสแต็ก 3.5 ซม. ระยะห่างระหว่างชั้น แผ่นบางของสแต็ก 0.34 มม. สแต็กห่างจากปลายท่อค้านถุงอุดห่อ 4 ซม. และบริเวณปลายทั้งสองค้านของสแต็กมีเทอร์โมคัปเปลี่ยนอุณหภูมิของอากาศบริเวณนั้น โดยสายเทอร์โมคัปเปลี่ยนอุณหภูมิท่อค้านบนลงมาที่สแต็ก

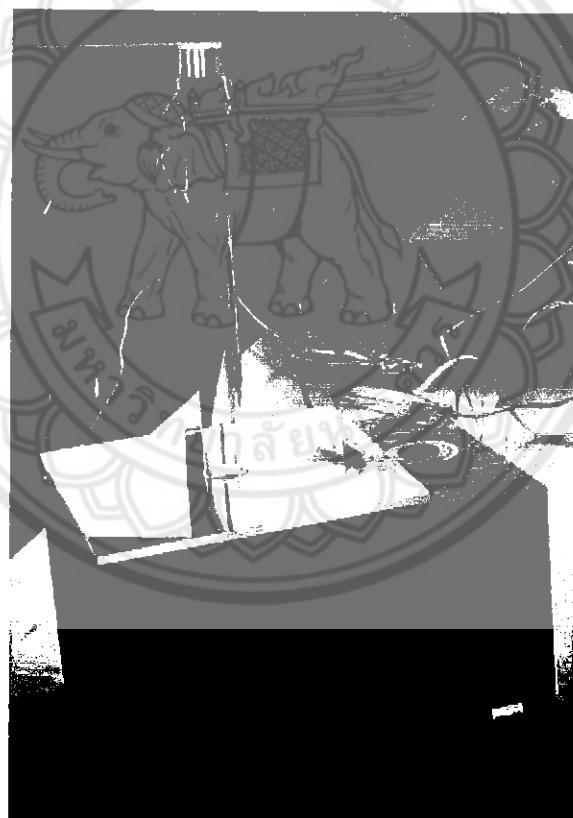
การทดลองที่ความถี่คลื่นเดียว 385 เฮิรตซ์ แบบคลื่นนึง ให้ผลการทดลองที่ดีที่สุด โดยมีค่าความแตกต่างระหว่างอุณหภูมิสองค้านของสแต็กประมาณ 15.5 องศาเซลเซียส (อุณหภูมิค้านร้อนเปลี่ยนแปลงประมาณ 5 องศาเซลเซียส และอุณหภูมิค้านเย็นเปลี่ยนแปลงประมาณ 10.5 องศาเซลเซียส) โดยใช้เวลา 240 วินาที นอกจგผลความแตกต่างของอุณหภูมิที่แสดงแล้ว Russell ได้ อ้างว่าเมื่อเวลาผ่านไป 600 วินาที สแต็กมีค่าความแตกต่างระหว่างอุณหภูมิสองค้านประมาณ 25.6 องศาเซลเซียส (อุณหภูมิค้านร้อนประมาณ 5 องศาเซลเซียส และอุณหภูมิค้านเย็น 20.6 องศาเซลเซียส) (Russell and Weibull, 2002)



รูปที่ 2.3 ชุดทดสอบของ Russell and Weibull

ที่มา: Russell (2002)

Newman สร้างชุดทดสอบเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โนมอะกูสติกลักษณะเดียวกับ Russell and Weibull (2002) โดยชุดทดสอบประกอบด้วยลำโพงขนาด 15.24 ซม. โดยเครื่อง Function Generator ส่งสัญญาณรูปضايان ผ่าน Power Amplifier (40 วัตต์) เพื่อขยายสัญญาณก่อนเข้าลำโพง ค้านบนตู้คำảโพงกับแผ่นพลาสติก อุครอบรั่วของสารทำงานด้วยซิลิโคน ท่อของชุดทดสอบทำงานจากพลาสติกขนาดเส้นผ่านศูนย์กลาง 2.5 ซม. ความยาว 25 ซม. โดยใช้อากาศเป็นสารทำงาน ปลายค้านหนึ่งของห่อปิดด้วยจุกอุคท่ออุฐมีเนยน ผิวห่อค้านนอกพันด้วยเส้น漉ทองแดง ตั้งแต่ปลายจุกอุฐมีเนยนจนถึงปลายสแต็ก (บริเวณอุณหภูมิค้านสแต็กร้อน) สำหรับสแต็กเป็นแบบกันรอย สแต็กที่ใช้ ระยะที่วาง และการวัดค่าอุณหภูมิของอากาศเหมือนกับการทดลองของ Russell การทดลองที่ความถี่คลื่นเสียง 340 เฮิรตซ์ แบบคลื่นนิ่ง ให้ผลการทดลองที่ดีที่สุด โดยมีค่าความแตกต่างระหว่างอุณหภูมิสองค้านของสแต็กประมาณ 28 องศาเซลเซียส โดยใช้เวลา 240 วินาที (Newman, 2006)



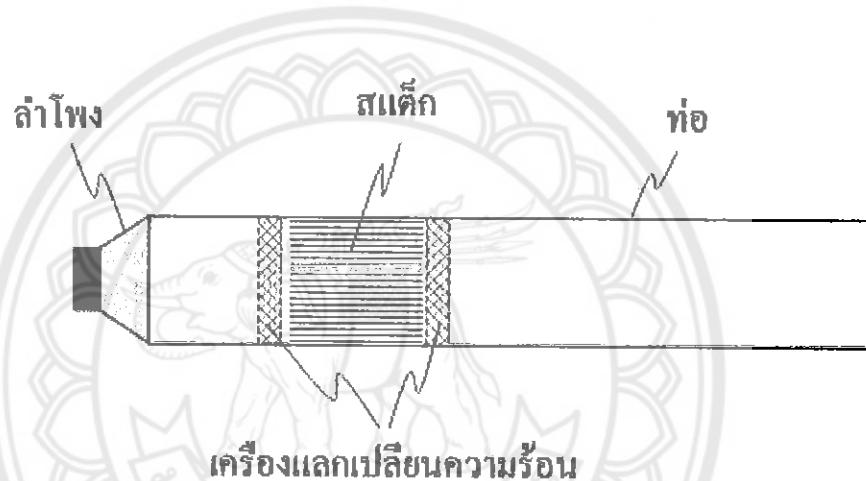
รูปที่ 2.4 ชุดทดสอบของ Newman

ที่มา: Newman (2006)

2.3 ทฤษฎีเกอร์โนอะคูสติก

2.3.1 การทำความเย็นแบบเกอร์โนอะคูสติก

เครื่องทำความเย็นแบบเกอร์โนอะคูสติก โดยทั่วไปประกอบด้วยท่อซึ่งบรรจุก๊าซที่เป็นสารทำงาน, สเต็ก (Slack), อุปกรณ์แลกเปลี่ยนความร้อน (Heat Exchanger) และอิเล็กทรโถ่เอนามิกส์ (Electrodynamic) เป็นต้น คลื่นเสียงที่เกิดขึ้นในท่อ มี 2 แบบคือ แบบคลื่นนิ่ง (Standing Waves) ดังแสดงในภาพที่ 1 และแบบคลื่นเคลื่อนที่ (Traveling Waves) ภายในห้องจะมีความยาวที่จะเป็น $n(\lambda/4)$ โดยที่ $n = 1, 2, 3, \dots$ และ λ คือค่าความยาวคลื่น ดังนั้นท่อที่สั้นที่สุดจะมีค่าเท่ากับ $\lambda/4$



รูปที่ 2.5 ส่วนประกอบของเครื่องทำความเย็นแบบเกอร์โนอะคูสติก

ที่มา: Timothy S. Ryan (2006)

อิเล็กทรโถ่เอนามิกส์ หรือ ล้ำโพง คือ อุปกรณ์ที่ใช้ขบวนการคลื่นเสียงภายในห้องของ เครื่องทำความเย็นแบบเกอร์โนอะคูสติก อิเล็กทรโถ่เอนามิกสมัย 2 ถูกประดิษฐ์แบบ Moving Coil (Loudspeaker) หรือล้ำโพงเครื่องเสียงทั่วไป ราคาไม่แพง ประสิทธิภาพดี เหมาะสำหรับใช้กับ พลังงานต่ำ และแบบ Static Coil (Linear Motor) มีส่วนประกอบของห้องเดงเป็นจำนวนมาก และ การเคลื่อนที่ของแม่เหล็กมีความซับซ้อนมากกว่าแบบ Moving Coil จึงมีประสิทธิภาพในการ เคลื่อน และสร้างกำลังขับพลังงานคลื่นเสียงได้ดี ซึ่งจะทำให้เกิดความดันเสียงที่มาก

สเต็กโดยทั่วไปจะทำจากแผ่นบางจำนวนมากประกอบกันเป็นชั้นๆ โดยในทางทฤษฎีแล้วความมีระหะห่างของแต่ละชั้นประมาณ 2δ, ถึง 4δ, ซึ่งระหะ 3δ เป็นระหะที่เหมาะสมที่สุด (Tijani, 2001) โดยที่ δ คือ Thermal Penetration Depth วัสดุที่ใช้ทำสเต็กควรจะมี Thermal Conductivity ต่ำ เพื่อไม่ให้มีการถ่ายเทความร้อนโดยทั่วไปทั้งแผ่นบางของสเต็ก หากมีการถ่ายเทความร้อนที่แผ่นบางของสเต็ก ปราภูการณ์เทอร์โนอะคูสติกจะไม่สามารถเกิดขึ้นได้

อุปกรณ์แลกเปลี่ยนความร้อนที่แต่ละด้านของสเต็ก จะทำหน้าที่ดึงความร้อน และความเย็นออกจากสเต็ก เนื่องมาจากปราภูการณ์เทอร์โนอะคูสติกที่สร้างอุณหภูมิที่แตกต่างกันในแต่ละด้านของสเต็ก สำหรับสเต็กด้านอุณหภูมิที่ต่ำกว่าอุณหภูมิของสิ่งแวดล้อมจะถูกใช้ในการทำความเย็น ในขณะที่อีกด้านซึ่งมีอุณหภูมิสูงกว่าอุณหภูมิของสิ่งแวดล้อม จะถ่ายเทความร้อนออกอย่างต่อเนื่องเป็นวัฏจักร

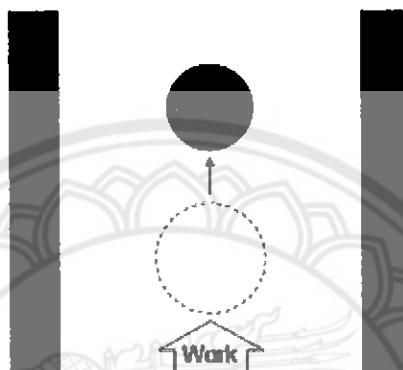
ก้าชที่บรรจุภายในห่อ โดยทั่วไปเป็นก้าชที่มีความคันที่สูงกว่าบรรบากาศ ก้าชเหลืออยู่เป็นก้าชประเภทหนึ่งที่นิยนใช้เป็นสารทำงาน เนื่องจากเสียงเดินทางได้เร็วในก้าชเมื่อเทียบกับอากาศ สำหรับก้าชที่นิยนใช้ในเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โนอะคูสติก จะมีก้าชชีลีมน ไนโตรเจนและอาร์กอน เป็นคัน แต่เมื่อเปรียบเทียบคุณสมบัติของก้าชแต่ละตัวแล้ว พบว่าก้าชชีลีมนเป็นก้าชที่มีประสิทธิภาพมากที่สุดในสภาพการทำงานของเครื่อง นอกจากนี้อาจมีการผสมกันระหว่างก้าชตั้งแต่ 2 ชนิดขึ้นไปเพื่อให้ได้ลักษณะของก้าชที่เหมาะสมมากยิ่งขึ้นกับการเคลื่อนที่ของคลื่นเสียง (ภาวิชญ์, 2552)

2.3.2 การทำงานของไหลภายในสแต็ก

วัฎจักรการทำงานที่เกิดขึ้นภายในสแต็กสามารถอธิบายได้ดังนี้

2.3.2.1 Adiabatic Compression เป็นจังหวะที่ความดันของคลื่นเสียงเป็นบวก ก้อนมวลของไหล (Gas Parcel) จะถูกผลักไปทางขวาด้วยคลื่นเสียงในขณะที่กำลังเคลื่อนที่ไปในแนวของก้อนมวลกีดูกลืนอัดตัวลงด้วย ทำให้อุณหภูมิกายในสูงขึ้นกว่าที่แผ่นบางทางด้านบน

1) Adiabatic Compression

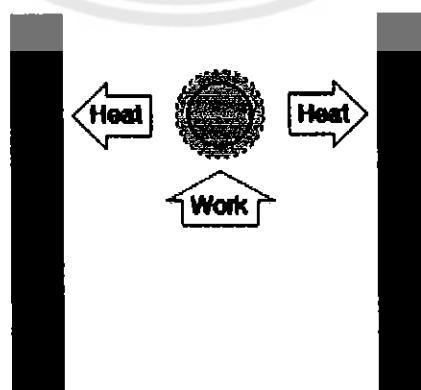


รูปที่ 2.6 การอัดแนบไม่มีการถ่ายเทความร้อน

ที่มา: Timothy S. Ryan (2006)

2.3.2.2 Heat Transfer เมื่อก้อนมวลของไหลเคลื่อนที่มาถึงตำแหน่งบนสุดของสแต็ก ความร้อนในก้อนมวลจะถ่ายเทไปที่แผ่นบาง ทำให้อุณหภูมิที่แผ่นบางทางด้านบนสูงขึ้น

2) Isobaric Heat Transfer

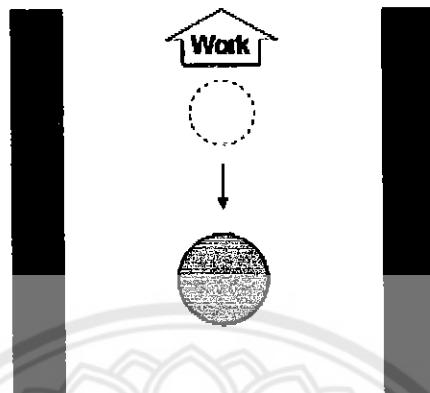


รูปที่ 2.7 การถ่ายเทความร้อน

ที่มา: Timothy S. Ryan (2006)

2.3.2.3 Adiabatic Expansion เป็นจังหวะที่ความดันของคลื่นเสียงเป็นลบ ก้อนมวลของของไหลดจะเคลื่อนที่มาทางข้างล่างสุดของสแต็ก

3) Adiabatic Expansion



ภาพที่ 2.8 การขยายตัวแบบไม่มีการถ่ายเทความร้อน

ที่มา: Timothy S. Ryan (2006)

2.3.2.4 Heat Transfer ปริมาณของก้อนมวลจะเพิ่มขึ้น ทำให้อุณหภูมิภายในก้อนมวลต่ำกว่าผู้บังทางด้านล่าง จึงเกิดการถ่ายเทความร้อนจากผู้บังทางด้านล่างมาเข้ากับก้อนมวลของไหลด ซึ่งจะครอบคลุมการทำงานของวัสดุจัด

4) Isobaric Heat Transfer



รูปที่ 2.9 การถ่ายเทความร้อน

ที่มา: Timothy S. Ryan (2006)

กระบวนการที่อธิบายข้างต้น ก้อนมวลของของไทยทำหน้าที่เป็นตัวกลางในการถ่ายเทความร้อนจากจุดหนึ่งไปยังอีกจุดหนึ่ง สำหรับกระบวนการที่เกิดขึ้นในแผ่นบางจะเกิดขึ้นแบบต่อเนื่อง โดยมีก้อนมวลของของไทยตัวอื่นมาทำหน้าที่ถ่ายเทความร้อนต่อกัน ไปยังอีกจุดหนึ่ง ตลอดทั้งความยาวแผ่นบางของสแต็ก



บทที่ 3

อุปกรณ์และวิธีการ

3.1 อุปกรณ์

ชุดทดสอบเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โนอะคูสติกที่ใช้ในการทดลอง ประกอบด้วย อุปกรณ์ต่างๆ รวมทั้งเครื่องวัดที่จำเป็นในการทดลองดังต่อไปนี้

3.1 อุปกรณ์ที่ใช้ในการคำนวณและแสดงผล

3.1.1 คอมพิวเตอร์ (โปรแกรม Microsoft Office Excel)

3.2 อุปกรณ์ที่ใช้สำหรับทดลอง

3.2.1 ชุดทดสอบ

3.2.1.1 ลำโพง

3.2.1.2 ห้องพลาสติกใส

3.2.1.3 สแต็กแบบกันหอย

3.2.2 เครื่องกำเนิดสัญญาณฟังก์ชัน (Function Generator)

3.2.3 เครื่องออสซิลโลสโคป (Oscilloscope)

3.2.4 เครื่องขยายกำลัง (Power Amplifier)

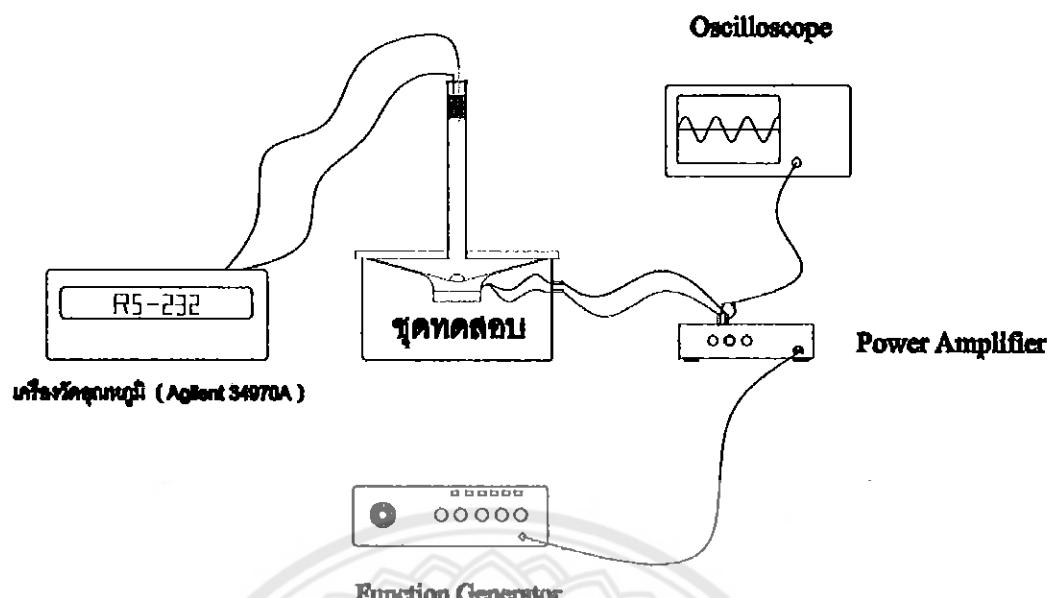
3.2.5 เครื่องวัดอุณหภูมิ (Thermometer)

3.2.5.1 สายเทอร์โนค็อปเปิล (Thermocouples type K)

3.2.6 อุปกรณ์วัดความดันเสียง

3.2.6.1 ไมโครโฟน

3.2.6.2 คอมพิวเตอร์ (โปรแกรม TrueRTA)



รูปที่ 3.2 แผนผังการต่อสายสัญญาณระหว่างอุปกรณ์ สำหรับการทดลอง

3.3 อุปกรณ์ที่ใช้สำหรับทดลอง

3.3.1 ชุดทดสอบ

ชุดทดสอบใช้อากาศเป็นสารทำงานที่ความดันบรรยากาศ ชุดทดสอบนี้ประกอบไปด้วยห้องอะคริลิกใส่ที่มีความกว้าง 25 เซนติเมตร ขนาดเส้นผ่าศูนย์กลาง 2.5 เซนติเมตร ประกอบเข้ากับแผ่นอะคริลิก และวงคิดอยู่กับลำโพงที่มีขนาดเส้นผ่าศูนย์กลาง 25.4 เซนติเมตร โดยมีการอุดรอยรั่วระหว่างลำโพงกับแผ่นอะคริลิกใส่คัวยกาวซิลิโคน ภายในห้องมีสเต็กแองค์อยู่ในตำแหน่งที่เหมาะสม และปลายห้องมีฝาปิดเพื่อรักษาแรงดันภายในห้อง



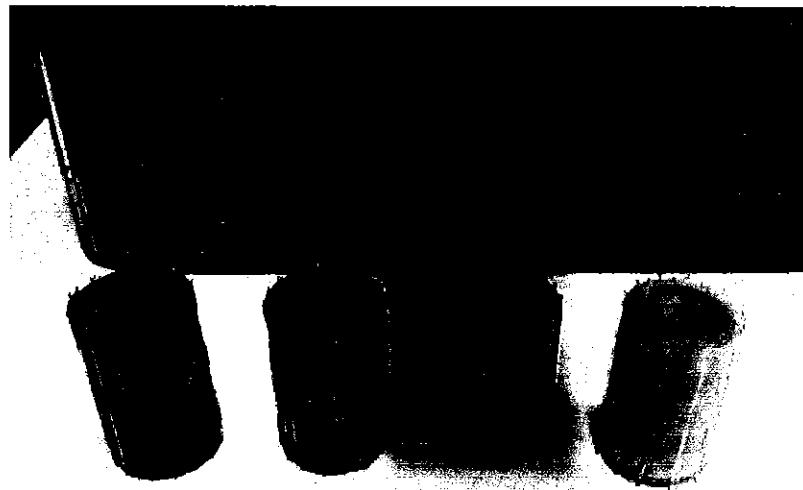
รูปที่ 3.3 ชุดทดสอบ

3.3.2 สเต็ก (Stack)

สเต็กทำจากแผ่นบาง ซึ่งมีเส้นผ่านศูนย์กลาง D_s กว้าง L_s ใช้เอ็นตอกปลายนาด $2y_o$ ยาว L_s ขึ้นระหว่างแผ่น โดยวางเอ็นตอกปลาให้มีระยะห่างกัน 5 มิลลิเมตร บนแผ่นบาง สเต็กที่ใช้ในการทดลองเป็นแบบกันขอบ สำหรับสเต็กที่ใช้ในการทดลองนี้ 4 แบบ แสดงในตารางที่ 3.1 และ ภาพที่ 3.3

ตารางที่ 3.1 ข้อมูลสเต็กแบบกันขอบที่ใช้ในการทดลอง

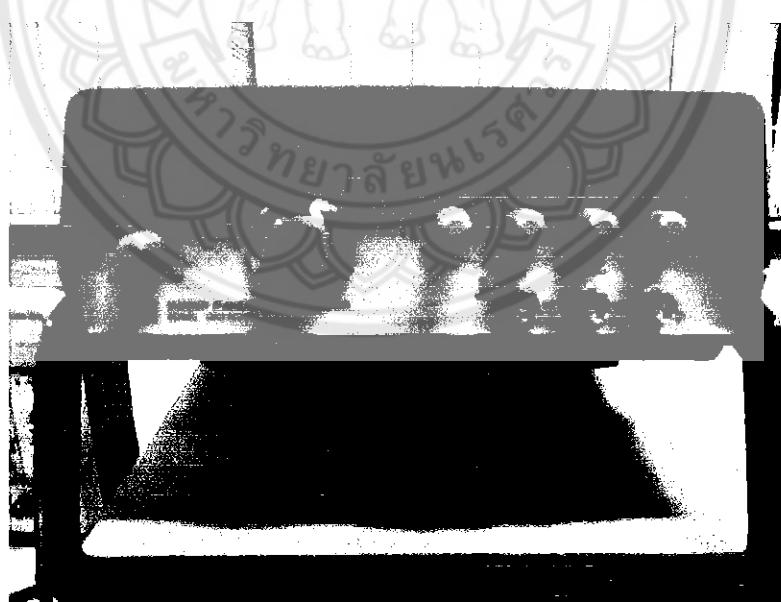
| ลำดับ | วัสดุ | D_s (มม.) | L_s (มม.) | $2y_o$ (มม.) |
|-------|---------|-------------|-------------|--------------|
| 1 | พีล์ม | 2.5 | 3.5 | 0.4 |
| 2 | พีล์ม | 2.5 | 3.5 | 0.5 |
| 3 | พีล์ม | 2.5 | 3.5 | 0.6 |
| 4 | พลาสติก | 2.5 | 3.5 | 0.6 |



รูปที่ 3.4 สเต็กแบบก้นหอยที่ใช้ในการทดสอบห้องทั้ง 4 แบบ

3.3.3 เครื่องกำเนิดสัญญาณฟังก์ชัน (Function Generator)

เครื่องกำเนิดสัญญาณฟังก์ชัน ทำหน้าที่กำเนิดสัญญาณรูปضايانน์ โดยมีคุณลักษณะคือ สร้างสัญญาณรูปضايانน์



รูปที่ 3.5 เครื่องกำเนิดสัญญาณฟังก์ชัน

3.3.4 ออสซิลโลสโคป (Oscilloscope)

เครื่องออสซิลโลสโคป ทำหน้าที่รับสัญญาณจากเครื่องขยายกำลังก่อนเข้าลำโพง เพื่อใช้ในการเปลี่ยนแปลงของสัญญาณไฟฟ้า สำหรับควบคุมพลังงานที่จ่ายให้ชุดทดลอง



รูปที่ 3.6 เครื่องออสซิลโลสโคป

3.3.5 เครื่องขยายกำลัง (Power Amplifier)

เครื่องขยายกำลัง ทำหน้าที่ขยายสัญญาณไฟฟ้าจากเครื่องกำเนิดสัญญาณพิงก์ชัน แล้ว ส่งสัญญาณไปบังลำโพงของชุดทดลอง



รูปที่ 3.7 เครื่องขยายกำลัง

3.3.6 เครื่องวัดอุณหภูมิ (Thermometer)

เครื่องวัดอุณหภูมิ และสายเทอร์โนมิค้าปีเพล Type K ทำหน้าที่วัดอุณหภูมิที่เกิดขึ้นทั้งสองด้านของสแต็ก



รูปที่ 3.8 เครื่องวัดอุณหภูมิ

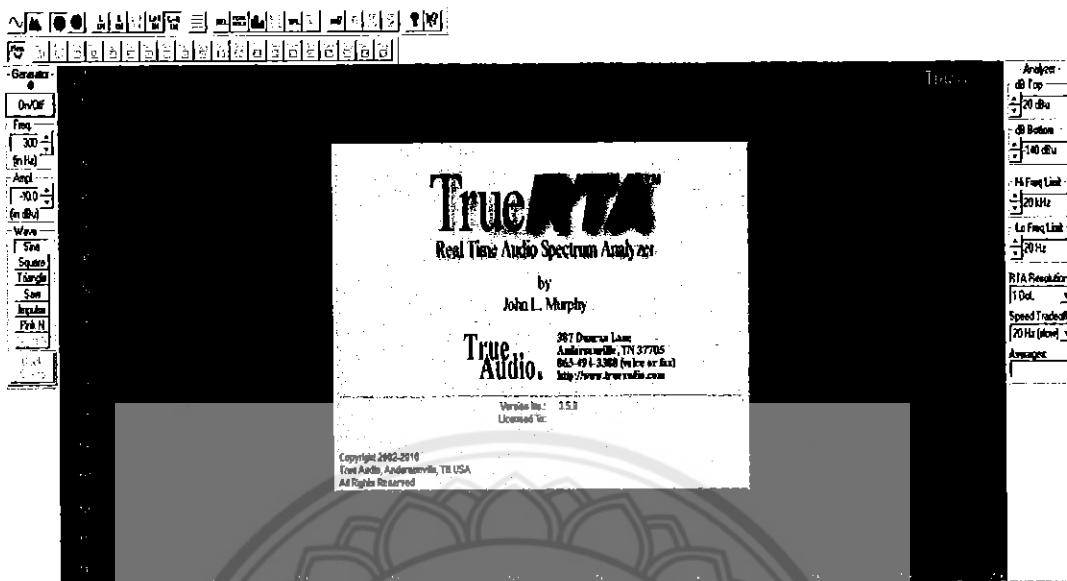
3.3.7 อุปกรณ์วัดความดันเสียง

อุปกรณ์วัดความดันเสียง เป็นอุปกรณ์ที่ใช้เพื่อหาค่าความดันของเสียงในขั้นตอนการเลือกความถี่คลื่นเสียง ประกอบด้วย ไมโครโฟนที่ทำหน้าที่รับสัญญาณเสียง และโปรแกรม TrueRTA ที่ทำหน้าที่แสดงผลการวัดสัญญาณคลื่นเสียง



รูปที่ 3.9 ไมโครโฟน

3.3.8 โปรแกรม True RTA



รูปที่ 3.10 โปรแกรม True RTA

3.4 วิธีการดำเนินงาน

ในการทำการทดลองมีขั้นตอนการดำเนินการดังนี้

3.4.1 ออกแบบ สร้าง ติดตั้งอุปกรณ์การทดลอง และวางแผนการทดลอง เพื่อจะได้ชุดทดสอบเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โมอะคูสติกสำหรับทดลองตามตัวแปรที่ต้องการศึกษา

3.4.2 เก็บข้อมูลผลการทดลองอุณหภูมิที่เกิดขึ้นระหว่างสองค้านของสเต็ก จากการทดลอง ในตัวแปรต่างๆ ทั้งหมด ได้แก่ ตำแหน่งการวางของสเต็กภายในท่อ ระยะห่างของแผ่นบาง และ ความถี่ของลีนเสียง

3.4.3 วิเคราะห์ข้อมูล โดยแสดงความสัมพันธ์ของตัวแปรต่างๆข้างต้นในรูปแบบของกราฟ เพื่อพิจารณาความสัมพันธ์ของตัวแปรต่างๆ ต่อชุดทดสอบนี้

3.4.4 สรุปผลการทดลองที่ได้



3.5 การออกแบบชุดทดสอบ

3.5.1 เริ่มจากการออกแบบช่วงอุณหภูมิของการทำงานของเครื่อง (Temperature Difference, ΔT_m) ที่ 20 K และความสามารถทำความเย็นที่ 0.2 W

3.5.2 เลือกความถี่ที่ใช้ในการออกแบบเครื่องในช่วงความถี่ 300-400 เฮิรตซ์ (กวิชญ์, 2552 สว่างพิทักษ์, 2549 Newman, 2006) ในที่นี่เลือกที่ 350 เฮิรตซ์ และความสามารถคำนวณหาความขาวท่อของชุดทดสอบได้จากสมการ

$$f = \frac{a}{4L_t} \quad (3.1)$$

เมื่อ a = Sound velocity (346 m/s)

แทนค่าในสมการ (3.1) จะได้

$$L_t \approx 25 \text{ cm}$$

ซึ่งความขาวท่อที่นิยมใช้กันทางทฤษฎีมีขนาด $\lambda/4$ และ $\lambda/2$ ส่วนมากมักเลือก $\lambda/4$ เพราะการกระจายพลังงานมากกว่าครึ่งหนึ่งของ $\lambda/2$ (Tijani, 2002)

3.5.3 Drive Ratio โดยทั่วไปแล้วมีค่าไม่ควรเกิน 0.03 (Tijani, 2002) เพื่อไม่ให้เกิด Nonlinear Effects ในการออกแบบชุดทดสอบนี้จะประมาณที่ 0.02 แทนค่าเพื่อคำนวณหา Dynamic Pressure (P_o) จากสมการ

$$D = \frac{p_o}{p_m} \quad (3.2)$$

เมื่อ D = Drive Ratio

p_o = Dynamic Pressure

p_m = Average Pressure

Average Pressure คือ ความดันบรรยากาศ มีค่าเท่ากับ 100000 Pa

แทนค่าในสมการ (3.2) จะได้

$$P_o = 2000 \text{ Pa}$$

3.5.4 เลือกอากาศเป็นสารทำงานภายในท่อ

3.5.5 Mean Temperature (T_m) เป็นอุณหภูมิเริ่มต้นภายในท่อ โดยกำหนดให้เท่ากับ 300 K

แล้วคำนวณหา ΔT_{mn} จากสมการ

$$\Delta T_{mn} = \frac{\Delta T_m}{T_m} \quad (3.3)$$

เมื่อ ΔT_{mn} = Normalized temperature difference

ΔT_m = Temperature gradient

T_m = Mean temperature

แทนค่าในสมการ (3.3) จะได้

$$\Delta T_{mn} = 0.0667$$

ตารางที่ 3.2 ตารางค่าตัวแปรที่ใช้ในการคำนวณ

| Operating Parameters | |
|-------------------------------------|---------------------------|
| Operating frequency : | $f = 350 \text{ Hz}$ |
| Average pressure : | $p_m = 100000 \text{ Pa}$ |
| Dynamic Pressure : | $p_o = 2000 \text{ Pa}$ |
| Drive Ratio : | $D = 0.02$ |
| Mean Temperature : | $T_m = 300 \text{ K}$ |
| Temperature gradient: | $\Delta T_m = 20\text{K}$ |
| Normalized temperature difference : | $\Delta T_{mn} = 0.0667$ |
| Cooling power: | $Q_{cn} = 0.2\text{W}$ |

15516122

25.

16710

2553

ตารางที่ 3.3 ตารางค่าคงที่ของสารทำงาน

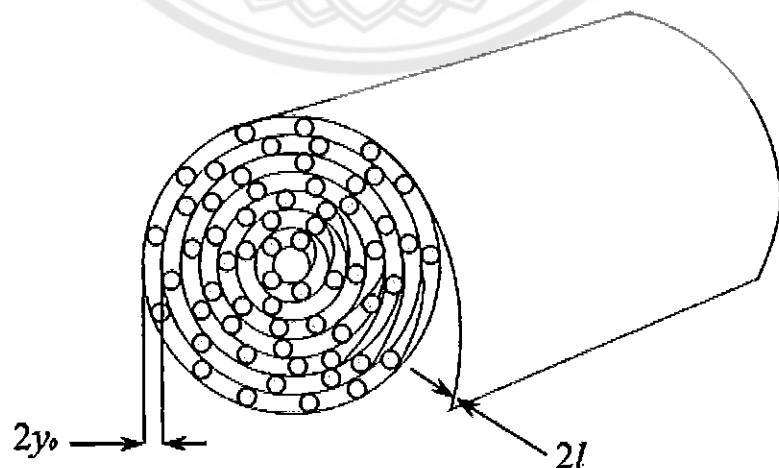
| Working gas parameters | |
|---|--|
| Thermal Conductivity : K = 0.02619 w/m.K | |
| Sound velocity : a = 346 m/s | |
| Specific heats Ratio: $\gamma = 1.4$ | |
| Heat capacity : $C_p = 1.005 \text{ kJ/kg.K}$ | |
| Gas density : $\rho_m = 1.23 \text{ kg/m}^3$ | |
| Dynamics viscosity : $\mu = 1.79E-5 \text{ kg/s.m}$ | |
| Prandtl Number : $\sigma (\text{Pr}) = 0.7123$ | |

3.6 การออกแบบสแต็ก

สำหรับชุดทดสอบนี้ใช้สแต็กแบบก้นหอย วัสดุที่ใช้ทำสแต็กนั้นจะต้องมีค่าสัมประสิทธิ์การนำความร้อน (Thermal Conductivity) หรือ K , ต่ำ เพื่อไม่ให้เกิดการถ่ายเทความร้อนภายในแผ่นบางของสแต็ก โดยจะต้องห่างระหว่างชั้นแผ่นบางของสแต็ก หรือ $2y_0$ อยู่ในช่วง $2\delta_k$ ถึง $4\delta_k$ ซึ่งจะต้องมีความสูตรอยู่ที่ $3\delta_k$ (Tijani, 2001) เพราะฉะนั้นจะได้

$$2y_0 = 3\delta_k \quad (3.4)$$

นำค่า δ_k ที่คำนวณได้จากสมการ (3.5) มาแทนในสมการ (3.4) จะได้ $2y_0 = 0.42 \text{ mm}$



ภาพที่ 3.11 รูปแบบสแต็กแบบก้นหอย

ที่มา: ภาควิชญ์ (2552)

The thermal penetration depth (δ_k) and viscous penetration depth (δ_v) สามารถคำนวณได้จากสมการดังต่อไปนี้

$$\delta_k = \sqrt{\frac{2K}{\rho_m c_p \omega}} \quad (3.5)$$

เมื่อ K = Gas thermal Conductivity

ρ_m = Gas density

c_p = Gas heat capacity

ω = angular frequency

แทนค่าในสมการ (3.5) จะได้

$$\delta_k = 0.14 \text{ mm}$$

และ

$$\omega = 2\pi f \quad (3.6)$$

เมื่อ f = Operating frequency

แทนค่าในสมการ (3.6) จะได้

$$\omega = 2,198 \text{ rad/sec}$$

$$\delta_v = \sqrt{\frac{2\mu}{\rho_m \omega}} \quad (3.7)$$

เมื่อ μ = Gas Viscosity

แทนค่าในสมการ (3.7) จะได้

$$\delta_v = 0.12 \text{ mm}$$

Normalized thermal penetration depth δ_{kn} สามารถคำนวณได้จากสมการ (3.8)

$$\delta_{kn} = \frac{\delta_k}{y_0} \quad (3.8)$$

แทนค่าในสมการ (3.8) จะได้

$$\delta_{kn} = 0.667$$

The blockage ratio ใช้ค่านวณหา l จากสมการ (3.9) โดยใช้ $B = 0.8$ เพราะเป็นค่าที่นิยมใช้มาก (Tijani, 2001) แทนค่าลงในสมการ

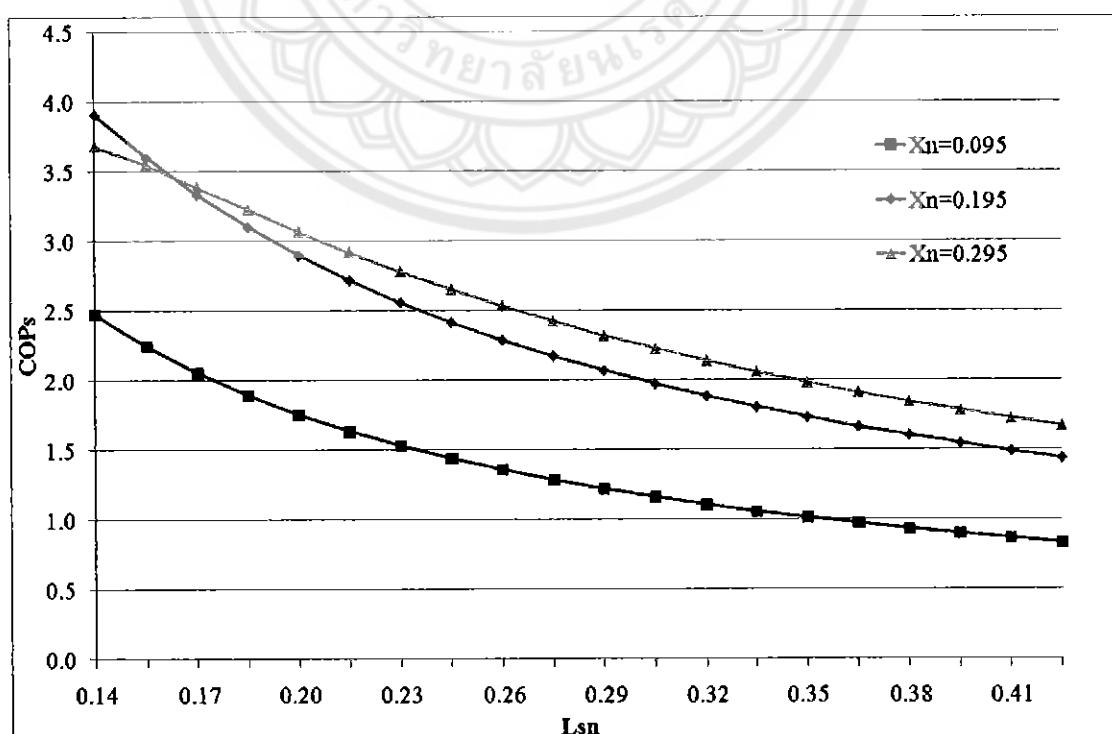
$$B = \frac{y_0}{y_0 + l} \quad (3.9)$$

เมื่อ $l = \text{Half stack plate thickness}$

แทนค่าในสมการ (3.9) จะได้

$$l = 0.0525 \text{ mm}$$

จากกราฟความสัมพันธ์ระหว่างค่าสัมประสิทธิ์สมรรถนะของสแต็ก (COP_s) กับ Normalized Center Position (x_n) และ Normalized Stack Length (L_{sn}) ใช้พิจารณาเลือก x_n และ L_{sn} ได้อย่างเหมาะสม (ภาวิชญ์, 2552)



รูปที่ 3.12 ความสัมพันธ์ของค่าสัมประสิทธิ์สมรรถนะของสแต็ก (COP_s) กับ x_n และ L_{sn}

การเลือก x_n และ L_{sn} ให้เลือกสองตัวแปรนี้ที่มีขนาดใกล้เคียงกัน และเลือกค่า COP_s มากที่สุดที่เป็นไปได้ ในรูปที่ 3.11 นั้นเส้นกราฟ $x_n = 0.195$ ที่ตำแหน่ง $L_{sn} = 0.210$ เป็นค่าที่เหมาะสม (ภาวิชญ์, 2552)

หลังจากเลือก x_n และ L_{sn} แล้ว นำค่าที่ได้มาหาความยาวของสเต็กหรือ L_s จากสมการ (3.10) และหาตำแหน่งของสเต็กที่ระยะจากจุดกึ่งกลางสเต็กถึงปลายท่อหรือ x_s จากสมการ (3.11)

$$L_{sn} = kL_s \quad (3.10)$$

เมื่อ L_{sn} = normalized stack length

L_s = Stack length

k = Wave number

แทนค่าในสมการ (3.10) จะได้

$$x_n = kx_s \quad (3.11)$$

เมื่อ x_n = normalized stack center

x_s = stack center

k = Wave number

แทนค่าในสมการ (3.11) จะได้

$$x_s = 31 \text{ mm}$$

$$k = \frac{\omega}{a} \quad (3.12)$$

เมื่อ ω = angular frequency

a = sound velocity

แทนค่าในสมการ (3.12) จะได้

$$k = 6.35 \text{ m}^{-1}$$

หาพื้นที่หน้าตัดของสแต็กจากสมการ Normalized Cooling Power (Q_{cn})

$$Q_{cn} = \frac{Q_c}{p_m a A} \quad (3.13)$$

แทนค่าในสมการ (3.13) จะได้

$$A = 0.00064 \text{ m}^2$$

และนำไปหาขนาดเส้นผ่านศูนย์กลาง D_t จากสมการ (3.14)

$$D_t = 2 \cdot \left(\sqrt{\frac{A}{\pi}} \right) \quad (3.14)$$

แทนค่าในสมการ (3.14) จะได้

$$D_t = 0.028 \text{ m}$$

หาระยะของสแต็กห่างจากปลายท่อ

$$x_h = x_s - \frac{L_s}{2} \quad (3.15)$$

แทนค่าในสมการ (3.15) จะได้

$$x_h = 0.014 \text{ mm}$$

สมการ Normalized Cooling Power (Q_{cn})

$$Q_{cn} = -\frac{\delta_{kn} D^2 \sin(2x_n)}{8\gamma(1+\sigma)\Lambda} \times \left[\frac{\Delta T_{mn}(1+\sqrt{\sigma}+\sigma) \tan(x_n)}{BL_{sn}(\gamma-1)(1+\sqrt{\sigma})} - (1 + \sqrt{\sigma} - \sqrt{\sigma}\delta_{kn}) \right] \quad (3.16)$$

แทนค่าตัวแปรต่างๆในสมการ (3.16) จะได้

$$Q_{cn} = 8.97 \times 10^{-6}$$

สมการ Normalized Acoustic Power

$$W_n = \frac{\delta_{kn} L_{sn} D^2}{4\gamma} \left[B(\gamma - 1) \cos^2 x_n \left(\frac{\Delta T_{mn} \tan(x_n)}{BL_{sn}(\gamma-1)(1+\sqrt{\sigma})\Lambda} \right) - \frac{\sqrt{\sigma} \sin^2 x_n}{B\Lambda} \right] \quad (3.17)$$

แทนค่าตัวแปรต่างๆในสมการ (3.17) จะได้

โดยที่

$$W_n = -3.19 \times 10^{-6}$$

$$\Lambda = 1 - \delta_{kn} \sqrt{\sigma} + \frac{\sigma \delta_{kn}^2}{2} \quad (3.18)$$

แทนค่าจะได้

$$\Lambda = 0.595$$

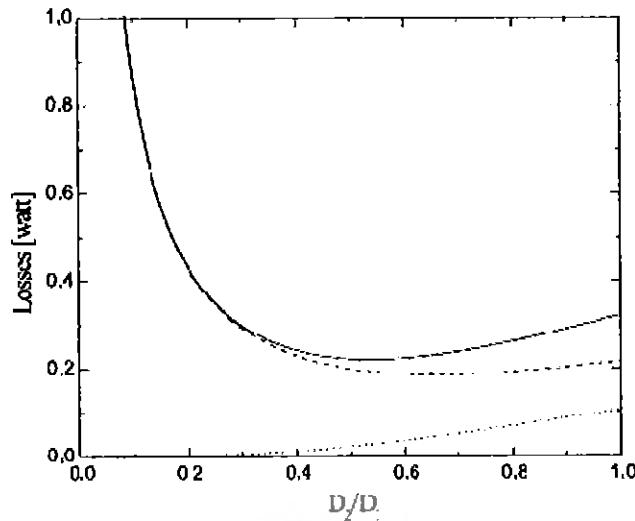
สัมประสิทธิ์สมรรถนะของสเต็ก (COPs)

$$COP_s = \left| \frac{Q_{cn}}{W_n} \right| \quad (3.19)$$

แทนค่าในสมการ (3.19) จะได้

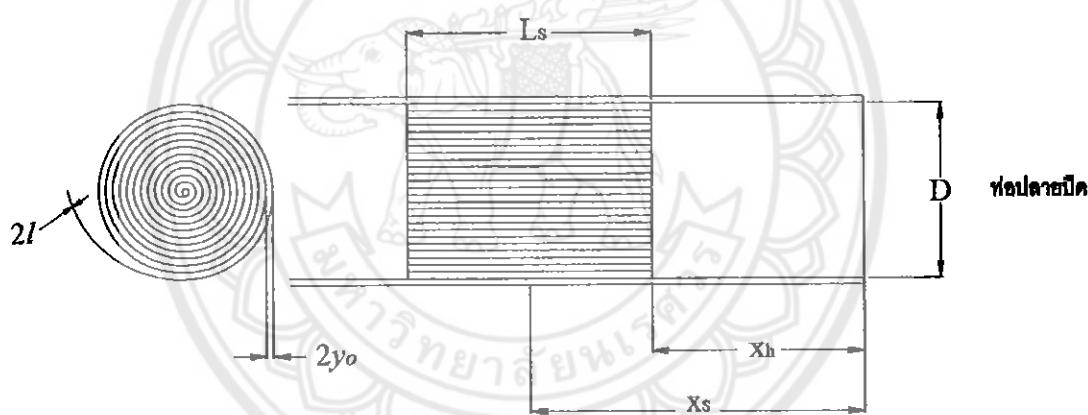
$$COP_s = 2.81$$

ในภาพที่ 3.13 Hofler แสดงกราฟพลังงานที่สูญเสียจากการลดขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางของห่อ จาก กราฟจะเห็นได้ว่าการลดขนาดเส้นผ่านศูนย์กลางของห่อ มีผลคือ ซึ่งสามารถลดการสูญเสียพลังงาน ได้มากกว่าห่อที่มีขนาดเท่าเดิม ขนาดศูนย์กลางของห่อ D_1 และ D_2 พิจารณาจากภาพที่ 3.13 แต่ใน การทดลองนี้ไม่ได้ลดขนาดของเส้นผ่านศูนย์กลางห่อจึงไม่ได้คำนวณในส่วนนี้



รูปที่ 3.13 พลังงานที่สูญเสียจากการลดขนาดเส้นผ่าศูนย์กลางของห่อ

ที่มา: Hofler (1986)



รูปที่ 3.14 รูปแบบของห่อและสเตเต็กที่ใช้ประกอบการคำนวณ

นำข้อมูล และสมการที่เกี่ยวข้องคำนวณผ่านโปรแกรม Microsoft Office Excel เพื่อหาค่า
ตำแหน่งและขนาดที่เหมาะสมของชุดทดสอบ แสดงในภาพที่ 3.15

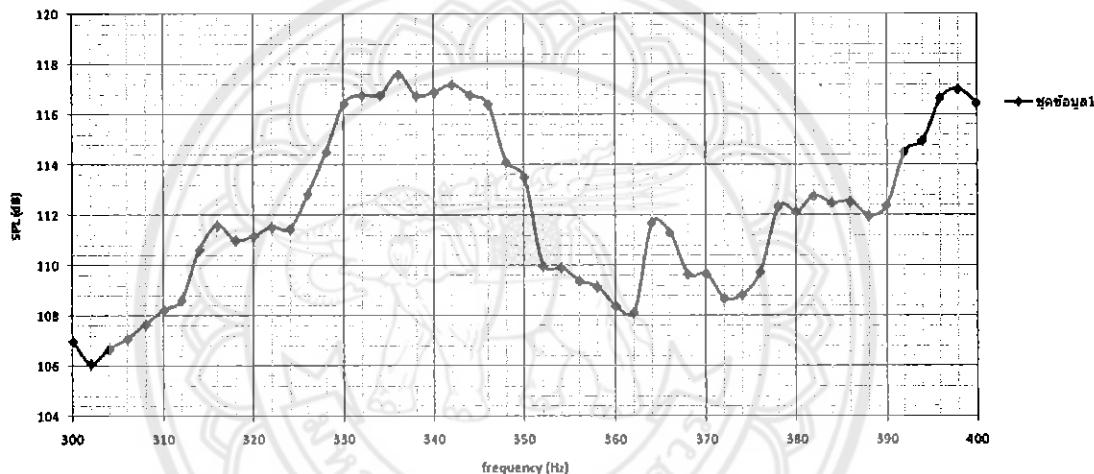
THERMOACOUSTIC REFRIGERATOR

| Operating parameter | | Working gas parameters | |
|---------------------|----------------------|------------------------|--------------------------|
| f | 350 hz | k | (0.07203) w/m.K |
| P_m | 100000 Pa | a | 0.4 m/s |
| P_0 | 2000 Pa | γ | 1.4 |
| T_m | 300 K | c_p | (1000) J/kg.K |
| ΔT_m | 20 K | ρ_m | (1.22) kg/m ³ |
| Q_c | 0.2 W | μ | (0.4110) kg/s.m |
| D | 0.02 | $\sigma (Pr)$ | (0.7072) - |
| R | 0.287 kJ/kg.K | Stack | |
| $\Delta T_{m,n}$ | 0.0667 | $2y_0$ | 0.42 mm |
| ω | 2198 rad/s | y_0 | 0.21 mm |
| λ | 0.99 m | l | 0.0525 mm |
| $k(w-n)$ | 6.35 m ⁻¹ | $2l$ | 0.105 mm |
| δ_x | 0.14 mm | L_s | 0.033 m |
| δ_y | 0.12 mm | Resonator | |
| δ_{kn} | 0.667 | L_t | m |
| B | 0.8 | A | m ² |
| L_{zn} | 0.21 | D_1 | m |
| x_n | 0.195 | Q_{cn} | |
| x_z | 0.031 m | W_n | |
| x_h | 0.014 m | Λ | |
| COP_s | 2.81 | | |

รูปที่ 3.15 แสดงผลการคำนวณผ่านโปรแกรม Microsoft Office Excel

3.7 การหาความถี่เสียงรีโซแนนซ์

การหาความถี่เสียงรีโซแนนซ์ (Resonance) ต้องอาศัยการวัดความดันเสียงจากการปรับความถี่เพื่อหาความถี่เสียงรีโซแนนซ์ (ภาวิชญ์, 2552) โดยควบคุมไฟฟ้าที่จ่ายให้กับลำโพงให้คงที่ที่ V_{rms} เท่ากัน 7 โวลต์ ซึ่งคุณภาพลิขุจากเครื่องออกสัญญาณก่อให้เกิดความดันเสียงที่มีความถี่ต่ำๆ ที่หูเราได้ยิน ความถี่ที่จะได้ยิน (ช่วงความถี่ 300 ถึง 400 เฮิรตซ์) วัดความดันเสียงที่เกิดขึ้นด้วยไมโครโฟนที่บว深深ที่ก่อให้เกิดความแตกต่างในระดับเสียง (Sound Pressure Level Difference) ที่เกิดขึ้น จากนั้นนำข้อมูลไปทำการฟิตติ้งแสดงในรูปที่ 3.16 เพื่อหาความถี่เสียงรีโซแนนซ์ จากกราฟสังเกตได้ว่าความดันเสียงมีค่าสูงที่สุดอยู่สองช่วง คือที่ประมาณ 336 และ 398 เฮิรตซ์



รูปที่ 3.16 การเปลี่ยนแปลง Δ SPL (dB) ที่ความถี่ 300 ถึง 400 Hz

บทที่ 4

ผลการทดลอง

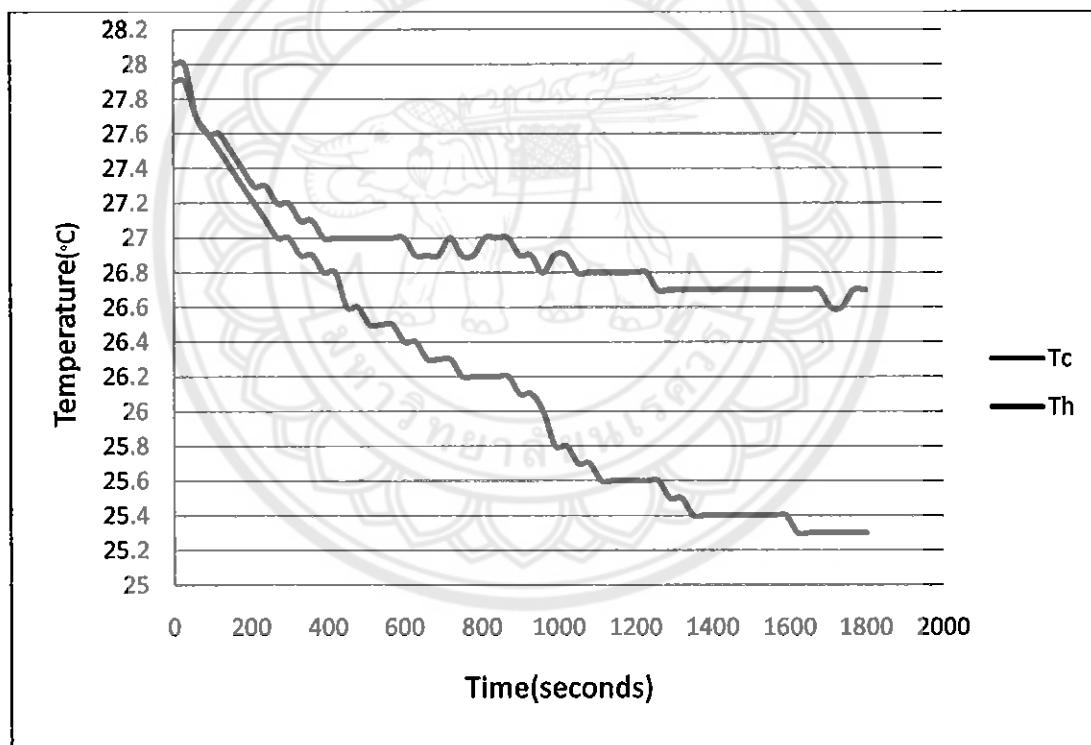
4.1 ผลการทดลองโดยใช้สแต็กที่ทำจากพีลีน

จากผลการทดสอบสแต็กที่ทำมาจากพีลีน จะได้ค่าการเปลี่ยนแปลงของอุณหภูมิ โดยจะแสดงความถี่ และระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็ก ดังนี้

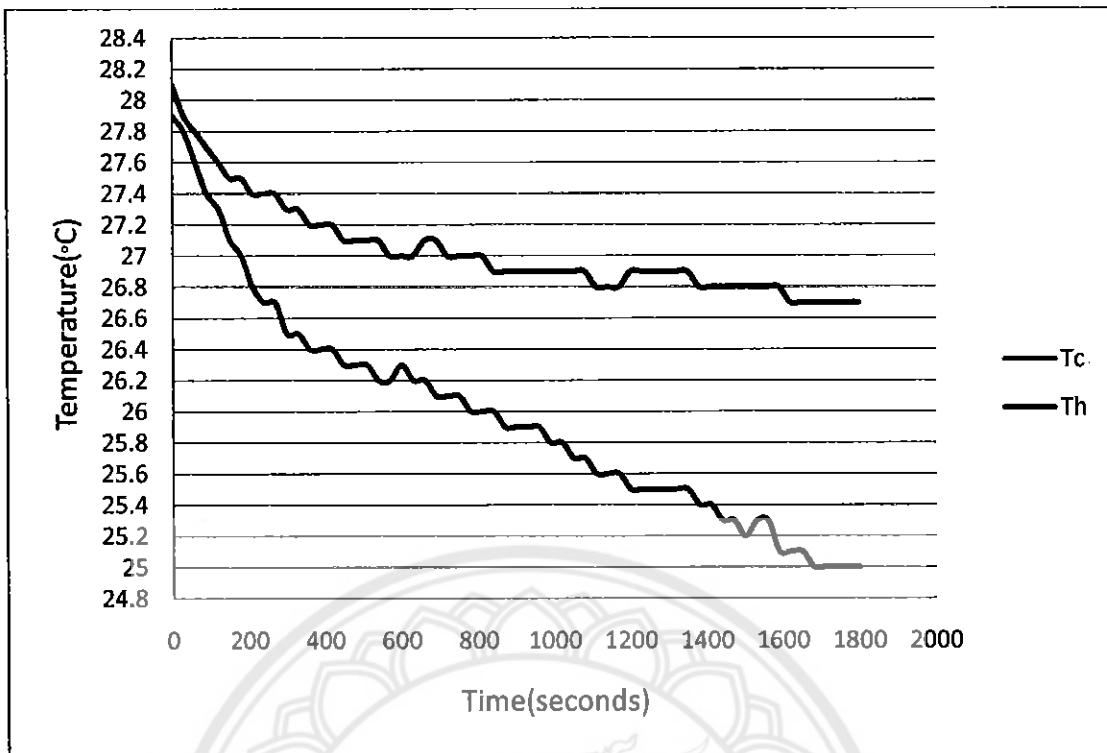
4.1.1 ทดลองที่ความถี่ 336 เอิรตซ์

กราฟแสดงความแตกต่างของอุณหภูมิด้านร้อน (T_h) และอุณหภูมิด้านเย็น (T_c) โดยที่แกนตั้งแสดงค่าอุณหภูมิ ($^{\circ}\text{C}$) แก่นอนแสดงค่าเวลา (วินาที)

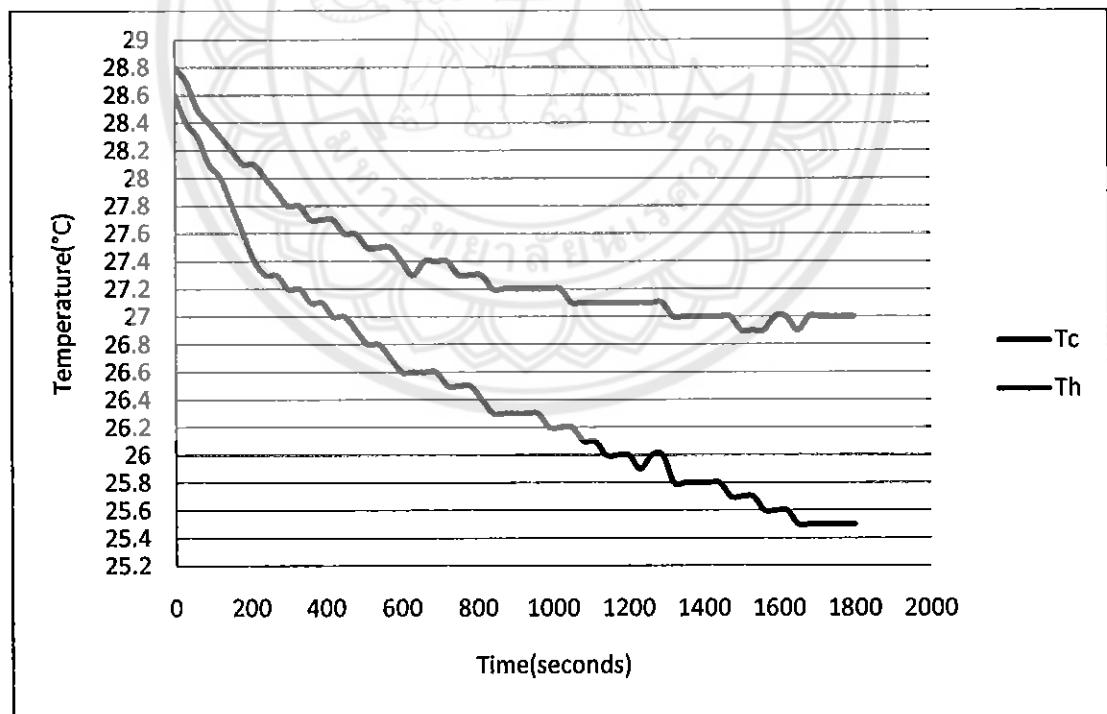
4.1.1.1 ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กเท่ากับ 0.4 มม.



รูปที่ 4.1 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 1.4^{\circ}\text{C}$

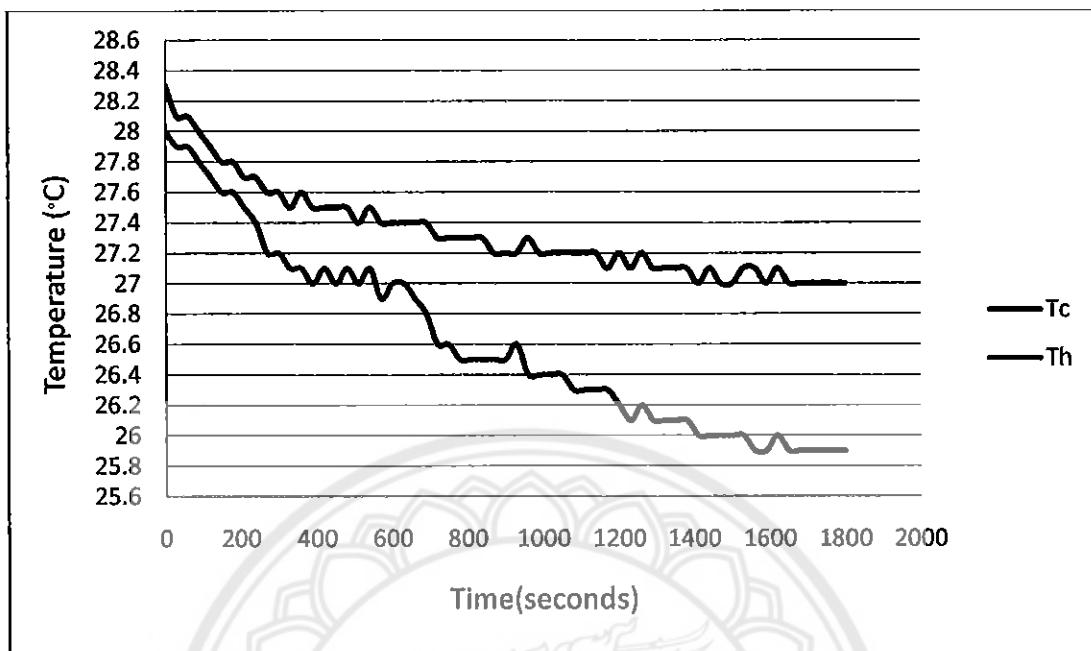


รูปที่ 4.2 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.5 \text{ ซม. } \Delta T_{\max} = 1.7^\circ\text{C}$

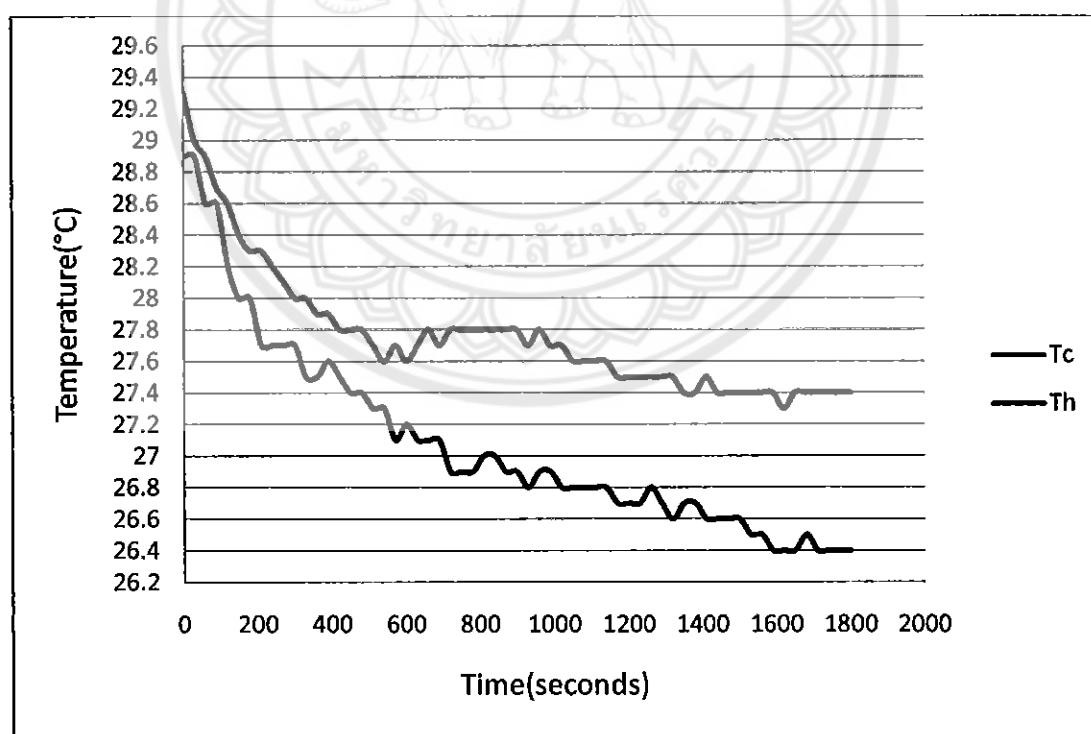


รูปที่ 4.3 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 2.0 \text{ ซม. } \Delta T_{\max} = 1.5^\circ\text{C}$

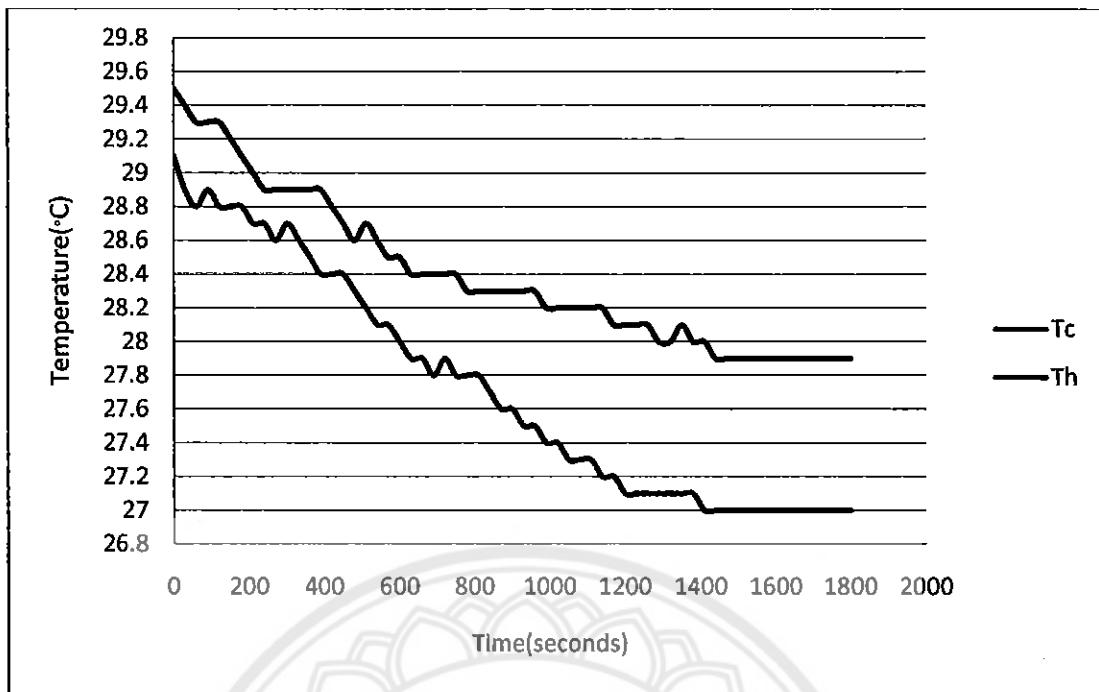
4.1.1.2 ระยะห่างระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.5 มน.



รูปที่ 4.4 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 1.1^{\circ}\text{C}$

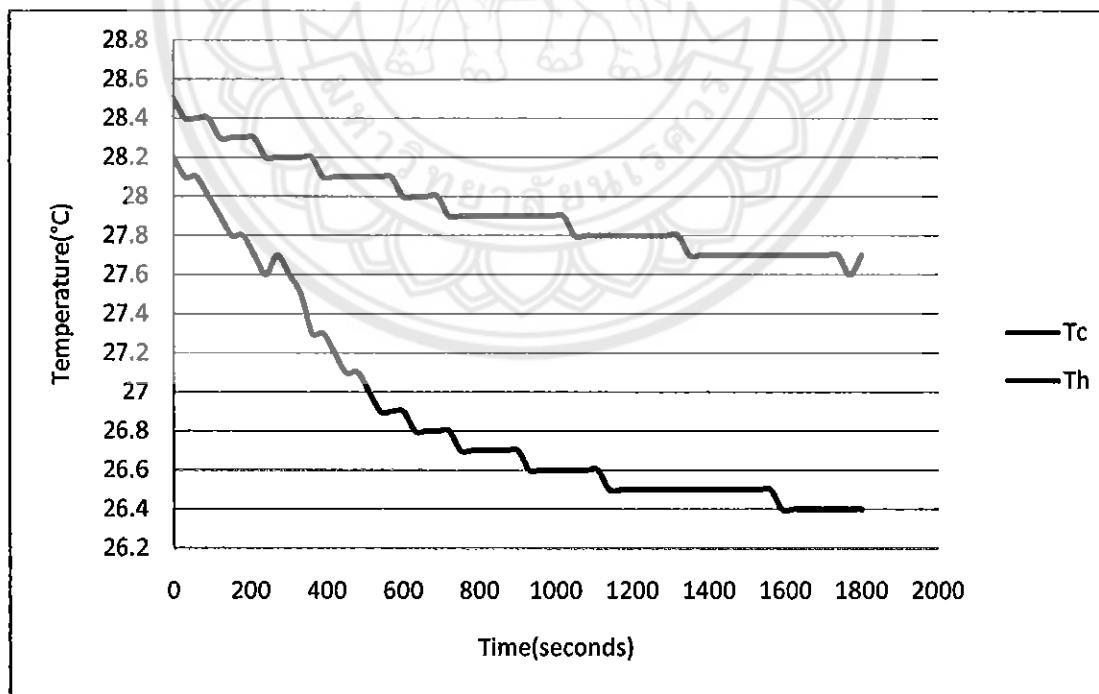


รูปที่ 4.5 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{\max} = 1.0^{\circ}\text{C}$

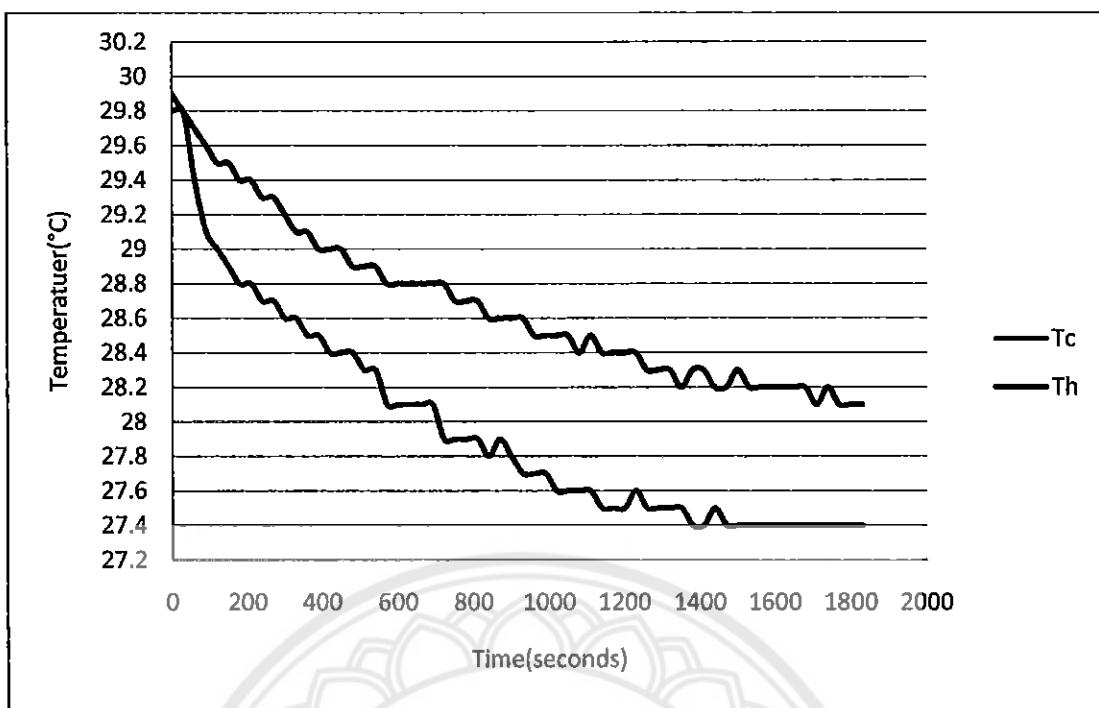


รูปที่ 4.6 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.9^\circ\text{C}$

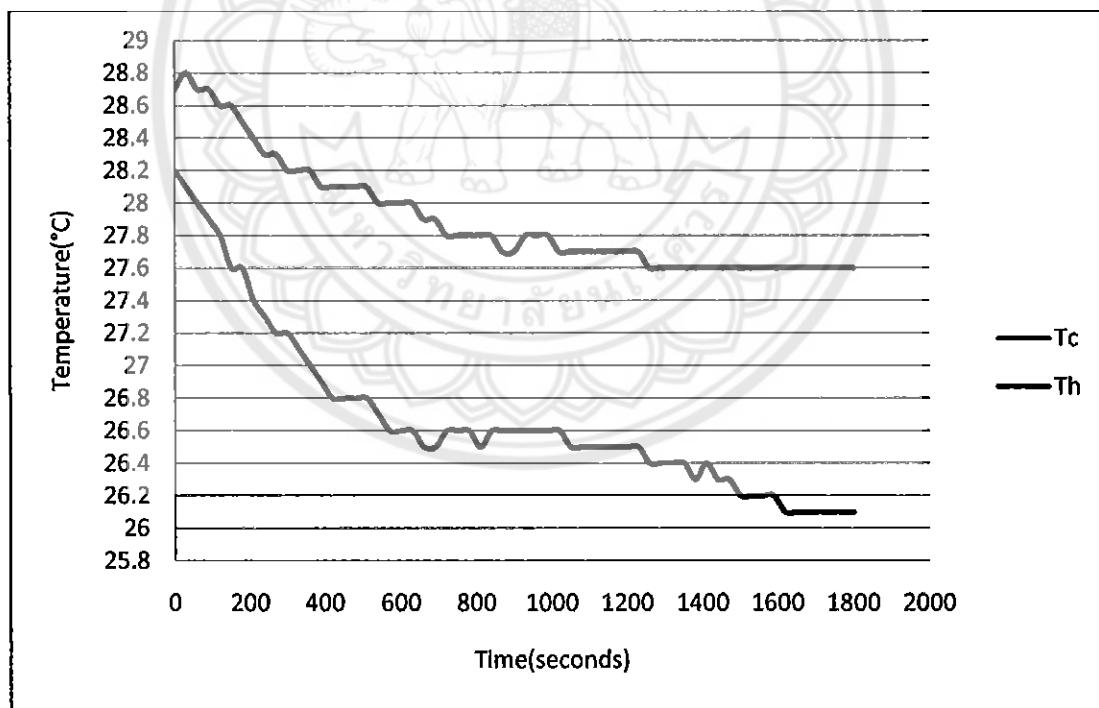
4.1.1.3 ระยะห่างระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.6 น.m.



รูปที่ 4.7 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 1.3^\circ\text{C}$



รูปที่ 4.8 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.7^\circ\text{C}$

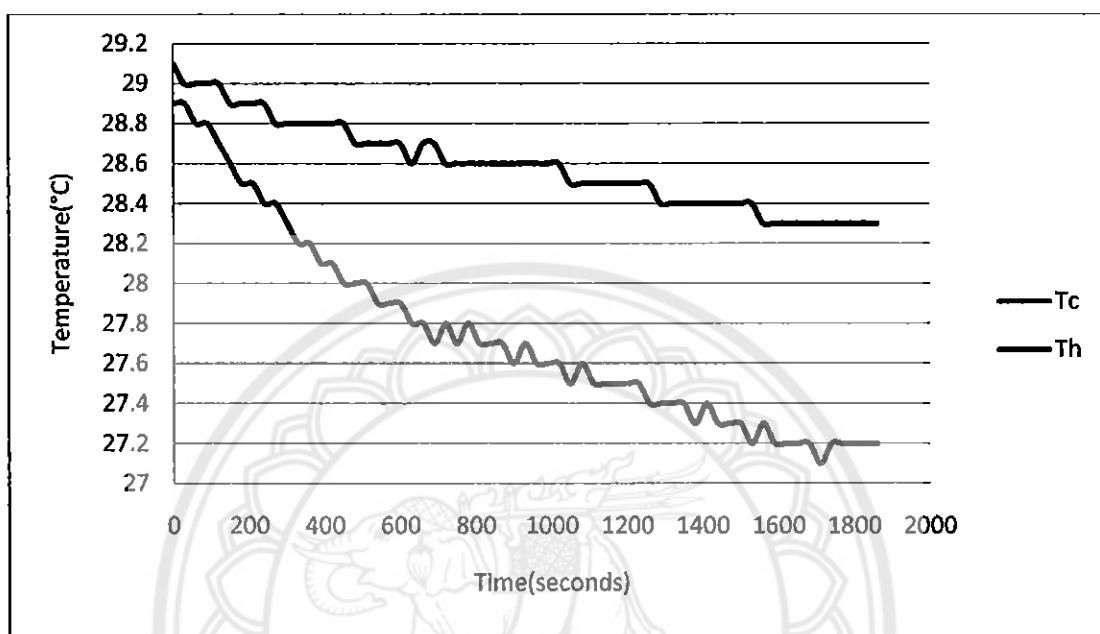


รูปที่ 4.9 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 1.5^\circ\text{C}$

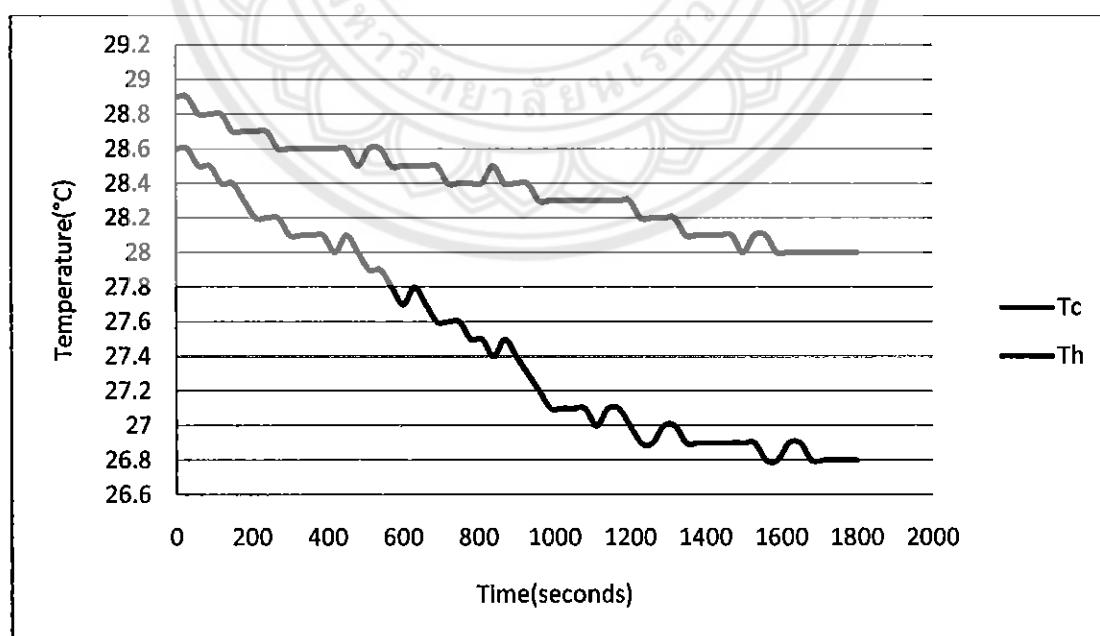
4.1.2 ทดลองที่ความถี่ 350 เอิร์ตซ'

กราฟแสดงความแตกต่างของอุณหภูมิค้านร้อน (T_h) และอุณหภูมิค้านเย็น (T_c) โดยที่แกนตั้งแสดงค่าอุณหภูมิ ($^{\circ}\text{C}$) แกนนอนแสดงค่าเวลา (วินาที)

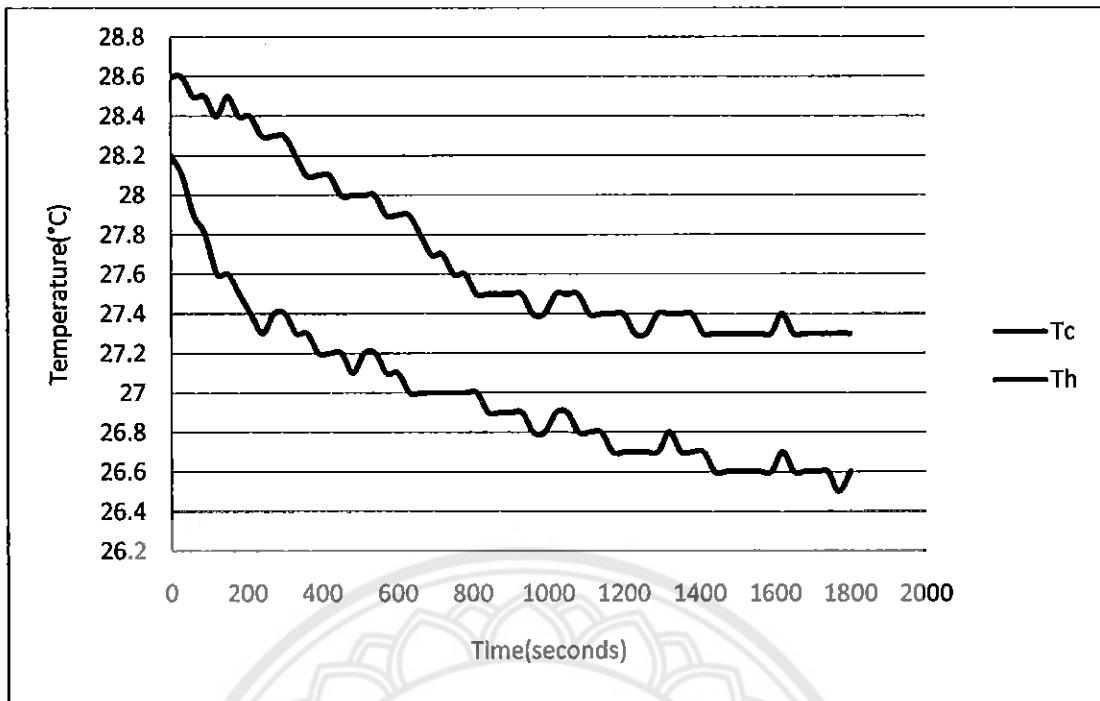
4.1.2.1 ระยะห่างระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.4 nm.



รูปที่ 4.10 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระดับ $x_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 1.1^{\circ}\text{C}$

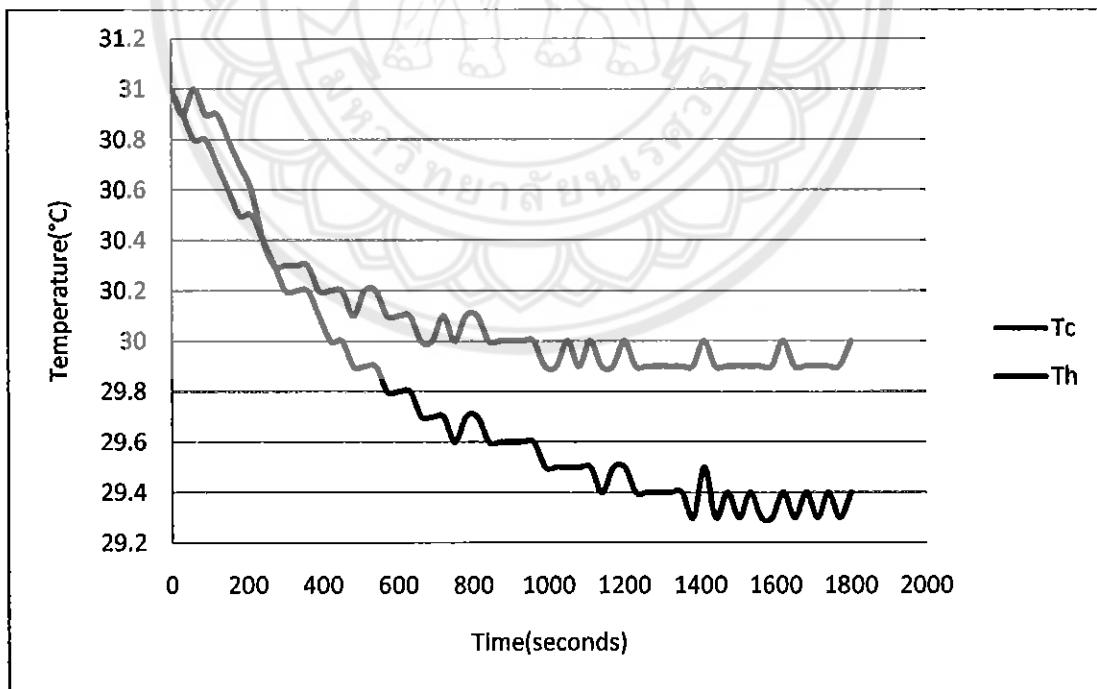


รูปที่ 4.11 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระดับ $x_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{\max} = 1.2^{\circ}\text{C}$

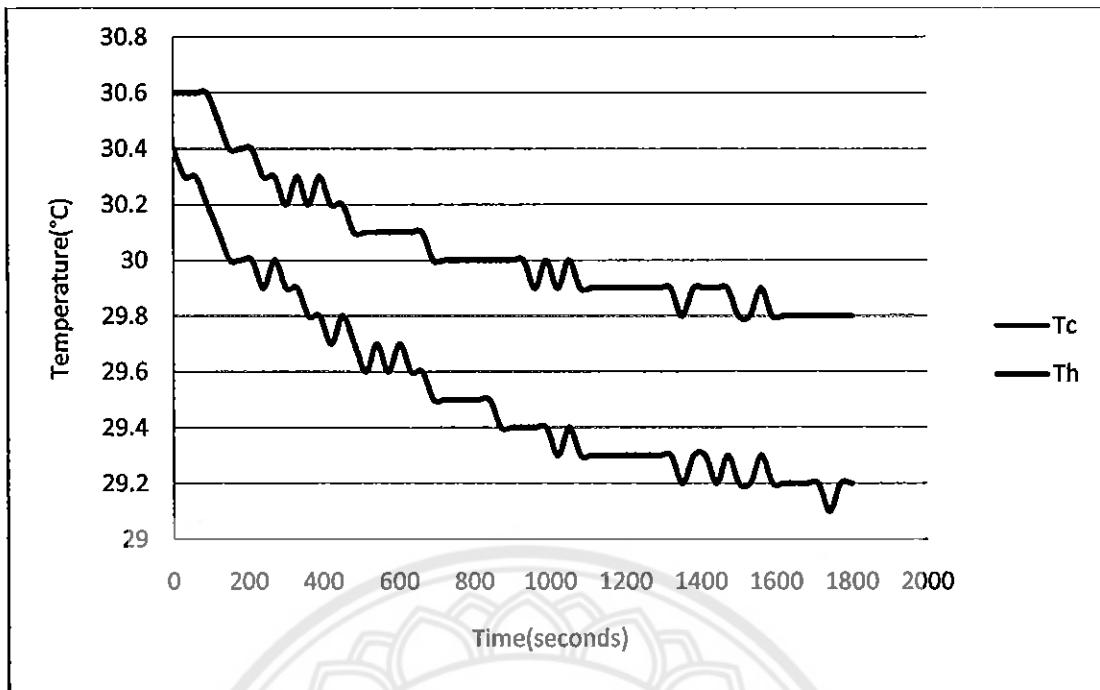


รูปที่ 4.12 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.7^{\circ}\text{C}$

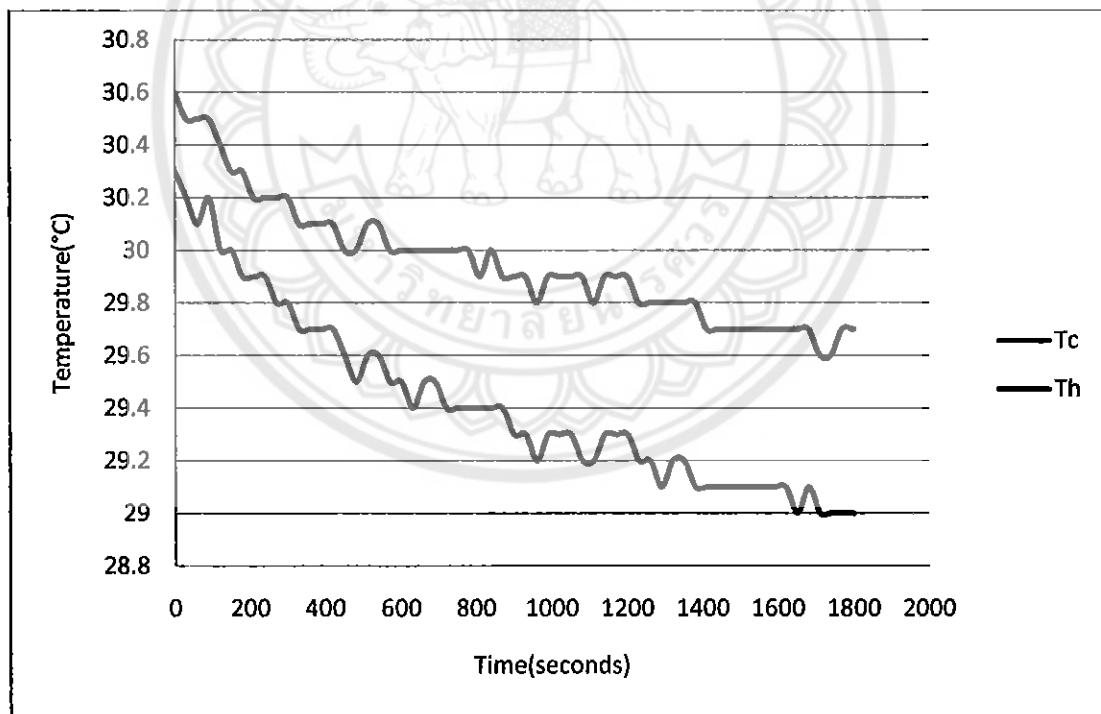
4.1.2.2 ระยะห่างช่องว่างของสแต็กเท่ากับ 0.5 น.m.



รูปที่ 4.13 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.6^{\circ}\text{C}$

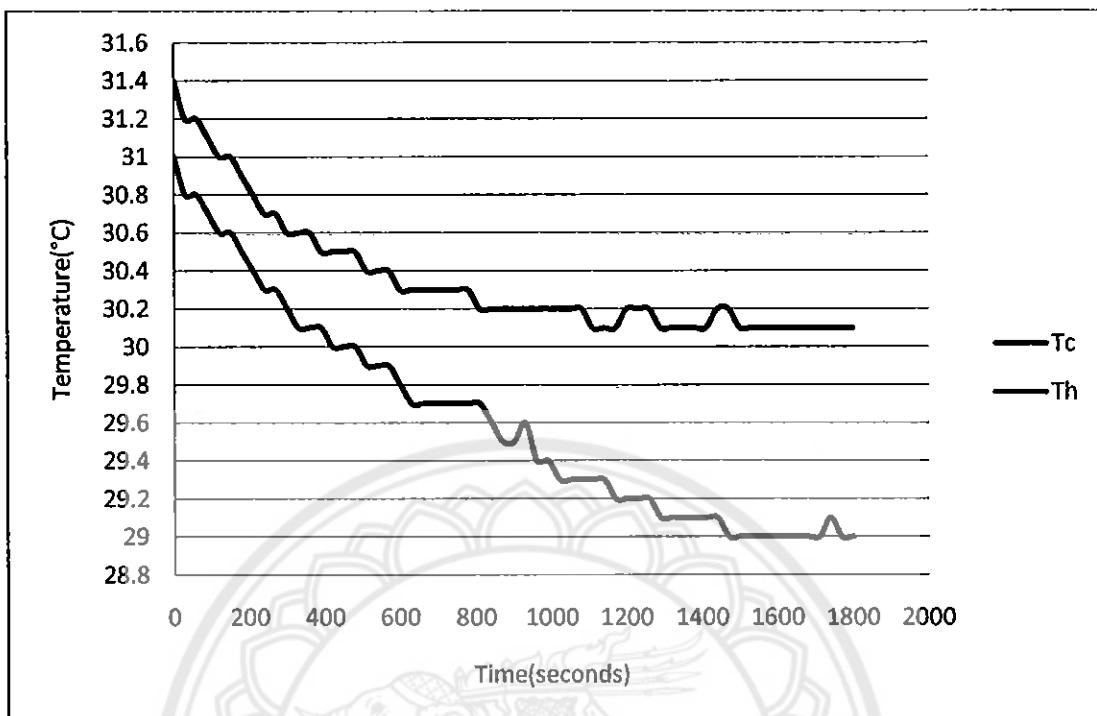


รูปที่ 4.14 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.5$ ช.m. $\Delta T_{\max} = 0.7^\circ\text{C}$

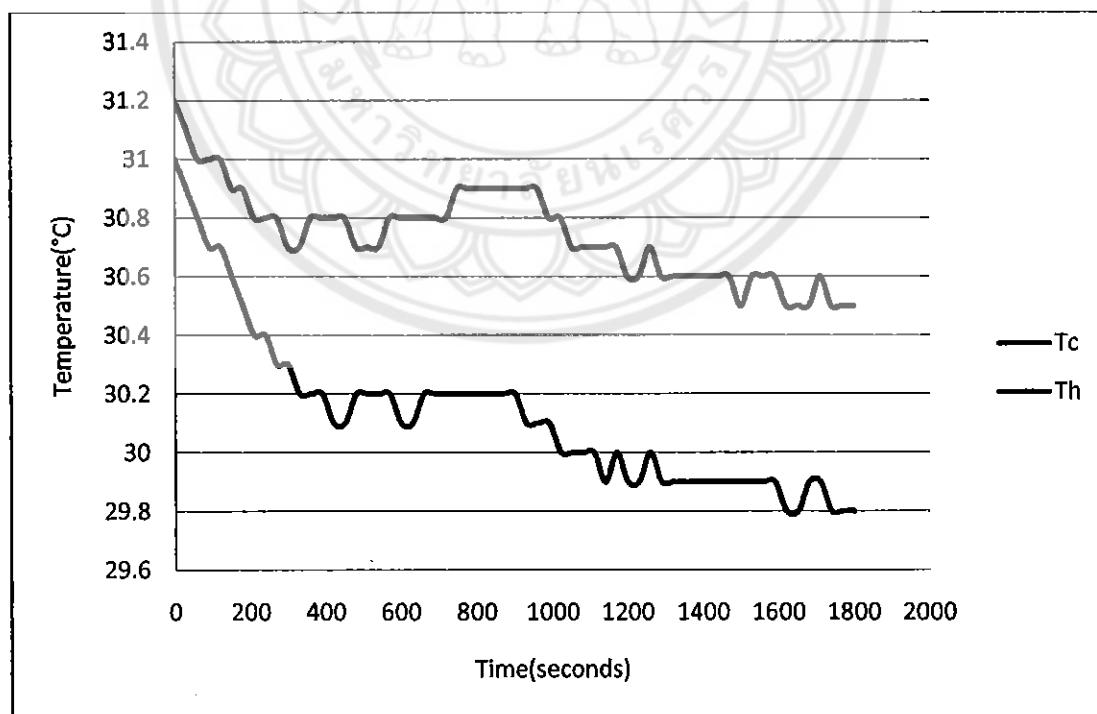


รูปที่ 4.15 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 2.0$ ช.m. $\Delta T_{\max} = 0.7^\circ\text{C}$

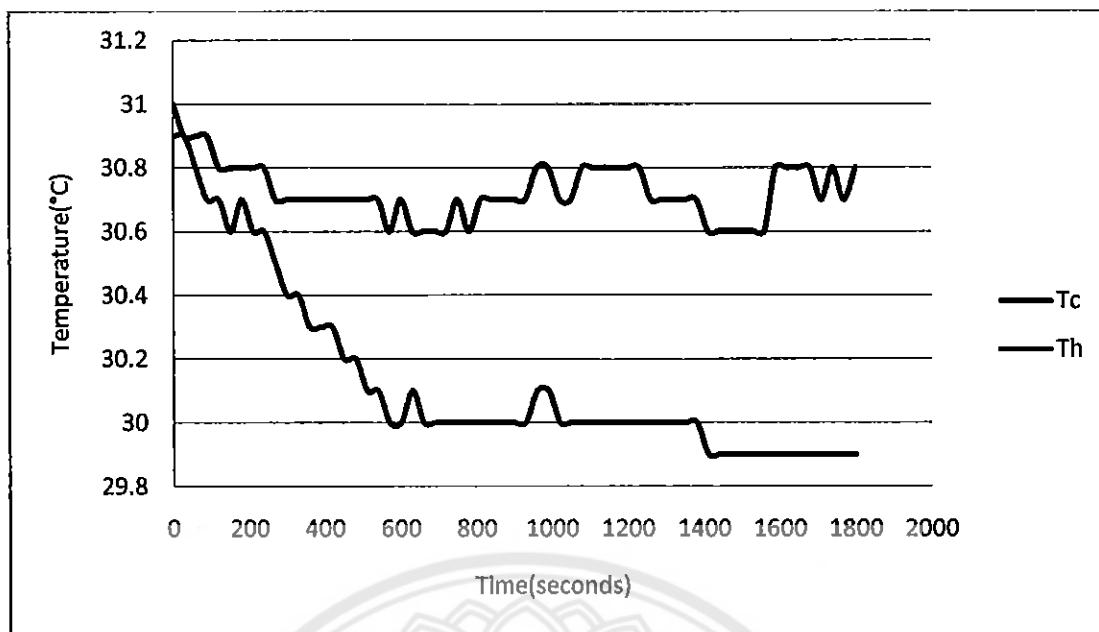
4.1.2.3 ระยะห่างระหว่างชั้นของสเตกเท่ากับ 0.6 น.m.



รูปที่ 4.16 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 1.1^{\circ}\text{C}$



รูปที่ 4.17 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.7^{\circ}\text{C}$

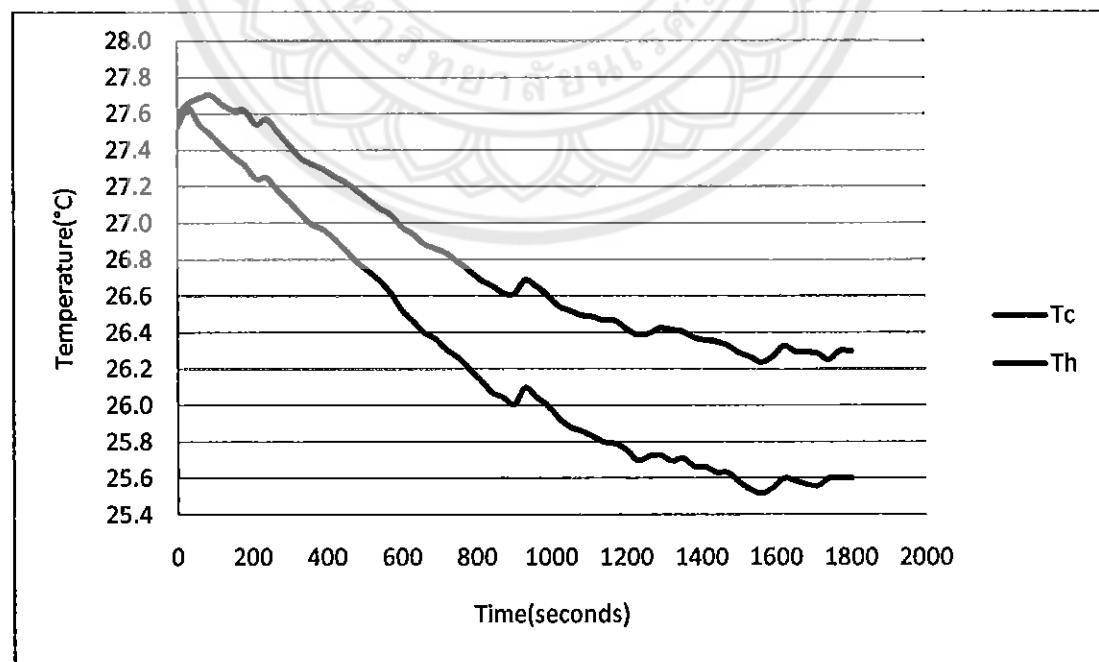


รูปที่ 4.18 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.9^\circ\text{C}$

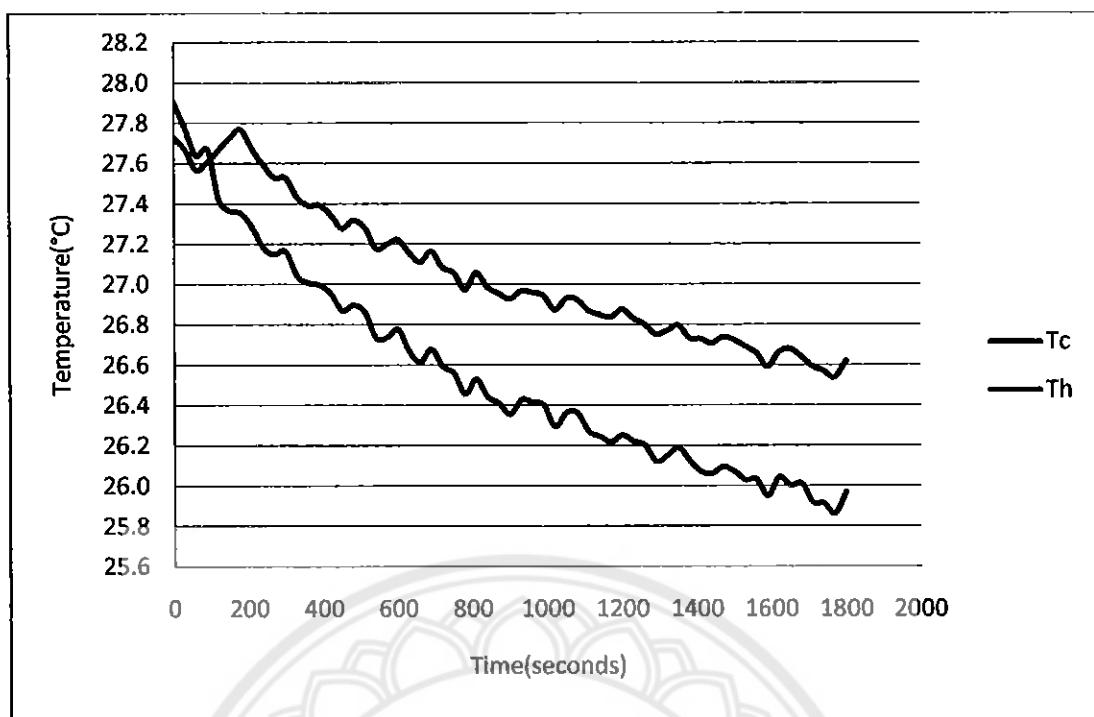
4.1.3 ทดลองที่ความดัน 398 เมิร์ตช์

กราฟแสดงความแตกต่างของอุณหภูมิค้านร้อน (T_h) และอุณหภูมิค้านเย็น (T_c) โดยที่
แกนตั้งแสดงค่าอุณหภูมิ ($^\circ\text{C}$) แก่นอนแสดงค่าเวลา (วินาที)

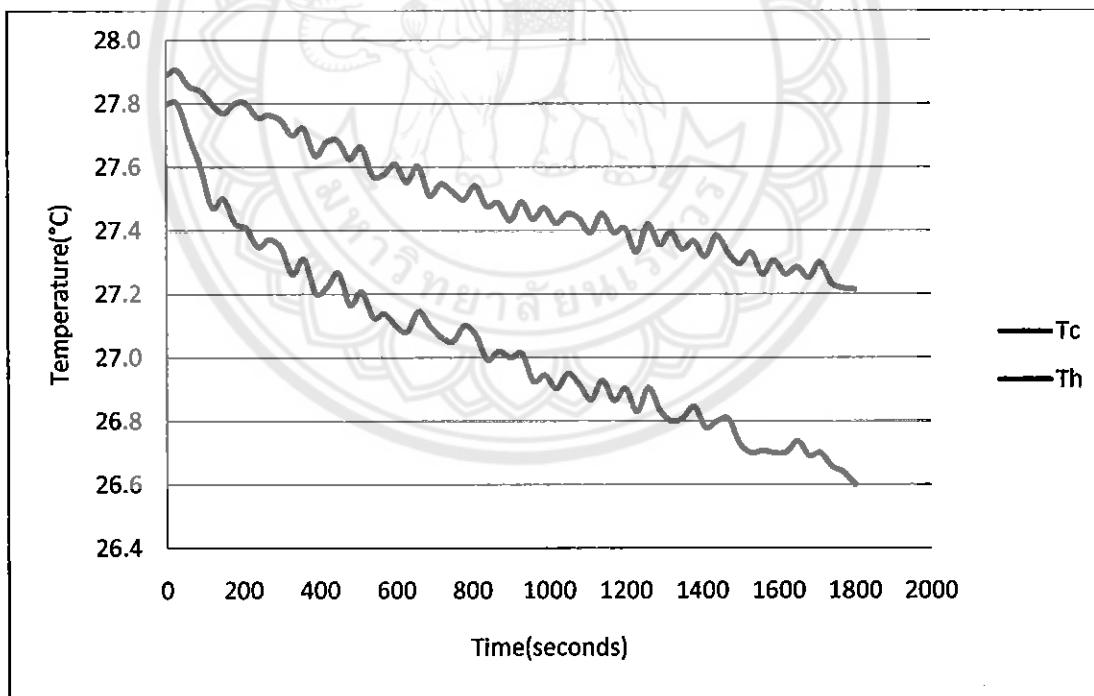
4.1.3.1 ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็กเท่ากับ 0.4 มม.



รูปที่ 4.19 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.7^\circ\text{C}$



รูปที่ 4.20 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระดับ $x_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.7^{\circ}\text{C}$

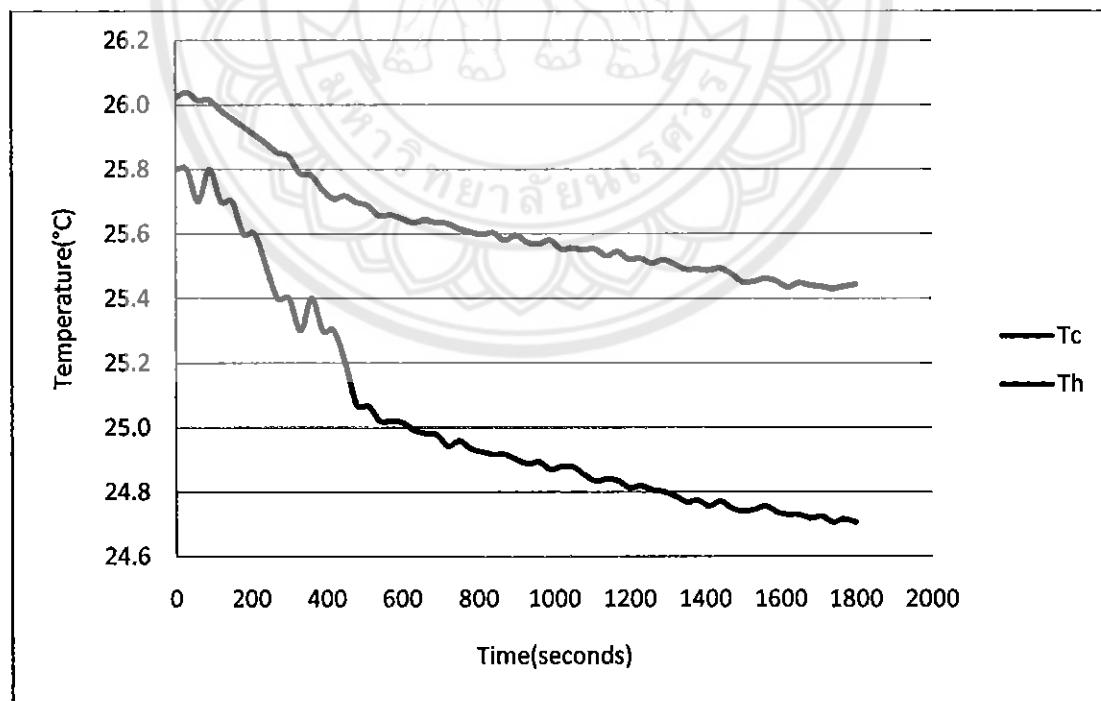


รูปที่ 4.21 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระดับ $x_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.6^{\circ}\text{C}$

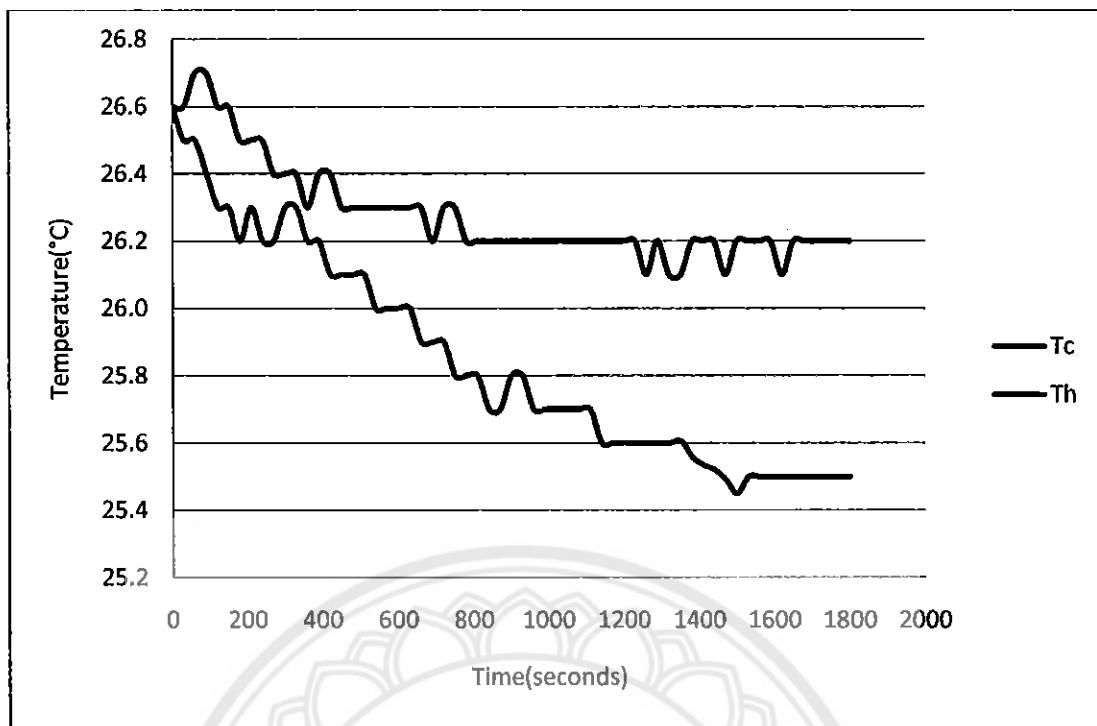
4.1.3.2 ระยะห่างระหว่างขั้นของสเต็กเท่ากับ 0.5 ซม.



รูปที่ 4.22 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.8^{\circ}\text{C}$

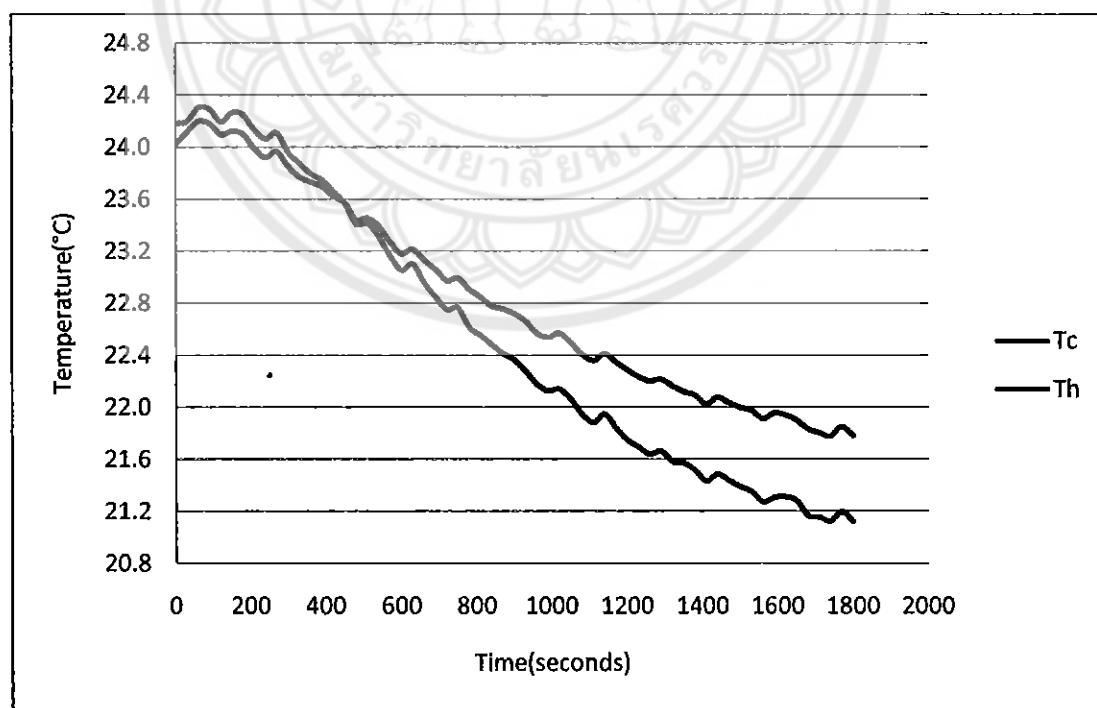


รูปที่ 4.23 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.7^{\circ}\text{C}$

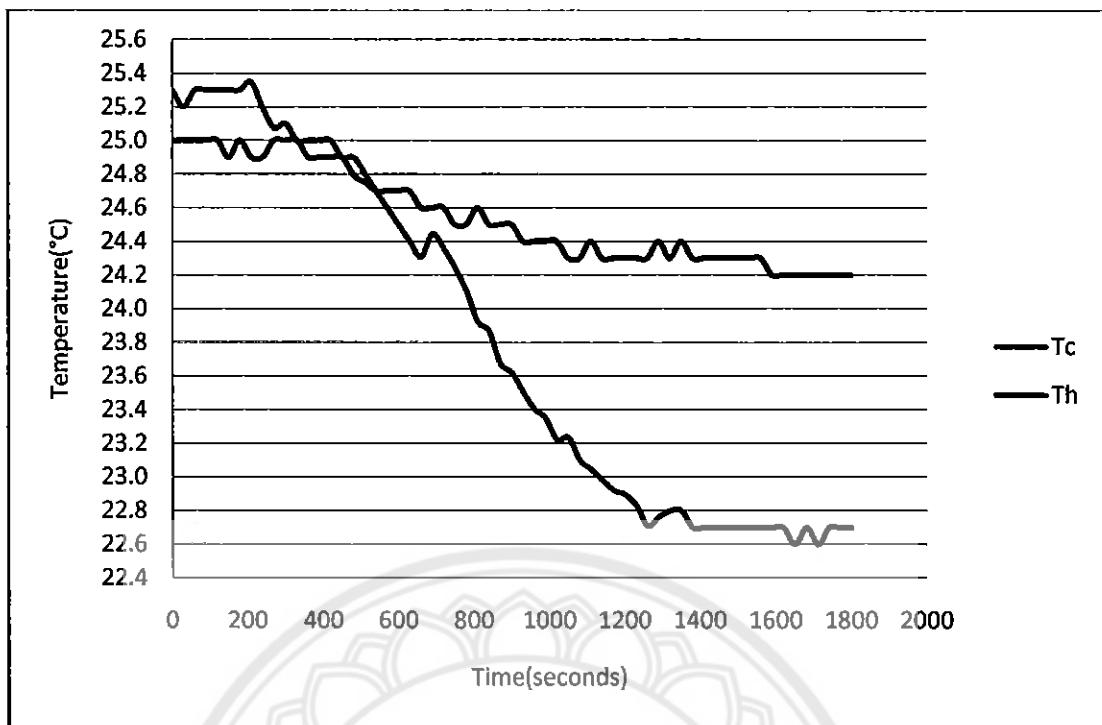


รูปที่ 4.24 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.7^{\circ}\text{C}$

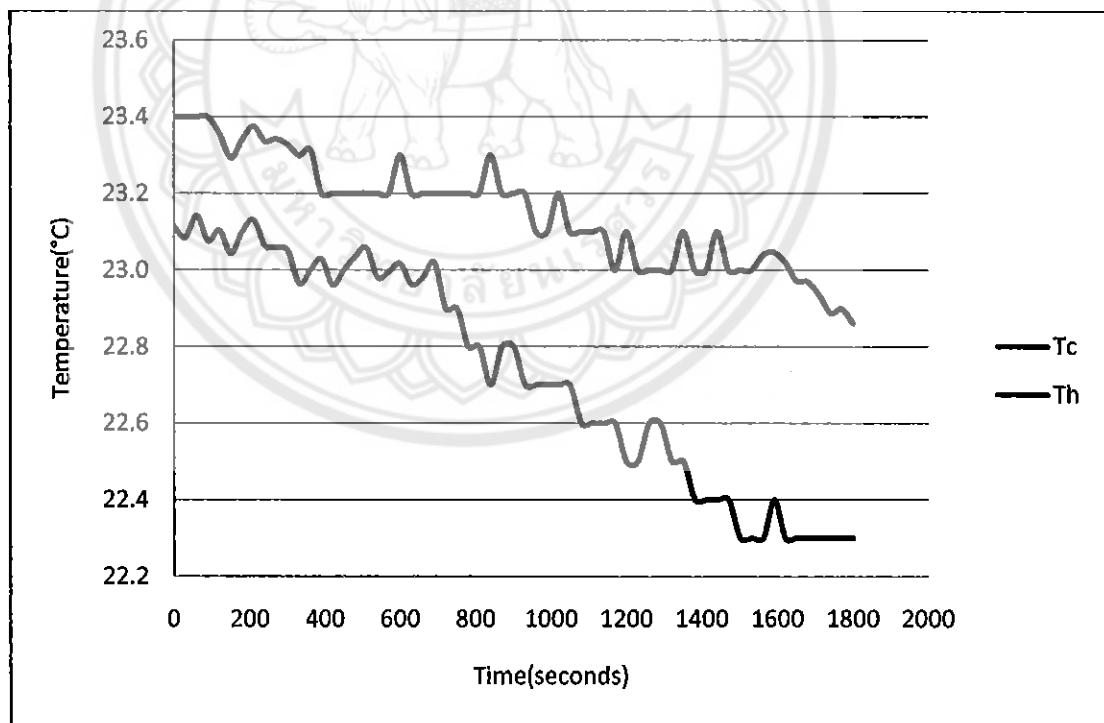
4.1.3.3 ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็คเท่ากับ 0.6 น.m.



รูปที่ 4.25 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.7^{\circ}\text{C}$



รูปที่ 4.26 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 1.5$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.8^{\circ}\text{C}$

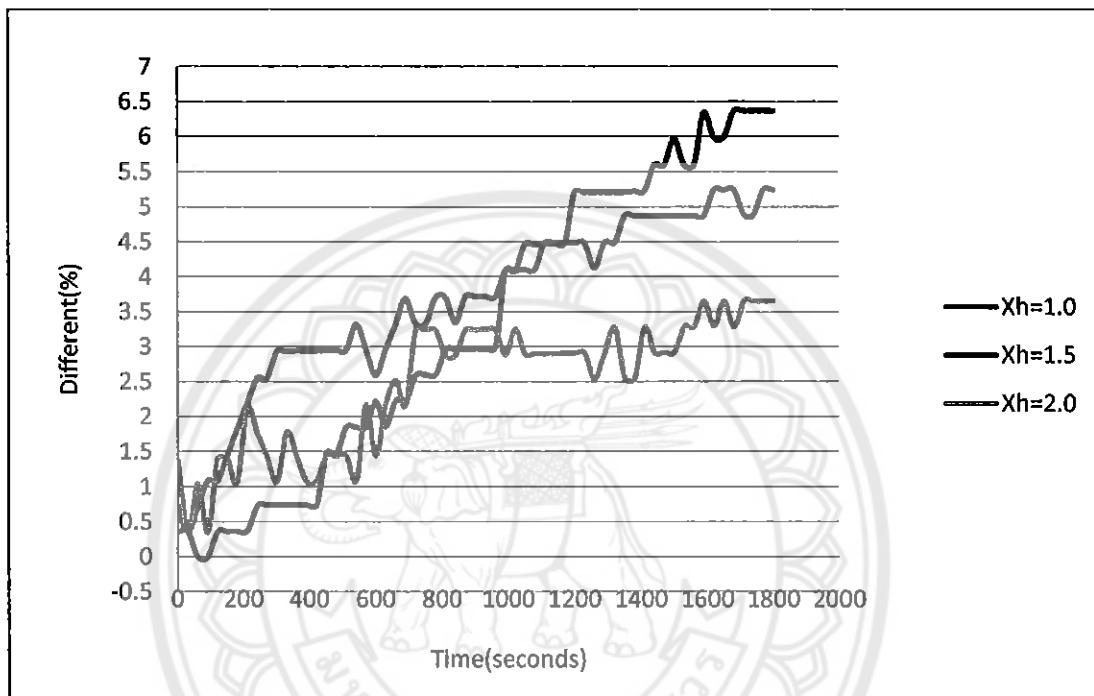


รูปที่ 4.27 กราฟแสดงอุณหภูมิแตกต่าง ที่ระยะ $x_h = 2.0$ ซม. $\Delta T_{\max} = 0.7^{\circ}\text{C}$

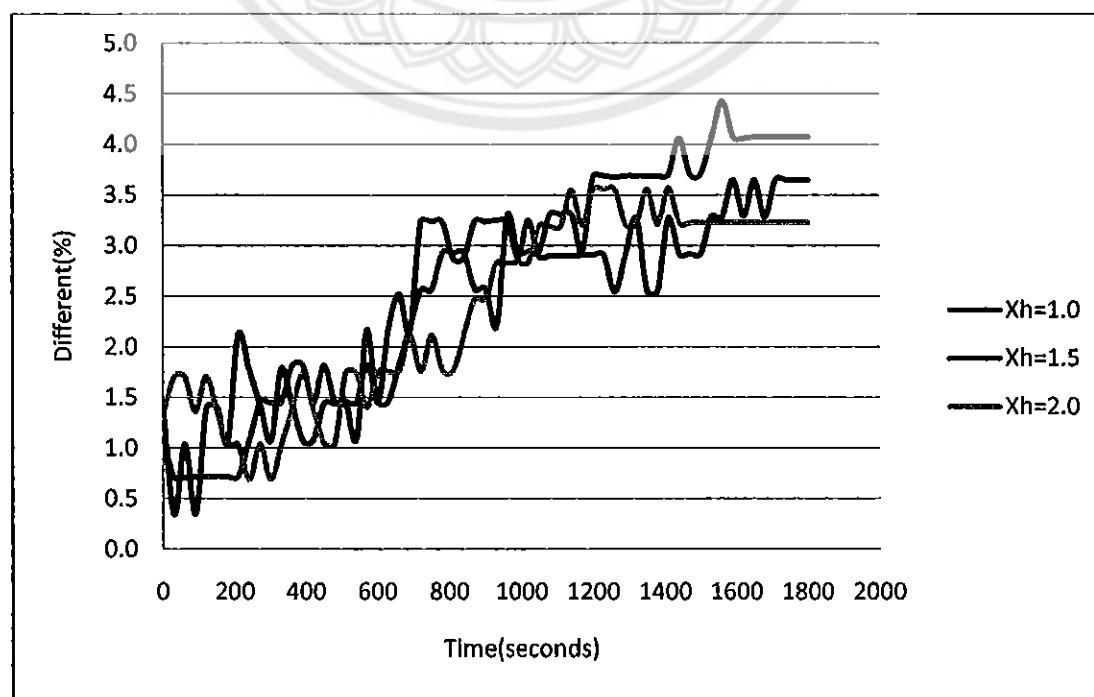
4.1.4 การเปรียบเทียบค่าที่ดีที่สุด

เมื่อเปรียบเทียบกราฟของแต่ละ ความถี่แล้วจะได้ค่าอุณหภูมิที่แตกต่างมากที่สุดของ
ระยะห่างระหว่างชั้นของสเต็กคิดเป็นเปอร์เซ็น เมื่อเปรียบเทียบที่ระยะ x_h ต่างๆ ได้ดังนี้

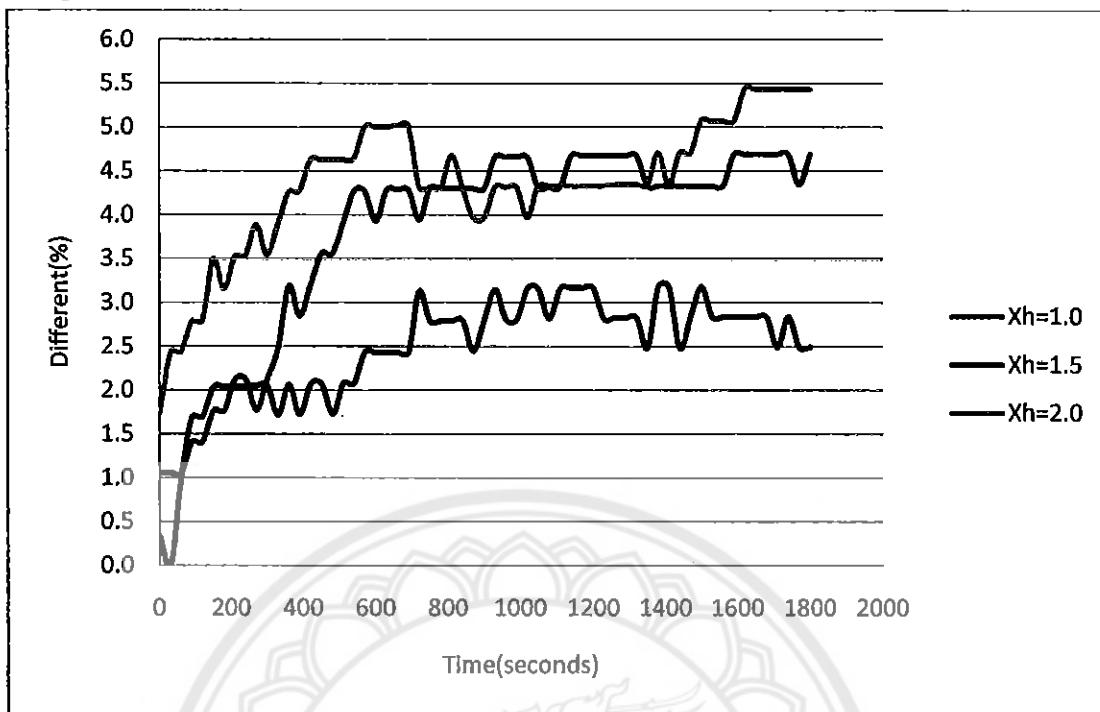
4.1.4.1 กราฟที่ความถี่ 336 เฮิรตซ์ แบ่งตามระยะห่างระหว่างชั้นของสเต็ก



รูปที่ 4.28 กราฟแสดงเปอร์เซ็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.4 ม.ม

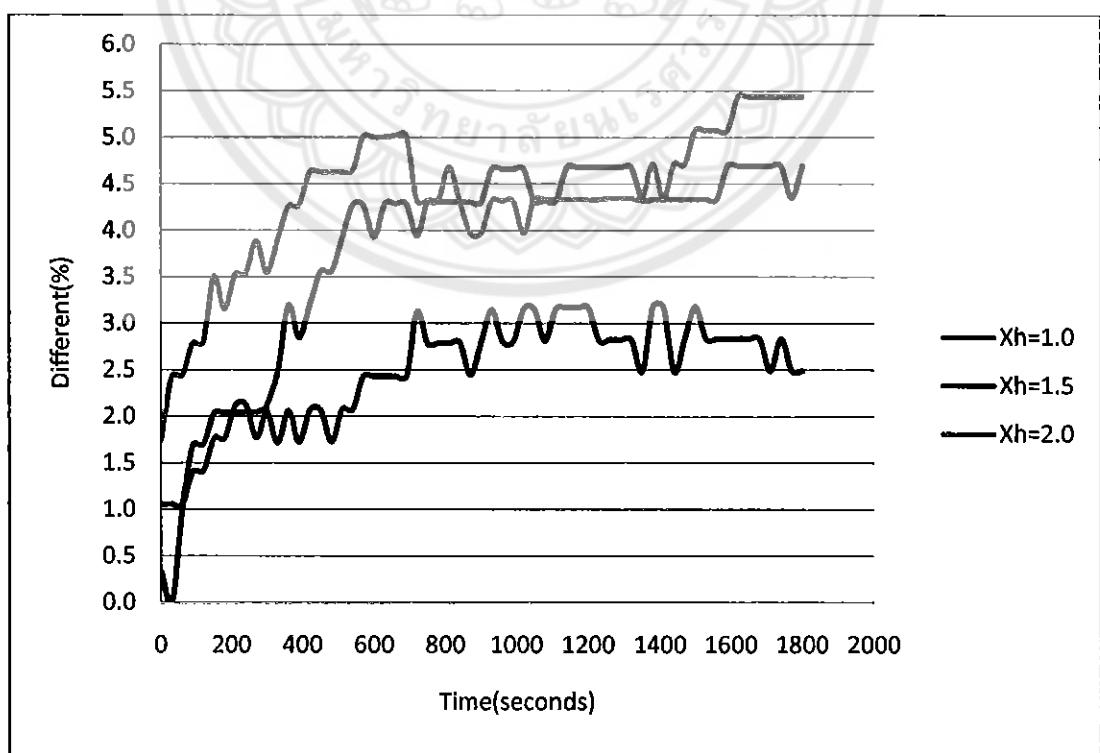


รูปที่ 4.29 กราฟแสดงเบอร์เช็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.5 ม.m

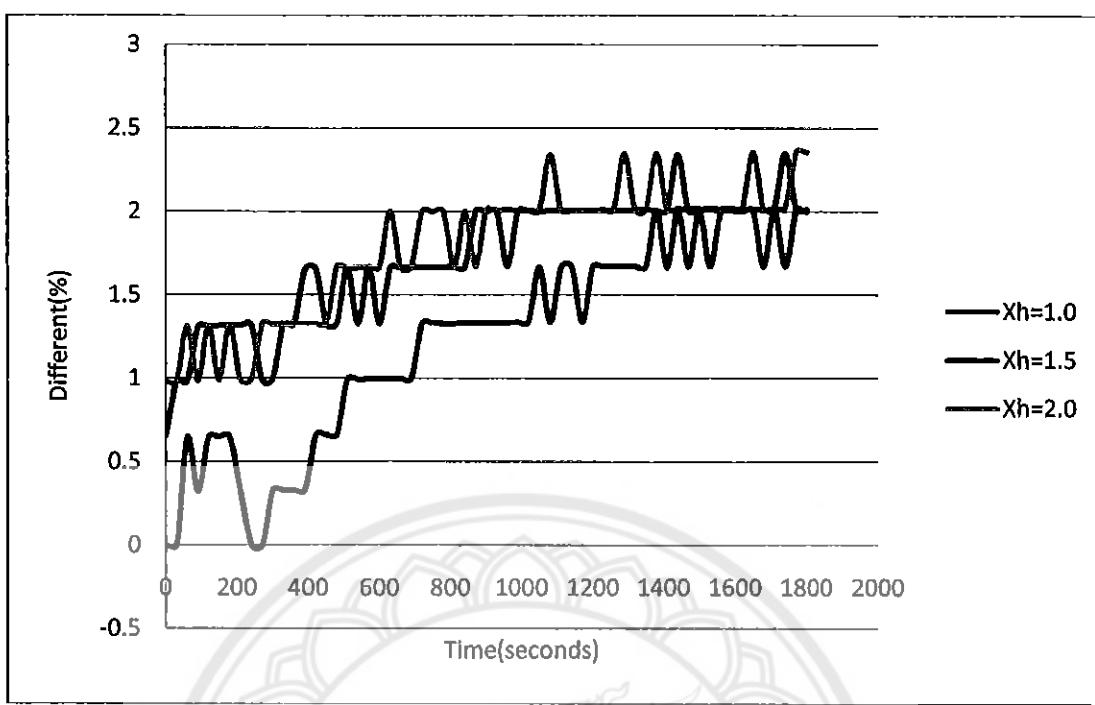


รูปที่ 4.30 กราฟแสดงเบอร์เช็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.6 ม.m.

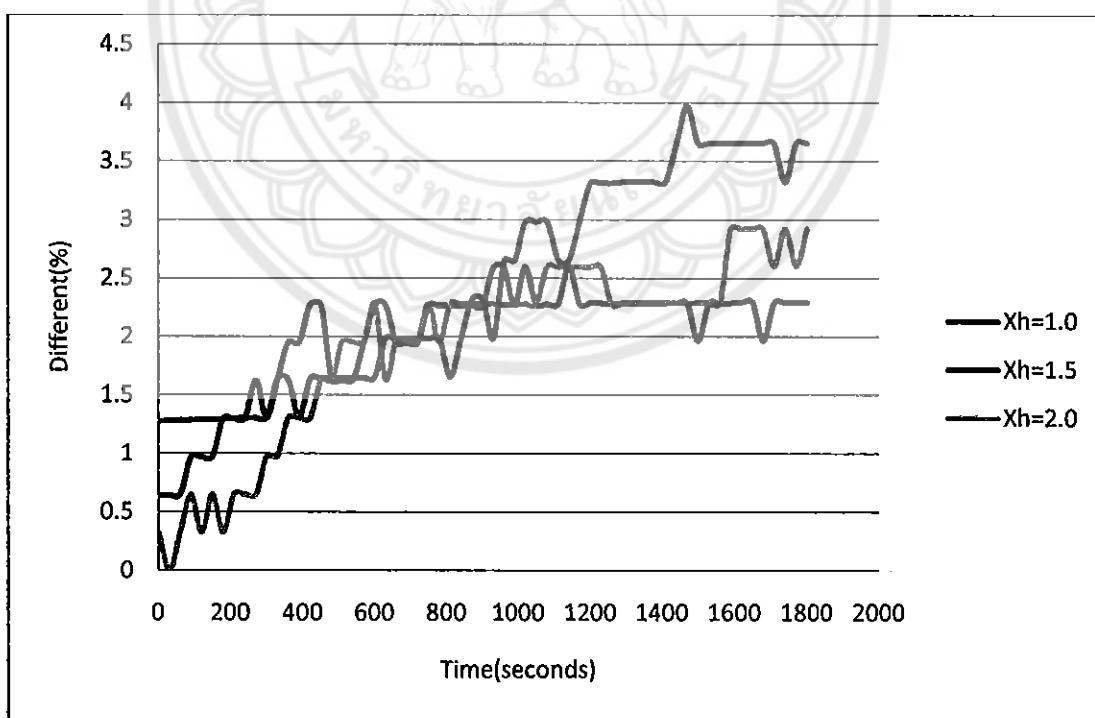
4.1.4.2 กราฟที่ความถี่ 350 เฮิรตซ์ แบ่งตามระยะห่างระหว่างชั้นของสเต็ก



รูปที่ 4.31 กราฟแสดงเบอร์เช็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.4 ม.m.

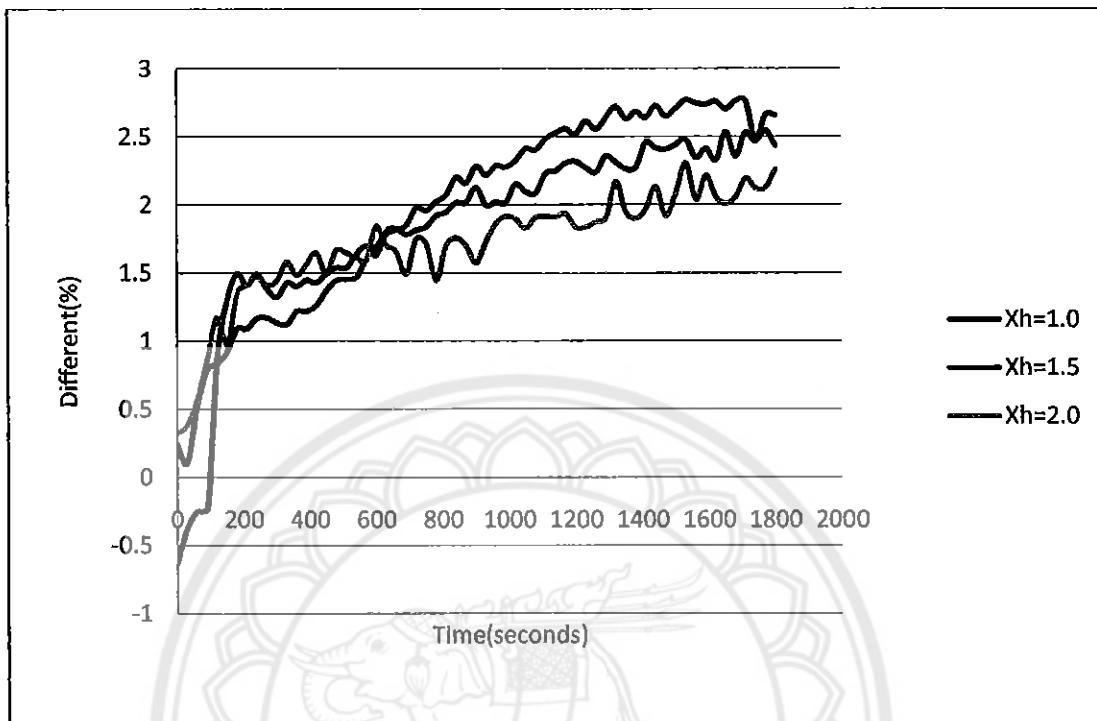


รูปที่ 4.32 กราฟแสดงเปอร์เซ็นที่แตกต่าง ที่ระบบห่างระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.5 มม.

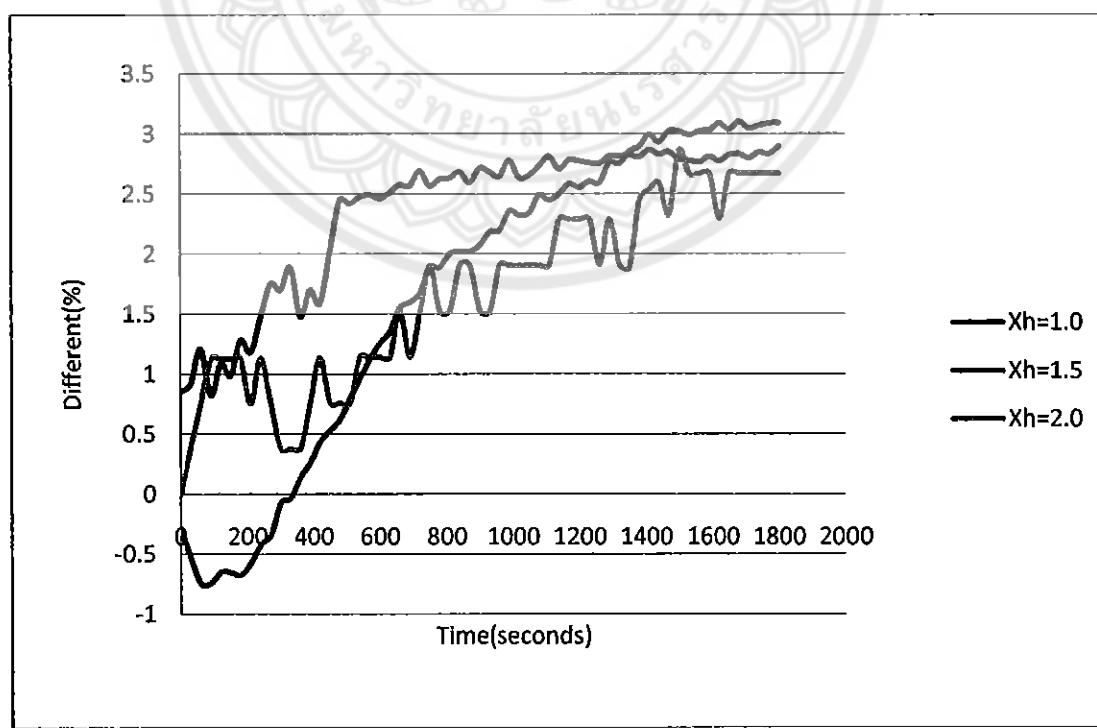


รูปที่ 4.33 กราฟแสดงเปอร์เซ็นที่แตกต่าง ที่ระบบห่างระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.6 มม.

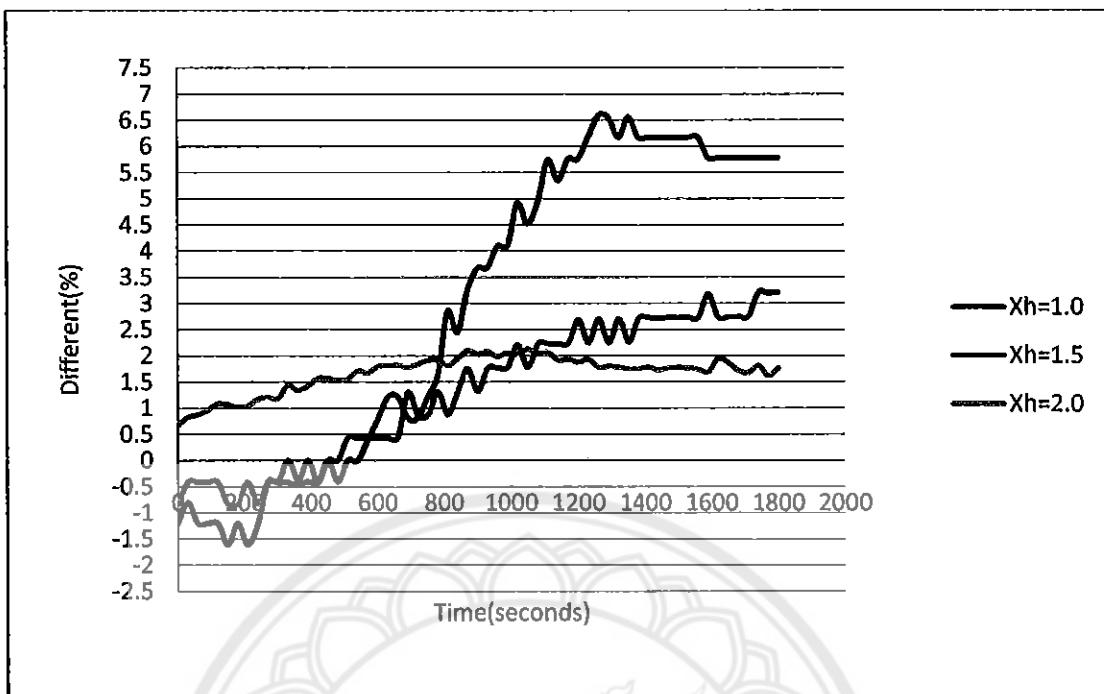
4.1.4.3 กราฟที่ความถี่ 398 เฮิรตซ์ แบ่งตามระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็ค



รูปที่ 4.34 กราฟแสดงเปอร์เซ็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็คเท่ากับ 0.4 มม.



รูปที่ 4.35 กราฟแสดงเปอร์เซ็นที่แตกต่าง ที่ระยะห่างระหว่างชั้นของสแต็คเท่ากับ 0.5 มม.



รูปที่ 4.36 กราฟแสดงค่าเปอร์เซ็นท์แตกต่าง ที่ระบบท่อระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.6 น.m.

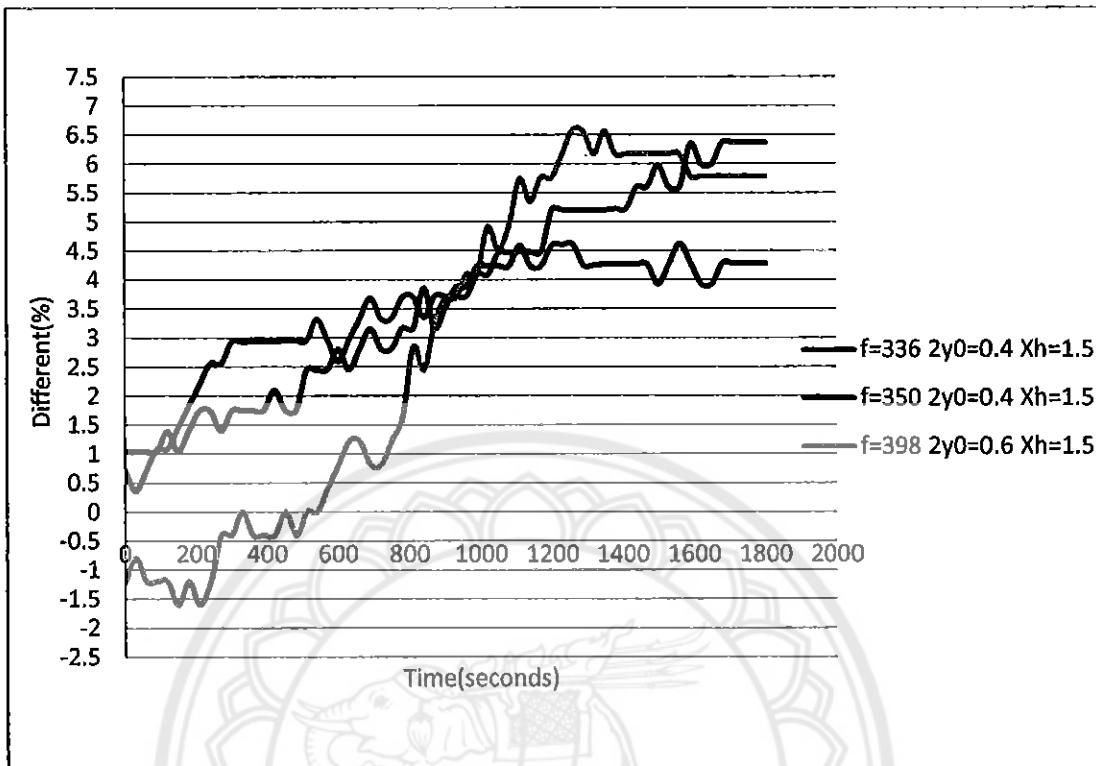
4.1.4.4 ค่าเปอร์เซ็นการเปลี่ยนแปลงของอุณหภูมิที่ดีที่สุดของแต่ละความถี่ เมื่อพิจารณากราฟในหัวข้อ 4.4 จะทราบค่าเปอร์เซ็นความแตกต่างของอุณหภูมิที่มากที่สุดของแต่ละความถี่ ดังนี้

ที่ความถี่ 336 เฮิรตซ์ ระบบห่อระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.4 น.m. $x_h = 1.5$ ซม.

ที่ความถี่ 350 เฮิรตซ์ ระบบห่อระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.4 น.m. $x_h = 2.0$ ซม.

ที่ความถี่ 398 เฮิรตซ์ ระบบห่อระหว่างชั้นของสเต็กเท่ากับ 0.6 น.m. $x_h = 1.5$ ซม.

เมื่อนำค่าที่ดีที่สุดของแต่ละความถี่ทั้ง 3 ค่ามาเขียนเป็นกราฟ เพื่อเปรียบเทียบค่าที่ดีที่สุด จะได้ กราฟที่แสดง ระบบห่อระหว่างชั้นของสเต็กที่ดีที่สุด และความถี่ที่เหมาะสมที่สุด ดังนี้



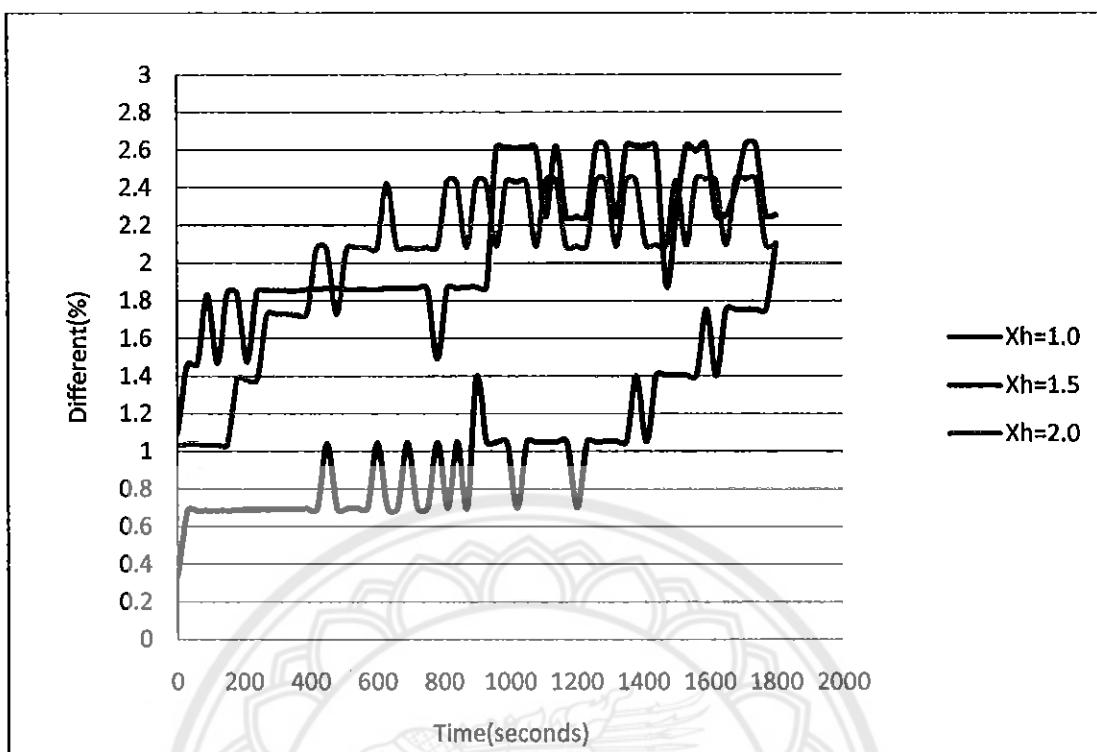
รูปที่ 4.37 กราฟแสดงค่าที่ดีที่สุดของการทดลอง

4.2 การทดลองเปลี่ยนวัสดุที่ใช้ในการทำสแต็ก

เมื่อเปลี่ยนวัสดุที่ใช้ทำสแต็ก จากฟิล์มเป็นแผ่นพลาสติก เพื่อคุ้ว่าการเปลี่ยนวัสดุจะมีผล
อย่างไรต่อการเปลี่ยนแปลงของอุณหภูมิ จะได้ค่าเบอร์เซ็นต์การเปลี่ยนแปลงของอุณหภูมิ โดยจะ²
แสดงความถี่ และระยะ x_h ดังนี้

4.2.1 ทดลองที่ความถี่ 336 เอิรทซ'

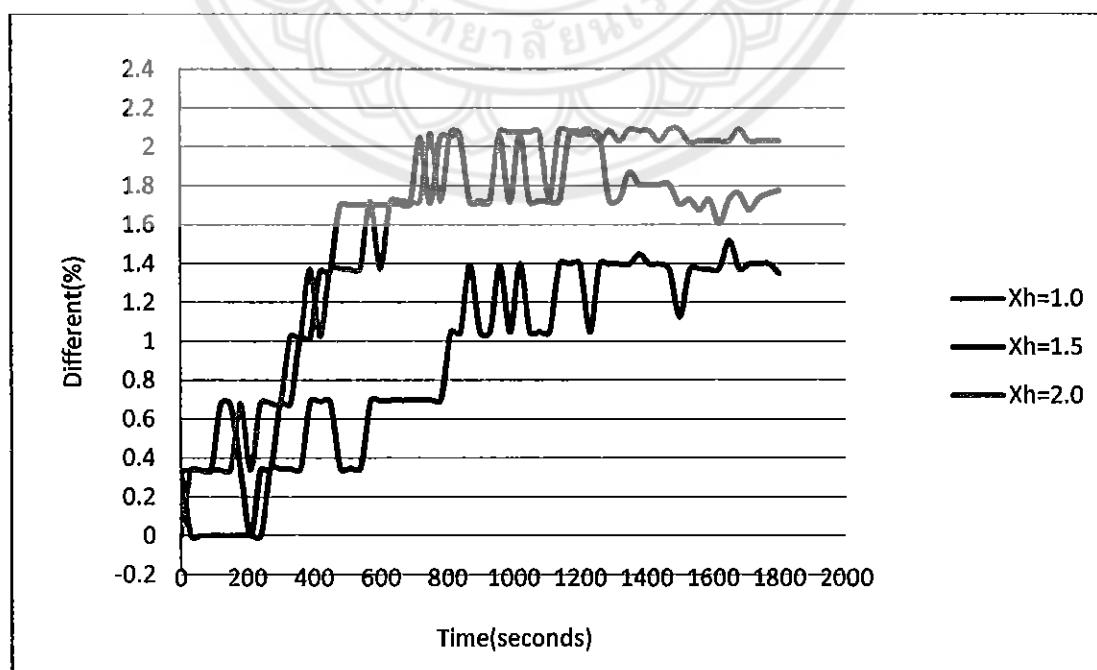
โดยที่แกนตั้งแสดงค่าเบอร์เซ็นต์ความแตกต่าง (%) แกนนอนแสดงค่าเวลา (วินาที)



รูปที่ 4.38 แสดงเปอร์เซ็นต์การเปลี่ยนแปลงอุณหภูมิของสเต็กที่ทำจากแผ่นพลาสติกที่ $f=336\text{ Hz}$

4.2.2 ทดลองที่ความถี่ 350 เฮิรตซ์

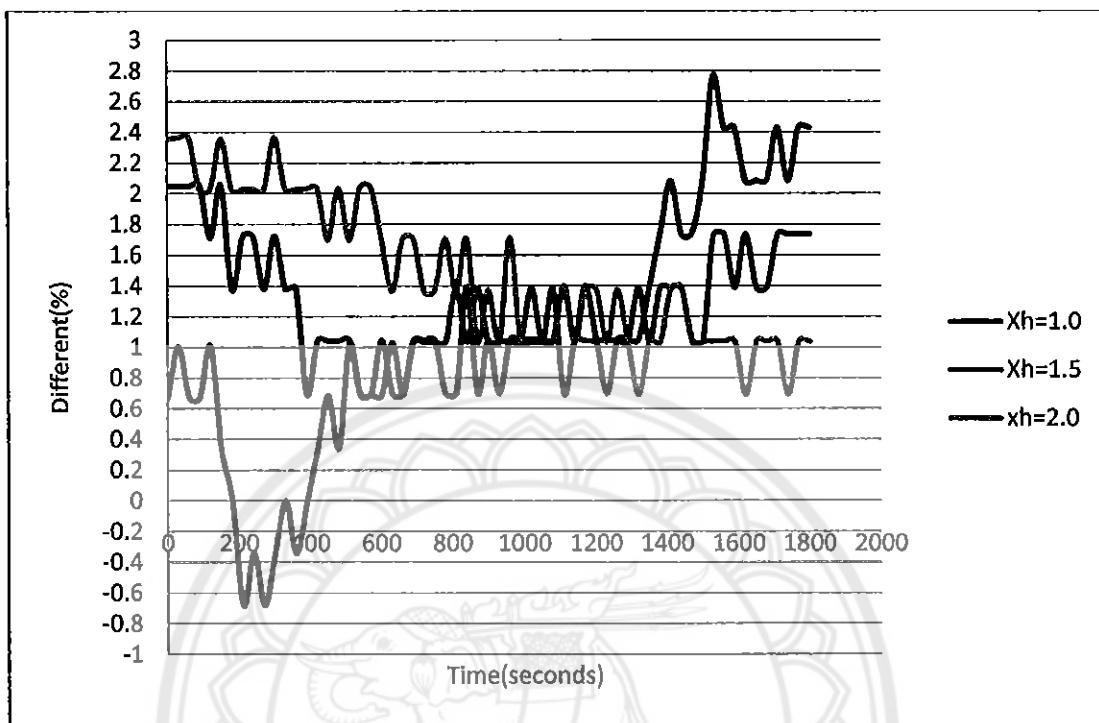
โดยที่แกนตั้งแสดงค่าเปอร์เซ็นต์ความแตกต่าง (%) แกนนอนแสดงค่าวремา (วินาที)



รูปที่ 4.39 แสดงเปอร์เซ็นต์การเปลี่ยนแปลงอุณหภูมิของสเต็กที่ทำจากแผ่นพลาสติกที่ $f=350\text{ Hz}$

4.2.3 ทดลองที่ความถี่ 398 เอิร์ตซ์

โดยที่แกนตั้งแสดงค่าเปอร์เซ็นต์ความแตกต่าง(%) แกนนอนแสดงค่าเวลา (วินาที)



รูปที่ 4.40 แสดงเปอร์เซ็นต์การเปลี่ยนแปลงอุณหภูมิของสเต็กที่ทำจากแผ่นพลาสติกที่ $f=398 \text{ Hz}$

บทที่ 5

บทสรุปและข้อเสนอแนะ

5.1 สรุปผลการทดลอง

5.1.1 ความถี่ที่ใช้ในการทดลองแล้วทำให้เกิดอุณหภูมิแตกต่างระหว่างสเต็กค้านร้อนและค้านเย็นมากที่สุดคือที่ 336 เฮิรตซ์ ซึ่งเป็นความถี่ที่ได้จากการวัดความคันเสียงที่ปลายท่อ เรียกว่า ความถี่ริโซแนนซ์ ซึ่งความถี่ที่ได้เป็นความถี่เฉพาะของชุดทดสอบนี้ และความถี่ที่ไม่ใช้ความถี่ริโซแนนซ์ จะไม่ทำให้เกิดการเปลี่ยนแปลงของอุณหภูมิระหว่างสเต็กค้านร้อนและค้านเย็นหรือเกิดการเปลี่ยนแปลงน้อย

5.1.2 ตำแหน่งระบบการวางของสเต็กจากปลายท่อที่เหมาะสมที่สุดคือที่ระยะ 1.5 ซม. ซึ่งเป็นระยะที่มีการกระจายตัวของความคันเสียงที่ดีที่สุดของชุดทดสอบนี้

5.1.3 ระบบห่างระหว่างชั้นของสเต็กที่ดีที่สุดคือ 0.4 มม. เป็นระยะที่ใกล้เคียงกับที่คำนวณได้ และเป็นระยะที่เหมาะสมที่สุดในทางทฤษฎี วัสดุที่ใช้ทำสเต็กนั้นทำจากฟิล์มด้วยรูป

5.1.4 การเปลี่ยนวัสดุของสเต็กเป็นพลาสติกให้ผลการเปลี่ยนแปลงของอุณหภูมิแตกต่างระหว่างสเต็กค้านร้อนและค้านเย็น ไม่ต่างจากสเต็กที่ทำจากฟิล์มมาก

5.1.5 อุณหภูมิค้านเย็นของสเต็กค่อนข้างลดลง เมื่อถึงระดับหนึ่งก็เริ่มคงที่เมื่อเวลาผ่านไป อุณหภูมิแตกต่างของสเต็กฟังร้อนและเย็น ไม่ค่อยแตกต่างกันมากเป็นผลมาจากการเสียดทานของอากาศที่เคลื่อนที่ไป-กลับ กับแผ่นบาง แทนที่อุณหภูมิจะลดลงแต่ผลของการเสียดทานทำให้อุณหภูมิกันสูงขึ้นมาเกือบถึงกับอุณหภูมิที่ลดลงจึงทำให้อุณหภูมิลดลงเพียงเล็กน้อยเท่านั้น

5.1.6 ระบบห่างระหว่างชั้นของสเต็กมีผลอย่างมากต่อการลดลงของอุณหภูมิ สำหรับห่างระหว่างชั้นของสเต็กน้อยเกินไปก็ทำให้เกิดการเสียดทานของอากาศกับแผ่นบางมากแต่สำหรับห่างระหว่างชั้นของสเต็กมากเกินไปก็ทำให้พื้นที่สัมผัสระหว่างอากาศกับแผ่นบางของสเต็กน้อยลงไป การเกิดปรากฏการณ์เทอร์โนอะควาติกก็จะน้อยไปด้วย

5.2 วิเคราะห์ผลการทดลอง

จากผลการทดลองที่ได้จะเห็นได้ว่า โดยภาพรวมแล้วอุณหภูมิค้านเข็นของสเต็กบังคคลงได้ไม่มาก ทั้งนี้เป็นเนื่องมาจากการคลาดเคลื่อนของอุปกรณ์ของชุดทดสอบและค่าที่คลาดเคลื่อนจากการคำนวณ ดังต่อไปนี้

5.2.1 Drive ratio มีผลอย่างมากต่อการเกิดปรากฏการณ์เทอร์โมอะคูสติก เพราะว่า Drive ratio เปรียบเสมือนเป็นตัวขับให้ของไหลดเกิดการเคลื่อนที่ เมื่อเปรียบเทียบผลการทดลองกับข้อมูลที่ได้ศึกษามา โดยส่วนใหญ่แล้วค่า Drive ratio ดีที่สุดอยู่ 0.02 แต่ในชุดทดสอบนี้ค่า Drive ratio ที่เหมาะสมที่สุดไม่ใช่ 0.02 เพราะว่าทางผู้ศึกษาได้ใช้ค่า Drive ratio ข้างต้นตามเอกสารที่ได้ศึกษามา แต่ผลการทดลองที่ได้ค่าความแตกต่างของอุณหภูมิไม่นักนัก ในการหา Drive ratio อย่างละเอียด นั้นจะต้องใช้ไมโครโฟนขนาดเล็กที่มีความแม่นยำสูงวัดความคันภายในท่อแต่ละชุดแล้วนำค่ามาเฉลี่ยจะได้ค่า p_0 และนำมาคำนวณตามสมการ (3.2) ก็จะได้ค่า Drive ratio

5.2.2 สภาพของสเต็กที่ไม่เรียบร้อย ทำให้ระยะ $2y_0$ บางจุด ในสเต็ก ไม่คงที่ ซึ่งมีผลต่อค่า $3\delta_k$ ตามสมการที่ (3.4) เมื่อ δ_k ไม่คงที่ก็มีผลทำให้สภาพการถ่ายเทความร้อนระหว่างผิวของสเต็กกับมวลอากาศที่ไหลดผ่านชั้นของสเต็กไม่สนับสนุนอตลอดทั้งวัสดุจัดการทำงานทำให้อุณหภูมิที่ได้หักล้างกันไป

5.2.3 กระบวนการข้าง มีผลโดยตรงกับสเต็ก เพราะทางทฤษฎีแล้วสุดที่ใช้ทำสเต็ก จะต้องมีค่า Thermal conductivity ต่ำเพื่อไม่ให้ความร้อนกระจายไปทั่วสเต็ก กระบวนการข้างที่ไปเคลือบผิวสเต็กจะทำให้ค่า Thermal conductivity เปลี่ยนไป และไปเพิ่มความหนาให้กับสเต็กทำให้ระยะ $2y_0$ เปลี่ยนไป และคลาดเคลื่อนจากที่คำนวณได้

5.2.4 ในการปรับความถี่จากเครื่องกำเนิดสัญญาณฟังก์ชัน ขณะทำการทดลองไม่สามารถปรับความถี่ตามที่ต้องการได้และความถี่ที่วัดได้จากเครื่องออสซิลโลสโคปมีการขับขึ้นลงอยู่ตลอดเวลาเพราจะนั้นความถี่ที่นำไปใช้จริงจึงไม่ใช่ค่าที่ได้จากการคำนวณ

5.3 ข้อเสนอแนะ

5.3.1 เครื่องกำเนิดสัญญาณฟังก์ชัน ควรใช้เครื่องที่มีความละเอียดและความแม่นยำของสัญญาณที่ปล่อยออกมานั้นอย่างมาก เพราะความถี่ที่ใช้ในชุดทดสอบจะต้องเป็นความถี่ที่เที่ยงตรง ไม่มีการคลาดเคลื่อน หรือมีการคลาดเคลื่อนที่น้อยที่สุด

5.3.2 การท้าสแต็ค ในขั้นตอนของการติดสายเข็นควรใช้การทำบนพื้นที่ผิวของวัสดุให้น้อยที่สุดเพื่อไม่ให้การเคลื่อนบนผิวของวัสดุ ถ้ามีการเคลื่อนผิวของวัสดุมากจะทำให้ความหนาเปลี่ยนไป ค่า K (thermal conductivity) เป็นไปจากค่าเดิมของวัสดุ อาจทำให้ผลของอุณหภูมิคลาดเคลื่อนไปจากที่คำนวณไว้ด้วย และในขั้นตอนของการม้วนสแต็คการทำการม้วนด้วยความระมัดระวังเพื่อไม่ให้เกิดการบวมหรือการไม่เท่ากันของระบบห่างระหว่างชั้นของสแต็ค

5.3.3 V_{rms} ที่จ่ายให้กับลำโพง เมื่อเวลาผ่านไปซึ่งระบบที่จะมีการเปลี่ยนแปลงเล็กน้อยจะต้องทำการควบคุม V_{rms} ให้คงที่ตลอดการทดลอง โดยการดูจากเครื่องออสซิลโลสโคปแล้วคุณการเปลี่ยนแปลงของแอมเพิลิฟิคของคืนนั้นแล้วควบคุมให้คงที่

5.2.4 การอุ่นรอบริ่วของชุดทดสอบ ต้องทำการอุ่นรอบริ่วให้สนิททั้งบริเวณรอยต่อของชุดทดสอบทั้งหมด โดยเฉพาะท่อที่มีสแต็คบริจจูอยู่ เพื่อเป็นการควบคุมความดันภายในท่อให้คงที่และเป็นการลดเสียงรบกวนจากการทดลอง ปลายท่อควรปิดด้วยวัสดุที่มีค่า K (thermal conductivity) สูงๆ เพื่อเป็นการนำเอาความร้อนของสแต็คฝั่งร้อนออกด้วย

เอกสารอ้างอิง

- ภาวิชญ์ กาญจนาวดี. (2552). การปรับปรุงสมรรถนะของเครื่องทำความเย็นแบบเทอร์โมอะคูสติก ที่ใช้สแต็ปแบบก้นหอย. วิทยานิพนธ์, มหาวิทยาลัยเกษตรศาสตร์, นครปฐม.
- สว่างพิทย์ ศรีกิจสุวรรณ, ปุ่มยศ วัลลิกุล และ สุวัฒน์ ภูลชนบุรี. (2547). การศึกษาเชิงทดลอง การทำความเย็นแบบเทอร์โมอะคูสติก, ในการประชุมวิชาการเครือข่ายวิศวกรรมเครื่องกลแห่งประเทศไทย ครั้งที่ 18.
- Bammann T. C , Howard C.Q , Cazzolato B.S. (2005). Review of flow through design in thermoacoustic refrigeration .University of Adelaide , Australia .
- Dev Doshi. Thomas Fenwick. Amanda Gaetano. Christine Lee. Carlita Shields. Bryan van Saders and Yiwen Zhan . (2006) . Thermoacoustic Refrigeration .Rutgers University.
- Emmanuel C. Nsofor. (2008) . Experimental study on the performance of the thermoacoustic refrigerating system. Southern Illinois University.
- Herman, C. and M. Wetzel. 1996. Design optimization of thermoacoustic refrigerators. International Journal of Refrigeration 1997.
- Hofler, T.J. (1986). Thermoacoustic Refrigerator Design and Performance. Ph.D. thesis, California San Diego University.
- Jonathan Newman, Bob Cariste, Alejandro Queiruga, Isaac Davis, Ben Plotnick, Michael Gordon, and Sidney San Martin . (2006). Thermoacoustic Refrigeration . GSET Research Journal 2006.
- Luke Zontjens , Carl Howard , Anthony Zander and Ben Cazzolato . (2005). Feasibility Study of an Automotive Thermoacoustic Refrigeration . University of Adelaide , South Australia .
- Masoud Akhavanbazaz , M.H. Kamran Siddiqui and Rama B. Bhat . (2007). The impact of gas blockage on the performance of a thermoacoustic refrigerator . Mechanical and Industrial Engineering, Concordia University , Canada.
- M.E.H. Tijani, J.C.H. Zeegers, A.T.A.M. de Waele. (2001). Construction and performance of a thermoacoustic refrigerator . Eindhoven University of Technology, Netherland .
- M. E. H. Tijani,a) J. C. H. Zeegers, and A. T. A. M. de Waele .(2001). The optimal stack spacing for thermoacoustic refrigeration . Eindhoven University of Technology, Netherland .

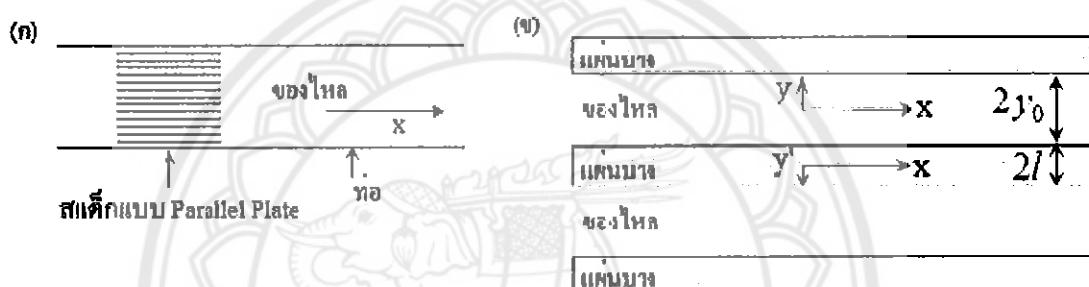
ເອກສາຮອ້າງອີງ (ຕອ)

- M.E.H. Tijani, J.C.H. Zeegers, A.T.A.M. de Waele. (2002). **Design of thermoacoustic refrigerators**. Eindhoven University .
- Moulay El Hassan Tijani .(2001). **Loudspeaker-driven thermo-acoustic refrigeration** . Eindhoven University .
- N. MOHD. GHAZALI . (2004) . **THE RMOACOUSTIC HEAT ENGINE**. Teknologi University, Malaysia.
- Normah Mohd Ghazali. (2006). **ENVIRONMENTALLY FRIENDLY REFRIGERATION WITH THERMOACOUSTIC** . Fakulti Kejuruteraan Mekanikal ,University Teknologi, Malaysia .
- Russell, D.A. and P. Weibull.(2002). **Tabletop Thermoacoustic Refrigerator for Demonstrations**. Science and Mathematics Department , Kettering University.
- Ryan Lampe. (2008) . **Design and Testing of Rapid Prototyped Stacks for Thermoacoustic Applications** . NCUR 2008 Salisbury, Maryland April , 2008.
- Swift, G. and B. Ward. and J. Clark. (2007) **Design Environment for Low-amplitude ThermoAcoustic Energy Conversion**. Los Alamos National Laboratory. Available Source: <http://www.lanl.gov/thermoacoustics/>, October 17, 2007.
- Swift, G.W. 1988. **Thermoacoustics engine**. J. Acoust. Soc. Am.
- Timothy S. Ryan . (2006).**Design and Control of a Standing – wave Thermoacoustic Refrigerators**. B.S. in Mechanical Engineering, University of Pittsburgh .
- Tijani , M.E.H A.T.A.M. de Waele and J.C.H. Zeegers. (2002). **Design of Thermoacoustic Refrigerators**. Cryogenics .



แบบจำลองทางคณิตศาสตร์ (สมการเทอร์โมอะคูสติก)

แบบจำลองทางคณิตศาสตร์ได้มีการรวบรวมข้อมูล (Swift, 1988) และเรียบเรียงสมการทางคณิตศาสตร์ใหม่เพื่อใช้ในการอธิบายปรากฏการณ์เทอร์โมอะคูสติก (สว่างพิทัย, 2550) การสร้างสมการทางเทอร์โมอะคูสติกอาศัยภาพที่ 10 ในการอธิบาย จากภาพสเก็ตเป็นแบบ Parallel Plates ที่อยู่ภายใต้ท่อซึ่งบรรจุของไหหลังที่เป็นสารทำงาน โดยกำหนดขนาดของสแต็กให้มีความหนา $2l$ และระยะห่างระหว่างแผ่น $2y_0$ ซึ่ง x มีทิศทางตามการสั่นของคลื่นเสียง และ y มีทิศทางตั้งฉากกับแผ่นบางของสแต็กในสารทำงาน โดยที่ $y = 0$ ที่จุดกึ่งกลางของของไหหลัง และ $y = l$ ที่ขอบเขตของของไห และแกน y' มีทิศทางตั้งฉากกับแผ่นบาง ด้านในแผ่นของสแต็กโดยที่ $y' = 0$ ที่จุดกึ่งกลางของแผ่น และ $y' = l$ ที่ขอบเขตของแผ่นบาง ซึ่ง y และ y' มีทิศทางตรงกันข้ามกัน



รูปที่ 1 (ก) ภาพรวมของสแต็ก และ (ข) ภาพขยายของแผ่นบาง
ที่มา: ภาวิชญ์ (2552)

การสร้างแบบจำลองทางคณิตศาสตร์ โดยการประมาณค่าปริมาณต่างๆ ที่สั่นด้วยความถี่ ω ซึ่งใช้การขยายเทอนอันดับหนึ่ง เช่น $p \approx p_m + p_1 e^{i\omega t}$, $\rho \approx \rho_m + \rho_1 e^{i\omega t}$ และ $T \approx T_m + T_1 e^{i\omega t}$ เป็นต้น และสมมุติว่าค่าเฉลี่ยของความเร็วของของไหหลังในแนวความยาวท่อ $v_m = 0$ สำหรับสมการทั่วไปที่ใช้อธิบายปรากฏการณ์เทอร์โมอะคูสติกประกอบด้วย สมการคลื่น และสมการพลังงาน เป็นหลัก

1 สมการเทอร์โมอะคูสติก

1.1 สมการความเร็วของของไหหลัง

การหาความเร็วของของไหหลังใช้ในการอธิบายคลื่นนิ่งของของไหหลังที่วิ่งอยู่บนแผ่นบางตามแนวแกน x โดยอธิบายจากสมการการเคลื่อนที่ของของไหหลังแบบอัคตัวได้จากคลาสตร์ของของไหหลังในสมการ (1) (ภาวิชญ์, 2552)

$$\rho \left(\frac{\partial v}{\partial t} + (v \cdot \nabla) v \right) = -\nabla p + \mu \nabla^2 v + \left(\xi + \frac{\mu}{3} \right) \nabla (\nabla \cdot v) \quad (1)$$

โดย $\rho = \rho_m(x) + \rho_1(x, y)e^{i\omega t}$,
 $v = \hat{x}u_1(x, y)e^{i\omega t} + \hat{y}v_1(x, y)e^{i\omega t}$
และ $p = p_m + p_1e^{i\omega t}$

เมื่อแทนตัวแปรดังกล่าวแล้วเลือกเทอมอันดับหนึ่ง ที่มีเทอม x ได้

$$i\omega \rho_m u_1 = -\frac{dp_1}{dx} + \mu \nabla^2 u_1 + \left(\xi + \frac{\mu}{3} \right) \frac{\partial}{\partial x} (\nabla \cdot v_1) \quad (2)$$

โดยที่ $\frac{u_1}{v_1} \geq \frac{\tilde{\lambda}}{\delta_\nu}, \frac{\partial}{\partial x}$ เป็นอันดับของ $\frac{1}{\tilde{\lambda}}, \frac{\partial}{\partial y}$ เป็นอันดับของ $\frac{1}{\delta_\nu}$

แทนเทอมของตัวแปรลงไปในสมการ (2) ได้

$$i\omega \rho_m u_1 = -\frac{dp_1}{dx} + \mu \nabla^2 u_1 + \left(\xi + \frac{\mu}{3} \right) \frac{1}{\tilde{\lambda}} \left(\frac{v_1}{\delta_\nu} \right) \quad (3)$$

ในเทอมที่สาม (Viscous Derivative) $\delta_\nu = \tilde{\lambda}$ ดังนั้น เทอมนี้สามารถถอดออกได้ เพราะเมื่อเทียบกับ
เทอม $\mu \frac{\partial^2 u_1}{\partial y^2}$ จะน้อยกว่า และได้สมการลดรูปเป็นสมการ (4)

$$i\omega \rho_m u_1 = -\frac{dp_1}{dx} + \mu \frac{\partial^2 u_1}{\partial y^2} \quad (4)$$

ด้วยเงื่อนไขของ $u_1(y_0) = 0$ ในสมการ (4) และจัดรูปสมการใหม่ให้ $\mu - \frac{\partial^2 u_1}{\partial y^2} = i\omega \rho_m u_1$

$$\text{รากของสมการคือ } \lambda_{1,2} = \pm \sqrt{\frac{i\omega \rho_m}{\mu}} = \sqrt{\frac{i\omega \rho_m}{\mu}}$$

$$\text{ความเร็วของเสียงจะได้ } u_1 = c_1 e^{\sqrt{\frac{i\omega \rho_m}{\mu}} y} + c_2 e^{-\sqrt{\frac{i\omega \rho_m}{\mu}} y} + \frac{i}{\omega \rho_m} \frac{dp_1}{dx}$$

หากค่าสัมประสิทธิ์โดยแทนค่าความเร็วที่ขอบของแผ่นบาง ซึ่งมีค่าเป็นศูนย์หรือ $u_1(y_0) = 0$ จะ
ได้ $c_2 = 0$ และ $c_1 = -\frac{i}{\omega \rho_m} \frac{dp_1}{dx} \frac{1}{\cosh(\sqrt{\frac{i\omega \rho_m}{\mu}} y_0)}$

$$\text{ดังนั้น ความเร็วของเสียงจะได้ } u_1(y) = -\frac{i}{\omega \rho_m} \frac{dp_1}{dx} \frac{\cosh(\sqrt{\frac{i\omega \rho_m}{\mu}} y)}{\cosh(\sqrt{\frac{i\omega \rho_m}{\mu}} y_0)} + \frac{i}{\omega \rho_m} \frac{dp_1}{dx}$$

$$\text{จัดรูปใหม่ } u_1(y) = \frac{i}{\omega \rho_m} \frac{dp_1}{dx} \left(1 - \frac{\cosh(\sqrt{\frac{i\omega \rho_m}{\mu}} y)}{\cosh(\sqrt{\frac{i\omega \rho_m}{\mu}} y_0)} \right)$$

โดยที่ $\delta_v = \sqrt{2v/\omega}$, $\sqrt{\frac{i\omega \rho_m}{\mu}} = \frac{(1+i)}{\delta_v}$ และ $v = \frac{\mu}{\rho_m}$ แทนตัวแปรดังกล่าวลงใน

สมการความเร็วเสียง จะได้ผลเฉลยในสมการ (5)

$$u_1 = \frac{i}{\omega \rho_m} \frac{dp_1}{dx} \left(1 - \frac{\cosh[(1+i)y/\delta_v]}{\cosh[(1+i)y_0/\delta_v]} \right) \quad (5)$$

1.2 สมการอุณหภูมิของแผ่นบางในสแต็ก T_s

สมการอุณหภูมิของแผ่นบางในสแต็ก ได้นำจากสมการการนำความร้อนของแผ่นบางแสดงในสมการ (6) (ภาวิชญ์, 2552)

$$\frac{\partial T_s}{\partial t} = K_s \nabla^2 T_s \quad (6)$$

$$\text{โดย } T_s = T_m(x) + T_{s1}(x, y') e^{i\omega t} \text{ และ } K_s = \frac{K_s}{\rho_s c_s}$$

แทนตัวแปรในสมการ (6) และเดือกเทอนอันดับหนึ่งที่มีเทอน x จะได้ T_s

$$i\omega T_{s1} = K_s \frac{\partial^2 T_{s1}}{\partial y'^2} \quad (7)$$

$$\text{จัดรูปสมการใหม่ได้ } K_s \left(\frac{\partial^2 T_{s1}}{\partial y'^2} \right) - i\omega T_{s1} = 0$$

$$\text{รากของสมการคือ } \lambda_{1,2} = \pm \sqrt{\frac{i\omega}{K_s}}$$

$$\text{อุณหภูมิแผ่นบางคือ } T_{s1} = c_1 \cosh\left(\sqrt{\frac{i\omega}{K_s}} y'\right) + c_2 \sinh\left(\sqrt{\frac{i\omega}{K_s}} y'\right)$$

หากค่าสัมประสิทธิ์โดยแทนค่าที่ขอบเขตโดยอุณหภูมิ T_{b1} ที่ขอบเขต $y' = l$ และ $T_{s1}(y' = l) = T_{b1}$ จะได้ $c_2 = 0$ และ $c_1 = \frac{T_{b1}}{\cosh\left(\sqrt{\frac{i\omega}{K_s}}l\right)}$

ดังนั้นอุณหภูมิแผ่นบางจะได้

$$T_{s1} = T_{b1} \frac{\cosh\left(\sqrt{\frac{i\omega}{K_s}}y\right)}{\cosh\left(\sqrt{\frac{i\omega}{K_s}}l\right)}$$

โดย $\delta_s = \sqrt{2K_s/\omega}$, $\sqrt{\frac{i\omega}{K_s}} = \frac{(1+i)}{\delta_s}$ แทนตัวแปรดังกล่าวลงในสมการอุณหภูมิของแผ่นบาง จะได้ผลลัพธ์ในสมการ (8)

$$T_{s1} = T_{b1} \frac{\cosh((1+i)y/\delta_s)}{\cosh((1+i)l/\delta_s)} \quad (8)$$

1.3 สมการอุณหภูมิของไอล

สมการอุณหภูมิของไอลได้มาจากการคำนวณร่องรอยของไอลทั่วไปแสดงในสมการ (9) (ภาวิชญ์, 2552)

$$\rho T \left(\frac{\partial s}{\partial t} + \mathbf{v} \cdot \nabla s \right) = \nabla \cdot (K \nabla T) + (\text{terms quadratic in velocities}) \quad (9)$$

โดยแทนตัวแปร $ds = \left(\frac{c_p}{T}\right) dT - \left(\frac{\beta}{\rho}\right) \rho dT$ สมการ (9) และเลือกเทอมอันดับหนึ่งที่มีเทอม x ได้

$$\rho_m c_p \left(i\omega T_l + \mu_l \frac{dT_m}{dx} \right) - i\omega T_m \beta p_1 = K \frac{\partial^2 T_1}{\partial y^2} \quad (10)$$

แทนเทอม U_1 จากสมการ (10) ลงในสมการ (11) และทำการจัดรูปใหม่ได้

$$K \frac{\partial^2 T_1}{\partial y^2} - i\omega \rho_m c_p T_1 - \frac{i c_p}{\omega} \frac{dp_1}{dx} \left(1 - \frac{\cosh[(1+i)y/\delta_v]}{\cosh[(1+i)y_0/\delta_v]} \right) \frac{dT_m}{dx} + i\omega T_m \beta p_1 = 0$$

เงื่อนไขของ $T_1(y_0) = T_{s1}(l) = T_{b1}$ แทนค่าได้ผลเฉลย

$$T_1 = \frac{T_m \beta}{\rho_m c_p} p_1 - \frac{1}{\rho_m \omega^2} x \left(1 - \frac{\sigma \cosh \left[\frac{(1+i)y}{\delta_v} \right]}{(\sigma-1) \cosh \left[\frac{(1+i)y_0}{\delta_v} \right]} \right) \frac{dp_1}{dx} \frac{dT_m}{dx} - \\ \left[\frac{T_m \beta}{\rho_m c_p} p_1 + \frac{\left(\frac{dp_1}{dx} \right) \left(\frac{dT_m}{dx} \right)}{(\sigma-1) \rho_m \omega^2} \left(1 + \frac{\epsilon_s f_v}{f_K} \right) \right] \times \frac{\cosh \left[\frac{(1+i)y}{\delta_K} \right]}{(1+\epsilon_s) \cosh \left[\frac{(1+i)y_0}{\delta_K} \right]} \quad (11)$$

โดย $\sigma = \frac{c_p \mu}{K} = \frac{v}{k}$ และ $\delta_k = \sqrt{2K/\omega}$ $k = K/\rho_m c_p$

ส่วน f_v, f_x และ ϵ_s แสดงในสมการ (12), (13) และ (14) ตามลำดับ

$$f_v = \frac{\tanh[(1+i)y_0/\delta_v]}{(1+i)y_0/\delta_v} \quad (12)$$

$$f_k = \frac{\tanh[(1+i)y_0/\delta_k]}{(1+i)y_0/\delta_k} \quad (13)$$

$$\epsilon_s = \frac{\sqrt{K\rho_m c_p}}{\sqrt{K_s \rho_s c_s}} \frac{\tanh[(1+i)y_0/\delta_k]}{\tanh[(1+i)l/\delta_s]} \quad (14)$$

1.4 สมการคลื่น

สมการคลื่นที่ใช้อธิบายของไอล ได้มาจากสมการต่อเนื่อง และสมการการเคลื่อนที่ของของไอล โดยเริ่มจากใช้ค่าของสถานะของของไอลแทนลงในสมการต่อเนื่อง หรือสมการ (15) โดยเลือกเทอมอันดับหนึ่งที่มีเทอม x ได้สมการ (16) (ภาควิชญ์, 2552)

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho v) = 0 \quad (15)$$

$$i\omega \rho_1 + \frac{\partial}{\partial x} (\rho_m u_1) + \rho_m \frac{\partial v_1}{\partial y} = 0 \quad (16)$$

รวมสมการ (16) กับสมการการเคลื่อนที่ของของไอล หรือสมการ (4) ได้

$$-\omega^2 \rho_1 - \frac{d^2 p_1}{dx^2} + \frac{\partial}{\partial x} \left(\mu \frac{\partial^2 u_1}{\partial y^2} \right) + i\omega \rho_m \frac{\partial v_1}{\partial y} = 0 \quad (17)$$

สมการสถานะของ ρ_1 เทียบในเทอมของ T_1 และ p_1 นั้นคือ

$$\rho_1 = -\rho_m \beta T_1 + \left(\frac{\gamma}{a^2} \right) p_1 \quad (18)$$

แทนค่าสมการสถานะของ ρ_1 ในสมการ (18) ลงในสมการ (17) จะได้

$$\omega^2 \rho_m \beta T_1 - \frac{\omega^2}{a^2} \gamma p_1 - \frac{d^2 p_1}{dx^2} + \frac{\partial}{\partial x} \left(\mu \frac{\partial^2 u_1}{\partial y^2} \right) + i\omega \rho_m \frac{\partial v_1}{\partial y} = 0 \quad (19)$$

แทนค่า u_1 สมการความเร็วของของไอลจากสมการ (5) และ T_1 สมการอุณหภูมิของของไอลจาก สมการ (11) ลงในสมการ (19) และอินทริเกรต y ตั้งแต่ 0 ถึง y_0 ให้ p_1 ที่เป็นฟังก์ชันที่มี x เท่านั้น โดย u_1 เป็นคูณย์ทั้ง $y = 0$ และสมมัติค่าที่ขوب $y = y_0$

$$\left(1 + \frac{(y-1)f_K}{1+\epsilon_s} \right) p_1 + \frac{\rho_m a^2}{\omega^2} \frac{d}{dx} \left(\frac{1-f_v}{\rho_m} \frac{dp_1}{dx} \right) - \beta \frac{a^2}{\omega^2} \frac{f_K-f_v}{(1-\sigma)(1+\epsilon_s)} \frac{dT_m}{dx} \frac{dp_1}{dx} = 0 \quad (20)$$

สมการ (20) เป็นสมการเชิงอนุพันธ์สามัญ โดยขนาดของความดันเดียว $p_1(x)$ อธิบายโดยเทอม ของการกระจายของอุณหภูมิเฉลี่ย $T_m(x)$ คุณสมบัติของวัสดุ และรูปร่างของของไอลและของแข็ง สำหรับค่าอุดมคติ และกับ $\epsilon_s = 0$
ให้ $p_x = \frac{dp_1}{dx}$ เป็นฟังก์ชันช่วย โดย

$$\frac{dp_1}{dx} = - \frac{i\omega \rho_m}{1-f_v} u_1 \quad (21)$$

แทนค่าพิจักช์ขั้นช่วยสมการ (21) ลงในสมการ (20) จะได้

$$\left(1 + \frac{(\gamma-1)f_K}{1+\epsilon_s}\right)p_l + \frac{\rho_m a^2}{\omega^2} \frac{d}{dx}(-i\omega u_l) - \beta \frac{a^2}{\omega^2} \frac{f_K-f_v}{(1-\sigma)(1+\epsilon_s)} \frac{dT_m}{dx} \left(\frac{-i\omega \rho_m u_l}{1-f_v}\right) = 0 \quad (22)$$

จัดรูปสมการใหม่ได้สมการ (23)

$$\frac{du_l}{dx} = -\frac{i\omega}{\rho_m a^2} \left(1 + \frac{(\gamma-1)f_K}{1+\epsilon_s}\right)p_l + \beta \frac{f_K-f_v}{(1-\sigma)(1+\epsilon_s)(1-f_v)} \frac{dT_m}{dx} u_l \quad (23)$$

ให้ $U_1 = u_l \cdot A_{fluid}$ เทนในสมการ (21) และ (23) จะได้สมการ (24) และ (25) ตามลำดับ

$$\frac{dp_l}{dx} = -\frac{i\omega \rho_m}{(1-f_v)A_{fluid}} U_1 \quad (24)$$

$$\frac{dU_1}{dx} = -\frac{i\omega A_{fluid}}{\rho_m a^2} \left[1 + \frac{\gamma-1}{1+\epsilon_s} f_K\right] p_l + \frac{\beta(f_K-f_v)}{(1-f_v)(1-\sigma)(1+\epsilon_s)} \frac{dT_m}{dx} U_1 \quad (25)$$

1.5 สมการพลักซ์ของพลังงาน

สมการพลักซ์ของพลังงาน (Energy Flux) \dot{H}_2 คือจากเวลาเฉลี่ยตามแนวแกน x โดยต้องไม่ขึ้นกับ x ซึ่งได้สมการพลักซ์ของพลังงานที่เป็นสมการอันดับสองในขนาดของเสียง โดยเริ่มต้นจากสมการทรงพลังงานหรือ Conservation of Energy (ภาวิชญ์, 2552)

$$\frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{1}{2} \rho v^2 + \rho \epsilon \right) = -\nabla \cdot \left[\rho v \left(\frac{1}{2} v^2 + h \right) - K \nabla T - v \cdot \Sigma \right] \quad (26)$$

โดย

$$\Sigma_{ij} = \mu \left(\frac{\partial v_i}{\partial x_j} + \frac{\partial v_j}{\partial x_i} - \frac{2}{3} \delta_{ij} \frac{\partial v_k}{\partial x_k} \right) + \xi \delta_{ij} \frac{\partial v_k}{\partial x_k} \quad (27)$$

เทอมใน $V \cdot v^2$ เป็นสมการอันดับสาม และถูกตัดออกไป อินทริเกรตเทอมที่เหลือในสมการ (26) ตาม y ถึง $y' = 0$ ที่เวลาเฉลี่ย

$$\int_{y=0}^{y'=0} \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{1}{2} \rho v^2 + \rho \in \right) dy = \int_{y=0}^{y'=0} -\nabla \cdot \left[\rho v \left(\frac{1}{2} v^2 + h \right) - K \nabla T - v \cdot \sum \right] dy \quad (28)$$

$$\frac{d}{dx} \left[\int_0^{y_0} \overline{puhdy} - \int_0^{y_0} K \frac{\overline{\partial T}}{\partial x} dy - \int_0^l K_s \frac{\overline{\partial T_s}}{\partial x} dy' - \int_0^{y_0} (\overline{v \cdot \sum})_x dy \right] = 0 \quad (29)$$

ในสมการ (29) เครื่องหมายขีดค้างบนเป็นค่าที่เวลาเฉลี่ย ปริมาณที่อยู่ในเครื่องหมายวงเล็บเป็นค่าฟลักซ์ของพลังงานที่เวลาเฉลี่ยต่อหน่วยเส้นรอบรูป \dot{H}/Π ตาม x

$$\frac{\dot{H}}{\Pi} = \int_0^{y_0} \overline{puhdy} - \int_0^{y_0} K \frac{\overline{\partial T}}{\partial x} dy - \int_0^l K_s \frac{\overline{\partial T_s}}{\partial x} dy' - \int_0^{y_0} (\overline{v \cdot \sum})_x dy \quad (30)$$

ขยายเทอมใน \dot{H} ไปเป็นสมการอันดับสองในช่วงกว้างของเสียง อินทริเกรตในเทอมแรกของสมการ (30) จะได้

$$\int_0^{y_0} \overline{puhdy} \approx \int_0^{y_0} (\rho_m \overline{u_1} h_m + \rho_m \overline{u_2} h_m + \overline{\rho_m u_1} h_m + \overline{\rho_m u_1 h_1}) dy \quad (31)$$

ในสมการ (31) เทอมแรกทางขวาของสมการเป็นศูนย์เพรา $u_1 = 0$ อินทริเกรตของเทอมที่สองและสามของสมการได้ผลรวมเป็นศูนย์เพราหมวดเฉลี่ยต่อเวลาเป็นศูนย์

$$\int_0^{y_0} (\rho_m \overline{u_2} + \overline{\rho_1 u_1}) dy = 0 \quad (32)$$

ดังนั้นในสมการ (31) จึงเหลือเทอมที่สี่

$$\int_0^{y_0} \overline{puhdy} \approx \int_0^{y_0} \rho_m \overline{u_1 h_1} dy = \int_0^{y_0} [\rho_m c_p \overline{T_l u_l} + (1 - T_m \beta) \overline{p_l u_l}] dy \quad (33)$$

เมื่อให้ $dh = Tds + (1/\rho)dp = c_p dT + (1/\rho)(1 - T\beta)dp$

สำหรับสมการ (30) ในเทอมอินทริเกรตสองและสาม ประกอบด้วยทุกอันดับ มีเพียงเทอมของอันดับศูนย์เท่านั้นที่เราสนใจ ดังนี้

$$-\int_0^{y_0} K \frac{\partial T}{\partial x} dy - \int_0^l K_s \frac{\partial T_s}{\partial x} dy' \approx -(y_0 K + l K_s) \frac{dT_m}{dx} \quad (34)$$

เทอนสุคท้ายของสมการ (30) มีอยู่หลายเทอม ใช้ตัวแปรเหมือนกับที่ใช้กับสมการ (4) พนว่า $\frac{y_0 \mu u_1^2}{\tilde{\lambda}}$ เป็นค่าอันดับของเทอนใหญ่ แต่ $\overline{\rho u h}$ สามารถประมาณค่าอันดับได้ $p_1 u_1 \cong \rho_m a u_1^2$ ดังนั้น

$$\frac{\int_0^{y_0} (\nu \cdot \nabla) x dy}{\int_0^{y_0} \rho u h dy} = \frac{y_0 \mu u_1^2}{\tilde{\lambda} (\rho_m a u_1^2) y_0} = \frac{u}{\tilde{\lambda} \rho_m a} = \frac{v}{\tilde{\lambda} a} = \frac{1}{2} \frac{\delta_v^2}{\tilde{\lambda}^2} \ll 1 \quad (35)$$

เทอนของความหนืด (Viscous Term) หรือ $(\nu \cdot \nabla)_x$ สามารถตัดออกได้ ดังนั้น จะได้สมการ (30) เขียนใหม่เป็น

$$\frac{H_2}{\Pi} = \int_0^{y_0} [\rho_m c_p \overline{T_l u_l} + (1 - T_m \beta) \overline{p_l u_l}] dy - (y_0 K + l K_s) \frac{dT_m}{dx} \quad (36)$$

แทนค่า T_1 และ u_1 ด้วยสมการ (5) และ (11) ลงในสมการ (36) และอินทริเกรตกับ y ตั้งแต่ 0 ถึง y_0 จะได้สมการพลักซ์ของพลังงานในสมการ (37)

$$\begin{aligned} \dot{H}_2 &= \frac{\Pi y_0}{2\omega \rho_m} \operatorname{Im} \left[\frac{d\tilde{p}_l}{dx} p_l \left(1 - \tilde{f}_v - \frac{T_m \beta (f_k - \tilde{f}_v)}{(1+\epsilon_s)(1+\sigma)} \right) \right] + \frac{\Pi y_0 c_p}{2\omega^3 \rho_m (1-\sigma)} \frac{dT_m}{dx} \frac{dp_l}{dx} \frac{d\tilde{p}_l}{dx} \times \\ &\quad \operatorname{Im} \left[\tilde{f}_v + \frac{(f_k - \tilde{f}_v)(1 + \epsilon_s f_v / f_k)}{(1+\epsilon_s)(1+\sigma)} \right] - \Pi (y_0 K + l K_s) \frac{dT_m}{dx} \end{aligned} \quad (37)$$

โดย $\operatorname{Im}[\cdot]$ เป็นจำนวนเชิงซ้อนส่วนจินตภาพ (Imaginary Part) และตัวแปรเป็นจำนวนเชิงซ้อน คณูเกต (Complex Conjugate) พลักซ์ของพลังงาน \dot{H}_2 คลอดแนว x อธิบายได้ด้วยเทอนของ $T_m(x)$, $p_1(x)$ และคุณสมบัติของวัสดุ และรูปร่างสำหรับกําชอุคณฑ์ และกับ $\epsilon_s = 0$ เมื่อจักรูปสมการ (37) สามารถใช้อธิบายอุณหภูมิที่เปลี่ยนแปลงภายในสเต็กที่ทำให้เกิดปรากฏการณ์เทอร์โนอะคูสติกเนื่องจากพลักซ์ของพลังงาน \dot{H}_2 ที่イルลงที่ตลอดความยาวของสเต็กได้

$$\frac{dT_m}{dx} = \frac{H_2 - \frac{1}{2} Re \left[p_l \tilde{U}_l \left(1 - \frac{T_m \beta (f_k - \tilde{f}_v)}{(1+\epsilon_s)(1+\sigma)(1-\tilde{f}_v)} \right) \right]}{\frac{\rho_m c_p}{2\omega A_{fluid}(1-\sigma)} Im \left[\tilde{f}_v + \frac{(f_v - \tilde{f}_v)(1+\epsilon_s f_v/f_k)}{(1+\epsilon_s)(1+\sigma)} \right] - A_{fluid} K - A_{fluid} K_{solid}} \quad (38)$$

สมการที่กล่าวมานี้ข้างต้นนี้สามารถใช้อธิบายปรากฏการณ์เทอร์โมอะคูสติก และใช้ในการออกแบบได้

2 สมการอธิบายอุปกรณ์ของเครื่องเทอร์โมอะคูสติก

สมการที่ใช้อธิบายอุปกรณ์ต่างๆของเครื่อง จะประกอบด้วยสมการคลื่น และสมการพลังงานเป็นหลัก (ภาวิชญ์, 2552)

2.1 ท่อ และท่อลดขนาด

สมการคลื่นของท่อสามารถใช้สมการคลื่นในสมการ (24) และ (25) แต่อุณหภูมิของของไอล์ฟและไอล์ฟผ่านท่อไม่มีการเปลี่ยนแปลงหรือ $\frac{dT_m}{dx} = 0$ จะได้สมการ (39) และ (40)

$$\frac{dp_l}{dx} = - \frac{i\omega p_m}{(1-f_v)A} U_l \quad (39)$$

$$\frac{dU_l}{dx} = - \frac{iA\omega}{\rho_m a^2} \left[1 + \frac{\gamma-1}{1+\epsilon_s} f_k \right] P_l \quad (40)$$

ถ้า $R/\delta < 25$ สามารถคำนวณหา f_k และ f_v โดยใช้ฟังก์ชันเชิงซ้อนเบลเชล (Complex Bessel Functions)

$$f_k = \frac{2J_l[(i-1)r_0/\delta_k]}{(i-1)(r_0/\delta_k)J_0[(i-1)r_0/\delta_k]} \quad (41)$$

$$f_v = \frac{2J_l[(i-1)r_0/\delta_v]}{(i-1)(r_0/\delta_v)J_0[(i-1)r_0/\delta_v]} \quad (42)$$

และถ้า $R/\delta > 30$

$$f_k = (1-i)\prod \delta_k / 24 \quad (43)$$

$$f_v = (1-i)\prod \delta_v / 24 \quad (44)$$

และ ϵ_s ได้จากคุณสมบัติวัสดุที่ใช้ทำห่อ

$$\epsilon_s = \sqrt{\left(\frac{K\rho_m c_p}{K_s \rho_s c_s}\right)} \quad (45)$$

สมการพลังงาน เป็นพลังงานที่ให้ลูกนองในภาพรวมเนื่องจากไม่มีการเปลี่ยนแปลงอุณหภูมิ ขณะที่มีการไหลภายนห่อหรือ $\frac{dT_m}{dx} = 0$ ดังนั้นจึงมีเพียงการสูญเสียพลังงานที่ผิวห่อเท่านั้น คือ กำลังเสียงสูญเสีย (Acoustic Power Dissipation) โดย

$$\frac{dW_2}{dS} = \frac{1}{4} \rho_m \quad (46)$$

สำหรับกรณีที่มีการนำความร้อน

$$\dot{H}_{out} = \dot{H}_{in} - \dot{E}_{out} \quad (47)$$

ในสมการ (47) กรณีที่การหุ้นกันวน จะไม่มีการสูญเสียพลังงาน

2.2 อุปกรณ์ถ่ายเทความร้อน

สมการคลื่นเป็นสมการเดียวกับสมการของห่อคือสมการ (39) และ (40) พิจารณาว่าไม่มี การเปลี่ยนแปลงของอุณหภูมิของของไหลภายนห่อ $\frac{dT_m}{dx} = 0$ โดยที่ f_v, f_k และ ϵ ใช้ สมการ (12), (13) และ (14) ตามลำดับ สมการคลื่นนี้ให้ปริมาณความร้อนที่คงเข้าหรือถ่ายเทได้ อย่างสมบูรณ์ อุณหภูมิในระบบไม่มีผลกระทบจากความร้อนที่ดึงหรือถ่ายเทความร้อนจากภายนอก (ภาวชิรย์, 2552)

สมการพลังงานเป็นพลังงานที่ไหลมองในภาพรวมของปริมาณความร้อน \dot{H} โดยมี เครื่องหมายเป็นบวกเมื่อความร้อนคงเข้าสู่ระบบ ส่วนพลังงานที่สูญเสียที่เกิดขึ้นภายในอุปกรณ์ ถ่ายเทความร้อนถือว่ามีน้อยไม่นำมาคำนึงเมื่อเทียบกับปริมาณความร้อน จึงได้สมการ (48)

$$\dot{H}_{out} = \dot{H}_{in} + Q \quad (48)$$

2.3 ปัลยาท่อปีด และ Compliance

สมการอัตราการ ไหล ใช้อธิบายกรณีท่อปัลยาปีด และกรณีของ Compliance คือสมการ (49) และ (50) ตามลำดับ (ภาวิชญ์, 2552)

$$U_{out} = U_{in} - \frac{\omega p_1}{\rho a^2} \frac{\gamma - 1}{\gamma + \epsilon_s} A \frac{\delta_k}{2} \quad (49)$$

โดยที่ \in กิติกาสมการ (45)

$$U_{out} = U_{in} - i \frac{\omega p_1}{\rho a^2} \left[V - i \frac{\gamma - 1}{\gamma + \epsilon_s} A \frac{\delta_k}{2} \right] \quad (50)$$

สมการพลังงานเป็นพลังงานที่ไหลถูกมองในภาพรวมเนื่องจากไม่มีการเปลี่ยนแปลง อุณหภูมิขณะที่มีการ ไหลภายในท่อหรือ $\frac{dT_m}{dx} = 0$ ดังนั้นจึงมีเพียงการสูญเสียพลังงานที่ผิดท่อ เท่านั้น คือกำลังเสียงสูญเสียเช่นเดียวกับท่อในสมการ (46) และ (47)

สมการฟลักซ์ของพลังงาน

เริ่มจากสมการฟลักซ์ของพลังงานในสมการ (51) และสมการฟลักซ์ของงานในสมการ (52) (Swift, 1988) แล้วใช้วิธีสมการลดรูปเชิงเส้น แล้วแปลงสมการเป็น Normalized (ตารางที่ 1) โดยใช้ข้อมูลจากตารางที่ 2

ตารางที่ 1 ตัวแปร Normalized ที่ใช้แทนค่าในสมการฟลักซ์ของพลังงาน และสมการฟลักซ์ของงาน

| ตัวแปร Normalized | สมการ Normalized |
|--------------------------------------|------------------------------------|
| Normalized Cooling Power | $Q_{cn} = Q_{cn} / p_m a A$ |
| Normalized Acoustic Power | $W_n = W_2 / p_m a A$ |
| Normalized Temperature Difference | $\Delta T_{mn} = \Delta T_m / T_m$ |
| Normalized Thermal Penetration Depth | $\delta_{kn} = \delta_k / y_0$ |
| Normalized Stack Length | $L_{sn} = \omega \Delta x / a$ |

$$\dot{H}_2 = -\frac{1}{4} \prod \delta_k \frac{T_m \beta p_s u_s}{(1+\epsilon_s)(1+\sigma) \left(1 - \frac{\delta_v}{y_0} + \frac{\delta_v^2}{2y_0^2}\right)} \times \left[\Gamma \frac{1+\sqrt{\sigma}+\sigma+\sigma\epsilon_s}{1+\sqrt{\sigma}} - \left(1 + \sqrt{\sigma} - \frac{\delta_v}{y_0}\right) \right] - \prod (y_0 K + I K_s) \frac{dT_m}{dx} \quad (51)$$

$$\dot{W}_2 = \frac{1}{4} \prod \delta_k \Delta x \frac{(\gamma-1)\omega p_s^2}{\rho_m a^2 (1+\epsilon_s)} \times \left(\frac{\Gamma}{(1+\sqrt{\sigma}) \left(1 - \frac{\delta_v}{y_0} + \frac{\delta_v^2}{2y_0^2}\right)} - 1 \right) - \frac{1}{4} \prod \delta_v \Delta x \frac{\omega \rho_m u_s^2}{1 - \delta_v/y_0 + \delta_v^2/2y_0^2} \quad (52)$$

โดยที่ $p_s = p_o \cos(kx_s)$, $u_s = \left(1 + \frac{l}{y_0}\right) \frac{p_0}{\rho_m a} \sin(kx_s)$, $\Gamma = \frac{\Delta T_{mn} \tan(x_n)}{BL_{sn}(\gamma-1)}$, $\Pi = \frac{A}{y_0 + l}$ และ $\delta_v = \sqrt{\sigma} \delta_k$, $a^2 = \frac{p_m}{\rho_m} \gamma$, $B = \frac{y_0}{(y_0 + l)}$

สำหรับฟลักซ์ของพลังงานให้แทนค่าตัวแปรข้างต้นในสมการ (51) ได้

$$\begin{aligned} \dot{H}_2 = & -\frac{A}{4(y_0-1)} \delta_k \frac{T_m \beta \left(p_0^2 / \rho_m \left(\frac{p_m}{a \rho_m} \gamma \right) \right) \left(\frac{y_0+1}{y_0} \right) \cos(kx_s) \sin(kx_s)}{(1+\varepsilon_s)(1+\sigma)(1-\sqrt{\sigma}\delta_k/y_0 + \sigma\delta_k^2/2y_0^2)} \\ & \times \left[\frac{\Delta T_{mn} \tan(X_n)}{BL_{sn}(\gamma-1)} \frac{1+\sqrt{\sigma}+\sigma+\sigma\varepsilon_s}{1+\sqrt{\sigma}} - \left(1 + \sqrt{\sigma} - \frac{\sqrt{\sigma}\delta_k}{y_0} \right) \right] - \frac{A}{(y_0+1)} (y_0 K + l K_s) \frac{dT_m}{dx} \end{aligned} \quad (53)$$

โดยที่ $T_m \beta = 1, l = 0, \varepsilon_s = 0$ และ $\frac{dT_m}{dx} < 0$ และจัดรูปสมการใหม่

$$\begin{aligned} \dot{H}_2 = & -\frac{Ap_m a \delta_k D^2}{4\gamma y_0} \frac{\cos(kx_s) \sin(kx_s)}{(1+\sigma)(1-\sqrt{\sigma}\delta_k/y_0 + \sigma\delta_k^2/2y_0^2)} \\ & \times \left[\frac{\Delta T_{mn} \tan(X_n)}{BL_{sn}(\gamma-1)} \frac{1+\sqrt{\sigma}+\sigma}{1+\sqrt{\sigma}} - \left(1 + \sqrt{\sigma} - \frac{\sqrt{\sigma}\delta_k}{y_0} \right) \right] \end{aligned} \quad (54)$$

ฟลักซ์ของพลังงานเป็นพลังงานที่ทำความเย็น (\dot{Q}_c) โดยตรง ดังนั้นจะได้สมการ Normalized Cooling Power (Q_{cn})

$$\begin{aligned} Q_{cn} &= \frac{\dot{H}_2}{Ap_m a} \\ &= -\frac{\delta_{kn} D^2}{4\gamma} \times \frac{\cos(x_n) \sin(x_n)}{(1+\sigma) \left(1 - \delta_{kn} \sqrt{\sigma} + \frac{\sigma \delta_{kn}^2}{2} \right)} \times \left[\frac{1+\sqrt{\sigma}+\sigma}{1+\sqrt{\sigma}} \times \right. \\ &\quad \left. \frac{\Delta T_{mn} \tan(X_n)}{BL_{sn}(\gamma-1)} - \left(1 + \sqrt{\sigma} - \sqrt{\sigma} \delta_{kn} \right) \right] \end{aligned} \quad (55)$$

ให้ $\Lambda = 1 - \delta_{kn} \sqrt{\sigma} + \sigma \delta_{kn}^2 / 2$ และจัดรูปสมการใหม่

$$\begin{aligned} Q_{cn} &= -\frac{\delta_{kn} D^2 \sin(2X_n)}{8\gamma(1+\sigma)\Lambda} \\ &\times \left[\frac{\Delta T_{mn}(1+\sqrt{\sigma}+\sigma) \tan(x_n)}{BL_{sn}(\gamma-1)(1+\sqrt{\sigma})} - \left(1 + \sqrt{\sigma} - \sqrt{\sigma} \delta_{kn} \right) \right] \end{aligned} \quad (56)$$

สำหรับสมการพลังงานของงาน โดยแทนค่าตัวแปรต่างๆลงในสมการ (52) จะได้

$$\dot{W}_2 = \frac{Ap_m a D^2 \delta_{kn}}{4\gamma} \left[\times B(\gamma - 1) \cos^2(x_n) L_{sn} \times \left(\frac{\Delta T_{mn} \tan(x_n)}{BL_{sn}(\gamma - 1)(1 + \sqrt{\sigma})\Lambda} - 1 \right) - \frac{\sqrt{\sigma} \sin^2(x_n) L_{sn}}{B\Lambda} \right] \quad (57)$$

โดย $\Lambda = 1 - \delta_{kn}\sqrt{\sigma} + \sigma\delta_{kn}^2/2$ เนื่องจากพลังงานเสียงเป็นพลังงานเดียวที่ใส่ให้กับระบบ ดังนั้นพลังงานจึงเป็นค่าพลังงานเสียง และจะได้สมการ Normalized Acoustic Power

$$W_n = \frac{\dot{W}_2}{Ap_m a} = \frac{\delta_{kn} D^2}{4\gamma} \left[BL_{sn}(\gamma - 1) \cos^2 x_n \left(\frac{\Delta T_{mn} \tan(x_n)}{BL_{sn}(\gamma - 1)(1 + \sqrt{\sigma})\Lambda} \right) - \frac{L_{sn} \sqrt{\sigma} \sin^2 x_n}{B\Lambda} \right]$$

จัดรูปสมการใหม่

$$W_n = \frac{\delta_{kn} L_{sn} D^2}{4\gamma} \left[B(\gamma - 1) \cos^2 x_n \left(\frac{\Delta T_{mn} \tan(x_n)}{BL_{sn}(\gamma - 1)(1 + \sqrt{\sigma})\Lambda} \right) - \frac{\sqrt{\sigma} \sin^2 x_n}{B\Lambda} \right] \quad (58)$$

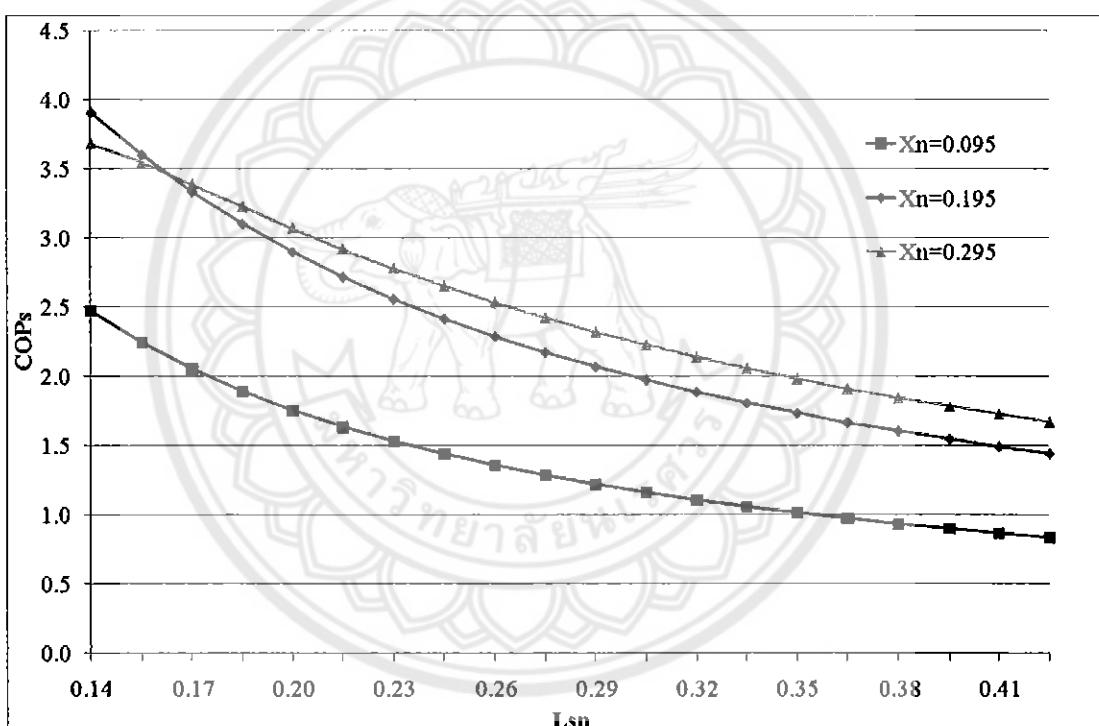
จากสมการ Normalized Cooling Power (Q_{cn}) สมการ (55) และสมการ Normalized Acoustic Power สมการ (57) ใช้หาค่าสัมประสิทธิ์สมรรถนะของสเต็ก (COP_s) ได้จากสมการ (58) โดยใช้ข้อมูลในการคำนวณจากตารางที่ 2

ตารางที่ 2 ข้อมูลที่ใช้ในการคำนวณหาค่าสัมประสิทธิ์สมรรถนะของสเต็ก

| Operation Parameters | Gas Parameters |
|---|-----------------------|
| $p_m = 100,000 \text{ Pa}$ | $a = 346 \text{ m/s}$ |
| $T_m = 300 \text{ K}$ | $\sigma = 0.7123$ |
| $\Delta T_{mn} = 0.067$ | $\gamma = 1.4$ |
| $D = 0.02$ | $B = 0.75$ |
| $f = 336 \text{ Hz}, k = 5.99 \text{ m}^{-1}$ | $\delta_{kn} = 0.67$ |

$$COP_s = \left| \frac{Q_{cn}}{W_n} \right| \quad (66)$$

สมการ COP_s ข้างต้น จะประกอบด้วยสองตัวแปรคือ Q_{cn} และ W_n ซึ่งสมการภายใต้ 2 ตัวแปรนี้มี x_n และ L_{sn} เป็นตัวแปรอิสระ ดังนั้นจึงสร้างกราฟความสัมพันธ์ โดยให้ x_n เป็นค่าคงที่ค่าหนึ่งแล้วเปลี่ยนค่า L_{sn} ที่จะเลือกน้อยขึ้นอยู่กับความละเอียดของเส้นกราฟที่ต้องการ จากที่กล่าวมาข้างต้น จะได้เส้นกราฟ 1 เส้น เปลี่ยนค่าคงที่ x_n เป็นค่าใหม่ แล้วทำแบบเดิน จะได้เส้นกราฟอีกเส้นเส้นกราฟที่หาได้นั้นนำมาพิจารณาเลือกค่า x_n และ L_{sn} แสดงในรูปที่ 2 การเลือก x_n และ L_{sn} ให้เลือกสองตัวแปรนี้ที่นิยามด้วยกันและเลือกค่า COP_s มากที่สุดที่เป็นไปได้ ในรูปที่ 2 นั้นเส้นกราฟ $x_n = 0.195$ ที่ตำแหน่ง $L_{sn} = 0.210$ เป็นค่าที่เหมาะสม (ภาวิชญ์, 2552)



รูปที่ 2 ความสัมพันธ์ของค่าสัมประสิทธิ์สมรรถนะของสเต็ก (COP_s) กับ x_n และ L_{sn}

ประวัติผู้เขียนโครงการ

ชื่อ-นามสกุล : นายกิตติ กิตติเลิศ

รหัสนิสิต : 50380034

ภูมิลำเนา : 359/1 หมู่ 1 ต. บุนยวน อ. บุนยวน จ.แม่ฮ่องสอน 58140

ประวัติการศึกษา



จบระดับปรัชญามหาวิทยาลัยราชภัฏเชียงใหม่

จบระดับมัธยมศึกษาจากโรงเรียนบุนยวนวิทยา

ปัจจุบันกำลังศึกษาในระดับปริญญาตรีชั้นปีที่ 4 สาขาวิศวกรรมเครื่องกล

คณะวิศวกรรมศาสตร์มหาวิทยาลัยแม่ฟ้าฯ พิษณุโลก

ชื่อ-นามสกุล : นายอนุรักษ์ ยาริยะ

รหัสนิสิต : 50380683

ภูมิลำเนา : 401 หมู่ 2 ต. คล อ. บุน จ. พะเยา 56150



ประวัติการศึกษา

จบระดับปรัชญามหาวิทยาลัยราชภัฏเชียงใหม่

จบระดับมัธยมศึกษาจากโรงเรียนบุนวิทยาคม

ปัจจุบันกำลังศึกษาในระดับปริญญาตรีชั้นปีที่ 4 สาขาวิศวกรรมเครื่องกล

คณะวิศวกรรมศาสตร์มหาวิทยาลัยแม่ฟ้าฯ พิษณุโลก