



بررسی برخورد جریان سیال جت آشفته مستطیلی به یک دیواره توسط سرعت سنجی لیزرنی داپلر- بررسی تجربی و تحلیل خطا

محمود چرمیان^۱، احمد رضا عظیمیان^{۲*}، ابراهیم شیرانی^۳، فتحی علوی^۴

۱- دانشجوی دکتری، مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی اصفهان، اصفهان

۲- استاد، مهندسی مکانیک، دانشگاه آزاد اسلامی، واحد خمینی شهر، خمینی شهر

۳- استاد، مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی فولاد، فولادشهر

۴- استاد، آزمایشگاه لامیح، دانشگاه ولسیان، ولسیان، فرانسه

* خمینی شهر، سندوق پستی 84175-119 azimian@iaukhsh.ac.ir

چکیده

در این مقاله نتایج حاصل از اندازه‌گیری آزمایشگاهی کمیت‌های متوسط و نوسانی جریان برخورد جت آشفته مستطیلی به یک دیواره ثابت توسط روش سرعت سنجی لیزرنی داپلر گزارش شده است. هدف از انجام این تحقیق بررسی و مقایسه جریان در اعداد رینولز مختلف و همچنین تأثیر فوکسیتی تأثیرگذار آزمایشگاهی یعنی تعداد داده‌های جمع‌آوری شده و زمان اقامت ذرات درون جرم اندازه‌گیری بر سرعت متوسط محاسبه شده است. فاصله نازل تا دیواره 10 برابر عرض نازل در نظر گرفته شده و آزمایش‌ها برای سه عدد رینولز 3000، 6000 و 9000 تکرار شده است. نتایج نشان می‌دهد که تنها رابطه بین شده برای پیش‌بینی تعداد داده‌های مورد نیاز برای اطمینان از استقلال متغیرهای متوسط جریان از تعداد داده‌های جمع‌آوری شده کامل نیست و بسته به شدت آشفتگی جریان می‌تواند کاملاً ناکارآمد باشد، همچنین از زمان اقامت وزنی برای محاسبه سرعت‌های متوسط استفاده شده و با نتایج حاصل از روش سرعت سنجی تصویری ذرات مقایسه شده است. نتایج حاکی از تطابق خوب نتایج روش سرعت سنجی لیزرنی داپلر و سرعت سنجی تصویری ذرات با لحاظ کردن اثر زمان اقامت در معادلات برای جریان برخورد جت آشفته به دیواره است. در نهایت سرعت‌های رینولز برای مقاطع مختلف جریان و در اعداد رینولز متفاوت گزارش شده است. نتایج نشان می‌دهد که رفتار و مقدار سرعت‌های بی بعد متوسط برای اعداد رینولز مختلف در بیشتر مقاطع مشابه، حال آن که تنش‌های اغتشاشی بی بعد دارای مقادیر متفاوت در اعداد رینولز مختلف است.

اطلاعات مقاله

مقاله پژوهشی کامل

دریافت: 08 آذر 1395

پذیرش: 25 دی 1395

ارائه در سایت: 19 فروردین 1396

کلید واژگان:

سرعت سنجی لیزرنی داپلر

سرعت سنجی تصویری ذرات

برخورد جت آشفته به دیواره

زمان اقامت

جمع‌آوری داده

Investigation of turbulent slot impinging jet using laser doppler anemometry method– Experimental research and error analysis

Mahmoud Charmiyan¹, Ahmad Reza Azimian^{2*}, Ebrahim Shirani³, Fethi Aloui⁴

1- Department of Mechanical Engineering, Isfahan University of Technology, Isfahan, Iran.

2- Department of Mechanical Engineering, Islamic Azad University, Khomeini Shahr branch, Iran

3- Department of Mechanical Engineering, Foolad Institute of Technology, Fooladshahr, Isfahan, Iran

4- LAMIH, University of Valenciennes and Hainaut-Cambrésis (UVHC), Valenciennes, France.

* P.O.B. 84175-119, Khomaini Shahr, Iran, azimian@iaukhsh.ac.ir

ARTICLE INFORMATION

Original Research Paper

Received 28 November 2016

Accepted 14 January 2017

Available Online 08 April 2017

Keywords:

Laser Doppler anemometry (LDA)

Particle Image Velocimetry (PIV)

Turbulent Impinging Jet

Residence Time

Data Sampling

ABSTRACT

In this paper, the results obtained from experimental measurements of average and turbulence quantities of a turbulent rectangular impinging jet hitting a fixed wall are reported using the laser doppler anemometry (LDA) method. The nozzle to plate distance is 10 times the nozzle width, and the tests are repeated for three different Reynolds numbers, namely $Re=3000$, 6000 and 9000 . The aim of the current research was to investigate and compare flow in different Re and also to determine the two effective experimental errors on average velocities, namely data sampling and residence time in measurement volume. The results reveal that the previous stated correlation for prediction of the number of data required for ensuring independence of the average flow variables on the number of the sampled data is not sufficient by itself, and depending on the turbulence intensity of the flow, this correlation could become ineffective. Further, in the present study, the residence time is used for calculation of average velocities, and the results are compared with those obtained by particle image velocimetry (PIV) method. The comparison shows good agreement between the results from LDA and PIV when considering effect of residence time within the averaging equations in the former method. The results show that the behavior and quantity of the dimensionless average velocities for various Reynolds numbers are identical at most cross sections of the flow domain while the dimensionless turbulent stresses have different quantities at different values of the Reynolds number.

Please cite this article using:

M. Charmiyan, A. R. Azimian, E. Shirani, F. Aloui, Investigation of turbulent slot impinging jet using laser doppler anemometry method– Experimental research and error analysis, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 17, No. 4, pp. 92-100, 2017 (in Persian)

برای ارجاع به این مقاله از عبارت ذیل استفاده نمایید:

www.mme.ac.ir

۱- مقدمه

اندازه‌گیری کند. تامرز و همکاران [7] برخورد یک جت دایره‌ای به دیواره را به روش سرعت سنجی لیزری داپلر بررسی کردند. ایشان نیز فاصله خروجی جت از نازل تا دیواره را $2D = 2.3 \times 10^4$ در نظر گرفتند و از سیستم یک بعدی مخصوصی برای تعیین ساختارهای نزدیک به دیواره استفاده کردند که امکان تعیین سرعت‌های لحظه‌ای در فاصله 1 mm از دیواره را مهیا می‌کند. نتایج گزارش شده توسط ایشان نیز سرعت‌های متوسط و تنش‌های رینولز در کل دامنه جریان است.

یکی از اهداف این تحقیق بررسی ساختارهای متوسط و نوسانی برای جریان برخورد یک جت آشفته مستطیلی به دیواره با استفاده از روش سرعت سنجی لیزری داپلر که قابلیت اندازه‌گیری میدان سرعت را حتی در نواحی با شدت آشفتگی بالا مهیا می‌کند. فاصله زیاد نازل تا صفحه برخورد هسته پتانسیل جت می‌شود. باید توجه داشت که خطاهای موجود در اندازه‌گیری نیز با وجود شدت آشفتگی بالا در جریان افزایش می‌یابد. مطالعات بسیاری برای شناسایی انواع خطاهای موجود در روش سرعت سنجی لیزری داپلر برای جریان‌های مختلف انجام شده است [9,8]. ولته و همکاران [10] در سال 2014 انواع روش‌های پس‌پردازش برای کاهش خطاهای داده‌برداری را برای جریان یک جت آزاد و عبور جریان آشفته از روی یک سیلندر مورد بررسی قرار دادند. ایشان میزان خطای موجود در آشمار انرژی جریان آشفته و همچنین ممان‌های اول تا سوم جریان برای انواع روش‌های کاهش خطای را محاسبه کردند.

تحقیقین بسیاری از سیستم‌های متفاوتی برای تعیین کمیت‌های متوسط و نوسانی جریان آشفته از نظر جای گذاری حسگرها استفاده کردند. سیستم پراکنش نوری مستقیم^۳ و سیستم پس‌پراکنش^۴ نوری دو مورد از معروف‌ترین این چینش‌های است.

سمن [11] و تونیایی [12] از سیستم پراکنش نوری مستقیم برای اندازه‌گیری کمیت‌های متوسط و نوسانی جریان یک جت چرخان استفاده کردند. ایشان از دو عدد حسگر برای دریافت سیگنال‌های ساطع شده از ذرات در دو جهت عمود برهم استفاده کردند. یکی از دشواری‌هایی که در این روش وجود دارد هماهنگی بین حسگرها از نظر زمانی و مکانی است به طوری که باید داده‌ها در یک زمان واحد و دقیقاً در یک مکان جمع‌آوری شوند. این عامل خود سبب افزایش عدم قطعیت در اندازه‌گیری‌ها می‌شود. ایشان برای اندازه‌گیری سرعت در دو جهت از دو حسگر در صفحات عمود برهم استفاده کردند.

هان و همکاران [13] جریان درون یک کانال و ولته و همکاران [10] جریان یک جت آزاد را با استفاده از سیستم پس‌پراکنش نوری بررسی کردند. در این سیستم احتیاجی به چینش حسگر در سایر قسمت‌ها نیست، بلکه این حسگرها درون محفظه مربوط به پرتوها قرار داده می‌شود. این عمل سبب می‌شود که احتیاجی به هماهنگی بین حسگرها و همچنین تنظیم زوایا بین حسگرها نباشد و یک منبع عدم قطعیت در این روش حذف می‌شود. با این حال شدت نور بازتابیده شده از ذرات کمتر و اندازه‌گیری آن در روش پس‌پراکنش نوری نیاز به حسگرهای دقیق‌تری دارد.

با به مطالعات نویسنده‌گان این مقاله تاکنون تحقیقی در مورد وجود و تأثیر خطاهای داده‌برداری برای جریان برخورد جت به دیواره انجام نشده

برخورد جت آشفته به دیواره راهی موثر و بهینه برای انتقال حرارت یا انتقال جرم در کاربری‌های صنعتی را میسر می‌سازد. یک جت سیال با سرعت بالا به یک صفحه به صورت مستقیم در این نوع جریان برخورد می‌کند که قادر است انتقال حرارت یا انتقال جرم بین صفحه و سیال را بسیار افزایش دهد. کاربردهای بسیاری برای برخورد جت به دیواره در صنعت شکل‌دهی مواد، خنک‌کاری قطعات الکترونیکی، مزدایی با گرم کردن سطوح اپتیکی، خنک‌کاری قطعات توربین، خنک‌کاری قطعات حساس در ماشین‌کاری، جریان‌های اسپری در موتورهای احتراق داخلی، محفظه‌های احتراق و موارد متعدد دیگر اشاره کرد. فرایند برخورد جت سیال آشفته به دیواره برای افزایش انتقال جرم نیز کاربردهایی در صنعت دارد. از جمله این کاربردها می‌توان فرآیند خشک کردن مواد و یا پاکسازی سطوح از ذرات ریز را نام برد.

آرژی جنبشی اغتشاشی بالا که توسط کرنش‌های عمودی تولید می‌شود، وجود تنش‌های برشی قوی غیر ایزوتروپ، انحنای در خطوط جریان و تشکیل یک لایه مرزی در کنار دیواره که با پدیده جدایش همراه است، جریان برخورد جت به دیواره را تبدیل به یک جریان پیچیده کرده است. به دلیل همین خصوصیات برخورد جت به دیواره موضوع بسیاری از تحقیقات عددی و آزمایشگاهی بوده است [1-3].

دو مورد از معروف‌ترین کارهای آزمایشگاهی انجام شده در زمینه بررسی برخورد جت تکی به دیواره توسط باغن و شیمیزو [4] و کوپر و همکاران [5] انجام شده‌اند. تحقیق نخست در مورد میزان و نحوه انتقال حرارت این دسته جریان‌هاست در صورتی که دو مین تحقیق بیشتر بر میدان جریان آشفته برخورد یک جت تکی بر یک صفحه بزرگ متتمرکز است. این جت سیال از یک لوله صاف (به قطر D) و به صورت کاملاً توسعه‌افته با عدد رینولز برابر 2.3×10^4 خارج می‌شود. فاصله مابین خروجی لوله و صفحه برخورد برابر $2D$ در نظر گرفته شده است. کوپر و همکاران [5] از سرعت سنجی به روش سیم داغ^۱ برای تعیین سرعت‌های متوسط و تنش‌های رینولز استفاده کردند. با این حال از آن جا که سرعت سنجی به روش سیم داغ یک روش مزاحم اندازه‌گیری جریان و به صورت نقطه‌ای است در شدت آشفتگی‌های بالا خود حسگر سبب تولید آشفتگی و خطای می‌کند. با توجه به این نکته کوپر و همکاران [5] در مقاله خود اشاره کردند که مقادیر اندازه‌گیری شده توسط ایشان در برخی از نواحی جریان برخورد جت آشفته به دیواره با شدت آشفتگی بالا (مانند نواحی نزدیک به ناحیه سکون و همین‌طور لایه برشی آزاد در خروجی جت از لوله) قابل اطمینان نیست. جیمز و همکاران [6] جریان برخورد جت آشفته به دیواره را توسط روش سرعت سنجی لیزری داپلر^۲ بررسی کردند. ایشان اختلاف بسیار زیادی در نواحی نزدیک دیواره در سرعت‌های متوسط و تنش‌های رینولز در مقایسه با کار کوپر و همکاران [5] مشاهده کردند. به دلیل آن که رزلوشن مکانی برای تعیین تمامی مؤلفه‌های تنش رینولز در سرعت سنجی به روش سیم داغ پایین است و همچنین تعیین ممان‌های اغتشاشی جریان برای جریان‌های با شدت آشفتگی بیشتر از ۲۰٪ عمدتاً سبب ایجاد خطای فراوان می‌شود. این در حالی است که رزلوشن مکانی روش لیزری داپلری بالا و همچنین می‌تواند ممان‌های اغتشاشی جریان را در شدت آشفتگی‌های بالا با دقت بسیار بیشتری

³ Forward scatter
⁴ Back scatter

¹ Hot wire anemometry
² Laser Doppler Anemometry

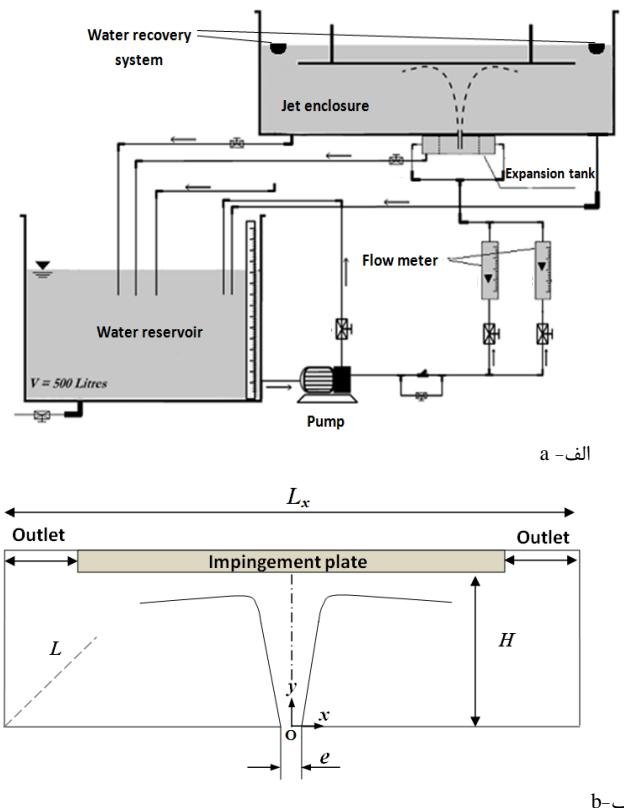


Fig. 1 a) Experimental setup [14] b) Jet impinging enclosure

شکل ۱ (الف) تجهیزات آزمایشگاهی [14] (ب) محفظه برخورد جت به دیواره

بازتابهای نوری از ذرات ریز موجود در جریان از سیستم پسپراکنش نوری استفاده شده است. همان طور که پیشتر یاد شد در این سیستم حسگرها درون محفظه مشترک با منابع پرتوها قرار دارند و نیازی به قراردادن حسگرها در خارج از آن نیست.

سیستم لیزر مورد استفاده در این تحقیق دارای دو جفت از پرتوهای عمود برهمن است که می‌تواند دو مؤلفه سرعت جریان را اندازه‌گیری کند. طول موج نخستین جفت از پرتوها برابر ۶۶۰ نانو متر و طول موج جفت پرتو دیگر ۷۸۵ نانومتر است. فاصله کانونی لنز به کار رفته برابر با ۵۰۰ میکرومتر و تغییر فرکانس برابر ۸۰ MHz در نظر گرفته شده است. سیگنال‌ها توسط پردازنده سیگنال مدل اف-۶۰ متعلق به شرکت دنتک^۲ پردازش شده است. این پردازنده یکی از قدرتمندترین و سریع‌ترین پردازشگرهای موجود برای تفسیر و محاسبات مربوط به سیگنال‌های جریان‌های پیچیده سیال است. از مزیت‌های این پردازنده نسبت به مدل‌های پیشین می‌توان به توانایی اندازه‌گیری سرعت جریان در سرعت‌ها و آشفتگی‌های بالا توسط تحلیل سیگنال‌های ورودی تا 200 MHz اشاره کرد.

داده‌های اولیه به صورت همزمان و با استفاده از نرم‌افزار تحلیلگر طیف داده‌ها^۳ تحلیل شده است. برای تغییر مکان دستگاه لیزر از یک سیستم جابه‌جایی الکترونیکی دو بعدی استفاده شده که قابلیت جابه‌جایی خودکار دستگاه توسط فرمان رایانه‌ای را دارد. دقت جابه‌جایی این سیستم برابر mm0.1 است. تمام آزمایش‌ها در آزمایشگاه کنترل اتوماتیک صنعتی و غیرصنعتی، مهندسی مکانیک و علوم رایانه^۴ واقع در دانشگاه ولسیان^۱ انجام شده‌اند.

است. هدف دوم این مقاله معرفی و نشان دادن مهم‌ترین خطاهای اندازه‌گیری یعنی خطای ناشی از تعداد داده‌های اندازه‌گیری شده و همچنین خطای حاصل از مدت زمان حضور ذرات معلق در حجم اندازه‌گیری برای جریان برخورد جت آشفته به دیواره است.

2- وسایل و تجهیزات آزمایشگاهی

شکل ۱-الف طرح واره تجهیزات آزمایشگاهی جریان برخورد جت به دیواره را نشان می‌دهد. همان‌طور که در این شکل مشاهده می‌شود این سیستم از بخش‌های مختلفی چون یک مخزن آب، پمپ، دو دیجیتال، شیرهای کنترل جریان، مخزن انبساط، کانال ورودی جت، صفحه افقی ثابت که جت به آن برخورد می‌کند و سیستم بازیابی آب (که سیال را به درون تانک برگرداند) تشکیل شده است. آب در یک سیکل بسته در گردش است و آب به مخزن انبساط توسط یک الکتروپمپ از یک مخزن پمپ می‌شود. براساس شکل ۱-الف آب پیش از ورود به محفظه جت وارد یک تانک انبساط می‌شود. این تانک شامل سه ردیف صفحه شبکه‌ای شکل در دو طرف کانال مستطیلی است که سبب کاهش آشفتگی و یکواختی جریان حاصل از انتقال سیال توسط پمپ می‌شود، همچنین دو شیر و دو دیجیتال برای تعیین دبی جریان جت در نظر گرفته شده که بسته به عدد رینولدز انتخابی جریان از یک یا هردو شیر عبور می‌کند.

آب پس از عبور جریان از درون تانک انبساط از درون یک کانال با مقطع مستطیلی موجود در مخزن انبساط عبور می‌کند و وارد محفظه برخورد می‌شود. سپس به صفحه ثابت موجود در بالای این محفظه برخورد می‌کند. در دو طرف صفحه برخورد سیستم بازیابی آب در امتداد عمق محفظه جت قرار داده شده است. با این نوع چیزیش می‌توان از متقاضان بودن جت مستطیلی اطمینان حاصل کرد.

شکل ۱-ب ابعاد مربوط به هندسه مسئله را نشان می‌دهد. در این شکل عرض نازل خروجی جت سیال برابر با 20 میلی‌متر است.

فاصله نازل تا صفحه ثابت (H) 10 برابر عرض نازل (200 میلی‌متر) در نظر گرفته شده است. این انتخاب براساس پژوهشی از مورل و سولیک^[15] صورت گرفته است. ایشان نشان دادند که بیشترین شدت اغتشاشی مؤلفه عمودی سرعت در فاصله $H/e = 10$ صورت می‌گیرد. از این‌رو در این فاصله می‌توان اطمینان داشت که هسته مرکزی جت در هنگام برخورد آشفته است. عمق محفظه برخورد جت به دیواره (L) 20 برابر عرض نازل (400 میلی‌متر)، و این فاصله برای اطمینان از عدم تأثیر دیوارهای جانبی محفظه بر پروفیل سرعت در صفحه مرکزی جت در نظر گرفته شده است.

عدد رینولدز در جریان برخورد جت به دیواره به صورت $Re = U_{jet}e/U$ معرف سرعت متوسط جریان در خروجی نازل (کانال مستطیلی) و U لزجت سینماتیکی سیال است.

شکل ۲ طرح واره مراحل و نحوه اندازه‌گیری سرعت جریان در روش سرعت‌سنجی لیزری داپلر یک بعدی را نشان می‌دهد. در این روش از یک جفت باریکه لیزری که به وسیله جداکننده پرتو^۱ از پرتو مرجعی جدا شده استفاده می‌شود، به طوری که این دو پرتو تحت زاویه معینی به درون محیط یا همان سیال مورد نظر تابانده می‌شود. در این ناحیه نوارهای تداخلی خطی تشکیل می‌شود که محل تشکیل این نوارها همان ناحیه با حجم اندازه‌گیری است که توسط آشکارساز نوری دریافت می‌شود. در تحقیق کنونی دو جفت پرتو به صورت عمود بر صفحه مرکزی به جریان تابیده شده و برای جمع‌آوری

² Dantec Dynamics® FlowExplorer™³ Burst Spectrum Analyzer (BSA)⁴ Laboratory of industrial and human automation control, mechanical engineering and computer science¹ Beam splitter

متوسطگیری می‌کند. در این زمان سیستم قادر نیست تا داده جدیدی را ثبت کند (یک ذره در هر زمان). علاوه بر این پردازشگر ممکن است به یک زمان بسیار کم برای انتقال داده‌ها نیاز داشته باشد که در این زمان نیز پردازشگر قادر به ثبت داده‌های جدید نیست. این دو عامل سبب می‌شوند که سیستم در زمان‌های بسیار محدودی به نام زمان مرده نتواند داده‌های جدیدی ثبت کند. این زمان از حدود ۱۰ میکرو ثانیه تا چند صد میکرو ثانیه (با نوی جریان) تغییر می‌کند. در سال ۲۰۱۴ بوجهاو و همکاران [9] نشان دادند که برای روش‌های اندازه‌گیری مانند روش سرعت سنجی لیزری داپلر (که داده‌برداری به صورت تصادفی صورت می‌گیرد)، این نقص در داده‌برداری می‌تواند به صورت شدیدی اثر معکوسی بر اندازه‌گیری آبشار انژی داشته باشد. با توجه به چالش‌هایی که در راه عملیات پس‌پردازش سیگنال‌های باشد. با توجه به چالش‌هایی که در راه عملیات پس‌پردازش سیگنال‌های حاصل از روش سرعت سنجی لیزری داپلر موجود است، برای محاسبه تمامی کمیت‌های متوسط و اغتشاشی جریان باید زمان افاقت وزنی^۵ در تمامی محاسبات اعمال شود [10].

4- زمان افاقت وزنی

سرعت با در نظر گرفتن حرکت ذره در فضای لاغرانژی توسط روش سرعت سنجی لیزری داپلر در مکان x توسط رابطه (1) محاسبه می‌شود [16].

$$\tilde{u}_{io}(x, t) = \iiint_{\text{all space}} u_i(a, t) g(a) w(x - X[a, t]) d^3 a \quad (1)$$

در آن $u_i(a, t)$ سرعت i -امین ذره با مکان اولیه a تابع داده‌برداری است که مشخص می‌کند ذره در مکان a حضور دارد یا خیر. مکان‌های $w(x)$ ذرات حضور دارند با میدان جابه‌جایی آن‌ها ($X[a, t]$) محاسبه می‌شوند. $w(x)$ تابع وزنی که برای حجم کوچکی در اطراف مرکز حجم اندازه‌گیری در مکان x بوده و زمانی که ذره به حجم وارد می‌شود روش و زمان خارج شدن ذره خاموش می‌شود. این تابع وزنی بدون بعد بوده و بنا به تعریف زمانی که از آن در سراسر حجم انتگرال گرفته شود برابر حجم اندازه‌گیری است (رابطه (2)).

$$V(x) = \iiint_{\text{all spaced}} w(x') d^3 x' \quad (2)$$

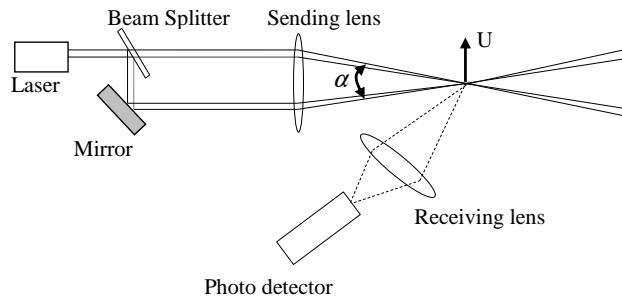
در کارهای محدودی اشاره شده است که زمانی که از داده‌برداری تصادفی استفاده شود نتایج غلطی برای ممان‌هایی چون سرعت متوسط به دست می‌آید، مگر آن که زمان مرده در داده‌برداری در محاسبات لحاظ شود. برای رفع این مشکل جورج و همکاران [16] رابطه (3) را پیشنهاد کردند.

$$\iiint_{\text{all space}} g(a) w(x - X[a, t]) d^3 a = \mu V \approx \frac{1}{T} \sum_{n=0}^{N-1} \Delta t_n \quad (3)$$

در آن $\mu = g(a)$ تعداد ذرات مورد انتظار در واحد حجم، Δt_n مدت زمان حضور n ذره، T طول زمان داده‌برداری و V حجم اندازه‌گیری است. با در نظر گرفتن روابط (3,1) سرعت متوسط ذرات در یک نقطه را می‌توان از رابطه (4) محاسبه کرد.

$$\begin{aligned} \tilde{u}_{io} &= \iiint_{\text{all space}} u_i(a, t) g(a) w(x - X[a, t]) d^3 a \\ &= \mu V \bar{u}_t \\ &\approx \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \left\{ \sum_{n=0}^{N-1} \int_{t_n}^{t_n + \Delta t_n} u_{io}(t) dt \right\} \end{aligned} \quad (4)$$

⁵ Residence time weighting



شکل 2 طرح‌واره مراحل روش سرعت سنجی لیزری داپلر

محاسبات مربوط به پس‌پردازش داده‌ها با استفاده از ابرایانه شیخ‌بهایی در دانشگاه صنعتی اصفهان انجام شده است.

3- پس‌پردازش داده‌ها

چالش‌های موجود در تفسیر سیگنال‌ها در روش سرعت سنجی لیزری داپلر به قرار زیر است.

داده‌برداری تصادفی^۳ (ولی مناسب با سرعت): داده‌برداری به زمان ورود ذره به نقطه مورد بررسی (حجم مورد اندازه‌گیری) بستگی دارد و این داده‌برداری به صورت غیر یکنواخت است و به سرعت جریان بستگی دارد. به عبارت دیگر فرایند داده‌برداری و داده‌های ثبت شده از یکدیگر مستقل نیستند.

خطای سرعت^۴: از آن‌جا که فرایند داده‌برداری خود به سرعت جریان بستگی دارد، اطلاعات ثبت شده می‌تواند به طور چشم‌گیری همراه با خطا باشد. از آن‌جا که در سرعت‌های جریان بیشتر احتمال جمع‌آوری داده‌های بیشتری وجود دارد، خطای داده‌برداری معمولاً (اما نه همیشه) به سمت سرعت‌های بیشتر است [8]. در حقیقت برای یک زمان اندازه‌گیری مشخص (t), ذرات با سرعت بالاتر به تعداد دفعات بیشتری نسبت به ذرات با سرعت کمتر از یک حجم اندازه‌گیری مشخص عبور می‌کنند؛ بنابراین با استفاده از روش میانگین‌گیری تجمعی از سرعت کل ذرات عبوری از حجم کنترل، سرعت متوسط بدست آمده بیشتر متعلق به ذرات با سرعت بیشتر است، سرعت متوسط جریان بیش از سرعت متوسط واقعی تخمین زده می‌شود.

سیگنال متناوب: در روش سرعت سنجی لیزری داپلر تنها زمانی داده‌برداری انجام می‌شود که ذره از داخل حجم اندازه‌گیری عبور کند. این بدین معنی است که بسیاری از اوقات داده‌برداری انجام نمی‌شود. شکل 3 این مطلب را زمانی که یک منحنی پیوسته سرعت موجود است نشان می‌دهد. در این شکل ستون‌های خاکستری نشان‌دهنده سیگنال‌های موجود که توسط دستگاه دریافت شده است.

طبیعت قطع-وصلی داده‌برداری در روش سرعت سنجی لیزری داپلر سبب می‌شود که نتوان این سیگنال‌ها را مانند سیگنال‌های آنالوگ تحلیل کرد. در صورتی که سیگنال‌ها در این روش مانند داده‌های به دست آمده از روش‌های با نرخ داده‌برداری یکسان پردازش شود، خطای بسیار زیادی در محاسبه ممان‌های اغتشاشی ایجاد می‌شود.

زمان مرده^۵: روش سرعت سنجی لیزری داپلر مانند بیشتر تجهیزات آزمایشگاهی خاصیت جریان را برای یک زمان محدود (یک حجم محدود

¹ Valenciennes

² Random sampling

³ Velocity bias

⁴ Dead time

کمیات متوسط جریان دارد. این تعداد باید به اندازه کافی زیاد باشند که مقدار خطای حاصل از تعداد داده برداری (رابطه (7)) بیشتر از 2% نباشد [7]. هان و همکاران [13] در سال 2014 رابطه (9) را برای ارتباط بین تعداد دادهها و خطای موجود در داده برداری ارائه کردند و مدعی شدند که با استفاده از این رابطه می‌توان از صرف زمان بیش از اندازه برای جمع آوری دادههای اضافی به صورت رابطه (9) جلوگیری کرد.

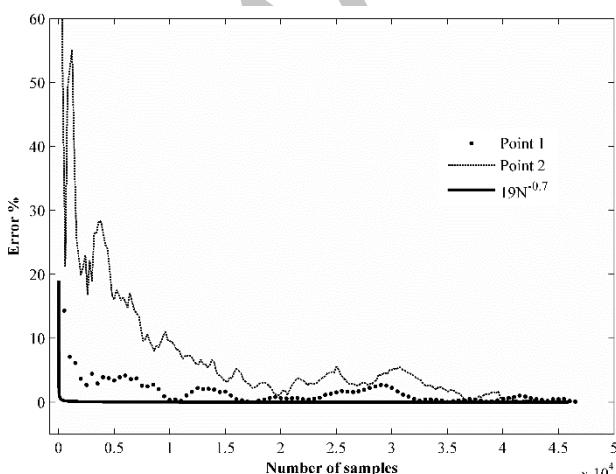
$$(9) \quad e = 19N^{-0.7}$$

با توجه به اطلاعات نویسندهای مقاله حاضر، این تنها رابطه آزمایشگاهی ارائه شده مابین تعداد دادهها و خطای مربوط به آن است. هان و همکاران [13] کمیت‌های متوسط و نوسانی جریان داخل یک کانال روباز را توسط روش سرعت سنگی لیزرسی داپلر مورد بررسی قرار دادند و بیشترین تعداد داده جمع آوری شده را برابر با 2×10^4 در نظر گرفتند. با این حال آنها در مقاله خود اشاره‌ای به شدت آشفتگی نقاط مورد بررسی نکردند و تأثیر آنرا در نظر نگرفتند.

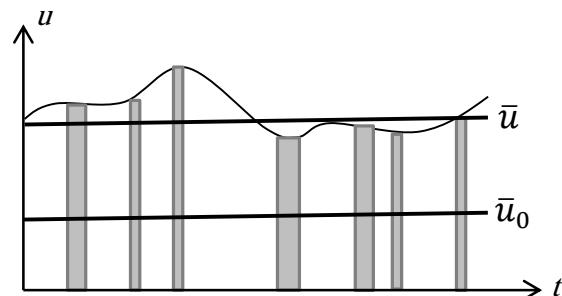
در پژوهش حاضر، با مقایسه دو رابطه (8) و (9) برای دو نقطه از جریان پرخورد جت به دیواره با میزان آشفتگی متفاوت صحت رابطه پیشنهادی توسط هان و همکاران [13] بررسی می‌شود. برای این کار ابتدا شدت آشفتگی مؤلفه عمودی سرعت به صورت $I_v = \sqrt{v'^2}/V_{mean}$ تعیین می‌شود. سپس دو نقطه بر روی خط مرکزی جت به نامهای نقاط 1 و 2 که به ترتیب در فاصله بی بعد $y/H = 0.8$ و 0.98 از خروجی نازل قرار دارند را در نظر می‌گیریم. مقدار شدت آشفتگی برای دو نقطه 1 و 2 به ترتیب برابر با 26% و 15% است. تعداد دادههای جمع آوری شده برای هر دو نقطه برابر با $N=4.6 \times 10^4$ است.

شکل 4 خطای محاسبه مؤلفه سرعت عمودی را بر حسب تعداد دادههای جمع آوری شده (رابطه 8) را برای دو نقطه مذکور نشان داده و با رابطه ارائه شده توسط هان و همکاران [13] (رابطه 9) مقایسه می‌کند. همانطور که در شکل 4 مشاهده می‌شود، مقدار خطای در شروع داده برداری بسیار زیاد بوده و با افزایش تعداد دادهها از میزان خطای کاسته می‌شود.

میزان این خطای برای نقطه 2 که میزان شدت آشفتگی بالاتری دارد بسیار بیشتر از خطای در نقطه 1 است به طوریکه با جمع آوری حدود 4000 داده، خطای داده برداری در نقطه 1 حدود 4% است، در حالیکه خطای در نقطه 2 در



شکل 4 خطای محاسبه سرعت متوسط جریان بر حسب تعداد دادههای جمع آوری هان و همکاران [13] (خط ممتد) و مقایسه آن با رابطه پیشنهادی هان و همکاران [13] (خط ممتد)



شکل 3 طرحی از منحنی سرعت جریان u و داده برداری متناسب u_0 (میله‌های خاکستری) [10]

شکل 3 طرحی از منحنی سرعت جریان u و داده برداری متناسب u_0 (میله‌های خاکستری) [10]

زمانی که فرایند پایا باشد به جای انتگرال زمانی می‌توان از متوسط تجمعی استفاده کرد. از این رابطه دیده می‌شود که سرعت متوسط را می‌توان با رابطه (5) تقریب زد.

$$(5) \quad \bar{u}_i = \frac{\sum_{n=0}^{N-1} u_i(t_n) \Delta t_n}{\sum_{n=0}^{N-1} \Delta t_n}$$

رابطه (6) با استفاده از روشی مشابه با آن‌چه در بالا بیان شد برای تخمین واریانس سرعت‌های لحظه‌ای بدست می‌آید.

$$(6) \quad \bar{u}_i^2 = \frac{\sum_{n=0}^{N-1} [u_i(t_n) - \bar{u}_i]^2 \Delta t_n}{\sum_{n=0}^{N-1} \Delta t_n}$$

5- نتایج و بحث

5-1- بررسی تأثیر تعداد دادههای جمع آوری شده بر سرعت متوسط یکی از عوامل ایجاد خطای در داده برداری ناشی از تعداد دادههای جمع آوری شده در یک نقطه است. معمولاً بیان می‌شود که تعداد 10^4 داده برای جریان آشفته در یک نقطه کافی است تا کمیت‌های متوسط جریان (مانتد سرعت متوسط) از تعداد داده‌ها مستقل شوند [7]. با این حال به نظر می‌رسد که این تعداد داده برای همه جریان‌ها درست نباشد و به میزان شدت آشفتگی جریان بستگی دارد.

برای بررسی تأثیر دادههای جمع آوری شده بر سرعت متوسط در یک نقطه می‌توان سرعت متوسط جریان در یک نقطه را بر حسب تعداد دادههای مورد بررسی به صورت رابطه (7) تعریف کرد [13].

$$(7) \quad \bar{V}_n = \frac{\sum_i^n v_i}{n}$$

در آن \bar{V}_n مؤلفه عمودی سرعت متوسط، n تعداد دادههای به کار رفته در محاسبات سرعت متوسط و v_i مؤلفه عمودی سرعت لحظه‌ای در لحظه i است.

در این پژوهش برای بررسی خطای حاصل از تعداد دادههای برداشت شده از جمعیت داده زیادی (مابین 2×10^4 و 5×10^5) بسته به شدت آشفتگی در هر نقطه استفاده شده است. برای این کار (بسته به سرعت جریان در نقطه مورد نظر) زمان داده برداری برای هر نقطه از 60 ثانیه (در نواحی دور از دیواره پرخورد) تا 1000 ثانیه (در نزدیکی دیواره پرخورد) در نظر گرفته شده است. برای بررسی خطای حاصل از تعداد دادههای جمع آوری شده مقدار خطای به صورت رابطه (8) محاسبه می‌شود.

$$(8) \quad \epsilon = \left| \frac{\bar{V}_n - \bar{V}_N}{\bar{V}_N} \right| \times 100\%$$

در آن \bar{V}_N مؤلفه عمودی سرعت محاسبه شده توسط N داده (بیشترین تعداد داده) است. تعداد دادههای جمع آوری شده تأثیر بسیاری بر محاسبه

در شکل 6 مشاهده می‌شود آن است که روند کیفی تغییرات سرعت متوسط برای هر دو حالت با و بدون استفاده از زمان اقامت در معادلات شبیه به یکدیگر هستند. تنها در تعداد کم داده‌ها ($n < 10000$) روند تغییرات سرعت برای دو حالت اندکی با یکدیگر متفاوت است.

شکل 7 پروفیل مقدار سرعت متوسط حاصل از دو روش سرعت سنجی تصویری ذرات دو بعدی [14] و سرعت سنجی لیزری داپلر در عدد رینولز

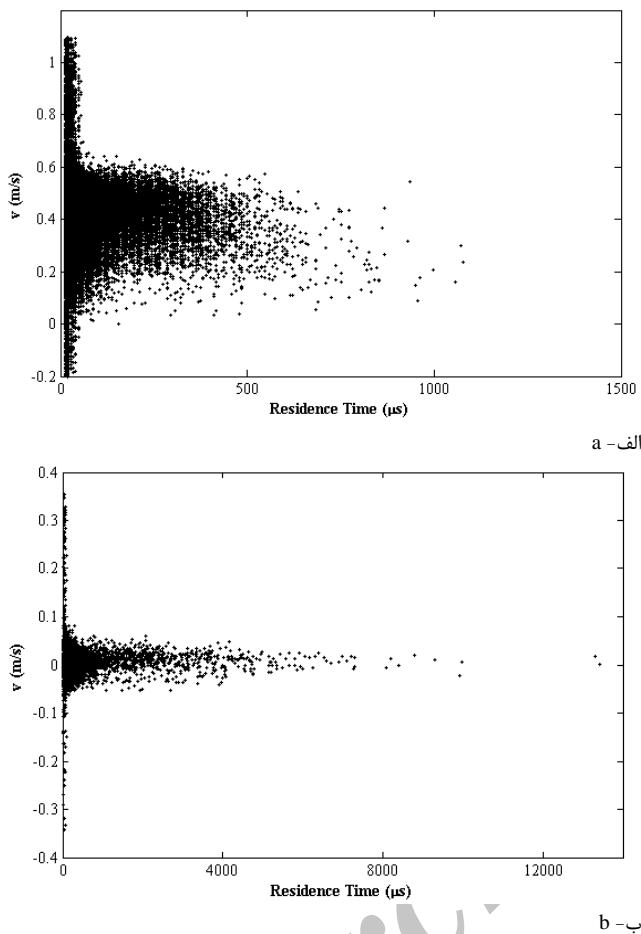


Fig. 5 velocity scattered diagram vs. residence time for two points in $y/H=0.4$ and a) $x/e=0$, b) $x/e=2$

شکل 5 نمودار پراکندگی سرعت‌ها بر حسب زمان اقامت ذرات برای دو نقطه در $x/e=2$ و (ب) $x/e=0$ و (الف) $y/H=0.4$

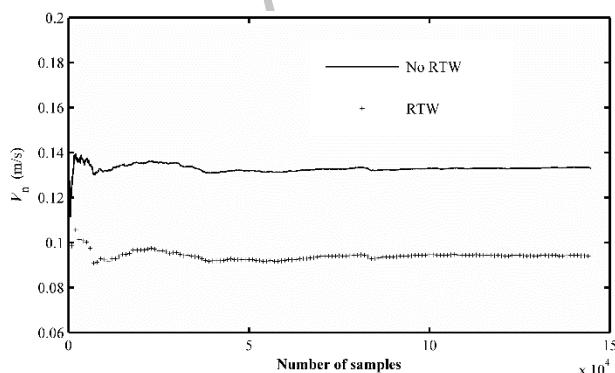


Fig. 6 The calculated averaged velocity with and without using residence time weighting (RTW)

شکل 6 سرعت متوسط محاسبه شده از روش سرعت سنجی لیزری داپلر با و بدون استفاده از زمان اقامت وزنی

حدود 30% است. نکته‌ای که در شکل 4 به وضوح مشاهده می‌شود، اختلاف بسیار زیاد خطای محاسبه شده در این پژوهش با مقدار محاسبه شده از رابطه (9) ارائه شده توسط هان و همکاران [13] است. این اختلاف تا تعداد داده حدود 3×10^4 برای نقطه 1 (خطا 2.53%) و 3.5×10^4 برای نقطه 2 (خطا 2.5%) (ادامه دارد).

براساس شکل 4 برای این دو نقطه خطای کمتر از 2% زمانی اتفاق می‌افتد که تعداد داده‌های جمع‌آوری شده بیشتر از 4×10^4 باشد. مقایسه خطای حاصل از تعداد داده‌های جمع‌آوری شده (برحسب %) برای دو نقطه 1 و 2 و خطای پیش‌بینی شده توسط هان و همکاران [13] در جدول 1 آمده است.

5-2- تأثیر اعمال تابع وزنی در محاسبه سرعت‌های متوسط

زمان اقامت ذرات درون حجم مورد اندازه‌گیری نیز می‌تواند سبب ایجاد خطای محاسبه کمیت‌های متوسط و نوسانی شود. هنگامی اهمیت در نظر گرفتن زمان اقامت بیشتر می‌شود که سرعت متوسط جریان کم و در نتیجه زمان اقامت ذرات افزایش یابد. شکل 5 پراکندگی سرعت متوسط ذرات موجود در حجم اندازه‌گیری بر حسب زمان اقامت ذرات را نشان می‌دهد.

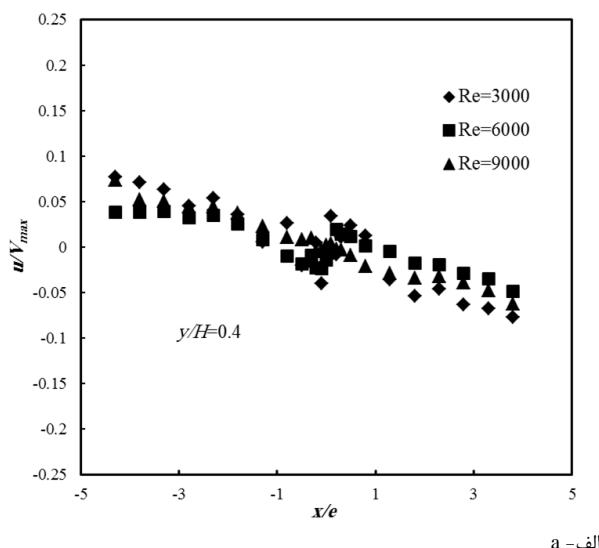
شکل 5-الف مربوط به یک حجم اندازه‌گیری در فاصله بی بعد $y/H=0.4$ از خروجی نازل و بر خط مرکزی جت با سرعت متوسط 0.45 m/s و شکل 5-ب مربوط به نقطه‌ای با فاصله افقی $x/e=2$ از خط مرکزی جت و سرعت متوسط عمودی 0.02 m/s است.

شکل 5-الف نشان می‌دهد زمانی که سرعت متوسط جریان زیاد است، بیشتر ذرات دارای زمان اقامت کمتر از $500 \mu\text{s}$ و هنگامی که سرعت متوسط جریان در یک نقطه کم است سهم ذرات با زمان اقامت کمتر سیار رشد می‌کند (شکل 5-ب). شکل 5-الف همچنین نشان می‌دهد که ذرات با سرعت بیشتر (نزدیک به 1 m/s) زمان اقامت کمتری در مقایسه با ذرات با سرعت‌های کمتر دارند. در شکل 5-ب (مربوط به سرعت متوسط کمتر) مشاهده می‌شود که تعداد ذرات با سرعت اقامت کمتر از $100 \mu\text{s}$ بسیار ناچیز بوده و در عوض زمان اقامت ذرات با سرعت نزدیک به صفر تا حدود $8000 \mu\text{s}$ به طول می‌انجامد. با توجه به موارد پادشاهه می‌توان نتیجه گرفت که اهمیت در نظر گرفتن زمان اقامت در معادلات (مانند رابطه (5)) زمانی افزایش می‌یابد که سرعت متوسط جریان کمتر باشد. شکل 6 سرعت متوسط جریان را در یک نقطه با سرعت متوسط 0.096 m/s برای دو حالت با استفاده از تابع وزنی زمان اقامت (رابطه (5)) و بدون آن (متوسط‌گیری تجمعی) بر حسب تعداد داده‌های جمع‌آوری شده نشان می‌دهد. همان‌طور که در شکل 6 مشاهده می‌شود استفاده از متوسط‌گیری تجمعی برای سرعت متوسط در این نقطه حدود 30% (در $n > 10^4$) به همراه دارد. نکته دیگری که

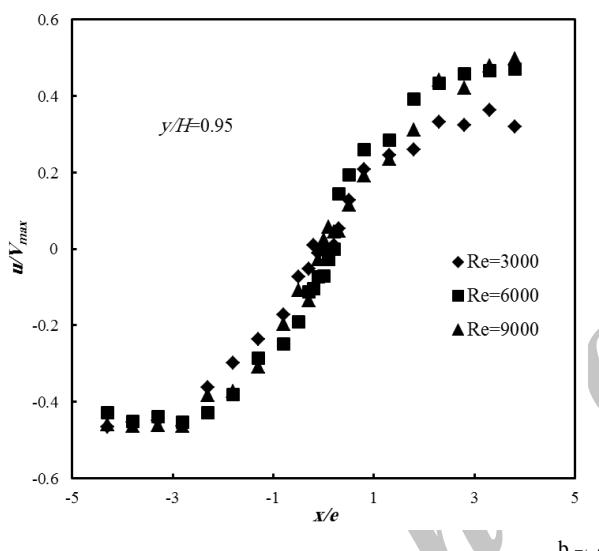
جدول 1 مقایسه خطای داده برداری (بر حسب %) برای دو نقطه 1 و 2 و رابطه (9)

Table 1 Comparison of data sampling error (%) at points 1, and point 2 and equation (9)

تعداد داده‌ها	خطا در نقطه 1	خطا در نقطه 2	$19N^{-0.7}$
5000	5.30	17.50	0.245
10000	3.01	10.53	0.151
20000	2.10	2.56	0.092
30000	2.53	5.23	0.069
40000	0.72	0.98	0.057
45000	0.05	0.12	0.053



الف-



ب-

Fig. 8 Transverse profiles of the transversal mean velocity component (u) for three different Reynolds number a) at the end of potential core ($y/H=0.4$) b) near the impingement plate ($y/H=0.95$)

شکل 8 پروفیل مؤلفه افقی سرعت متوسط در دو مقطع عرضی و برای سه عدد رینولز مختلف (الف) در انتهای هسته پتانسیل جت ($y/H=0.4$ ، ب) در نزدیکی دیواره برخورد ($y/H=0.95$)

عمودی افزایش می‌یابد به طوری که در فاصله $y/H=0.95$ از خروجی نازل سرعت بی بعد عمودی در خط مرکزی جت (برای رینولزهای مختلف) حدود 0.3 V_{max} بوده و جت تا فاصله حدود $x/e=4$ گسترش می‌یابد (شکل 9-ب). براساس شکل 9-ب در عدد رینولز 3000 پروفیل سرعت عمودی در نزدیکی دیواره بیشتر گسترده شده است. دلیل این امر را می‌توان در کمتر بودن شدت برخورد جریان جت به دیواره و در نتیجه برگشت آهسته‌تر جریان به سمت پایین دانست.

4- تنش‌های آشفتگی جریان

شکل 10 تنش رینولز مؤلفه عمودی جریان به صورت بی بعد ($I_v = \sqrt{v'^2}/V_{mean}$) را بر دو مقطع افقی ($y/H=0.4$ (شکل 10-الف) و $y/H=0.95$ (شکل 10-ب)) را برای دو عدد رینولز 6000 و 9000 نشان می‌دهد. براساس شکل 10-الف در فواصل دورتر از دیواره برخورد بیشترین

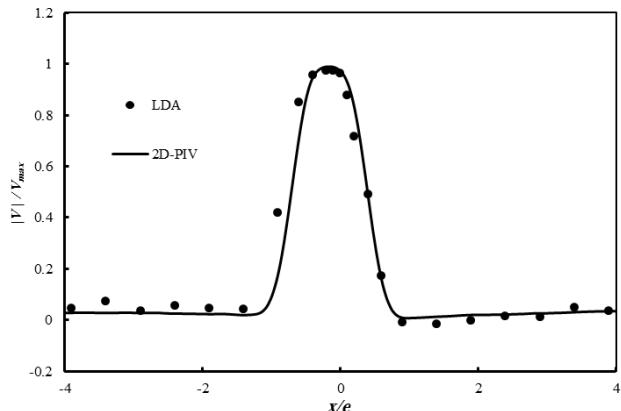


Fig. 7 comparison of measured mean velocity magnitude using 2D PIV [14] and LDA with RTW at $y/H=0.17$ ($Re=6000$)

شکل 7 مقایسه پروفیل مقدار سرعت‌های متوسط حاصل از دو روش سرعت سنجی تصویری ذرات دوبعدی [14] و سرعت سنجی لیزری داپلر با در نظر گرفتن زمان اقامت در ($Re=6000$) $y/H=0.17$

6000 و بر خط افقی $y/H=0.17$ نشان می‌دهد. میزان حداکثر عدم قطعیت در این تحقیق در روش سرعت سنجی لیزری داپلر برای سرعت‌های متوسط 2% و برای تنش‌های رینولز 4% است.

همان‌طور که ملاحظه می‌شود نتایج سرعت‌های متوسط از روش سرعت سنجی لیزری داپلر با در نظر گرفتن زمان اقامت (رابطه 5) تطابق خوبی را با نتایج حاصل با سرعت سنجی تصویری ذرات دوبعدی دارند که نشان دهنده دقت عملیات پس‌پردازش داده‌های راندم با استفاده از زمان اقامت وزنی است.

5- سرعت‌های متوسط

شکل‌های 8 و 9 به ترتیب پروفیل‌های سرعت‌های افقی و عمودی بی بعد متوسط برای جریان برخورد جت به دیواره برای سه عدد رینولز 3000 و 6000 و 9000 را نشان می‌دهند. این نتایج برای 2 مقطع افقی در هر عدد رینولز جمع‌آوری و پس‌پردازش شده است.

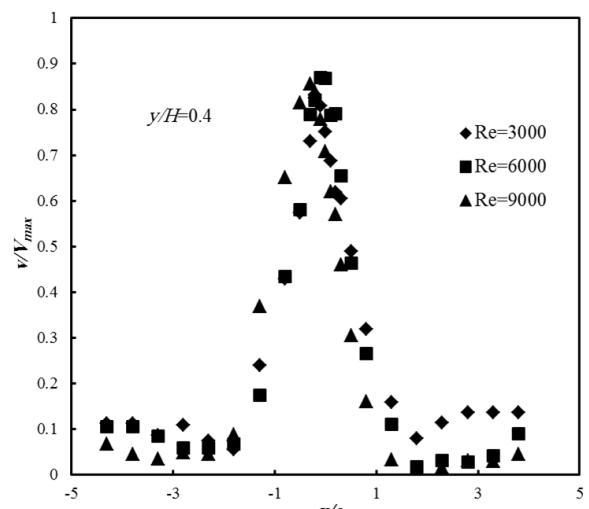
در هر مقطع به طور متوسط 26 نقطه برای داده‌برداری انتخاب شده است که تمرکز این نقاط در نزدیکی خط مرکزی جت بیشتر است. برای رسم نمودارهای شکل‌های 8 و 9، سرعت‌های لحظه‌ای با فرکانس داده‌برداری بین 1 kHz تا 2 kHz (بسته به سرعت متوسط جریان) جمع‌آوری شده است. مؤلفه افقی سرعت بهویژه در نزدیکی خط مرکزی جت ($x/e=0$) در ناحیه جت آزاد براساس شکل 8-الف بسیار کم و نزدیک به صفر است. در این ناحیه سرعت افقی جت در سمت چپ خط مرکزی مثبت و در سمت راست آن منفی است. دلیل این امر کشیده شدن جریان اطراف جت به داخل جریان جت است. با نزدیک شدن به دیواره برخورد، جریان به سمت طرفین جت مرکزی جت منحرف شده، مؤلفه افقی سرعت متوسط رفتارهای افزایش یافته تا در نهایت سرعت افقی جریان به $0.55 V_{max}$ (در $y/H=0.95$) می‌رسد. سرعت‌های افقی بی بعد در نزدیکی دیواره برای اعداد رینولز مختلف رفتار به نسبت مشابهی دارند.

شکل 9-الف و 9-ب مؤلفه سرعت عمودی جریان در دو مقطع عرضی را نشان می‌دهند. مؤلفه عمودی سرعت در خط مرکزی جت در فواصل دورتر از صفحه برخورد ($y/H=0.4$) بسیار زیاد ($0.9 V_{max}$) است و ناحیه تأثیر سرعت جت تا حدود $x/e=1$ گسترش یافته است. با نزدیک شدن جت به دیواره برخورد از مؤلفه عمودی سرعت متوسط کاسته شده و ناحیه تأثیر سرعت

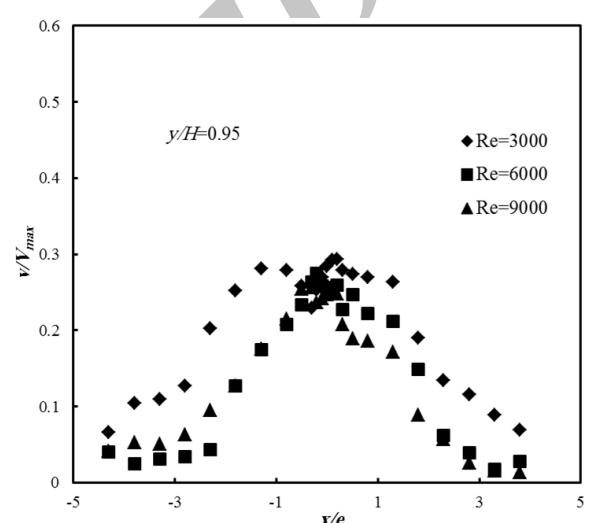
6- نتیجه‌گیری

در این مقاله از روش تجربی سرعت سنجی به روش سرعت سنجی لیزری داپلر برای تعیین مؤلفه های افقی و عمودی سرعت متوسط و همچنین تنش های رینولدز در جریان برخورد جت آشفته به دیواره استفاده شده است. آزمایش ها برای جت با سه عدد رینولدز 3000، 6000 و 9000 9000 انجام شده و فاصله خروجی نازل تا دیواره برخورد 10 برابر عرض نازل در نظر گرفته شده است.

در این مقاله تأثیر تعداد داده های جمع آوری شده در روش سرعت سنجی لیزری داپلر بر خطای بوجود آمده در سرعت متوسط جریان بررسی شد. نتایج حاکی از آن است که تعداد داده ها در هر نقطه باید متناسب با شدت آشفتگی جریان در آن نقطه افزایش یابد تا خطای اندازه گیری زیر 2% حاصل شود. در رابطه تخمین خطای داده برداری ارائه شده توسط هان و همکاران [13] کمیت شدت آشفتگی در نظر گرفته نشده بود و همین امر سبب می شود رابطه ایشان خطاهای ناشی از داده برداری را تا 30% کمتر از مقدار



الف-



ب-

Fig. 9 Transverse profiles of the longitudinal mean velocity component (v) for three different Reynolds number at a) the end of potential core ($y/H=0.4$) b) near the impingement plate ($y/H=0.95$)

شکل 9 پروفیل مؤلفه عمودی سرعت متوسط در دو مقطع عرضی و برای سه عدد رینولدز مختلف در (الف) انتهای هسته پتانسیل جت ($y/H=0.4$) ب) نزدیکی دیواره برخورد ($y/H=0.95$)

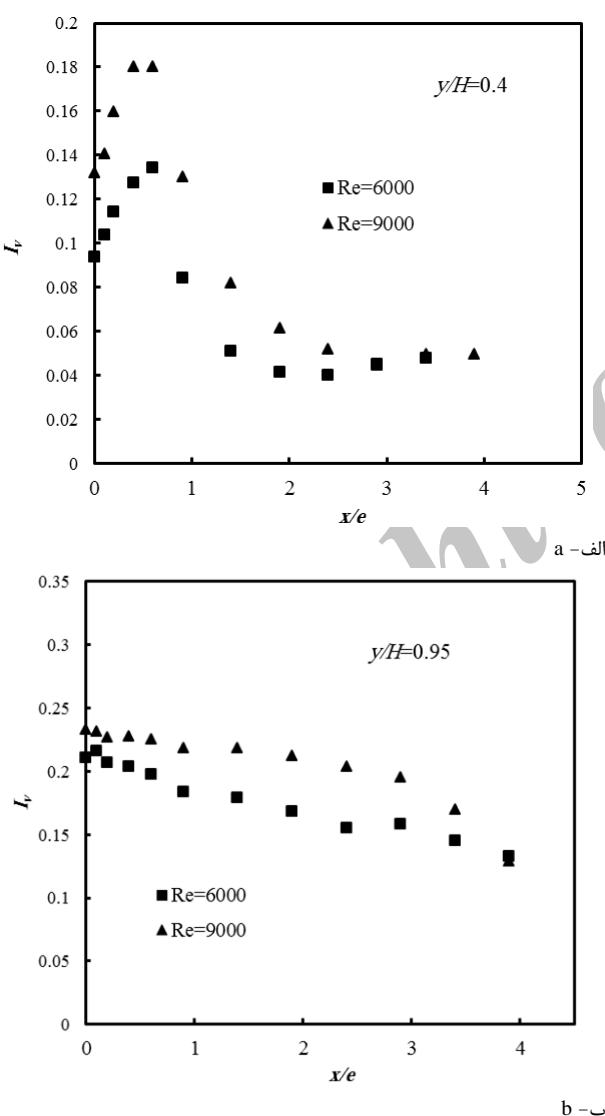


Fig. 10 Transverse profiles of the longitudinal dimensionless Reynolds stress term for two different Reynolds numbers at a) the end of potential core ($y/H=0.4$) b) near the impingement plate ($y/H=0.95$)

شکل 10 پروفیل تنش آشفتگی جریان در دو مقطع عرضی و برای دو عدد رینولدز مختلف در (الف) انتهای هسته پتانسیل جت ($y/H=0.4$) ب) نزدیکی دیواره برخورد ($y/H=0.95$)

مقدار آشفتگی جریان در ناحیه لایه برشی جت (محدوده نزدیک به $x/e=0.5$) واقع است و با فاصله گرفتن از خط مرکزی جت از مقدار تنش های آشفتگی کاسته می شود.

در نزدیکی دیواره (شکل 10-ب) مقدار تنش های آشفتگی در نزدیکی خط مرکزی جت افزایش یافته و بیشترین مقدار را به خود اختصاص می دهد که دلیل این امر وجود کرنش های فشاری زیاد در نزدیکی ناحیه سکون و تأثیر آن بر جریان جت است. لایه مرزی جت دیواره با فاصله گرفتن از خط مرکزی جت در مجاورت دیواره تشکیل شده و سبب وجود آشفتگی زیاد در این نواحی می شود.

همانطور که در شکل های 10-الف و 10-ب نشان داده شده الگوی رفتاری تنش های رینولدز برای دو عدد رینولدز 6000 و 9000 یکسان، هر چند که مقدار آن در جریان با رینولدز 9000 بیشتر است.

بالنویس‌ها	-
متoscipگیری زمانی	-
نوسانات	,
زیرنویس‌ها	-
شمارنده	i
مقدار متoscip زمانی	mean

8- تشکر و قدردانی

نویسندهاگان برخود لازم می‌دانند که از مدیریت و عوامل آزمایشگاه کنترل اتوماتیک صنعتی و غیرصنعتی، مهندسی مکانیک و علوم رایانه واقع در دانشگاه ولانسین کشور فرانسه برای همکاری در این پروژه و در اختیار قرار دادن امکانات آزمایشگاهی و همچنین مرکز ابررايانه شیخنهایی دانشگاه صنعتی اصفهان برای مرحله پردازش داده‌ها کمال تشکر و قدردانی را انجام دهد.

9- مراجع

- [1] B. Weigand, S. Spring, Multiple jet impingement– a review, *Heat Transfer Research*, Vol. 42, No. 2, pp. 101-142, 2011.
- [2] R. Viskanta, Heat transfer to impinging isothermal gas and flame jets, *Experimental Thermal and Fluid Science*, Vol. 6, No. 2, pp. 111-134, 1993.
- [3] N. Zuckerman, N. Lior, Jet impingement heat transfer: Physics, correlations, and numerical modeling, *Advances in heat transfer*, Vol. 39, pp. 565-631, 2006.
- [4] J. Baughn, S. Shimizu, Heat transfer measurements from a surface with uniform heat flux and an impinging jet, *Heat Transfer*, Vol. 111, No. 4, pp. 1096-1098, 1989.
- [5] D. Cooper, D. Jackson, B. E. Launder, G. Liao, Impinging jet studies for turbulence model assessment—I. Flow-field experiments *Heat and Mass Transfer*, Vol. 36, No. 10, pp. 2675-2684, 1993.
- [6] L. F. Geers, M. J. Tummers, K. Hanjalić, Experimental investigation of impinging jet arrays, *Experiments in fluids*, Vol. 36, No. 6, pp. 946-958, 2004.
- [7] M. J. Tummers, J. Jacobse, S. G. J. Voorbrood, Turbulent flow in the near field of a round impinging jet, *Heat and Mass Transfer*, Vol. 54, No. 23-24, pp. 4939-4948, 2011.
- [8] H.-E. Albrecht, N. Damaschke, M. Borys, C. Tropea, Laser Doppler and phase Doppler measurement techniques, Second Edition, pp. 337-405, Berlin, Springer, 2013.
- [9] P. Buchhave, C. M. Velte, W. K. George, The effect of dead time on randomly sampled power spectral estimates, *Experiments in Fluids*, Vol. 55, No. 2, pp. 1-8, 2014.
- [10] C. M. Velte, W. K. George, P. Buchhave, Estimation of burst-mode LDA power spectra, *Experiments in Fluids*, Vol. 55, No. 3, pp. 1-20, 2014.
- [11] R. Semaan, *Experimental investigations of swirling jets*, PhD Thesis, University of Wyoming, Ann Arbor, 2010.
- [12] S. Toutiaei, *Experimental investigation of turbulent swirling jets*, PhD Thesis, University of Wyoming, Ann Arbor, 2014.
- [13] Y. Han, S.-Q. Yang, N. Dharmasiri, M. Sivakumar, Effects of sample size and concentration of seeding in LDA measurements on the velocity bias in open channel flow, *Flow Measurement and Instrumentation*, Vol. 38, No. 0, pp. 92-97, 8//, 2014.
- [14] A. Koched, M. Pavageau, F. Aloui, Vortex structure in the wall region of an impinging plane jet, *Applied Fluid Mechanics*, Vol. 4, No. 2 -s 1, pp. 61-69, 2011.
- [15] S. Maurel, C. Solliec, A turbulent plane jet impinging nearby and far from a flat plate, *Experiments in Fluids*, Vol. 31, No. 6, pp. 687-696, 2001.
- [16] W. K. George, Quantitative measurement with the burst-mode laser Doppler anemometer, *Experimental Thermal and Fluid Science*, Vol. 1, No. 1, pp. 29-40, 1988.

واقعی (برای تعداد داده 4000) تخمین زند. در بسیاری از تحقیقات پیشین حداقل داده جمع‌آوری شده در یک نقطه برابر 2×10^4 در نظر گرفته شده، در حالی که در بررسی حاضر در نقاط با میزان آشفتگی بالا (بیش از 26%) حداقل داده مورد نیاز برابر 4×10^4 گزارش شده است.

در ادامه از زمان اقامت وزنی برای محاسبه مقادیر سرعت متوسط استفاده شد و تأثیر در نظر گرفتن این کمیت برای یک نقطه بر خط مرکزی جت و یک نقطه با فاصله $x/e=2$ از خط مرکزی جت در ناحیه جت آزاد مطالعه شد. نتایج نشان داد که اهمیت درنظر گرفتن زمان اقامت ذرات در حجم مورد اندازه‌گیری در مکانی با سرعت متوسط بالا کمتر است. در این حالت بیشتر ذرات دارای زمان اقامت کمتر است، ولی در نقاط با فاصله از خط مرکزی (سرعت متوسط در آن جا کم است) در نظر نگرفتن زمان اقامت می‌تواند در محاسبه سرعت متوسط تا 30% خطأ همراه داشته باشد. سرعت‌های متوسط بدست‌آمدۀ با استفاده از زمان اقامت در معادلات، تطابق خوبی با نتایج حاصل از روش سرعت سنجی تصویری ذرات دو بعدی [14] دارد، همچنین جهت بررسی ساختارهای متوسط و نوسانی جریان در اعداد رینولذ مختلف، سرعت‌های متوسط جریان 26 نقطه در هر مقطع عرضی (اندازه‌گیری ارائه شده و رفتار جریان بررسی شده است). بررسی‌ها نشان می‌دهد که الگوی رفتار جریان در اعداد رینولذ مختلف در نزدیکی دیواره شبیه به یکدیگر است، هر چند که با افزایش عدد رینولذ مقدار تنفس آشفتگی در تمام نواحی به خصوص در لایه برشی جت افزایش می‌یابد.

7- فهرست علائم

عرض نازل (mm)	e
تابع داده‌برداری	g
فاصله نازل تا صفحه برخورد (mm)	H
تش رینولذ بدون بعد	I
عمق محفظه برخورد (mm)	L
تعداد داده‌ها	n
عدد رینولذ	Re
مدت زمان داده‌برداری	T
مؤلفه بردار سرعت لحظه‌ای در جهت i (ms^{-1})	u_i
تابع وزنی	w
علایم بونانی	
اختلاف	Δ
لزجت دینامیکی ($\text{kgm}^{-1}\text{s}^{-1}$)	μ
چگالی (kgm^{-3})	ρ
خطا	ε