

T.C.  
ULUDAĞ ÜNİVERSİTESİ  
FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ

**HİDRODİNAMİK EKSENEL KAYMALI YATAKLARIN  
PERFORMANSINA DEFORMASYONUN ETKİSİ**

**Çağrı ÖZGEN**

**YÜKSEK LİSANS TEZİ  
MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ ANABİLİM DALI**

**BURSA-2006**

T.C.  
ULUDAĞ ÜNİVERSİTESİ  
FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ

HİDRODİNAMİK EKSENEL KAYMALI YATAKLARIN  
PERFORMANSINA DEFORMASYONUN ETKİSİ

Çağrı ÖZGEN

YÜKSEK LİSANS TEZİ  
MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ ANABİLİM DALI

Bu tez 01.05.2006 tarihinde aşağıdaki jüri tarafından oybirliği/oy çokluğu ile kabul edilmiştir.

Prof. Dr. Emin GÜLLÜ      Prof. Dr. Osman KOPMAZ      Prof. Dr. Recep EREN  
(Danışman)

## ÖZET

Bu çalışmanın konusu, hidrodinamik eksenel kaymалı yataklarda lokma (pad) ve şaft (kayıcısı) deformasyonunun yatak performansına etkileridir. Çalışma esnasında izlenen yöntemde öncelikli olarak izotermal şartlar ve sabit yağ viskozitesi kabulü yapılarak Reynolds denklemi yardımıyla yatak içerisindeki basınç dağılımı elde edilmiştir. Daha sonra, lineer elastik malzemelere uygulanan bünye denklemlerinin lokma ve şafta ayrı ayrı uygulanmasıyla yataktaki deformasyon miktarı elde edilmiştir. Gerek sonuçların genel bir anlam taşıması, gerekse işlem kolaylığı sağlama bakımından boyutsuz denklemler ile çalışmak tercih edilmiştir.

Yapılan çalışma sonucunda, çalışma esnasında ele alınan çelik-çelik, çelik-bronz ve çelik-dökme demir malzeme çiftleri için yatağa ait deformasyon öncesi ve sonrası yağ filmi kalınlığı, boyutsuz basınç değerleri ile deformasyon miktarı ve yatağın yük taşıma kapasitesindeki değişim bulunup karşılaştırılmıştır. Elde edilen sonuçlar incelediğinde, yatak yük taşıma kapasitesindeki en büyük düşüşün çelik-dökme demir çiftinde olduğu (%1,98) görülmüştür.

**Anahtar Kelimeler:** Hidrodinamik eksenel kaymali yatak, deformasyon, elastohidrodinamik, EHD.

## ABSTRACT

### The Deformations' Effect On The Performance of Hydrodynamic Thrust Bearings

The subject is concerned with the effects of the deformations of both pad and runner on the performance of hydrodynamic thrust bearings. At the beginning of the study, pressure distribution in the thrust bearing has been calculated using the Reynolds equation in the case of stable oil viscosity and isothermal conditions. Then, the deformation of thrust bearing is found out by applying the constitutive equations – for the linear elastic materials- to both pad and runner. For the purpose of the generalization in the results and easy calculation, it is preferred to examine the case using dimensionless equations.

Consequently, the oil film thickness and pressure distribution before and after the deformation, the amount of deformation that occurred in the bearing and the thrust bearing load carrying capacity have been calculated and compared for the steel-steel, steel-bronze and steel-cast iron material pairs. As the results clearly indicate, the highest load carrying capacity loss for the thrust bearing is for the steel-cast iron material pair as the percentage of 1,98 %.

Keywords: Hydrodynamic thrust bearing, deformation, elastohydrodynamic, EHD.

## İÇİNDEKİLER

1- GİRİŞ	1
2- KAYNAK ARAŞTIRMASI	3
3- MATERİYAL ve YÖNTEM	6
3.1. YAĞLAMA TEORİSİ ve ELASTOHİDRODİNAMİK TEORİ	6
3.1.1. Yağlama Teorisi	6
3.1.2. Hidrodinamik Teori	7
3.1.3. Elastohidrodinamik Yağlama Teorisi	11
3.1.3.1. Kaymalı Yataklarda EHD Olayının Ele Alınışı	12
3.2. TEORİ ve PROBLEMİN MATEMATİK MODELİNİN KURULMASI	13
3.2.1. Hidrodinamik Analizler	13
3.2.1.1. Reynolds Denkleminin Boyutsuzlaştırılması ve Çözülmesi	13
3.2.2. Yatak Deformasyon Analizi	15
3.2.2.1. Bünye Denklemleri	15
3.2.2.2. Sınır Şartları	21
4- ARAŞTIRMA SONUÇLARI ve TARTIŞMA	33
KAYNAKLAR	38
EKLER	41
EK-1	41
EK-2	98
EK-3	99
TEŞEKKÜR	116
ÖZGEÇMİŞ	117

## SİMGELER DİZİNİ

$\lambda, \mu$	Lame sabiti	(N/mm <sup>2</sup> )
$\mu$	Yağın viskozitesi	(Ns/m <sup>2</sup> )
$\mu_0$	Yağın atmosfer basıncındaki viskozitesi	(Ns/m <sup>2</sup> )
$\nu$	Poisson oranı	-
$\rho$	Yağın yoğunluğu	(kg/m <sup>3</sup> )
$\tau$	Newtonyen akışkanda yağın katmanları arasında oluşan kayma gerilmesi	(N/mm <sup>2</sup> )
$\delta$	Lokma giriş ve çıkışındaki yağ filmi kalınlığı farkı	(mm)
$\theta$	Lokma açısı	(°),(rad)
$\alpha$	0-1 arasında piezoviskoz katsayı	-
a	Yarıçap	(mm)
B	Yatak lokma uzunluğu	(mm)
E	Elastisite modülü	(N/mm <sup>2</sup> )
G	Kayma modülü	(N/mm <sup>2</sup> )
h	Yağ filmi kalınlığı	(mm)
$h_1, h_2$	Lokma giriş ve çıkışlarındaki yağ filmi kalınlıkları	(mm)
$\bar{h}$	Boyutsuz yağ filmi kalınlığı	-
L	Yatak lokma genişliği	(mm)
N	Devir sayısı	(1/dk)
P, p	Basınç	(at)
$\bar{p}$	Boyutsuz basınç	-
$\dot{q}$	Yatakta birim zamanda ısı iletim miktarı	(joule/s)
r	Yarıçap	(mm)
$R_i, R_d$	Yatak iç ve dış yarıçapı	(mm)
U	Yatağın çevresel hızı	(m/s)
$U_1, U_2$	Yatak alt ve üst yüzeyine ait hızlar	(m/s)
u, v, w	x, y, z doğrultularındaki hız bileşenleri	(m/s)
u, v, w	r, $\theta$ , z doğrultularındaki deformasyon miktarları	(mm)
W	Yatak yükü	(N)
$\bar{W}$	Noktasal yük	(N)

$\bar{w}$	$\bar{W}$ noktasal yükü sonucu oluşan sehim	(mm)
ACI	Bilgisayar programında lokma açısı	(rad)
EPS	İterasyon sonunda meydana gelen toplam hata miktarı	-
H2DELTA	Bilgisayar programında $h_2 / \delta$ değeri	-
LR2	Bilgisayar programında $L / R_d$ değeri	-
N, M, S	Yatak lokmasında iterasyon için ağ boyutu	-
SEPS	İterasyonu sonlandırmak için izin verilen toplam hata miktarı	-

## KISALTMALAR

EHD	Elastohidrodinamik
HD	Hidrodinamik

## ŞEKİLLER DİZİNİ

Şekil 1.1	Bir hidrodinamik kaymalı yatak örneği	1
Şekil 3.1	Eğimli plakalar arasında oluşan yağ kama etkisi	6
Şekil 3.2	Yatak İçerisindeki Koordinat Sistemi	9
Şekil 3.3	Yatak geometrik ölçüleri	14
Şekil 3.4	İterasyon için yatak ağ yapısı	15
Şekil 3.5	Lokmaya ait yüzeyler	22
Şekil 3.6	Şaftın hareketi	27
Şekil 3.7	Şaftın lokmaya göre hareketi	28
Şekil 3.8	Şaft üzerindeki çalışma alanı	29
Şekil 3.9	Heaviside fonksiyonu	29
Şekil 4.1	Bilgisayar programı akış şeması	34
Şekil 4.2	Çeşitli yatak profilleri(a) Sabit eğimli (b) Hiperbolik (c) Basamaktip	37
Şekil 6.1	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1$ )	44
Şekil 6.2	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1$ )	44
Şekil 6.3	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1$ )	47
Şekil 6.4	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1$ )	47
Şekil 6.5	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1$ )	50
Şekil 6.6	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1$ )	50
Şekil 6.7	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1$ )	53
Şekil 6.8	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1$ )	53
Şekil 6.9	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1$ )	56

Şekil 6.10	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1$ )	56
Şekil 6.11	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1$ )	59
Şekil 6.12	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1$ )	59
Şekil 6.13	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/2$ )	62
Şekil 6.14	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/2$ )	62
Şekil 6.15	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/2$ )	65
Şekil 6.16	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/2$ )	65
Şekil 6.17	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/2$ )	68
Şekil 6.18	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/2$ )	68
Şekil 6.19	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/2$ )	71
Şekil 6.20	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/2$ )	71
Şekil 6.21	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1/2$ )	74
Şekil 6.22	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1/2$ )	74
Şekil 6.23	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1/2$ )	77
Şekil 6.24	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1/2$ )	77
Şekil 6.25	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/4$ )	80

Şekil 6.26	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/4$ )	80
Şekil 6.27	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/4$ )	83
Şekil 6.28	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/4$ )	83
Şekil 6.29	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/4$ )	86
Şekil 6.30	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/4$ )	86
Şekil 6.31	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/4$ )	89
Şekil 6.32	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/4$ )	89
Şekil 6.33	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1/4$ )	92
Şekil 6.34	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1/4$ )	92
Şekil 6.35	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1/4$ )	95
Şekil 6.36	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1/4$ )	95
Şekil 6.37	Heaviside fonksiyonu	98

## ÇİZELGELER DİZİNİ

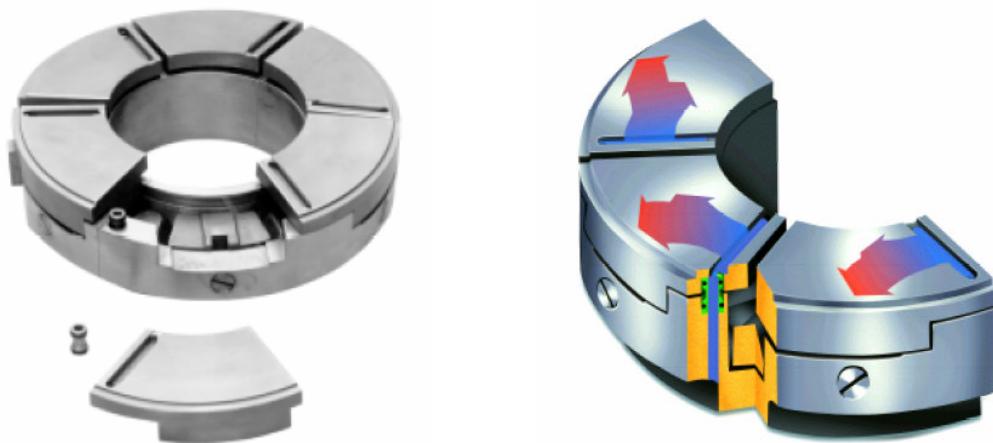
Çizelge 4.1	Çeşitli malzeme çiftleri için yatak performans değerleri	35
Çizelge 6.1	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı $(L/R_d = 1, h_2/\delta = 1)$	42
Çizelge 6.2	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı $(L/R_d = 1, h_2/\delta = 1)$	43
Çizelge 6.3	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri $(L/R_d = 1, h_2/\delta = 1)$	45
Çizelge 6.4	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri $(L/R_d = 1, h_2/\delta = 1)$	46
Çizelge 6.5	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı $(L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1)$	48
Çizelge 6.6	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı $(L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1)$	49
Çizelge 6.7	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri $(L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1)$	51
Çizelge 6.8	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri $(L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1)$	52
Çizelge 6.9	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı $(L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1)$	54
Çizelge 6.10	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı $(L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1)$	55
Çizelge 6.11	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri $(L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1)$	57
Çizelge 6.12	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri $(L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1)$	58
Çizelge 6.13	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı $(L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/2)$	60
Çizelge 6.14	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı $(L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/2)$	61

Çizelge 6.15	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/2$ )	63
Çizelge 6.16	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/2$ )	64
Çizelge 6.17	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/2$ )	66
Çizelge 6.18	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/2$ )	67
Çizelge 6.19	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/2$ )	69
Çizelge 6.20	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/2$ )	70
Çizelge 6.21	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1/2$ )	72
Çizelge 6.22	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1/2$ )	73
Çizelge 6.23	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1/2$ )	75
Çizelge 6.24	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3, h_2/\delta = 1/2$ )	76
Çizelge 6.25	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/4$ )	78
Çizelge 6.26	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/4$ )	79
Çizelge 6.27	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/4$ )	81
Çizelge 6.28	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1, h_2/\delta = 1/4$ )	82
Çizelge 6.29	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/4$ )	84
Çizelge 6.30	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2, h_2/\delta = 1/4$ )	85

Çizelge 6.31	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ , $h_2/\delta = 1/4$ )	87
Çizelge 6.32	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ , $h_2/\delta = 1/4$ )	88
Çizelge 6.33	Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ , $h_2/\delta = 1/4$ )	90
Çizelge 6.34	Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ , $h_2/\delta = 1/4$ )	91
Çizelge 6.35	Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ , $h_2/\delta = 1/4$ )	93
Çizelge 6.36	Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ , $h_2/\delta = 1/4$ )	94
Çizelge 6.37	Deformasyonların grafiksel değerleri	96

## 1. GİRİŞ

Hidrodinamik kaymali yatakların (Şekil 1.1) temel prensibi, birbirlerinden farklı hızda sahip ve aralıkları daralan iki yüzey arasında kuvvet taşıyabilen bir yağ filminin oluşmasıdır. Bu yağ filmini oluşturmada yaşanan problemler, eskiden beri mühendislik uygulamalarında bir sorun teşkil etmektedir ve geniş bir çalışma alanına sahiptir.



Şekil 1.1 Bir hidrodinamik kaymali yatak örneği

1883 yılında Tower, kaymali yataklardaki yukarıda bahsedilen temel prensibe ait gerçeği deneysel olarak bulmuş ve bunun sonucu olarak da kaymali yataklara ilişkin teorik çalışmalar da hız kazanmıştır. Tower'ın deneysel çalışmalarından yola çıkan Reynolds, viskoz bir akışkan olan ağır dönen mile sanki yapışarak mil tarafından hareket ettirilmesi ve yağ katmanları arasındaki kayma gerilmesi nedeni ile mil ve yatak arasındaki daralan kanala itilmesi sonucu yataktaki hidrodinamik yağ basıncının olduğunu kanıtlamış ancak bu sonucun makine konstrüksiyonlarına uygulanabilmesi uzun bir süre almıştır.

Bununla ilgili olarak yapılan çok sayıdaki çalışma neticesinde yatak hesabının yapılabileceği gösterilmiş ve yağ filminde basınç oluşumunun Reynolds denklemi ile ifade edildiği şekilde olduğu kanıtlanmıştır. Bununla birlikte, analitik çözüm her zaman mümkün olmadığından daha ziyade sayısal veya grafiksel çözüm yöntemleri kullanılmak suretiyle çözüm elde edilmeye çalışılmıştır.

Kaymali yatak sistemleri ele alınırken, yatak genişliğinin yatak çapına oranına bağlı olarak sonsuz geniş yatak, dar yatak ve sonlu yatak şeklinde sınıflandırılabilirler.

Bunlar içerisinde gerçeğe en yakın sonuçlar, çalışmayı pratikte uygulanan boyutlar mertebesinde ele alan sonlu yataklarda elde edilmektedir. Bu yaklaşım ile elde edilen sonuçlar yatak tasarımcıları için daha kullanışlı olmaktadır.

Genel olarak, yapılan çalışmalarında hem lokma hem de kayıcının rijid olduğu kabul edilmekte ve bundan dolayı da deformasyona uğramadıkları öngörülmektedir. Bununla birlikte rijid olduğu düşünülen yataklara ait hesaplama sonuçları ile yapılan deneyler neticesinde elde edilen sonuçların birbirlerinden farklı olduğu görülmektedir. Daha sonraki yıllarda (1960 sonrası) ise bu farklılığın nedeni olan deformasyon da dikkate alınarak hesaplama yapılması yoluna gidilmiştir. Bunun sonucu olarak yataklarda elastohidrodinamik (EHD) çalışmaları uygulanmaya başlamıştır.

Yukarıda bahsedilen yatak deformasyonu, lineer elastisite denklemleri ile Reynolds denklemi sayısal olarak (sonlu farklar yöntemi kullanılarak) uygun bir iteratif algoritma yardımıyla çözünlerek bulunabilir.

Kaymalı yatakların ideal şekilde tasarlanabilmesi için tasarım esnasında yatak deformasyonunun ve yağın viskozite değişiminin dikkate alınması gereklidir. Özellikle deformasyonun yağ filmi kalınlığında olması durumunda bu durum büyük bir önem kazanır.

Elastohidrodinamik analiz için, rejim halinde bulunan yağ akış alanındaki basınç dağılımı ile yataktaki elastik deformasyona ait yağlama-elastisite denklemleri beraber çözülmelidir. Bunun yanı sıra, bu çözümlerin yapılabilmesi, çalışma alanına ait birçok kabul yapılmasını gerektirmektedir.

Yapılan bu çalışma kapsamında, yatak ve kayıcı malzemesi için çelik-çelik-çelik-bronz ve çelik-dökme demir malzeme çiftleri kullanılmıştır. Hesaplamalar esnasında yağ viskozitesinin basınçtan bağımsız olduğu (izo-viskoz) ve izo-termal şartların sözkonusu olduğu kabulu yapılmıştır.

## 2- KAYNAK ARAŞTIRMASI

Elastohidrodinamik analizlerde temasın şekline göre noktasal, çizgisel ve yüzeysel temas meydana gelmektedir.

Literatürde noktasal ve çizgisel temaslara ait teorik ve deneysel pek çok çalışma mevcuttur. Bunun yanı sıra kaymalı yatak sistemlerinin EHD analizlerine ait çalışmalar sınırlıdır. Bununla birlikte ülkemizde de bu konuda yapılan çalışmalar oldukça azdır.

Lovell ve Deng (2000) disk üzerindeki pim tribometresini rigid ve deform olabilir yüzeylerdeki kayma sürtünmesi katsayısını etkileyen çeşitli parametreleri araştırmak için kullanmışlardır. Sürtünme katsayıları değerlerini 561 farklı çalışma şartlarındaki durumlar için (çeşitli yağlayıcılar, değişik kayma hızları ve yükler için) bulmuşlardır.

Kudish (2000) düşük young modülüne sahip elastik malzemelerden yapılmış yatakların sayısal analizi ile ilgilenmiştir. Kudish elastik malzemelerden yapılmış yataklardaki lineer hızdan dolayı meydana gelen yüzey deformasyonunu ele alan klasik formülasyondan farklı bir formülasyon kullanmıştır. Reynolds denklemindeki yüzey doğrusal sabitleri, bölgesel temasta bulunan yer değiştirme fonksiyonları ile temsil edilmiştir. Bu yeni formülasyon yumuşak malzemelerde yüzey temasındaki önemli çökmeleri önceden bildirmektedir. Ayrıca çalışmasında, çökme miktarı boyutlarının problem parametrelerine bağımlılığını tanımlamıştır.

Okamoto (2000) yatak rigitliğinin yatak performansı ve eksenel yatakların elastik deformasyonu üzerindeki önemli etkilerini incelemiştir. Yatak rigitliğinin ve yatak boyutunun aynı anda (es zamanlı) değişimisinin yatak performansı üzerine etkisini elastohidrodinamik yağlama teorisini kullanarak incelemiştir.

Osterle ve Saibel (1957) eksenel yatakların elastik deformasyonu ve yük taşıma kapasitesi arasındaki ilişki üzerinde çalışmışlardır. Çalışmalarında, düşük yatak yüklerinde kayıcı ve lokmanın mükemmel rigid kabul edilebileceğini ancak yük miktarı arttıkça bu kabulün geçersiz olduğunu göstermişlerdir. Osterle ve Saibel analizlerinde kayıcıyı mükemmel rigid kabul etmişler ve tüm deformasyonun sadece lokma yüzeyi üzerinde meydana geldiğini göstermişlerdir.

Ashour (1991) tarafından gerçekleştirilen analiz, yataktaki gerçek sınır şartlarını benzetlemeyi amaçlamaktadır. Bu çalışmada, serbest kenar sınır şartları uygulanmış ve

yay destekli lokmalar göz önünde bulundurulmuştur. Reynolds ve biharmonik eğilme denklemleri iteratif yöntem kullanılarak çözülmüştür.

Ashour (1991) elastik destek üzerindeki eksenel yatak lokmasının elastik deformasyonunu Reynolds ve elastiite denklemlerini eş zamanlı çözmek suretiyle belirleyebilecek bir matematik model üzerinde çalışmıştır. Bir izo-viskoz yağlayıcı için bir lokmadaki analizler verilmiştir. İstenilen hedef yüze öngörülen değiştirilmiş algoritma aracılığıyla ulaşabilmek amacıyla, film profilini yavaşça değiştirmek için, yükleme oranında yeni bir yaklaşım kullanılmıştır.

Koç (1990) tarafından geliştirilen teorik model, yağlayıcı filmdeki basınç dağılımını ve yük taşıma kapasitesini ayırıcı bir güç olarak hesaplama yeteneğine sahiptir. Analizi basitleştirmek adına belirli kabuller yapılmıştır.

Berger (1996) özellikle eksenel yatak davranışları ile şaftın eğilme titreşimleri arasındaki ilişki üzerinde çalışmıştır. Shaft, tipik çubuk sonlu elemanlar metodu kullanılarak modellenmiştir ve jiroskopik etkileri içermektedir. Yatağın dinamik davranışının non-lineer olduğu kabul edilmiştir. Dinamik davranış, geçici zaman integrasyonu prosedürü kullanılarak analiz edilmiştir.

Osman (1996) hidrostatik eksenel kaymali yatakların performans karakteristiklerini belirlemek için deneyel bir çalışma sunmuştur. Yağ filmi kalınlığı, yatak cebi basıncı, basınç dağılımı ve yağ akış oranı gibi performans karakterlerinin değerleri ölçülmüştür. İteratif yöntem kullanan özel bir bilgisayar programı, sayısal olarak basınç dağılımını hesaplamak ve diğer performans karakterlerini önceden belirlemek için adapte edilmiştir. Tahmin edilen teorik performans ile deneyel sonuçlar arasında iyi bir uyum elde edilmiştir.

Biao (1993) tarafından yayınlanan bir çalışma, elastohidrodinamik yağlama problemlerinde yüzey elastik deformasyonlarını hesaplamak için basınç profilini oluşturacak yeni bir metot sunmaktadır ve yeni bir sayısal eliptik-paraboloid metot elde edilmiştir. Dowson-Hamrock ve bikuadratik metodların hesaplama doğruluğunu ve sayısal stabilitesini karşılaştırmak için yeni bir yöntem içermektedir. Sonuçlar eliptik-paraboloid metodun yüksek sayısal doğruluk ve daha iyi sayısal stabilitet sağladığını işaret etmektedir.

Eksenel yatakların genel davranışları üzerine teorik bir analiz Kurban ve Yıldırım (2003) tarafından verilmiştir. Yağlama konusunda Reynolds denklemlerini

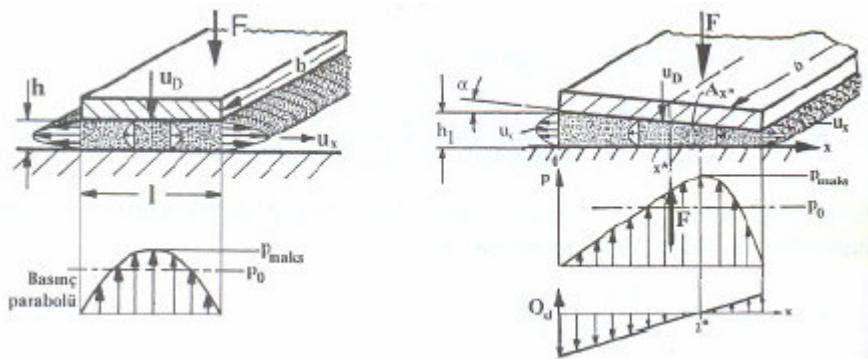
çözmek için sonlu farkların metot adaptasyonunu kullanan bir model program geliştirilmiştir. Eksenel yatağın hidrodinamik davranışları, çeşitli boyutsuz sistem basıncı, yatağın hız ve geometrisi de göz önüne alınarak analiz edilmiştir.

### 3- MATERİYAL ve YÖNTEM

#### 3.1. YAĞLAMA TEORİSİ ve ELASTOHİDRODİNAMİK TEORİ

##### 3.1.1. Yağlama Teorisi

Günümüzde kullanılmakta olan kaymalı yatakların büyük bir kısmını taşıyıcı yağ filminin yatak ile kayıcı arasındaki daralan aralıktaki yüzeylerin izafî hızından dolayı kendiliğinden oluşturduğu hidrodinamik yataklar oluşturmaktadır. Yağ kama etkisinin (Şekil 3.1) bu fiziki olgusu ilk olarak 1883'li yılında Tower tarafından deneysel olarak bulundu. İngiliz fizikçisi Reynolds, bu konu üzerinde çalışmalar yaptı ve viskoz bir akışkan olan yağın dönen mile sanki yapışarak mil tarafından hareket ettirilmesi ve yağ katmanları arasındaki kayma gerilmesi nedeni ile mil ve yatak arasındaki daralan kanala itilmesi sonucu yatakte hidrodinamik yağ basıncının olduğunu kanıtlamıştı.



Şekil 3.1 Eğimli plakalar arasında oluşan yağ kama etkisi

Reynolds, 1886'da yayınlanmış bir çalışmasında, kaymalı yataktaki yağ akışının hidrodinamik (HD) esaslarla incelenileceğini gösterdi.

Gümbel (1911,1925) de yaptığı çalışmalar neticesinde Reynolds'un elde ettiği bağıntılardan kaymalı yatakların pratik hesap ve dizaynında da yararlanılabileceğini belirtmiştir.

Gümbel'in çalışmalarını inceleyen Falz (1926), bu çalışma sonuçlarını mühendis ve tasarımcılar için daha kullanışlı bir biçimde soktu.

Gümbel'in çalışmalarından beri kaymалı yatakların hidrodinamik kanunlara göre hesabı, pek çok sayıdaki çalışmalarla pratik olarak doğrulanmış ve teorik olarak da birçok yatak şekilleri ile sınır şartları için incelenmiştir.

Günümüzde kaymалı yataklar için yağ filmi ve basıncı hidrodinamik ve termodinamik kanunlarla yardımıyla iyi bir şekilde analiz edilebilmektedir. Bununla birlikte çözüm esnasındaki matematik işlemler karmaşık olup daha ziyade -bu çalışma esnasında da kullanılan- sayısal veya grafiksel çözüme başvurulmaktadır.

### **3.1.2. Hidrodinamik Teori**

Hidrodinamik kaymali yataktan yağ, kayıcı ile yatak arasındaki izafi hızdan dolayı dönüş yönünde daralan bir aralığa itilmekte, bunun sonucu olarak yalda bir kama etkisi oluşmakta, bu da bir basınç ve dolayısıyla da bir kaldırma kuvveti oluşturmaktadır. Bununla birlikte oluşan basınç dağılımını çeşitli parametreler etkilemektedir (bağlı hız, viskozite, vs. gibi).

Kaymali yataklarda yağın hareketi, akışkanlar mekanığından bilinen, çeşitli kaynaklarda da geniş bir şekilde yer alan viskoz akışkanların hareket denklemleri ile incelenebilir.

1. Navier-Stokes Denklemi:

$$\rho \frac{D\mathbf{v}}{Dt} = -\text{grad } p + \eta \cdot \Delta \mathbf{v} + \phi \quad (3.1)$$

2. Sürekliklik Denklemi (sıkıştırılamayan ortam için):

$$\text{div}(\vec{v}) = \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial w}{\partial z} = 0 \quad (3.2)$$

3. Enerjinin Korunumu Prensibi:

$$\rho \cdot c \cdot \frac{DT}{Dt} = \lambda \cdot \Delta T + \eta \cdot \phi \quad (3.3)$$

4. Isı İletim Denklemi:

$$\dot{q} = -\int \lambda \frac{\partial \vartheta}{\partial n} dA \quad (3.4)$$

5. Yağın Hal Denklemi:

$$\eta = \eta(T, p) \quad (3.5)$$

Burada geçen ifadelerin anlamları şu şekildedir:

$\bar{v} = u.i + v.j + w.k$	: Yağ hızının vektörel ifadesi
i, j, k	: Birim vektörler
u, v, w	: Hızın x, y, z yönündeki bileşenleri
p	: Yağ basıncı
t	: Zaman
$\frac{D}{Dt}$	: Zamana göre toplam diferansiyel
$\eta$	: Yağın dinamik viskozitesi
$\rho$	: Yağın yoğunluğu
c	: Yağın özgül ısısı
T	: Yağ film sıcaklığı
$\phi$	: Disipasyon fonksiyonu (Sürtünme ile ısuya dönüsen enerji)
n	: Yüzeye dik yönündeki normal vektör
A	: Yatak alanı

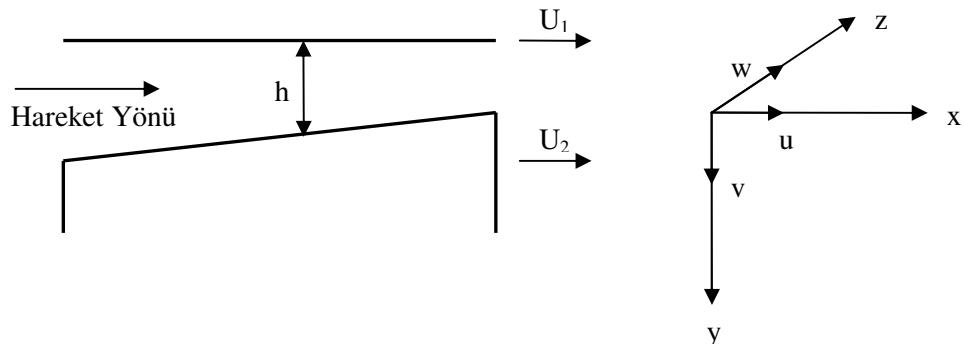
Yukarıda verilen deklemeler sayesinde problem net bir şekilde ifade edilir.

Bu denklemelerin analitik çözümü mümkün olmamakla birlikte, sayısal çözüm çok zor ve kapsamlı işlemler gerektirmektedir. Bununla birlikte, kaymalı yatak hesapları için pratikte de kabul görmüş ve doğruluğu kanıtlanmış aşağıdaki kabuller yapılır:

1.  $\eta \approx$  sabit (Her ne kadar zamanla yatak ısınıp, sıcaklıkla viskozite azalırsa da basıncın artmasıyla viskozitenin de artması bunu dengeler).
2. Atalet kuvvetleri sürtünme kuvvetlerinin yanına ihmali edilebilir.
3. Kayıcı ve yatağın birbirlerine temas yüzeyleri ideal pürüzsüzdür.
4. Yatak yüzeylerinin eğimleri azdır. Yağ filmi kalınlığı h'nin çevresel yönündeki değişimi azdır.
5. Yatak içerisindeki yağın hızı küçük bir h aralığında U'dan sıfıra düşmektedir. Yani, y-ekseni yönündeki hız gradyeni yüksek olup diğer eksenler yönündeki gradyenler bunun yanında ihmali edilebilir.
6. Birinci ve daha yüksek dereceli x ve z yönündeki hız gradyenleri y-yönündekine göre ihmali edilebilir.
7. Akışkana etkiyen dış kuvvetler (ağırlık) viskozite kuvvetlerinin yanında ihmali edilebilir.

8. Normal çalışma koşullarında yatak içerisindeki akış laminerdir.
9. Akışkan ile yatak yüzeyleri arasında kayma yoktur.

Yatak içerisindeki koordinat ekseni aşağıdaki gibidir (Şekil 3.2).



Şekil 3.2 Yatak İçerisindeki Koordinat Sistemi

Bu kabuller esas alınarak Navier - Stokes denklemi:

$$\frac{\partial P}{\partial x} = \frac{\partial \tau}{\partial y} \quad (3.6)$$

$$\tau = \mu \cdot \frac{\partial u}{\partial y} \text{ olduğundan} \quad (3.7)$$

$$\frac{\partial p}{\partial x} = \mu \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} \quad (3.8)$$

$$\frac{\partial p}{\partial y} = 0 \quad (3.9)$$

$$\frac{\partial p}{\partial z} = \mu \cdot \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} \quad (3.10)$$

Süreklik denklemi:

$$\frac{\partial(\rho \cdot v)}{\partial y} = - \frac{\partial(\rho \cdot u)}{\partial x} - \frac{\partial(\rho \cdot w)}{\partial z} \quad (3.11)$$

şeklinde yazılır.

(3.8) denklemi y'ye göre iki defa integre edilip ve sınır şartları olarak

$y = 0$  için  $u = U_1$ ;  $y = h$  için  $u = U_2$  uygulanırsa,

$$u = \frac{1}{2\mu} \cdot \frac{\partial p}{\partial x} \cdot y \cdot (y - h) + \frac{h - y}{h} \cdot U_1 + \frac{y}{h} U_2 \quad (3.12)$$

hız denklemi bulunur. Yüzeylerin  $z$ -yönünde hareket etmediği kabul edilir ve (3.10) denklemi  $y=0$  için  $w=0$ ,  $y=h$  için  $w=0$  sınır şartlarında integre edilirse,

$$w = \frac{1}{2\mu} \cdot \frac{\partial p}{\partial z} \cdot y \cdot (y - h) \quad (3.13)$$

hız denklemi elde edilir. (3.11) denkleminde  $u$  ve  $w$  yerine (3.12) ve (3.13) ifadelerindeki değerleri yazılıarak  $y$ 'ye göre integre edilip  $y=0$  için  $v=V$ ,  $y=h$  için  $v=0$  sınır şartları konulup gerekli işlemler yapılrsa sıvı sürtünmesinin genel denklemi:

$$\frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{\rho \cdot h^3}{\mu} \cdot \frac{\partial p}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{\rho \cdot h^3}{\mu} \cdot \frac{\partial p}{\partial z} \right) = 6 \cdot (U_1 - U_2) \cdot \frac{\partial (\rho \cdot h)}{\partial x} + 12 \cdot \rho \cdot V \quad (3.14)$$

şeklinde elde edilir. Bu denklem akışkan tabakasında oluşan basınç yayılışını en genel şekilde veren diferansiyel denklemdir. Buna göre akışkan tabakasındaki basınç :

- Akışkan tabakasının kalınlığına ( $h$ ), akışkanın viskozitesine ( $\mu$ ) ve yoğunluğuna ( $\rho$ );
- Akışkan tabakası kalınlığının veya yoğunluğunun yüzeylerin hareket yönüne göre değişmesine  $\frac{\partial (\rho \cdot h)}{\partial x}$  ;
- Yüzeylerin  $x$  ve  $y$  doğrultularındaki  $(U_1 - U_2)$  ve  $V$  izafi hızlarına bağlıdır.

$(U_1 - U_2)$  yağ tabakasının uzunluğuna yani  $x$ -doğrultusuna,  $V$  ise yağ tabakasının dikine yani  $y$ -doğrultusuna göre izafi hızlardır. Yağ tabakasına normal olan  $V$  hızı eksenel yataklarda kayma yüzeylerinden birisinin bizzat bu yönde hareket etmesi ile sağlanır. Radyal yataklarda ise bu hız kayma yüzeylerinin açısal hareketine ve mil merkezinin hareketine bağlı olarak meydana gelebilir. Şöyled ki, mil merkezinin hareketinden oluşan radyal hız  $V_0$  ile ifade edilirse radyal yataklar için (3.14) denklemi:

$$\frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{\rho \cdot h^3}{\mu} \cdot \frac{\partial p}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{\rho \cdot h^3}{\mu} \cdot \frac{\partial p}{\partial z} \right) = 6 \cdot (U_1 - U_2) \cdot \frac{\partial (\rho \cdot h)}{\partial x} + 12 \cdot \rho \cdot V_0 \quad (3.14)$$

olarak yazılır.

Yukarıdaki denklem sıkıştırılamayan akışkanlar için ( $\rho=\text{sabit}$ ) düzenlenirse,

$$\frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{h^3}{\mu} \cdot \frac{\partial p}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{h^3}{\mu} \cdot \frac{\partial p}{\partial z} \right) = 6(U_1 - U_2) \cdot \frac{\partial h}{\partial x} + 12V_0 \quad (3.15)$$

olarak yazılır.

Pratikte genellikle yatak sabit olduğuna göre  $U_2 = 0$  olur. Radyal yataklarda milin hızı  $U_1 = U = w.r$  olarak düşünülür ve mil merkezinin hareketi dolayısıyla oluşan radyal hız çok küçük olduğundan ihmal edilirse (3.15) denklemi,

$$\frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{h^3}{\mu} \cdot \frac{\partial p}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{h^3}{\mu} \cdot \frac{\partial p}{\partial z} \right) = 6U \frac{\partial h}{\partial x} \quad (3.16)$$

olarak bulunur. Bunun yanı sıra yağ viskozitesinin sabit olduğu kabul edilirse, hidrodinamik sıvı sürtünmesinin genel denklemi;

$$\frac{\partial}{\partial x} \left( h^3 \cdot \frac{\partial p}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left( h^3 \cdot \frac{\partial p}{\partial z} \right) = 6U \cdot \mu \cdot \frac{\partial h}{\partial x} \quad (3.17)$$

şeklinde basit bir hal alır ve Reynolds denklemi adını taşır. Aynı denklem silindirik koordinatlarda;

$$\frac{\partial}{\partial r} \left( rh^3 \frac{\partial p}{\partial r} \right) + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( h^3 \frac{\partial p}{\partial \theta} \right) = 6U \mu \frac{\partial h}{\partial \theta} \quad (3.18)$$

şeklinde yazılır.

### 3.1.3. Elastohidrodinamik Yağlama Teorisi

Elastohidrodinamik yağlama kısaca “elastik deformasyonların hesaba katıldığı hidrodinamik yağlama” olarak tanımlanabilir.

Yüksek basıncın sözkonusu olduğu yerlerde EHD olayı belirgin bir şekilde kendini gösterir. Nokta, çizgi ve yüzey teması şeklinde gerçekleşen elastohidrodinamik deformasyonlara örnek olarak yuvarlanmalı yataklar (noktasal), dişli çarklar (çizgisel) ve çalışma konumuz olan kaymалı yataklar (yüzeysel) verilebilir.

Yüzeysel temaslardaki elastohidrodinamik deformasyonlar 1960'lı yıllarda sonra ele alınmaya başlamış, bunun sonucu olarak da bu konuda yapılan çalışmalar yetersiz kalmıştır. Ancak günümüzde teorik ve deneysel açıdan üzerinde çalışmaların yoğunlaştığı bir konu olma özelliği göstermektedir.

### **3.1.3.1. Kaymalı Yataklarda EHD Olayının Ele Alınışı**

Elastohidrodinamik yağlama konusu üzerinde son elli yıldan beri çalışılmakta olup olayın meydana gelme şekli yeni yeni anlaşılmaya başlanmıştır. Çalışma konumuzun da temelini oluşturan bu olayda, yağılmış yüzeylerin temas anında yüksek basınç nedeniyle elastik şekil değiştirmeleri sözkonusudur.

Kaymalı yataklardaki EHD analizi, elastisite teorisindeki gerilme-şekil değiştirme bağıntıları ile hidrodinamiğin basınç dağılımını veren Reynolds denkleminin karşılıklı bir etkileşim içinde kullanılmasına dayanır.

Bu çalışmanın da konusunu oluşturan EHD analizi şu şekilde uygulanmaktadır:

Reynolds denklemi, yağ filmi kalınlığı yatak boyunca eğimle orantılı olduğu kabul edilerek çözülür. Bu sayede yataktaki basınç dağılımı elde edilmiş olur. Bu basınç dağılımı ve gerilme-şekil değiştirme (bünye) denklemleri yardımıyla elastik deformasyonlar hesaplanır. Elde edilen deformasyon miktarları başlangıçtaki yağ filmi kalınlığına ilave edilerek yeni yağ filmi kalınlığı elde edilir. Bu noktadan sonra işlemlere az önce anlatıldığı gibi devam edilerek işlem bir iterasyon haline getirilir. Iterasyon işlemleri esnasında daha önceden belirlenen hata payı oranı sağlandıkça elde edilen değerler nihai değerleri göstermektedir. Bu konu ilerleyen bölümlerde daha detaylı olarak ele alınmaktadır.

## 3.2. TEORİ ve PROBLEMİN MATEMATİK MODELİNİN KURULMASI

Bir EHD analizi, yağ akış alanındaki daimi hal basınç dağılımı ve yataktaki elastik deformasyona ait bütün yağlama ve elastisite eşitliklerinin beraber çözümünü gerektirir. Çalışma konusu kaymalı yatak olduğu için analiz daha kapsamlı ve hesaplama açısından fazla zaman alıcı hale gelmektedir. Bu çalışmada Reynolds denklemini ve elastisite denklemlerini çözmek için sonlu farklar yöntemi kullanılmıştır.

### 3.2.1. Hidrodinamik Analizler

Akış alanına ait büyüklüklerden olan basınç ve sıcaklık dağılımı, viskozite değişimi ve hız, daha önce verilmiş olan eşitlikler yardımıyla bulunabilir. Bununla birlikte, çalışmada sıcaklık sabit kabul edildiğinden yağın hal denklemi sadece basınçla bağlı olur (yağ filmi sıcaklığının cebri soğutma ile istenilen bir sıcaklık değerinde sabit tutulabileceği kabul edilmektedir). Bunun yanı sıra yağ filmi kalınlığının ise deformasyon öncesi yatak genişliği boyunca eğimle orantılı olarak değiştiği kabul edilmektedir. Yağ basıncı nedeniyle kayıcı ve lokmada meydana gelecek olan deformasyonlar sonucu değişecek olan yağ filmi kalınlığı, deformasyon miktarlarının başlangıçtaki yağ film kalınlığına ilave edilmesiyle bulunmaktadır.

Kaymalı yataklar ile ilgi olarak daha önce yapılan kabuller çerçevesinde Reynolds denklemi silindirik koordinatlarda (3.18) denklemi ile,

$$\frac{\partial}{\partial r} \left( r h^3 \frac{\partial p}{\partial r} \right) + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( h^3 \frac{\partial p}{\partial \theta} \right) = 6U\mu \frac{\partial h}{\partial \theta}$$

şeklinde verilmiştir.

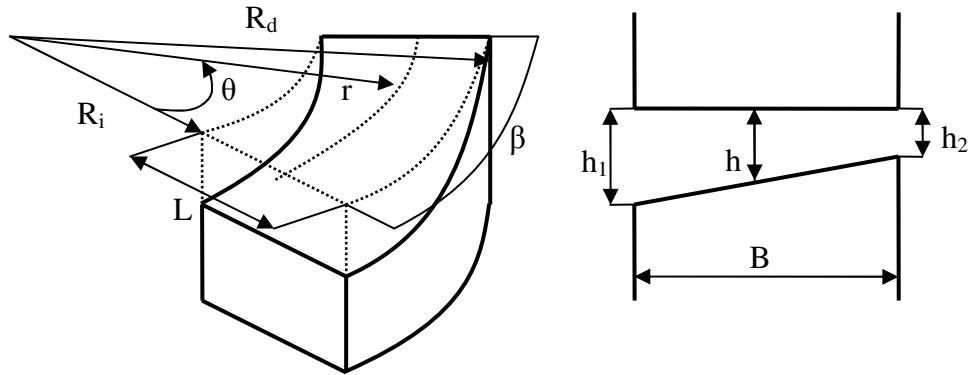
#### 3.2.1.1. Reynolds Denkleminin Boyutsuzlaştırılması ve Çözülmesi

Daha önce elde edilen boyutlu haldeki Reynolds denklemi

$$\frac{\partial}{\partial r} \left( r h^3 \frac{\partial p}{\partial r} \right) + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( h^3 \frac{\partial p}{\partial \theta} \right) = 6U\mu \frac{\partial h}{\partial \theta}$$

şeklindeydi.

Reynolds diferansiyel denklemi, boyutsuz denklemler kullanmak suretiyle ele alınan probleme ait birtakım değerlerden bağımsız çalışmak mümkün olduğundan, aşağıda tanımlanan boyutsuzlaştırma parametreleri yardımıyla boyutsuz hale getirilir.



Şekil 3.3 Yatak geometrik ölçüler

$$\bar{r} = \frac{r}{R_d}$$

$$\bar{h} = \frac{h}{\delta}$$

$$L = R_d - R_i$$

$$\delta = h_1 - h_2 \quad (3.19)$$

$$h = h_2 + \delta \left( 1 - \frac{\theta}{\beta} \right)$$

$$U = 2\pi r N = 2\pi \bar{r} R_d N$$

$$\bar{P} = \frac{P}{\mu N} \left( \frac{\delta}{L} \right)^2$$

Bu ifadeler ana denklemde yerine konulursa,

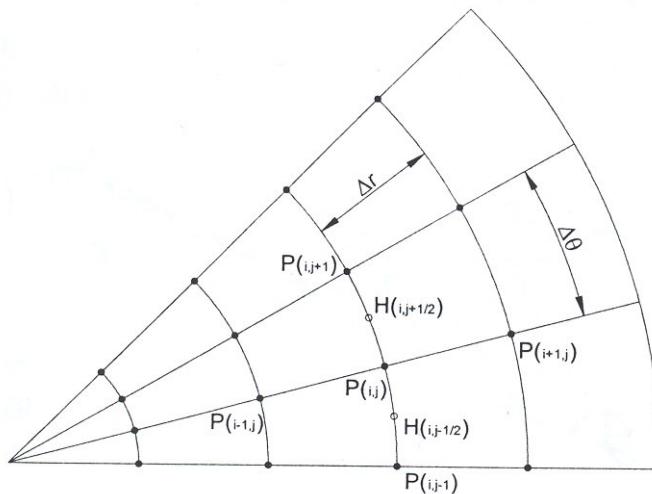
$$\begin{aligned} & \frac{\partial}{R_d \partial \bar{r}} \left( \bar{r} R_d \delta^3 \bar{h}^3 \frac{\partial}{R_d \partial \bar{r}} \left( \bar{P} \mu N \left( \frac{L}{\delta} \right)^2 \right) \right) + \frac{1}{\bar{r} R_d} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \delta^3 \bar{h}^3 \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \bar{P} \mu N \left( \frac{L}{\delta} \right)^2 \right) \right) \\ &= 6.2 \cdot \pi \cdot R_d \bar{r} N \mu \frac{\partial}{\partial \theta} (\delta \bar{h}) \end{aligned} \quad (3.20)$$

Buradan da,

$$\frac{\partial}{\partial r} \left( \bar{r} \bar{h}^3 \frac{\partial \bar{P}}{\partial r} \right) + \frac{1}{\bar{r}} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \bar{h}^3 \frac{\partial \bar{P}}{\partial \theta} \right) = 12 \pi \bar{r} \left( \frac{R_d}{L} \right)^2 \frac{\partial \bar{h}}{\partial \theta} \quad (3.21)$$

şeklinde boyutsuz hale getirilmiş olur.

Boyutsuz hale getirilmiş Reynolds diferansiyel denklemi sonlu farklar yöntemi kullanılarak iteratif hale getirilir. Bunun için yatak yüzeyi ağ yapısında bölünür (Şekil 3.4) ve bu ağ yapısındaki bir  $(i,j)$  noktası için sonlu fark formülü aşağıdaki gibi yazılır.



Şekil 3.4 İterasyon için yatak ağ yapısı

$$\begin{aligned} & h_{i,j}^3 r_{i+1} \frac{P_{i+1,j} - P_{i,j}}{\Delta r^2} - h_{i,j}^3 r_{i-1} \frac{P_{i,j} - P_{i-1,j}}{\Delta r^2} + \frac{1}{r_i} \left( h_{i,j+1/2}^3 \frac{P_{i,j+1} - P_{i,j}}{\Delta \theta^2} - h_{i,j-1/2}^3 \frac{P_{i,j} - P_{i,j-1}}{\Delta \theta^2} \right) \\ & = 12 \pi r_i \left( \frac{R_d}{L} \right)^2 \frac{h_{i,j+1/2} - h_{i,j-1/2}}{\Delta \theta} \end{aligned} \quad (3.22)$$

### 3.2.2. Yatak Deformasyon Analizi

Yataktaki deformasyon, temasın geniş bir yüzey şeklinde olmasından dolayı, bünye denklemleri kullanılarak elde edilir.

#### 3.2.2.1. Bünye Denklemleri

Cisimde oluşan gerilme ve deformasyonlar ile buna neden olan dış etkiler arasındaki bağıntıyı gösteren ve malzemeye ait sabitleri içeren denklemlere bünye

denklemleri denmektedir. Deformasyon alanlarının hesaplanması mümkün kılan bu denklemler sürekli ortamlar mekaniğinden bilinen elastisite denklemleridir.

Sıkışabilir ve lineer elastik bir malzeme için bünye denklemi:

$$\tau_{kl} = \lambda \varepsilon_{ii} \delta_{kl} + 2\mu \varepsilon_{kl} \quad (3.23)$$

olarak verilmektedir. Burada:  $\delta_{kl}$ : Kronecker deltası,  $\varepsilon_{kl}$ : birim şekil değiştirme tansörüdür. Burada,  $u = (r, \theta, z)$  radyal,  $v = (r, \theta, z)$  teğetsel,  $w = (r, \theta, z)$  eksenel doğrultudaki yer değiştirmeleri alarak en genel şekilde deformasyon hesaplanmak istenmektedir. Bu durumda  $\varepsilon_{kl}$  tansörünün silindirik koordinatlardaki bileşenleri aşağıda yazıldığı gibidir.

$$\lambda = \frac{\nu E}{(1+\nu)(1-2\nu)}$$

$$\mu = \frac{E}{2(1+\nu)} = G$$

$$\varepsilon_r = \frac{\partial u}{\partial r}$$

$$\varepsilon_\theta = \frac{u}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} \quad (3.24)$$

$$\varepsilon_z = \frac{\partial w}{\partial z}$$

$$\gamma_{r\theta} = \frac{1}{2} \left( \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} \right)$$

$$\gamma_{rz} = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial r} \right)$$

$$\gamma_{\theta z} = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial v}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial w}{\partial \theta} \right)$$

(3.24)'teki ifadeleri (3.23) ifadesinde kullanarak gerilme tansörü bileşenleri açık olarak aşağıdaki gibi yazılır.

$$\sigma_r = (\lambda + 2\mu)\varepsilon_r + \lambda(\varepsilon_\theta + \varepsilon_z)$$

$$\sigma_\theta = (\lambda + 2\mu)\varepsilon_\theta + \lambda(\varepsilon_r + \varepsilon_z)$$

$$\sigma_z = (\lambda + 2\mu)\varepsilon_z + \lambda(\varepsilon_r + \varepsilon_\theta)$$

$$\tau_{r\theta} = 2\mu\gamma_{r\theta} \quad (3.25)$$

$$\tau_{rz} = 2\mu\gamma_{rz}$$

$$\tau_{\theta z} = 2\mu\gamma_{\theta z}$$

Genel halde,

$$\tau_{kl,k} + \rho f_l = \rho \ddot{u}_l \quad (3.26)$$

şeklinde ifade edilen denge denklemi, problemde kütle kuvveti olmadığı ( $f_l=0$ ) ve problem statik bir problem olduğundan ( $\ddot{u}_l=0$ ),

$$\tau_{kl,k} = 0 \quad (3.27)$$

ifadesine indirgenir. Bu durumda (3.27) ifadesi silindirik koordinatlarda açık olarak,

$$\frac{\partial \sigma_r}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \tau_{r\theta}}{\partial \theta} + \frac{\partial \tau_{rz}}{\partial z} + \frac{1}{r} (\sigma_r - \sigma_\theta) = 0 \quad (i)$$

$$\frac{\partial \tau_{r\theta}}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \sigma_\theta}{\partial \theta} + \frac{\partial \tau_{\theta z}}{\partial z} + \frac{2}{r} \tau_{r\theta} = 0 \quad (ii) \quad (3.28)$$

$$\frac{\partial \tau_{rz}}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \tau_{\theta z}}{\partial \theta} + \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} + \frac{\tau_{rz}}{r} = 0 \quad (iii)$$

şeklinde yazılır. (3.24) ve (3.25) ifadelerindeki gerilme bileşenleri (3.28)'deki denklemelerde yerlerine konulduğunda ifadeler şu hale gelir:

$$(i) \quad \frac{\partial \sigma_r}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \tau_{r\theta}}{\partial \theta} + \frac{\partial \tau_{rz}}{\partial z} + \frac{1}{r} (\sigma_r - \sigma_\theta) = 0$$

$$\begin{aligned} & \frac{\partial}{\partial r} [(\lambda + 2\mu)\varepsilon_r + \lambda(\varepsilon_\theta + \varepsilon_z)] + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} (2\mu\gamma_{r\theta}) + \frac{\partial}{\partial z} (2\mu\gamma_{rz}) \\ & + \frac{1}{r} [(\lambda + 2\mu)\varepsilon_r + \lambda(\varepsilon_\theta + \varepsilon_z) - (\lambda + 2\mu)\varepsilon_\theta - \lambda(\varepsilon_r + \varepsilon_z)] = 0 \end{aligned}$$

olup,

$$\begin{aligned} & \frac{\partial}{\partial r} \left[ (\lambda + 2\mu) \frac{\partial u}{\partial r} + \lambda \left( \frac{u}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} + \frac{\partial w}{\partial z} \right) \right] + \frac{\mu}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} \right) \\ & + \mu \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial r} \right) + \frac{2\mu}{r} \left( \frac{\partial u}{\partial r} - \frac{u}{r} - \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} \right) = 0 \end{aligned}$$

Buradan,

$$\begin{aligned} & (\lambda + 2\mu) \frac{\partial^2 u}{\partial r^2} + \frac{\mu}{r^2} \frac{\partial^2 u}{\partial \theta^2} + \mu \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} + \frac{\lambda + \mu}{r} \frac{\partial^2 v}{\partial r \partial \theta} + (\lambda + \mu) \frac{\partial^2 w}{\partial r \partial z} + \frac{\lambda + 2\mu}{r} \frac{\partial u}{\partial r} \\ & - \frac{3\mu}{r^2} \frac{\partial v}{\partial \theta} - \frac{2\mu u}{r^2} = 0 \end{aligned} \quad (3.29)$$

elde edilir.

$$(ii) \quad \frac{\partial \tau_{r\theta}}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \sigma_\theta}{\partial \theta} + \frac{\partial \tau_{\theta z}}{\partial z} + \frac{2}{r} \tau_{r\theta} = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial r} (2\mu \gamma_{r\theta}) + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} [(\lambda + 2\mu) \epsilon_\theta + \lambda (\epsilon_r + \epsilon_z)] + \frac{\partial}{\partial z} (2\mu \gamma_{\theta z}) + \frac{2}{r} (2\mu \gamma_{r\theta}) = 0$$

olup,

$$\begin{aligned} & \mu \frac{\partial}{\partial r} \left( \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} \right) + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} \left[ (\lambda + 2\mu) \left( \frac{u}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} \right) + \lambda \left( \frac{\partial u}{\partial r} + \frac{\partial w}{\partial z} \right) \right] + \\ & + \mu \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{\partial v}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial w}{\partial \theta} \right) + \frac{2\mu}{r} \left( \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} \right) = 0 \end{aligned}$$

Buradan,

$$\begin{aligned} & \mu \frac{\partial^2 v}{\partial r^2} + \frac{\lambda + 2\mu}{r^2} \frac{\partial^2 v}{\partial \theta^2} + \mu \frac{\partial^2 v}{\partial z^2} + \frac{\lambda + \mu}{r} \frac{\partial^2 u}{\partial r \partial \theta} + \frac{\lambda + \mu}{r} \frac{\partial^2 w}{\partial \theta \partial z} + \frac{\mu}{r} \frac{\partial v}{\partial r} \\ & + \frac{\lambda + 4\mu}{r^2} \frac{\partial u}{\partial \theta} - \frac{2\mu v}{r^2} = 0 \end{aligned} \quad (3.30)$$

elde edilir.

$$(iii) \quad \frac{\partial \tau_{rz}}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial \tau_{\theta z}}{\partial \theta} + \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} + \frac{\tau_{rz}}{r} = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial r} (2\mu \gamma_{rz}) + \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} (2\mu \gamma_{\theta z}) + \frac{\partial}{\partial z} [(\lambda + 2\mu) \epsilon_z + \lambda (\epsilon_r + \epsilon_\theta)] + \frac{1}{r} (2\mu \gamma_{rz}) = 0$$

olup,

$$\begin{aligned} & \mu \frac{\partial}{\partial r} \left( \frac{\partial u}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial w}{\partial r} \right) + \frac{\mu}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \frac{\partial v}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial w}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left[ (\lambda + 2\mu) \frac{\partial w}{\partial z} + \lambda \left( \frac{u}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} + \frac{\partial u}{\partial r} \right) \right] \\ & + \frac{\mu}{r} \left( \frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial r} \right) = 0 \end{aligned}$$

Buradan,

$$\begin{aligned} \mu \frac{\partial^2 w}{\partial r^2} + \frac{\mu}{r^2} \frac{\partial^2 w}{\partial \theta^2} + (\lambda + 2\mu) \frac{\partial^2 w}{\partial z^2} + (\lambda + \mu) \frac{\partial^2 u}{\partial r \partial z} + \frac{\lambda + \mu}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta \partial z} \\ + \frac{\mu}{r} \frac{\partial w}{\partial r} + \frac{\lambda + \mu}{r} \frac{\partial u}{\partial z} = 0 \end{aligned} \quad (3.31)$$

elde edilir.

Yukarıda bulunan (3.29), (3.30) ve (3.31) denklemlerinin problemin çözümünde kullanabilmesi için denklemlerin sonlu fark ifadeleri şeklinde yazılması gerekmektedir. Bunun için kullanılacak sonlu fark formülleri şunlardır:

1.türev için ileri ve geri sonlu fark formülleri:

$$\left. \frac{\partial u}{\partial r} \right|_{i,j,k} = \frac{-u_{i+2,j,k} + 4u_{i+1,j,k} - 3u_{i,j,k}}{2\Delta r}, \left. \frac{\partial u}{\partial r} \right|_{i,j,k} = \frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i-1,j,k} + u_{i-2,j,k}}{2\Delta r} \quad (3.32)$$

1.türev için merkezi sonlu fark formülü:

$$\left. \frac{\partial u}{\partial r} \right|_{i,j,k} = \frac{u_{i+1,j,k} - u_{i-1,j,k}}{2\Delta r} \quad (3.33)$$

2.türev için merkezi sonlu fark formülü:

$$\left. \frac{\partial^2 u}{\partial r \partial \theta} \right|_{i,j,k} = \frac{u_{i+1,j+1,k} + u_{i-1,j-1,k} - u_{i-1,j+1,k} - u_{i+1,j-1,k}}{4\Delta r \Delta \theta} \quad (3.34)$$

(3.32), (3.33) ve (3.34) ifadelerinin (3.29), (3.30) ve (3.31) denklemlerinde gerekli yerlere yazılması durumunda ifadeler aşağıdaki hale gelecektir.

(3.29) denklemi şu şekilde idi:

$$\begin{aligned} (\lambda + 2\mu) \frac{\partial^2 u}{\partial r^2} + \frac{\mu}{r^2} \frac{\partial^2 u}{\partial \theta^2} + \mu \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} + \frac{\lambda + \mu}{r} \frac{\partial^2 v}{\partial r \partial \theta} + (\lambda + \mu) \frac{\partial^2 w}{\partial r \partial z} + \frac{\lambda + 2\mu}{r} \frac{\partial u}{\partial r} \\ - \frac{3\mu}{r^2} \frac{\partial v}{\partial \theta} - \frac{2\mu u}{r^2} = 0 \end{aligned}$$

Buradan,

$$\begin{aligned}
& (\lambda + 2\mu) \frac{u_{i+1,j,k} - 2u_{i,j,k} + u_{i-1,j,k}}{\Delta r^2} + \frac{\mu}{r_i^2} \frac{u_{i,j+1,k} - 2u_{i,j,k} + u_{i,j-1,k}}{\Delta \theta^2} \\
& + \mu \frac{u_{i,j,k+1} - 2u_{i,j,k} + u_{i,j,k-1}}{\Delta z^2} + \frac{\lambda + \mu}{r_i} \frac{v_{i+1,j+1,k} + v_{i-1,j-1,k} - v_{i-1,j+1,k} - v_{i+1,j-1,k}}{4\Delta r \Delta \theta} \\
& + (\lambda + \mu) \frac{w_{i+1,j,k+1} + w_{i-1,j,k-1} - w_{i-1,j,k+1} - w_{i+1,j,k-1}}{4\Delta r \Delta z} \\
& + \frac{\lambda + 2\mu}{r_i} \frac{u_{i+1,j,k} - u_{i-1,j,k}}{2\Delta r} - \frac{3\mu}{r_i^2} \frac{v_{i,j+1,k} - v_{i,j-1,k}}{2\Delta \theta} - \frac{2\mu u_{i,j,k}}{r_i^2} = 0
\end{aligned} \tag{3.35}$$

elde edilir.

(3.30) denklemi şu şekildeydi:

$$\begin{aligned}
& \mu \frac{\partial^2 v}{\partial r^2} + \frac{\lambda + 2\mu}{r^2} \frac{\partial^2 v}{\partial \theta^2} + \mu \frac{\partial^2 v}{\partial z^2} + \frac{\lambda + \mu}{r} \frac{\partial^2 u}{\partial r \partial \theta} + \frac{\lambda + \mu}{r} \frac{\partial^2 w}{\partial \theta \partial z} + \frac{\mu}{r} \frac{\partial v}{\partial r} \\
& + \frac{\lambda + 4\mu}{r^2} \frac{\partial u}{\partial \theta} - \frac{2\mu v}{r^2} = 0
\end{aligned}$$

Buradan,

$$\begin{aligned}
& \mu \frac{v_{i+1,j,k} - 2v_{i,j,k} + v_{i-1,j,k}}{\Delta r^2} + \frac{\lambda + 2\mu}{r_i^2} \frac{v_{i,j+1,k} - 2v_{i,j,k} + v_{i,j-1,k}}{\Delta \theta^2} \\
& + \mu \frac{v_{i,j,k+1} - 2v_{i,j,k} + v_{i,j,k-1}}{\Delta z^2} + \frac{\lambda + \mu}{r_i} \frac{u_{i+1,j+1,k} + u_{i-1,j-1,k} - u_{i-1,j+1,k} - u_{i+1,j-1,k}}{4\Delta r \Delta \theta} \\
& + \frac{\lambda + \mu}{r_i} \frac{w_{i,j+1,k+1} + w_{i,j-1,k-1} - w_{i,j+1,k-1} - w_{i,j-1,k+1}}{4\Delta \theta \Delta z} + \frac{\mu}{r_i} \frac{v_{i+1,j,k} - v_{i-1,j,k}}{2\Delta r} \\
& + \frac{\lambda + 4\mu}{r_i^2} \frac{u_{i,j+1,k} - u_{i,j-1,k}}{2\Delta \theta} - \frac{2\mu v_{i,j,k}}{r_i^2} = 0
\end{aligned} \tag{3.36}$$

elde edilir.

(3.31) denklemi şu şekildeydi:

$$\begin{aligned}
& \mu \frac{\partial^2 w}{\partial r^2} + \frac{\mu}{r^2} \frac{\partial^2 w}{\partial \theta^2} + (\lambda + 2\mu) \frac{\partial^2 w}{\partial z^2} + (\lambda + \mu) \frac{\partial^2 u}{\partial r \partial z} + \frac{\lambda + \mu}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta \partial z} \\
& + \frac{\mu}{r} \frac{\partial w}{\partial r} + \frac{\lambda + \mu}{r} \frac{\partial u}{\partial z} = 0
\end{aligned}$$

Buradan,

$$\begin{aligned}
& \mu \frac{w_{i+1,j,k} - 2w_{i,j,k} + w_{i-1,j,k}}{\Delta r^2} + \frac{\mu}{r_i^2} \frac{w_{i,j+1,k} - 2w_{i,j,k} + w_{i,j-1,k}}{\Delta \theta^2} \\
& + (\lambda + 2\mu) \frac{w_{i,j,k+1} - 2w_{i,j,k} + w_{i,j,k-1}}{\Delta z^2} \\
& + (\lambda + \mu) \frac{u_{i+1,j,k+1} + u_{i-1,j,k-1} - u_{i+1,j,k-1} - u_{i-1,j,k+1}}{4\Delta r \Delta z} \\
& + \frac{\lambda + \mu}{r_i} \frac{v_{i,j+1,k+1} + v_{i,j-1,k-1} - v_{i,j+1,k-1} - v_{i,j-1,k+1}}{4\Delta \theta \Delta z} \\
& + \frac{\mu}{r_i} \frac{w_{i+1,j,k} - w_{i-1,j,k}}{2\Delta r} + \frac{\lambda + \mu}{r_i} \frac{u_{i,j,k+1} - u_{i,j,k-1}}{2\Delta z} = 0
\end{aligned} \tag{3.37}$$

elde edilir.

Bu şekilde denklemler sonlu farklarla ifade edilmiş olurlar.

### 3.2.2.2. Sınır Şartları

Çalışmada, hem lokma hem de şaft (kayıçıcı) için sınır şartlarının yazılması gerekmektedir. Sınır şartları ilk önce lokma, ardından da şaft için yazılacaktır.

Problemde ele alınan bir lokma için 6 yüzeyindeki sınır şartları şu şekildedir:

- i. Lokma alt yüzeyinde ( $z = 0$ ) lokma yatağı bağlı olduğu için buradaki yer değiştirmeye değerleri sıfırdır.

$$u(r, \theta, 0) = v(r, \theta, 0) = w(r, \theta, 0) = 0$$

- ii. lokma üst yüzeyinde ( $z = h$ )  $-z$  yönünde yayılı bir basınç kuvveti vardır ve aynı yüzeyde kayma gerilmeleri sıfırdır.

$$\sigma_z(r, \theta, h) = -P$$

$$\tau_{\theta}(r, \theta, h) = \tau_{rz}(r, \theta, h) = 0$$

- iii. Lokma iç yüzeyinde ( $r = R_i$ ) tüm gerilme değerleri sıfırdır.

$$\sigma_r(R_i, \theta, z) = \tau_{r\theta}(R_i, \theta, z) = \tau_{rz}(R_i, \theta, z) = 0$$

- iv. Lokma dış yüzeyinde ( $r = R_d$ ) tüm gerilme değerleri sıfırdır.

$$\sigma_r(R_d, \theta, z) = \tau_{r\theta}(R_d, \theta, z) = \tau_{rz}(R_d, \theta, z) = 0$$

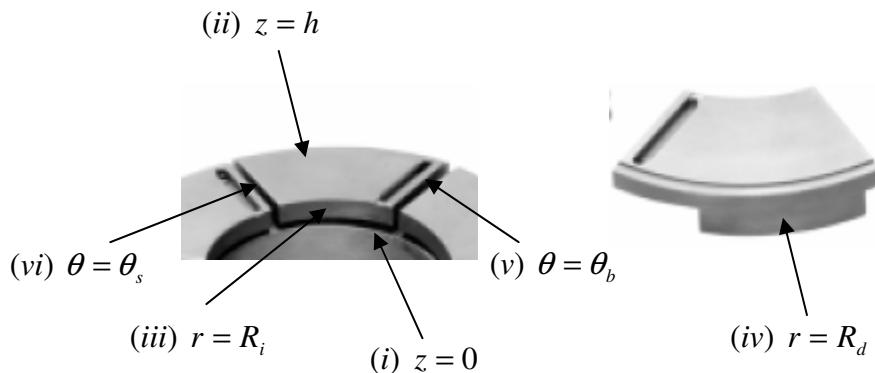
- v. Lokma sağ yüzeyinde ( $\theta = \theta_b$ ) tüm gerilme değerleri sıfırdır.

$$\sigma_\theta(r, \theta_b, z) = \tau_{r\theta}(r, \theta_b, z) = \tau_{\theta z}(r, \theta_b, z) = 0$$

vi. Lokma sol yüzeyinde ( $\theta = \theta_s$ ) tüm gerilme değerleri sıfırdır.

$$\sigma_\theta(r, \theta_s, z) = \tau_{r\theta}(r, \theta_s, z) = \tau_{\theta\theta}(r, \theta_s, z) = 0$$

Lokmaya ait bahsi geçen yüzeyler, benzer bir hidrodinamik eksenel kaymali yatak lokması üzerinde Şekil 3.5'te gösterilmektedir.



Şekil 3.5 Lokmaya ait yüzeyler

Bu yazılan sınır şartlarının çalışmada kullanılabilmeleri için sonlu fark ifadeleri şeklinde yazılmaları gerekmektedir.

i.  $z = 0$

$$u(r, \theta, 0) = 0 \quad (3.38)$$

$$v(r, \theta, 0) = 0 \quad (3.39)$$

$$w(r, \theta, 0) = 0 \quad (3.40)$$

ii.  $z = h$

$$\sigma_z(r, \theta, h) = -P, \text{ yani}$$

$$(\lambda + 2\mu)\epsilon_z + \lambda(\epsilon_r + \epsilon_\theta) = -P \text{ ya da}$$

$$(\lambda + 2\mu)\frac{\partial w}{\partial z} + \lambda\left(\frac{\partial u}{\partial r} + \frac{u}{r} + \frac{1}{r}\frac{\partial v}{\partial \theta}\right) = -P \text{ olur.}$$

Bu sonlu farklar ile

$$\begin{aligned}
 & (\lambda + 2\mu) \frac{3w_{i,j,k} - 4w_{i,j,k-1} + w_{i,j,k-2}}{2\Delta z} \\
 & + \lambda \left( \frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i-1,j,k} + u_{i-2,j,k}}{2\Delta r} + \frac{u_{i,j,k}}{r_i} \frac{3v_{i,j,k} - 4v_{i,j-1,k} + v_{i,j-2,k}}{2\Delta \theta} \right) = -P(i, j)
 \end{aligned} \tag{3.41}$$

şeklinde yazılır.

$$\tau_{\theta}(r, \theta, h) = 0 \text{ idi. Yani,}$$

$$2\mu\gamma_{\theta} = 0 \text{ veya}$$

$$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{\partial v}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial w}{\partial \theta} \right) = 0$$

Bu sonlu farklar ile,

$$\frac{3v_{i,j,k} - 4v_{i,j,k-1} + v_{i,j,k-2}}{2\Delta z} + \frac{1}{r_i} \frac{3w_{i,j,k} - 4w_{i,j-1,k} + w_{i,j-2,k}}{2\Delta \theta} = 0 \tag{3.42}$$

şeklinde yazılır.

$$\tau_{rz}(r, \theta, h) = 0 \text{ idi. Yani,}$$

$$2\mu\gamma_{rz} = 0 \text{ veya}$$

$$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial r} \right) = 0$$

Bu sonlu farklar ile

$$\frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i,j,k-1} + u_{i,j,k-2}}{2\Delta z} + \frac{3w_{i,j,k} - 4w_{i-1,j,k} + w_{i-2,j,k}}{2\Delta r} = 0 \tag{3.43}$$

şeklinde yazılır.

$$\text{iii. } r = R_i$$

$$\sigma_r(R_i, \theta, z) = 0 \text{ , yani,}$$

$$(\lambda + 2\mu)\epsilon_r + \lambda(\epsilon_\theta + \epsilon_z) = 0 \text{ ya da}$$

$$(\lambda + 2\mu) \frac{\partial u}{\partial r} + \lambda \left( \frac{u}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} + \frac{\partial w}{\partial z} \right) = 0 \text{ demektir.}$$

Bunun sonlu farklarla ifadesi

$$\begin{aligned}
 & (\lambda + 2\mu) \frac{-u_{i+2,j,k} + 4u_{i+1,j,k} - 3u_{i,j,k}}{2\Delta r} \\
 & + \lambda \left( \frac{u_{i,j,k}}{r_i} + \frac{1}{r_i} \frac{-v_{i,j+2,k} + 4v_{i,j+1,k} - 3v_{i,j,k}}{2\Delta\theta} + \frac{-w_{i,j,k+2} + 4w_{i,j,k+1} - 3w_{i,j,k}}{2\Delta z} \right) = 0
 \end{aligned} \tag{3.44}$$

şeklindedir.

$$\tau_{r\theta}(R_i, \theta, z) = 0 \quad \text{idi. Yani,}$$

$$2\mu\gamma_{r\theta} = 0 \quad \text{veya}$$

$$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} \right) = 0 \quad \text{olup, bunun sonlu farklarla ifadesi,}$$

$$\frac{1}{r_i} \frac{-u_{i,j+2,k} + 4u_{i,j+1,k} - 3u_{i,j,k}}{2\Delta\theta} + \frac{-v_{i+2,j,k} + 4v_{i+1,j,k} - 3v_{i,j,k}}{2\Delta r} - \frac{v_{i,j,k}}{r_i} = 0 \tag{3.45}$$

şeklindedir.

$$\tau_{rz}(R_i, \theta, z) = 0 \quad \text{idi. Yani,}$$

$$2\mu\gamma_{rz} = 0 \quad \text{veya}$$

$$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial r} \right) = 0 \quad \text{demektir ve bunun sonlu farklarla yazılımı}$$

$$\frac{-u_{i,j,k+2} + 4u_{i,j,k+1} - 3u_{i,j,k}}{2\Delta z} + \frac{-w_{i+2,j,k} + 4w_{i+1,j,k} - 3w_{i,j,k}}{2\Delta r} = 0 \tag{3.46}$$

şeklindedir.

$$\text{iv. } r = R_d$$

$$\sigma_r(R_d, \theta, z) = 0 \quad \text{yani,}$$

$$(\lambda + 2\mu)\epsilon_r + \lambda(\epsilon_\theta + \epsilon_z) = 0 \quad \text{veya}$$

$$(\lambda + 2\mu) \frac{\partial u}{\partial r} + \lambda \left( \frac{u}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} + \frac{\partial w}{\partial z} \right) = 0 \quad \text{olur. Bu sonlu farklarla}$$

$$\begin{aligned}
 & (\lambda + 2\mu) \frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i-1,j,k} + u_{i-2,j,k}}{2\Delta r} \\
 & + \lambda \left( \frac{u_{i,j,k}}{r_i} + \frac{1}{r_i} \frac{3v_{i,j,k} - 4v_{i,j-1,k} + v_{i,j-2,k}}{2\Delta\theta} + \frac{3w_{i,j,k} - 4w_{i,j,k-1} + 3w_{i,j,k-2}}{2\Delta z} \right) = 0
 \end{aligned} \tag{3.47}$$

şeklinde yazılır.

$\tau_{r\theta}(R_d, \theta, z) = 0$  idi. Yani,

$2\mu\gamma_{r\theta} = 0$  ya da

$$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} \right) = 0 \text{ olup sonlu farklarla}$$

$$\frac{1}{r_i} \frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i,j-1,k} + u_{i,j-2,k}}{2\Delta\theta} + \frac{3v_{i,j,k} - 4v_{i-1,j,k} + v_{i-2,j,k}}{2\Delta r} - \frac{v_{i,j,k}}{r_i} = 0 \quad (3.48)$$

şeklinde yazılır.

$\tau_{rz}(R_d, \theta, z) = 0$  idi. Yani,

$2\mu\gamma_{rz} = 0$  veya

$$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial r} \right) = 0 \text{ olup sonlu farklarla yazılımı}$$

$$\frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i,j,k-1} + u_{i,j,k-2}}{2\Delta z} + \frac{3w_{i,j,k} - 4w_{i-1,j,k} + w_{i-2,j,k}}{2\Delta r} = 0 \quad (3.49)$$

şeklindedir.

$$v. \quad \theta = \theta_b$$

$\sigma_\theta(r, \theta_b, z) = 0$  şeklindeydi. Bu,

$(\lambda + 2\mu)\epsilon_\theta + \lambda(\epsilon_r + \epsilon_z) = 0$  ya da

$$(\lambda + 2\mu) \left( \frac{u}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} \right) + \lambda \left( \frac{\partial u}{\partial r} + \frac{\partial w}{\partial z} \right) = 0 \text{ olup bunun sonlu farklar ile ifadesi}$$

$$\begin{aligned} & (\lambda + 2\mu) \left( \frac{u_{i,j,k}}{r_i} + \frac{1}{r_i} \frac{-v_{i,j+2,k} + 4v_{i,j+1,k} - 3v_{i,j,k}}{2\Delta\theta} \right) \\ & + \lambda \left( \frac{-u_{i+2,j,k} + 4u_{i+1,j,k} - 3u_{i,j,k}}{2\Delta r} + \frac{-w_{i,j,k+2} + 4w_{i,j,k+1} - 3w_{i,j,k}}{2\Delta z} \right) = 0 \end{aligned} \quad (3.50)$$

şeklindedir.

$\tau_{r\theta}(r, \theta_b, z) = 0$  idi. Yani,

$2\mu\gamma_{r\theta} = 0$  ya da

$$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} \right) = 0 \text{ olacaktır. Bunun sonlu farklarla yazılımı,}$$

$$\frac{1}{r_i} \frac{-u_{i,j+2,k} + 4u_{i,j+1,k} - 3u_{i,j,k}}{2\Delta\theta} + \frac{-v_{i+2,j,k} + 4v_{i+1,j,k} - 3v_{i,j,k}}{2\Delta r} - \frac{v_{i,j,k}}{r_i} = 0 \quad (3.51)$$

şeklindedir.

$$\tau_{\theta}(r, \theta_s, z) = 0 \text{ idi. Yani,}$$

$$2\mu\gamma_{\theta} = 0 \text{ veya}$$

$$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{\partial v}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial w}{\partial \theta} \right) = 0 \text{ demektir. Bunun sonlu fark ifadeleriyle yazılımı,}$$

$$\frac{-v_{i,j,k+2} + 4v_{i,j,k+1} - 3v_{i,j,k}}{2\Delta z} + \frac{1}{r_i} \frac{-w_{i,j+2,k} + 4w_{i,j+1,k} - 3w_{i,j,k}}{2\Delta\theta} = 0 \quad (3.52)$$

şeklindedir.

$$\text{vi. } \theta = \theta_s$$

$$\sigma_{\theta}(r, \theta_s, z) = 0 \text{ şeklindeydi. Yani,}$$

$$(\lambda + 2\mu)\epsilon_{\theta} + \lambda(\epsilon_r + \epsilon_z) = 0 \text{ ya da}$$

$$(\lambda + 2\mu) \left( \frac{u}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} \right) + \lambda \left( \frac{\partial u}{\partial r} + \frac{\partial w}{\partial z} \right) = 0 \text{ olup bunun sonlu farklarla ifadesi,}$$

$$\begin{aligned} & (\lambda + 2\mu) \left( \frac{u_{i,j,k}}{r_i} + \frac{1}{r_i} \frac{3v_{i,j,k} - 4v_{i,j-1,k} + v_{i,j-2,k}}{2\Delta\theta} \right) \\ & + \lambda \left( \frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i-1,j,k} + u_{i-2,j,k}}{2\Delta r} + \frac{3w_{i,j,k} - 4w_{i,j,k-1} + 3w_{i,j,k-2}}{2\Delta z} \right) = 0 \end{aligned} \quad (3.53)$$

şeklindedir.

$$\tau_{r\theta}(r, \theta_s, z) = 0 \text{ idi. Yani,}$$

$$2\mu\gamma_{r\theta} = 0 \text{ ya da}$$

$$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} \right) = 0 \text{ olup bunun sonlu farklarla yazılımı,}$$

$$\frac{1}{r_i} \frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i,j-1,k} + u_{i,j-2,k}}{2\Delta\theta} + \frac{3v_{i,j,k} - 4v_{i,j-1,k} + v_{i,j-2,k}}{2\Delta r} - \frac{v_{i,j,k}}{r_i} = 0 \quad (3.54)$$

şeklindedir.

$$\tau_{\theta}(r, \theta_s, z) = 0 \text{ idi. Yani,}$$

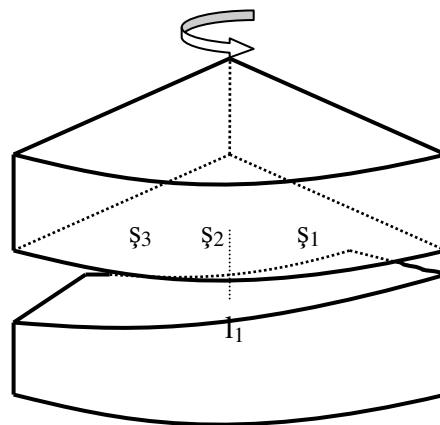
$$2\mu\gamma_{\theta} = 0 \text{ veya}$$

$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{\partial v}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial w}{\partial \theta} \right) = 0$  şeklinde olup bu ifadenin sonlu farklar ile yazılımı,

$$\frac{3v_{i,j,k} - 4v_{i,j,k-1} + v_{i,j,k-2}}{2\Delta z} + \frac{1}{r_i} \frac{3w_{i,j,k} - 4w_{i,j-1,k} + w_{i,j-2,k}}{2\Delta \theta} = 0 \quad (3.55)$$

şeklinde olmaktadır.

Çalışmada şafka ait sınır şartlarını yazmadan önce birkaç açıklama yapmak uygun olacaktır.



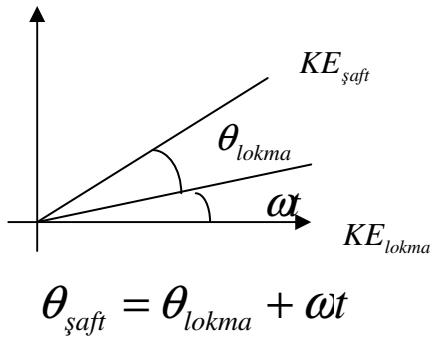
Şekil 3.6 Shaftın hareketi

Şekil 3.6'daki gibi şafın belirtilen yönde dönmesi esnasında, lokma üzerindeki bir  $l_1$  noktasına z-ekseni doğrultusunda şafa üzerinde karşılık gelen noktalar sırasıyla  $s_1$ ,  $s_2$  ve  $s_3$  olsun (bunlar aynı doğrultu üzerinde birbirini izleyen noktalardır).  $\omega$  açısal hız,  $t$  zaman ve  $\theta$  da açı değeri olmak üzere, böyle bir durumda şaf üzerindeki herhangi bir noktanın lokmaya bağlı olarak açısal değeri,

$$\theta_{\text{şaf}} = \theta_{\text{lokma}} + \omega t \quad (3.56)$$

olacaktır (Şekil 3.7). Bununla birlikte lokma üzerindeki  $l_1$  noktasının deformasyonu dönme hareketi esnasında sürekli aynı kalırken (lokma hareket etmediğinden), şafa üzerinde bu noktaya karşılık gelen noktaların hareket esnasında deformasyon değerleri sürekli değişken olacaktır. Yani,  $s_3$  noktası bir sonraki adımda ( $t$  süre sonra)  $s_2$  noktasının yerini aldığında deformasyonu sabit kalmayıp değişecektir. Bununla birlikte  $s_2$  noktasının yerini aldığında ( $t$  anında), deformasyonu  $s_2$  noktasının ( $t = 0$  anındaki) deformasyonuna eşit olacaktır. Bundan dolayı da lokma üzerindeki belli bir noktaya şaf

üzerinde karşılık gelen noktanın deformasyonu sürekli değişecek, ancak şaft üzerindeki bu noktanın deformasyonu lokmada olduğu gibi sürekli sabit kalacaktır. Bu nedenle de sistem statik olarak kabul edilebilmekte ve çözümler ona göre yapılmaktadır.



Şekil 3.7 Shaftın lokmaya göre hareketi

Bu açıklamaları yaptıktan sonra şaft (kayıcısı) için sınır şartlarını şu şekilde verebiliriz:

- i. Shaft taban yüzeyinde ( $z = 0$ ) yer değiştirme değerleri sıfırdır.

$$u(r, \theta, 0) = v(r, \theta, 0) = w(r, \theta, 0) = 0$$

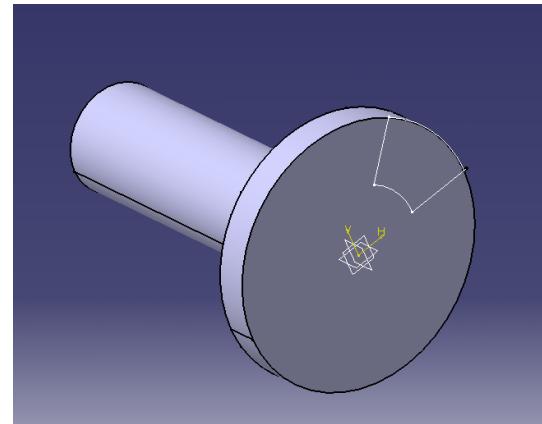
- ii. Shaft dış yüzeyinde ( $r = R_d$ ) tüm gerilme değerleri sıfırdır.

$$\sigma_r(R_d, \theta, z) = \tau_{r\theta}(R_d, \theta, z) = \tau_{rz}(R_d, \theta, z) = 0$$

- iii. Shaft üst (yağ ile temas eden) yüzeyinde ( $z = h$ ) sadece lokmanın şaft üzerine izdüşümü olan alana basınç etkimektedir, bu alan dışındaki yerlerde basınç sıfırdır.

Shaft üzerindeki çalışma alanı Şekil 3.8'den görülebilir.

iii. nolu sınır şartının anlaşılırlığını artırmak için Heaviside birim basamak fonksiyonu kullanılabilir. Tanımlandığı aralıkta birim basamak değeri veren bu fonksiyonla ilgili ayrıntılı bilgi EK-2'de verilmektedir. Burada bu fonksiyon kullanılarak çalışma alanının nasıl tanımlanabileceği gösterilmektedir.



Şekil 3.8 Şaft üzerindeki çalışma alanı

$n$  lokma sayısı,  $\theta$  açı değeri,  $\beta$  lokma açısı ve  $\gamma$  ardışık iki lokma arasındaki boşluk açısı olarak tanımlanmak suretiyle (Şekil 3.9), çevresel ve radyal yönlerdeki Heaviside fonksiyonları şu şekilde tanımlanabilir:

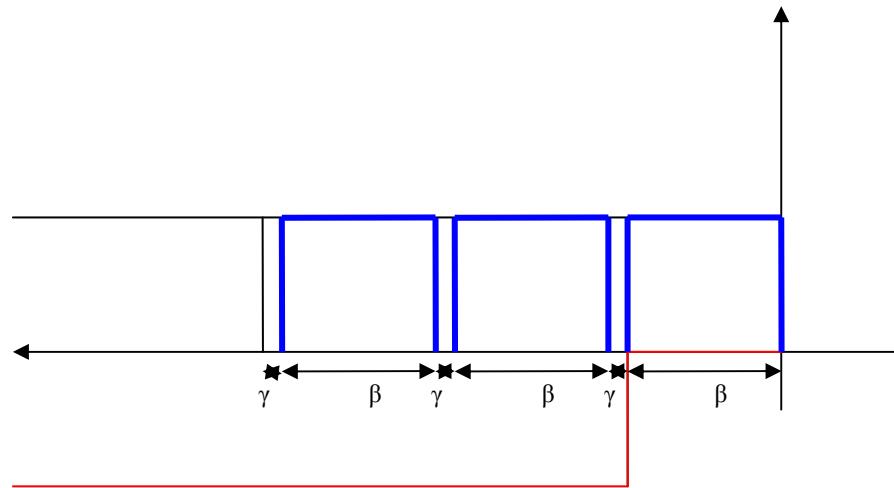
$0 < \theta < \beta$  olmak üzere çevresel ( $\theta$ ) yöndeki basınç alanı,

$$\begin{aligned} & [H(\theta) - H(\theta - \beta)]P(r, \theta) + [H(\theta - (\beta + \gamma)) - H(\theta - (2\beta + \gamma))]P(r, \theta) \\ & + [H(\theta - (2\beta + 2\gamma)) - H(\theta - (3\beta + 2\gamma))]P(r, \theta) + \dots \end{aligned} \quad (3.57)$$

şeklinde ifade edilebilir. Buradan ifade genelleştirilerek,

$$\left[ \sum_{i=1}^n [H(\theta - (i-1).\beta - (i-1).\gamma) - H(\theta - i.\beta - (i-1).\gamma)] \right] * P(r, \theta) \quad (3.58)$$

şeklini alır.



Şekil 3.9 Heaviside fonksiyonu

Radyal doğrultudaki basınç alanı ise  $R_i < r < R_d$  olmak üzere,

$$[H(r - R_i) - H(r - R_d)] * P(r, \theta) \quad (3.59)$$

şeklinde tanımlanır. Bu durumda çalışma alanını tamamen tanımlayacak olan ifade şudur :

$$\left[ \sum_{i=1}^n [H(\theta - (i-1).\beta - (i-1).\gamma) - H(\theta - i.\beta - (i-1).\gamma)] \right] * [H(r - R_i) - H(r - R_d)] * P(r, \theta) \quad (3.60)$$

Şaft için yazılan sınır şartlarının da lokmada olduğu gibi sonlu farklar ile ifade edilmeleri gerekmektedir.

i.  $z = 0$

$$u(r, \theta, 0) = 0 \quad (3.61)$$

$$v(r, \theta, 0) = 0 \quad (3.62)$$

$$w(r, \theta, 0) = 0 \quad (3.63)$$

ii.  $r = R_d$

$$\sigma_r(R_d, \theta, z) = 0 \quad \text{yani,}$$

$$(\lambda + 2\mu)\epsilon_r + \lambda(\epsilon_\theta + \epsilon_z) = 0 \quad \text{veya}$$

$$(\lambda + 2\mu) \frac{\partial u}{\partial r} + \lambda \left( \frac{u}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} + \frac{\partial w}{\partial z} \right) = 0 \quad \text{olur. Bu sonlu farklarla}$$

$$(\lambda + 2\mu) \frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i-1,j,k} + u_{i-2,j,k}}{2\Delta r} + \lambda \left( \frac{u_{i,j,k}}{r_i} + \frac{1}{r_i} \frac{3v_{i,j,k} - 4v_{i-1,j,k} + v_{i-2,j,k}}{2\Delta \theta} + \frac{3w_{i,j,k} - 4w_{i,j,k-1} + 3w_{i,j,k-2}}{2\Delta z} \right) = 0 \quad (3.64)$$

şeklinde yazılır.

$$\tau_{r\theta}(R_d, \theta, z) = 0 \quad \text{idi. Yani,}$$

$$2\mu\gamma_{r\theta} = 0 \quad \text{ya da}$$

$$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial r} - \frac{v}{r} \right) = 0 \quad \text{olup sonlu farklarla}$$

$$\frac{1}{r_i} \frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i-1,j,k} + u_{i-2,j,k}}{2\Delta \theta} + \frac{3v_{i,j,k} - 4v_{i-1,j,k} + v_{i-2,j,k}}{2\Delta r} - \frac{v_{i,j,k}}{r_i} = 0 \quad (3.65)$$

şeklinde yazılır.

$\tau_{rz}(R_d, \theta, z) = 0$  idi. Yani,

$2\mu\gamma_{rz} = 0$  veya

$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial r} \right) = 0$  olup sonlu farklarla yazılımı

$$\frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i,j,k-1} + u_{i,j,k-2}}{2\Delta z} + \frac{3w_{i,j,k} - 4w_{i-1,j,k} + w_{i-2,j,k}}{2\Delta r} = 0 \quad (3.66)$$

şeklindedir.

iii.  $z = h$

$\sigma_z(r, \theta, h) = -P$ , yani

$(\lambda + 2\mu)\epsilon_z + \lambda(\epsilon_r + \epsilon_\theta) = -P$  ya da

$$(\lambda + 2\mu) \frac{\partial w}{\partial z} + \lambda \left( \frac{\partial u}{\partial r} + \frac{u}{r} + \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} \right) = -P \text{ olur.}$$

Bunu sonlu farklar ile

$$(\lambda + 2\mu) \frac{3w_{i,j,k} - 4w_{i,j,k-1} + w_{i,j,k-2}}{2\Delta z} + \lambda \left( \frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i-1,j,k} + u_{i-2,j,k}}{2\Delta r} + \frac{u_{i,j,k}}{r_i} \frac{3v_{i,j,k} - 4v_{i,j-1,k} + v_{i,j-2,k}}{2\Delta \theta} \right) = -P(i, j) \quad (3.67)$$

şeklinde yazarız.

$\tau_\theta(r, \theta, h) = 0$  idi. Yani,

$2\mu\gamma_\theta = 0$  veya

$$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{\partial v}{\partial z} + \frac{1}{r} \frac{\partial w}{\partial \theta} \right) = 0$$

Bunu sonlu farklar ile

$$\frac{3v_{i,j,k} - 4v_{i,j,k-1} + v_{i,j,k-2}}{2\Delta z} + \frac{1}{r_i} \frac{3w_{i,j,k} - 4w_{i,j-1,k} + w_{i,j-2,k}}{2\Delta \theta} = 0 \quad (3.68)$$

şeklinde yazarız.

$\tau_{rz}(r, \theta, h) = 0$  idi. Yani,

$2\mu\gamma_{rz} = 0$  veya

$$2\mu \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial r} \right) = 0$$

Bunu sonlu farklar ile

$$\frac{3u_{i,j,k} - 4u_{i,j,k-1} + u_{i,j,k-2}}{2\Delta z} + \frac{3w_{i,j,k} - 4w_{i-1,j,k} + w_{i-2,j,k}}{2\Delta r} = 0 \quad (3.69)$$

şeklinde yazarız.

#### **4- ARAŞTIRMA SONUÇLARI ve TARTIŞMA**

Bu çalışma esnasında takip edilen yol şu şekildedir:

1. Adım: Yatak basınç dağılımı, yağ filmi kalınlığının lokma boyunca (çevresel yönde)  $\delta$  kadar değiştiği kabul edilerek Reynolds diferansiyel denkleminden bulunmaktadır. Bu başlangıç durumunda herhangi bir deformasyonun söz konusu olmadığı kabul edilmektedir.

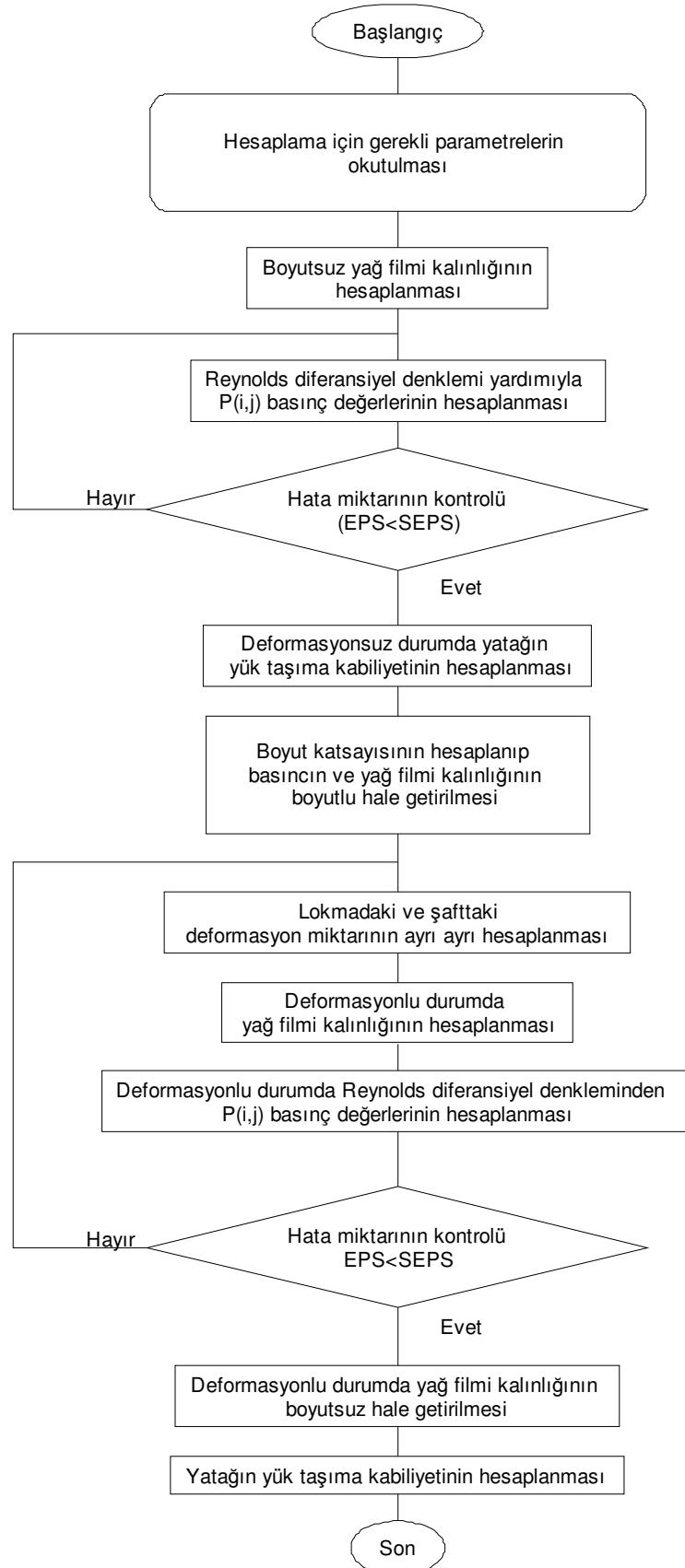
2. Adım: Bünye denklemleri, 1. adımda bulunan basınç değerleri kullanılarak sınır şartlarını sağlayacak şekilde önce lokma, ardından da şaft için çözülmektedir. Hesaplama sonucunda lokma ve şaft üzerindeki her bir noktanın deformasyon değerleri bulunmaktadır. Bu deformasyon değerlerinden yağ filmi kalınlığına etkisi olacak olan z-yönündeki  $w$  deformasyonu bizim için önem taşımaktadır.

3. Adım: Lokma ve şaft için elde edilen bu  $w$  deformasyon değerleri, başlangıçta hesaplanan yağ filmi kalınlığına ilave edilerek o noktadaki yeni yağ filmi kalınlığı elde edilir. Elde edilen bu yeni film kalınlığına göre yeni basınç dağılımı başlangıçtaki gibi yeniden hesaplanır.

4. Adım: 3. adımın sonunda elde edilen yeni basınç dağılımı kullanılarak önceki adımlarda yapıldığı gibi yeni deformasyon değerleri ve bu deformasyon etkisiyle değişecek yağ filmi kalınlığı bulunur. Yapılan işlemler bir iterasyon şeklinde sürekli tekrar etmektedir. Basınç dağılımı ve yağ filmi kalınlığı için iterasyona önceden belirlenen belli bir hata payının (tolerans değerinin) altında kalıncaya kadar devam edilir ve bu hata payını aşmadan elde edilen değerler sonuç değerleri olarak kabul edilir.

Burada anlatılan işlemler, gerek hesaplama hatalarını önlemek gerekse zaman kazancı sağlamak gibi sebeplerden dolayı bilgisayar ortamında, MATLAB programı kullanılarak yapılmıştır. Hesaplamlar için kullanılan program metni EK-3'te verilmiştir. Program esnasında izlenen yol Şekil 4.1'deki gibidir.

Ceşitli yatak parametrelerine bağlı olarak elde edilen yağ filmi kalınlığı, basınç dağılımı ve yatağın yük taşıma kapasitesine ait değerler çizelgeler halinde Çizelge 4.1'de ve daha ayrıntılı olarak da EK-1'de verilmiştir.



Şekil 4.1 Bilgisayar programı akış şeması

Çizelge 4.1 Çeşitli malzeme çiftleri için yatak performans değerleri

Çelik-Çelik çifti için yatağın taşıyabileceği boyutsuz yük miktarı

Yatak Boyutu		Deformasyon Öncesi Yatağın Taşıyabileceği Yük Miktarı	Deformasyon Sonrası Yatağın Taşıyabileceği Yük Miktarı		Yük Miktarındaki Azalma	
			LDS	SD	LDS	SD
L/R <sub>d</sub>	h <sub>2</sub> /δ					
1	1	0,0837	0,0827	0,0823	%1,19	%1,67
1/2	1	0,2200	0,2194	0,2190	%0,27	%0,45
1/3	1	0,2567	0,2561	0,2557	%0,23	%0,39
1	1/2	0,2677	0,2638	0,2627	%1,46	%1,87
1/2	1/2	0,7316	0,7300	0,7290	%0,22	%0,36
1/3	1/2	0,9022	0,9008	0,8996	%0,16	%0,29
1	1/4	0,6147	0,6093	0,6076	%0,88	%1,16
1/2	1/4	1,7540	1,7516	1,7497	%0,14	%0,25
1/3	1/4	2,3146	2,3121	2,3098	%0,11	%0,21

Çelik-Bronz çifti için yatağın taşıyabileceği boyutsuz yük miktarı

Yatak Boyutu		Deformasyon Öncesi Yatağın Taşıyabileceği Yük Miktarı	Deformasyon Sonrası Yatağın Taşıyabileceği Yük Miktarı		Yük Miktarındaki Azalma	
			LDS	SD	LDS	SD
L/R <sub>d</sub>	h <sub>2</sub> /δ					
1	1	0,0837	0,0835	0,0827	%0,24	%1,19
1/2	1	0,2200	0,2195	0,2191	%0,23	%0,41
1/3	1	0,2567	0,2562	0,2558	%0,19	%0,35
1	1/2	0,2677	0,2657	0,2638	%0,75	%1,46
1/2	1/2	0,7316	0,7304	0,7291	%0,16	%0,34
1/3	1/2	0,9022	0,9010	0,8997	%0,13	%0,28
1	1/4	0,6147	0,6119	0,6091	%0,46	%0,91
1/2	1/4	1,7540	1,7521	1,7500	%0,11	%0,23
1/3	1/4	2,3146	2,3124	2,3100	%0,10	%0,20

Çelik-Dökme demir çifti için yatağın taşıyabileceği boyutsuz yük miktarı

Yatak Boyutu		Deformasyon Öncesi Yatağın Taşıyabileceği Yük Miktarı	Deformasyon Sonrası Yatağın Taşıyabileceği Yük Miktarı		Yük Miktarındaki Azalma	
			LDS	SD	LDS	SD
L/R <sub>d</sub>	h <sub>2</sub> /δ					
1	1	0,0837	0,0832	0,0822	%0,60	%1,79
1/2	1	0,2200	0,2195	0,2190	%0,23	%0,45
1/3	1	0,2567	0,2562	0,2557	%0,19	%0,39
1	1/2	0,2677	0,2650	0,2624	%1,01	%1,98
1/2	1/2	0,7316	0,7303	0,7289	%0,18	%0,37
1/3	1/2	0,9022	0,9009	0,8996	%0,14	%0,29
1	1/4	0,6147	0,6109	0,6072	%0,62	%1,22
1/2	1/4	1,7540	1,7519	1,7497	%0,12	%0,25
1/3	1/4	2,3146	2,3123	2,3098	%0,10	%0,21

LDS: Yalnızca lokmanın deformasyonu söz konusu olmasındaki durum

SD: Lokma + şaft deformasyonu sonrası son durum

Eksenel kaymalı yatak tasarımında önemli bir kriter olan ve bu çalışma esnasında da kullanılmış olan minimum yağ filmi kalınlığı ampirik olarak,

$$h \geq 0,005 + 0,002R_d \quad (4.1)$$

bağıntısı ile hesaplanabilmektedir. Bu bağıntı ile hesaplanan yağ filmi kalınlığında yatak yüzey pürüzlülük değerleri, imalat ve montajdaki form düzgünsüzlükleri dikkate alınmıştır. Yüksek devirlere, dolayısıyla yüksek basınç değerlerine çıkışıkça yataktaki oluşan deformasyon sonucu yağ filmi kalınlığı değişmektedir. Dolayısıyla yukarıdaki ampirik bağıntı ile hesaplanan yağ filmi kalınlığı doğru sonucu vermemektedir. Bu yüzden yatak deformasyonu da dikkate alınmalıdır.

Yapılan çalışmada yataktaki basınç dağılımının elde edildiği Reynolds denklemi, yağ viskozitesinin basınçla değişmediği, sabit kaldığı (izoviskoz) kabul edilerek çözülmüştür. Viskozyite değeri, gerçek çalışma ortamında yüksek basınç değerlerine çıkışıkça sabit kalmayıp değişmektedir. Bu yüzden hesaplanan teorik değerler ile gerçek çalışma şartları sonucu elde edilen değerler bir miktar farklılık göstermektedir. Bunun önlenmesi için viskozyite değişimi, ilgili denklemler yardımıyla hesaplanıp Reynolds denkleminde yerine konmalı, bu şekilde hata miktarı azaltılmalıdır.

Yapılan bu çalışmada yatak malzemesi olarak çelik, bronz ve dökme demir seçilmiştir. Pratikte, yatak lokmaları genellikle çelikten imal edilip yüzeyi başka bir kaplama malzemesi ile kaplanabilmektedir. Bahsi geçen kaplamanın kalınlığı deformasyon sırasında oluşan çökme miktarından az olursa elde edilen sonuçlar değişimdir. Bunun için buna benzer uygulamalarda bu noktalara dikkat edilmelidir.

Bu çalışma esnasında yatak profili için lokmanın sabit eğimli olduğu kabul edilmiştir. Bunun yanı sıra hiperbolik tip profile veya basamak tip profile sahip lokmalar da kullanılabilir (Şekil 4.2).

Bu profile sahip yataklarda yağ filmi kalınlıkları aşağıda verilen bağıntılar yardımıyla şu şekilde hesaplanabilir:

Sabit eğimli yataklarda,

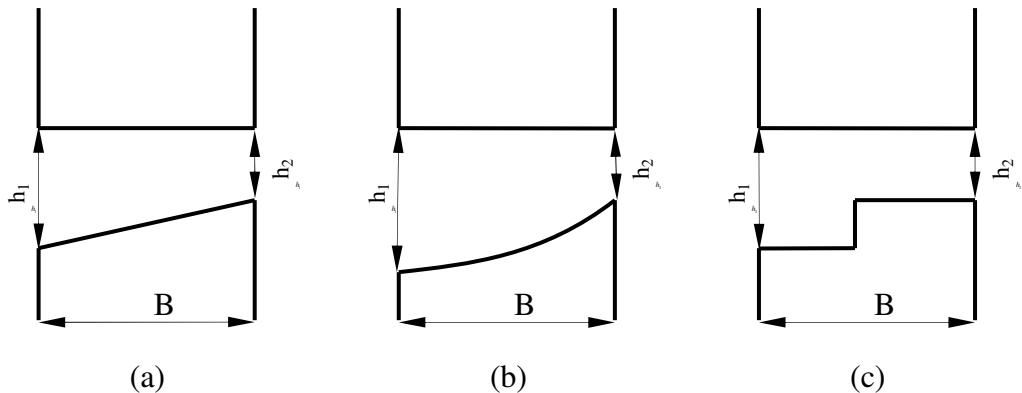
$$h = h_1 \left( 1 + \left( \frac{h_2 - h_1}{h_1} \right) \frac{x}{B} \right) \quad (4.2)$$

Hiperbolik profile sahip yataklarda,

$$h = h_2 \exp \left( \ln \left( \frac{h_1}{h_2} \right) \frac{x}{B} \right) \quad (4.3)$$

Basamak tip profile sahip yataklarda,

$$h = \begin{cases} h_1, & x < \frac{B}{2} \\ h_2, & x \geq \frac{B}{2} \end{cases} \quad (4.4)$$



Şekil 4.2 Çeşitli yatak profilleri (a) Sabit eğimli (b) Hiperbolik (c) Basamak tip

Göründüğü gibi, başlangıçta yapılan kabuller çerçevesinde yürütülen çalışma sonucunda, yatak deformasyonları nedeniyle yatağın yük taşıma kabiliyetinde azalma olmuştur. Çelik-çelik çifti için yataktaki basınç dağılımı, yağ filmi kalınlığı ve deformasyon miktarları EK- 1'deki ilgili çizelge ve şekillerde görülebilmektedir. Daha önce verilmiş olan Çizelge 4.1'den de görülebileceği gibi yük taşıma kabiliyetindeki maksimum düşüş çelik-dökme demir çiftinde (%1,98) olmuştur. Çalışmada kullanılan diğer malzeme çiftlerine ait değerler de yine bu tablodan görülebilir.

Yapılan çalışmada hem lokmanın hem de şaftın deformasyonları dikkate alınmış, bu şekilde daha net sonuçlara ulaşılmıştır (Çizelge 4.1'de sadece lokma deformasyonu sözkonusu olması durumunda (LDS) elde edilebilecek sonuçlar da verilerek konu ile ilgili daha önce yapılan çalışmalarla karşılaştırma yapılması sağlanmaktadır, bu şekilde sonuçlar hakkında daha iyi fikir elde edilmesi amaçlanmaktadır). Bunun yanı sıra başlangıçta yapılan kabuller (viskozitenin sabit oluşu, vs.) yerine bunların da uygulama esnasındaki değişimlerini sistem içerisinde entegre edecek çalışmalarla daha hassas sonuçlar elde edilebilir.

## KAYNAKLAR

- BENJAMIN,M.K.,V.CASTELLI.1971.A Theoretical Investigation of Compliant Surface Journal Bearings. *J. Lubr. Tech.*, 93(1),p.191-201.
- BOZACI,A.,B.R.DUDLEY,V.MIDDLETON,D.G.ALLEN.1978.Steady Load Performance of a Journal Bearing with an Elastic Housing. *Proc. Fifth Leeds-Lyon Symp. on Tribology*, Leeds. p.320-328.
- BRIGHTON,D.K.,C.J.HOOKE,J.P.O'DONOOGHUE.1967.A Theoretical and Experimental Investigation of the Effect of Elastic Distortions on the Performance of Journal Bearings. *Proc. Institution of Mechanical Engineers*.London. p.192-200.
- CAMERON, A.1966. *Principles of Lubrication*.Wiley, New York.
- CARL,T.E.1964.The Experimental Investigation of a Cylindrical Journal Bearing under Constant and Sinusoidal Loading. *2nd Conv.on Lub. and Wear*, Proc. Institution of Mechanical Engineers.London. p.19-100.
- CONWAY,H.D.,H.C.LEE.1980.The Analysis of the Lubrication of a Flexible Journal Bearing. *Journal of Lubrication Tech.* p.599-604.
- DOWSON,D.,C.M.TAYLOR.1980.The State of Knowledge in the Field of Bearing Influenced Rotor Dynamics. *Tribology Institution*. 13:196-198.
- DOWSON,D.,G.R.HIGGINSON.1977.Elastohydrodynamic Lubrication. Pergamon Press, Oxford.
- EL-SISI,S.I.,G.S.A.SCHAWKI.1960.Performance Characteristics of a Lubricating Oil Film Between Disk. *J. Basic Eng.* 82(1):19-28.
- FALZ,E.1926.*Grundzüge der Schmiertechnik*.Berlin, Springer-Verlag.
- GÜMBEL,L.1914.Das Problem der Lagerreibung. *Mbl. Berlin, Bez-VDI*, 5.p.87-104,109-120.
- GÜMBEL,L.,E.EVERLING.1925.*Reibung und Schmierung im Maschinenbau*, Berlin: Krayn.
- HERSEY,M.D.1966.Theory and Research in Lubrication Foundations for Future Developments. *New York – London – Sidney: John Wiley*
- HIGGINSON,G.R.1965.The Theoretical Effects of Elastic Deformation of the Bearing Liner on Journal Bearing Performance. *Proc. Institution Mechanical Engineers*.180:31-38.

- HOUPERT,L.2001.An Engineering Approach to Hertzian Contact Elasticity. Journal of Tribology, 123(3):582-588.
- JAIN,S.C.,R.SINHASAN,D.V.SINGH.1984.A Study of EHD Lubrication in a Journal Bearing with Piezoviscous Lubricants, 27(2):168-176.
- JAIN,S.C.,R.SINHASAN,D.V.SINGH.1983.Consideration of Viscosity in Determining the Performance Characteristics of Circular Bearings in the Laminar and Turbulent Regimes. Wear, 86:233-245.
- JAIN,S.C.,R.SINHASAN,D.V.SINGH.1982.Elastohydrodynamic Analysis of a Cylindrical Journal Bearing with a Flexible Bearing Shell. Wear, 78:325-335.
- JAIN,S.C.,R.SINHASAN,D.V.SINGH.1981.Effect of Bearing Pad Deformation on the Performance of Finite Fixed-Pad Slider Bearings. Elsevier Sequoia, Netherlands.
- KUDISH,I.2000.Formulation and Analysis of EHL Problems for Soft Materials. Journal of Tribology, 122(4):705-710.
- LOVELL,M.R.,Z.DENG.2000.Experimental Characterization of Sliding Friction: Crossing From Deformation to Plowing Contact. Journal of Tribology, 122(4):856-863
- MOTOSH,N.1963-1964.Cylindrical Journal Bearings under Constant Load, the Influence of Temperatur and Pressure on Viscosity. 2nd Conv. on Lubric. Wear, Proc. Institution. Mechanical Engineers. p.148-178.
- OCWIRK,F.W.,G.B.DU BOIS.1953.Analytical Derivation and Experimental Evaluation of Short Bearing Approximations of Full Journal Bearings. N.A.C.A. Tech. Report No.1157.
- O'DONOOGHUE,J.P.,P.R.KOCH,C.J.HOOKE.1969.Approximate Short Bearing Analysis and Experimental Result Obtained Using Plastic Bearing Liners. Proc. Institution Mechanical Engineers. p.190-196.
- OH,K.P.,K.H.HUEBNER.1973.Solution of the Elastohydrodynamic Finite Journal Bearing Problem. Journal of Lubrication. Tech. , Trans. ASME, 95(3):342-352.
- OKAMOTO,Y.,M.HANAHASHI,T.KATAGARI.2000.Effect of Housing Stiffness and Bearing Dimension on Engine Bearing Performance by Elastohydrodynamic Lubrication Analysis. Journal of Bearing, 122(4):697-704.
- OSTERLE,F.,E.SAIBEL.1957.The Effect of Bearing Deformation in Slider-Bearing Lubrication.ASLE, Detroit. p.213-216
- PEPPLER,W.1938.Druckübertragung an geschmierten zylindrischen Gleit und Walzflächen, V. D. I. Forschungsheft 391.

REYNOLDS,O.1886.On the Theory of Lubrication and its Application to Mr.B. Tower's Experiments, Including an Experimental Determination of the Viscosity of Olive Oil. Phil. Trans. Roy. Soc.177:157-234.

ROTHBART,H.A.1964.Mechanical Design and Systems Handbook.McGraw Hill Book Company.USA.Section 12,p.1-130

TOKLAR,A.2003.Eksenel kaymali yatakların performans karakteristiklerine deformasyonun etkisi.Yüksek lisans tezi (yayınlanmamış),Uludağ Üniversitesi,Bursa.87s.

TOWER,B.1884.First Report on Friction Experiments, Proc. Institution Mechanical Engineers., p.29-35, 632-659.

VON PAULI,F.A.1849.Über den Widerstand der Zapfenreibung, Kunst und Gewerbeblatt des Polytechnischen Verein des Konigreich Bayern,8(9):452-469.

<http://www.howstuffworks.com>  
<http://www.kingsbury.com>  
<http://mathworld.wolfram.com>

## **EKLER**

### **EK-1**

Hidrodinamik eksenel kaymalı yataktaki deformasyon öncesi ve sonrası oluşan boyutsuz yağ filmleri kalınlıkları ve basınç dağılımları MATLAB programında yazılan bir program vasıtasıyla hesaplanmış ve çelik-çelik çifti için ilerleyen sayfalarda çizelgeler halinde verilmiştir. GörSELLİĞİN artırılması amacıyla çizelgelere ait grafikler verilmiştir.

Çizelge 6.1 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

L (Lokma Genişliği)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500
2	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
3	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
4	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
5	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
6	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
7	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
8	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
9	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
10	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
11	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
12	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
13	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
14	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
15	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
16	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
17	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
18	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
19	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
20	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500
2	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
3	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
4	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
5	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
6	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
7	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
8	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
9	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
10	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
11	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
12	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
13	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
14	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
15	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
16	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
17	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
18	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
19	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
20	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	

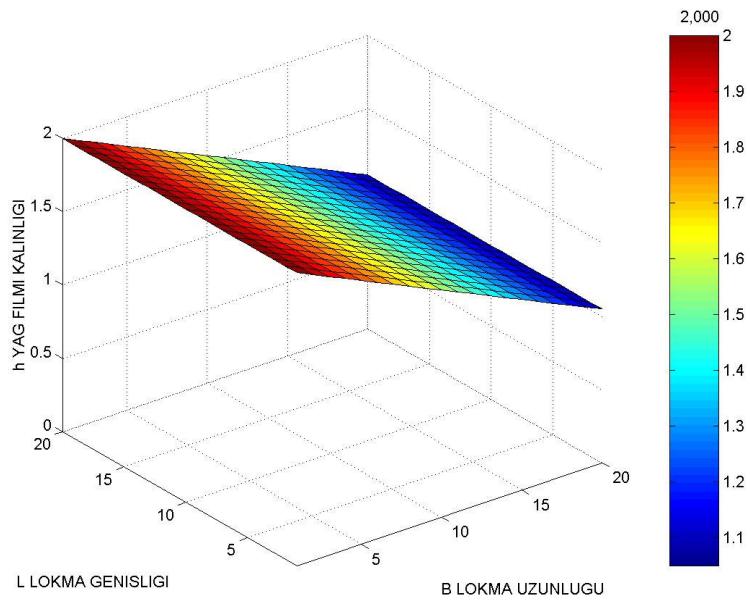
Çizelge 6.2 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

L (Lokma Genişliği)

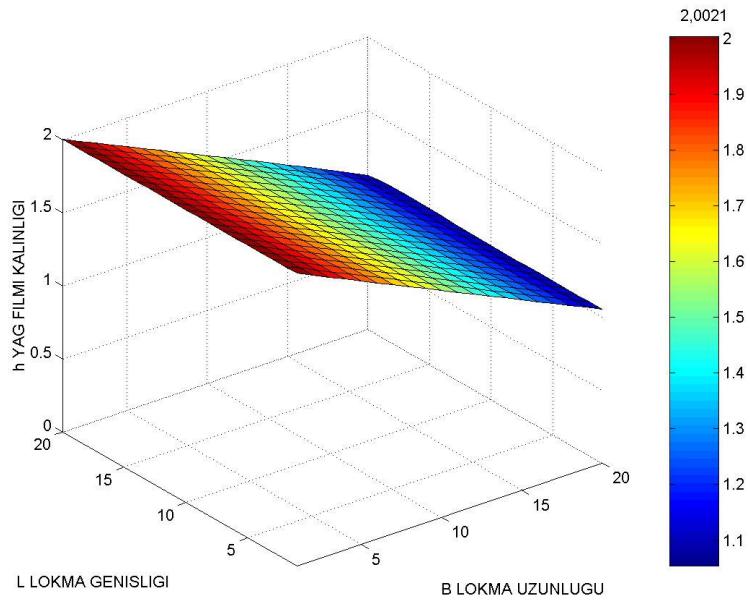
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	2,0020	1,9520	1,9020	1,8520	1,8020	1,7520	1,7020	1,6520	1,6020	1,5520
	2	2,0020	1,9520	1,9020	1,8520	1,8020	1,7520	1,7020	1,6520	1,6020	1,5520
	3	2,0020	1,9520	1,9020	1,8520	1,8020	1,7520	1,7020	1,6520	1,6020	1,5520
	4	2,0020	1,9520	1,9020	1,8520	1,8020	1,7520	1,7020	1,6520	1,6020	1,5520
	5	2,0020	1,9520	1,9020	1,8520	1,8020	1,7521	1,7021	1,6521	1,6021	1,5521
	6	2,0020	1,9520	1,9020	1,8521	1,8021	1,7521	1,7021	1,6522	1,6022	1,5522
	7	2,0020	1,9520	1,9021	1,8521	1,8022	1,7522	1,7022	1,6523	1,6023	1,5524
	8	2,0020	1,9521	1,9021	1,8522	1,8023	1,7523	1,7024	1,6525	1,6025	1,5526
	9	2,0020	1,9521	1,9022	1,8523	1,8024	1,7525	1,7026	1,6528	1,6029	1,5530
	10	2,0020	1,9522	1,9023	1,8525	1,8026	1,7528	1,7030	1,6531	1,6033	1,5535
	11	2,0020	1,9522	1,9024	1,8526	1,8029	1,7531	1,7034	1,6536	1,6039	1,5541
	12	2,0020	1,9523	1,9026	1,8529	1,8032	1,7536	1,7039	1,6543	1,6046	1,5550
	13	2,0020	1,9524	1,9028	1,8532	1,8037	1,7541	1,7046	1,6550	1,6055	1,5559
	14	2,0020	1,9525	1,9030	1,8536	1,8042	1,7547	1,7053	1,6559	1,6065	1,5570
	15	2,0020	1,9526	1,9033	1,8540	1,8047	1,7553	1,7060	1,6567	1,6074	1,5580
	16	2,0020	1,9528	1,9035	1,8543	1,8051	1,7558	1,7066	1,6574	1,6081	1,5588
	17	2,0020	1,9528	1,9037	1,8545	1,8053	1,7561	1,7068	1,6576	1,6083	1,5590
	18	2,0020	1,9528	1,9036	1,8543	1,8051	1,7558	1,7064	1,6571	1,6077	1,5584
	19	2,0021	1,9526	1,9032	1,8537	1,8041	1,7545	1,7050	1,6554	1,6058	1,5563
	20	2,0019	1,9521	1,9024	1,8526	1,8029	1,7531	1,7033	1,6535	1,6037	1,5540

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,5020	1,4520	1,4020	1,3520	1,3020	1,2520	1,2020	1,1520	1,1020	1,0520
	2	1,5020	1,4520	1,4020	1,3520	1,3020	1,2520	1,2020	1,1520	1,1020	1,0520
	3	1,5020	1,4520	1,4020	1,3520	1,3020	1,2520	1,2020	1,1520	1,1020	1,0520
	4	1,5021	1,4521	1,4021	1,3521	1,3021	1,2521	1,2021	1,1520	1,1020	1,0520
	5	1,5021	1,4521	1,4021	1,3521	1,3021	1,2521	1,2021	1,1521	1,1021	1,0521
	6	1,5022	1,4522	1,4023	1,3523	1,3023	1,2523	1,2022	1,1522	1,1021	1,0522
	7	1,5024	1,4524	1,4025	1,3525	1,3025	1,2525	1,2024	1,1524	1,1022	1,0523
	8	1,5027	1,4527	1,4028	1,3528	1,3028	1,2528	1,2027	1,1526	1,1024	1,0526
	9	1,5031	1,4532	1,4032	1,3533	1,3033	1,2533	1,2032	1,1529	1,1026	1,0529
	10	1,5036	1,4538	1,4039	1,3540	1,3040	1,2539	1,2037	1,1534	1,1029	1,0534
	11	1,5044	1,4546	1,4047	1,3548	1,3049	1,2548	1,2045	1,1540	1,1033	1,0540
	12	1,5053	1,4556	1,4058	1,3559	1,3060	1,2558	1,2055	1,1548	1,1037	1,0547
	13	1,5064	1,4567	1,4070	1,3572	1,3072	1,2571	1,2066	1,1557	1,1043	1,0556
	14	1,5075	1,4579	1,4083	1,3585	1,3086	1,2584	1,2078	1,1567	1,1049	1,0566
	15	1,5086	1,4591	1,4096	1,3599	1,3100	1,2597	1,2091	1,1577	1,1056	1,0577
	16	1,5095	1,4601	1,4106	1,3609	1,3111	1,2609	1,2101	1,1586	1,1062	1,0588
	17	1,5097	1,4604	1,4109	1,3614	1,3116	1,2614	1,2107	1,1592	1,1066	1,0595
	18	1,5090	1,4596	1,4102	1,3606	1,3108	1,2608	1,2102	1,1589	1,1065	1,0595
	19	1,5067	1,4571	1,4075	1,3578	1,3081	1,2581	1,2078	1,1570	1,1054	1,0581
	20	1,5042	1,4544	1,4046	1,3548	1,3049	1,2550	1,2049	1,1544	1,1036	1,0520



Şekil 6.1 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1$ )



Şekil 6.2 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

Çizelge 6.3 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

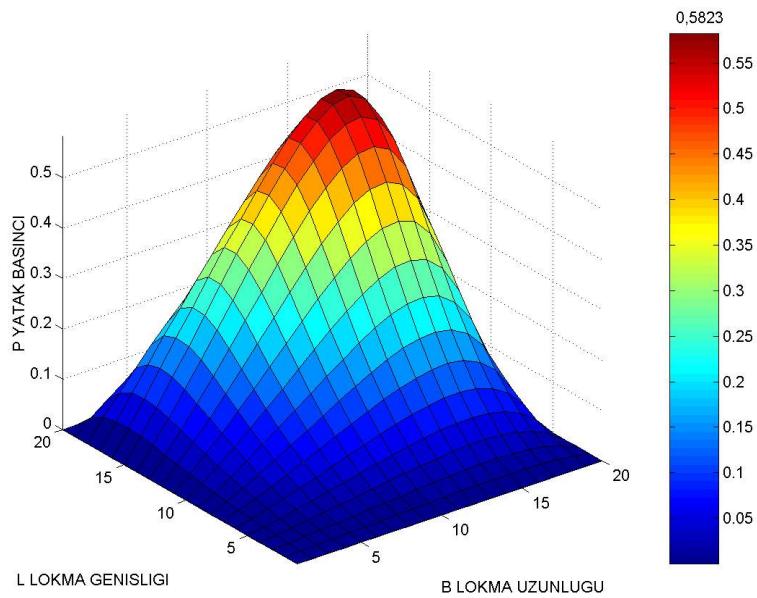
L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)

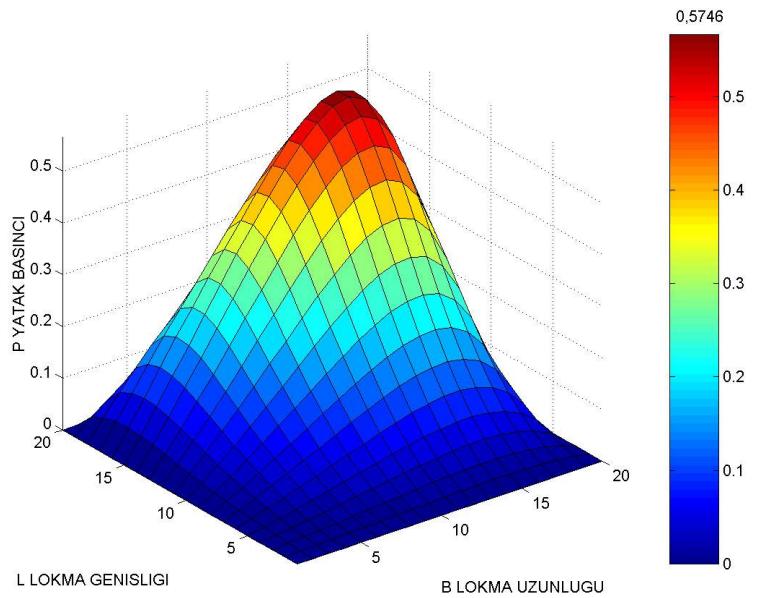
Çizelge 6.4 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)



Şekil 6.3 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1$ )



Şekil 6.4 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

Çizelge 6.5 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

L (Lokma Genişliği)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500
2	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
3	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
4	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
5	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
6	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
7	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
8	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
9	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
10	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
11	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
12	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
13	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
14	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
15	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
16	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
17	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
18	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
19	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
20	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500
2	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
3	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
4	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
5	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
6	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
7	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
8	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
9	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
10	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
11	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
12	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
13	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
14	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
15	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
16	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
17	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
18	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
19	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
20	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	

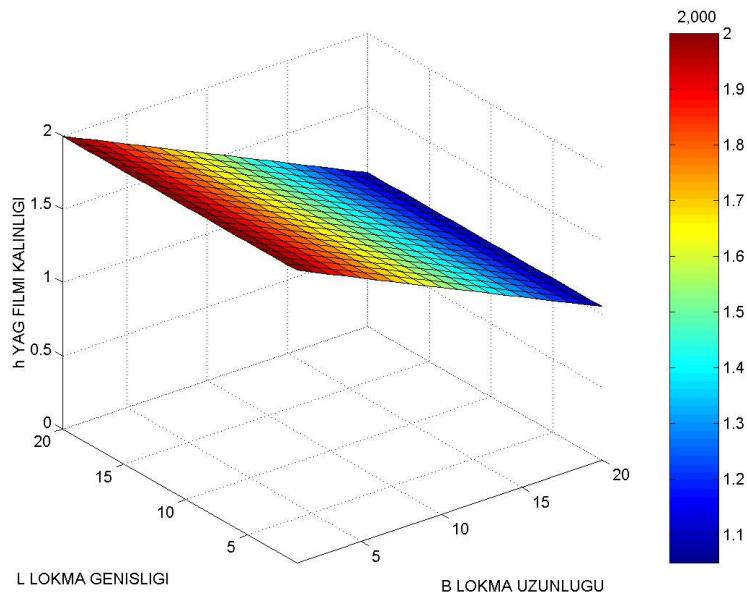
Çizelge 6.6 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

L (Lokma Genişliği)

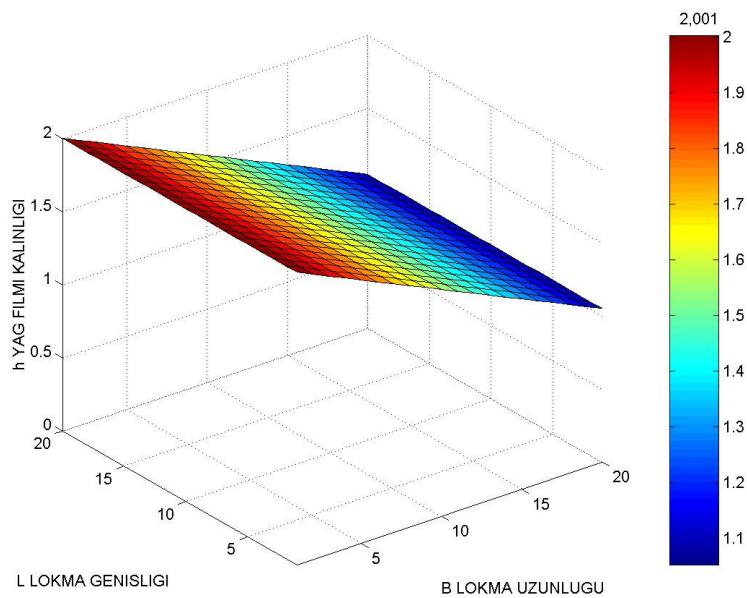
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	2,0009	1,9509	1,9009	1,8509	1,8009	1,7509	1,7009	1,6509	1,6009	1,5509
	2	2,0009	1,9509	1,9009	1,8509	1,8009	1,7509	1,7009	1,6509	1,6009	1,5510
	3	2,0009	1,9509	1,9009	1,8509	1,8009	1,7510	1,7010	1,6510	1,6010	1,5510
	4	2,0009	1,9509	1,9009	1,8509	1,8010	1,7510	1,7010	1,6510	1,6010	1,5510
	5	2,0009	1,9509	1,9009	1,8510	1,8010	1,7510	1,7010	1,6510	1,6010	1,5510
	6	2,0009	1,9509	1,9010	1,8510	1,8010	1,7510	1,7010	1,6510	1,6011	1,5511
	7	2,0009	1,9509	1,9010	1,8510	1,8010	1,7510	1,7010	1,6511	1,6011	1,5511
	8	2,0009	1,9509	1,9010	1,8510	1,8010	1,7510	1,7011	1,6511	1,6011	1,5511
	9	2,0009	1,9509	1,9010	1,8510	1,8010	1,7510	1,7011	1,6511	1,6011	1,5512
	10	2,0009	1,9509	1,9010	1,8510	1,8010	1,7511	1,7011	1,6511	1,6012	1,5512
	11	2,0009	1,9510	1,9010	1,8510	1,8010	1,7511	1,7011	1,6511	1,6012	1,5512
	12	2,0009	1,9510	1,9010	1,8510	1,8011	1,7511	1,7011	1,6512	1,6012	1,5512
	13	2,0009	1,9510	1,9010	1,8510	1,8011	1,7511	1,7011	1,6512	1,6012	1,5512
	14	2,0009	1,9510	1,9010	1,8510	1,8011	1,7511	1,7011	1,6512	1,6012	1,5512
	15	2,0009	1,9510	1,9010	1,8510	1,8011	1,7511	1,7011	1,6512	1,6012	1,5512
	16	2,0009	1,9510	1,9010	1,8510	1,8011	1,7511	1,7011	1,6512	1,6012	1,5512
	17	2,0009	1,9510	1,9010	1,8510	1,8010	1,7511	1,7011	1,6511	1,6012	1,5512
	18	2,0009	1,9510	1,9010	1,8510	1,8010	1,7510	1,7011	1,6511	1,6011	1,5511
	19	2,0010	1,9509	1,9010	1,8510	1,8010	1,7510	1,7010	1,6510	1,6010	1,5510
	20	2,0009	1,9509	1,9009	1,8509	1,8009	1,7509	1,7009	1,6510	1,6010	1,5510

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1009	1,0509
	2	1,5010	1,4510	1,4010	1,3510	1,3010	1,2510	1,2010	1,1510	1,1009	1,0510
	3	1,5010	1,4510	1,4010	1,3510	1,3010	1,2510	1,2010	1,1510	1,1010	1,0510
	4	1,5010	1,4510	1,4010	1,3510	1,3010	1,2510	1,2010	1,1510	1,1010	1,0510
	5	1,5011	1,4511	1,4011	1,3511	1,3011	1,2511	1,2011	1,1510	1,1010	1,0510
	6	1,5011	1,4511	1,4011	1,3511	1,3011	1,2511	1,2011	1,1511	1,1010	1,0511
	7	1,5011	1,4511	1,4012	1,3512	1,3012	1,2512	1,2011	1,1511	1,1010	1,0511
	8	1,5012	1,4512	1,4012	1,3512	1,3012	1,2512	1,2012	1,1511	1,1010	1,0511
	9	1,5012	1,4512	1,4012	1,3512	1,3012	1,2512	1,2012	1,1512	1,1011	1,0512
	10	1,5012	1,4512	1,4013	1,3513	1,3013	1,2513	1,2012	1,1512	1,1011	1,0512
	11	1,5012	1,4513	1,4013	1,3513	1,3013	1,2513	1,2013	1,1512	1,1011	1,0512
	12	1,5013	1,4513	1,4013	1,3513	1,3013	1,2513	1,2013	1,1512	1,1011	1,0512
	13	1,5013	1,4513	1,4013	1,3513	1,3014	1,2513	1,2013	1,1512	1,1011	1,0513
	14	1,5013	1,4513	1,4013	1,3514	1,3014	1,2514	1,2013	1,1513	1,1011	1,0513
	15	1,5013	1,4513	1,4013	1,3513	1,3014	1,2514	1,2013	1,1513	1,1011	1,0513
	16	1,5012	1,4513	1,4013	1,3513	1,3013	1,2513	1,2013	1,1512	1,1011	1,0513
	17	1,5012	1,4512	1,4013	1,3513	1,3013	1,2513	1,2013	1,1512	1,1011	1,0513
	18	1,5011	1,4512	1,4012	1,3512	1,3012	1,2512	1,2012	1,1512	1,1011	1,0512
	19	1,5010	1,4511	1,4011	1,3511	1,3011	1,2511	1,2011	1,1511	1,1010	1,0512
	20	1,5010	1,4510	1,4010	1,3511	1,3011	1,2511	1,2011	1,1510	1,1010	1,0509



Şekil 6.5 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1$ )



Şekil 6.6 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

Çizelge 6.7 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

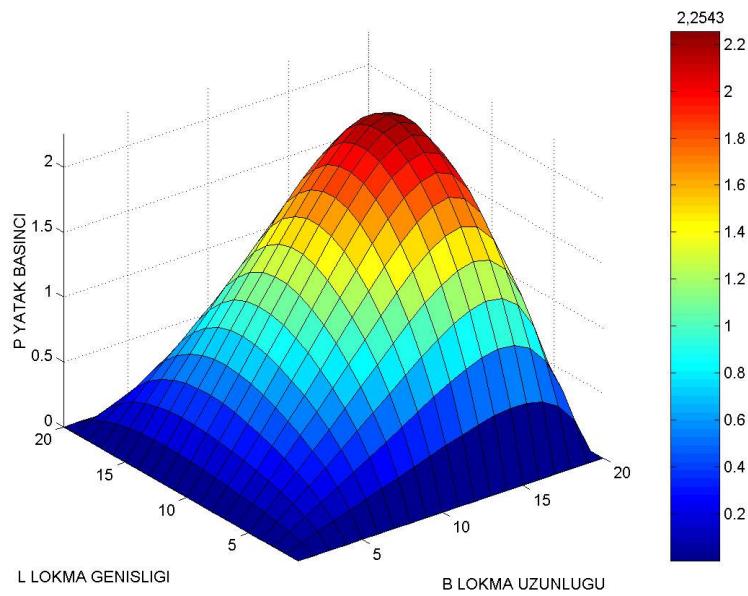
L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)

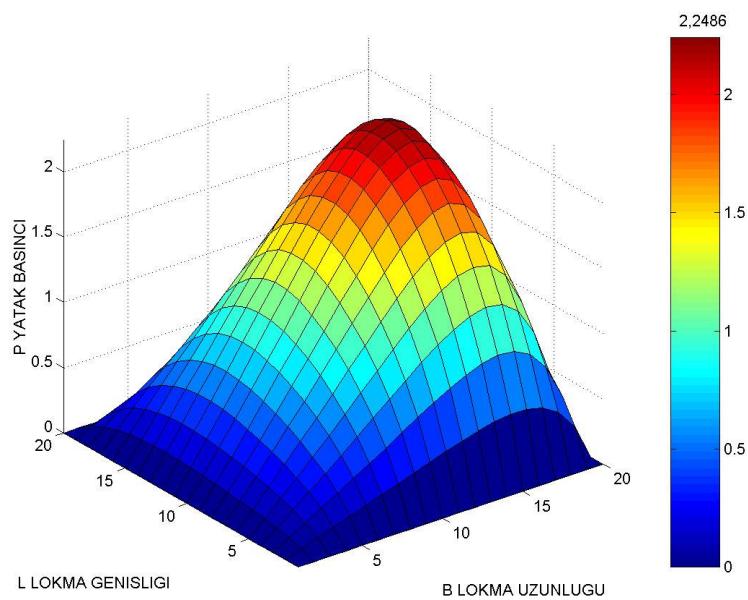
Çizelge 6.8 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)



Şekil 6.7 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1$ )



Şekil 6.8 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

Çizelge 6.9 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

L (Lokma Genişliği)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500
2	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
3	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
4	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
5	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
6	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
7	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
8	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
9	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
10	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
11	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
12	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
13	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
14	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
15	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
16	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
17	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
18	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
19	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	
20	2,0000	1,9500	1,9000	1,8500	1,8000	1,7500	1,7000	1,6500	1,6000	1,5500	

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500
2	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
3	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
4	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
5	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
6	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
7	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
8	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
9	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
10	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
11	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
12	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
13	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
14	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
15	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
16	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
17	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
18	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
19	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
20	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	

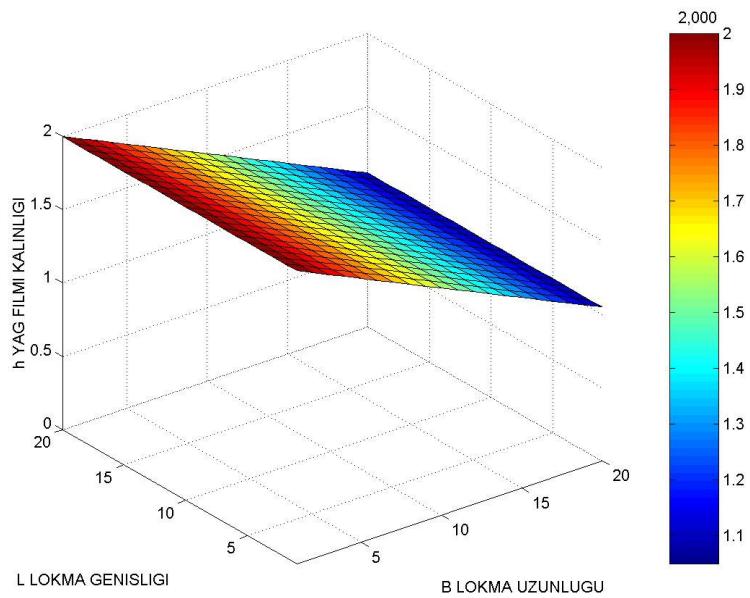
Çizelge 6.10 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

L (Lokma Genişliği)

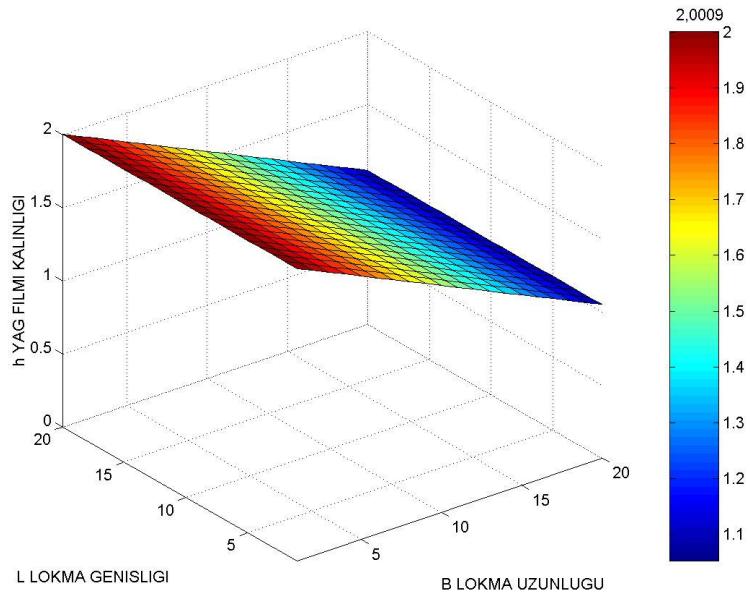
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6508	1,6008	1,5508
2	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6508	1,6008	1,5508	
3	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6508	1,6008	1,5508	
4	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6508	1,6008	1,5508	
5	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6508	1,6008	1,5508	
6	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6508	1,6008	1,5508	
7	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6508	1,6009	1,5509	
8	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6508	1,6009	1,5509	
9	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6509	1,6009	1,5509	
10	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6509	1,6009	1,5509	
11	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7009	1,6509	1,6009	1,5509	
12	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7009	1,6509	1,6009	1,5509	
13	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7009	1,6509	1,6009	1,5509	
14	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7009	1,6509	1,6009	1,5509	
15	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6509	1,6009	1,5509	
16	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6509	1,6009	1,5509	
17	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6508	1,6008	1,5509	
18	2,0008	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6508	1,6008	1,5508	
19	2,0009	1,9508	1,9008	1,8508	1,8008	1,7508	1,7008	1,6508	1,6008	1,5508	
20	2,0007	1,9507	1,9007	1,8507	1,8008	1,7508	1,7008	1,6508	1,6008	1,5508	

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,5008	1,4508	1,4008	1,3508	1,3008	1,2508	1,2008	1,1508	1,1008	1,0508
2	1,5008	1,4508	1,4008	1,3508	1,3008	1,2508	1,2008	1,1508	1,1008	1,0508	
3	1,5008	1,4508	1,4008	1,3508	1,3008	1,2508	1,2008	1,1508	1,1008	1,0508	
4	1,5008	1,4508	1,4008	1,3508	1,3008	1,2508	1,2008	1,1508	1,1008	1,0508	
5	1,5008	1,4508	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1508	1,1008	1,0508	
6	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1008	1,0509	
7	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1008	1,0509	
8	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1008	1,0509	
9	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1008	1,0509	
10	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1009	1,0509	
11	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1009	1,0509	
12	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1009	1,0509	
13	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1009	1,0509	
14	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1009	1,0509	
15	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1009	1,0509	
16	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1009	1,0509	
17	1,5009	1,4509	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1509	1,1008	1,0509	
18	1,5008	1,4508	1,4009	1,3509	1,3009	1,2509	1,2009	1,1508	1,1008	1,0509	
19	1,5008	1,4508	1,4008	1,3508	1,3008	1,2508	1,2008	1,1508	1,1008	1,0509	
20	1,5008	1,4508	1,4008	1,3508	1,3008	1,2508	1,2008	1,1508	1,1008	1,0507	



Şekil 6.9 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1$ )



Şekil 6.10 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

Çizelge 6.11 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

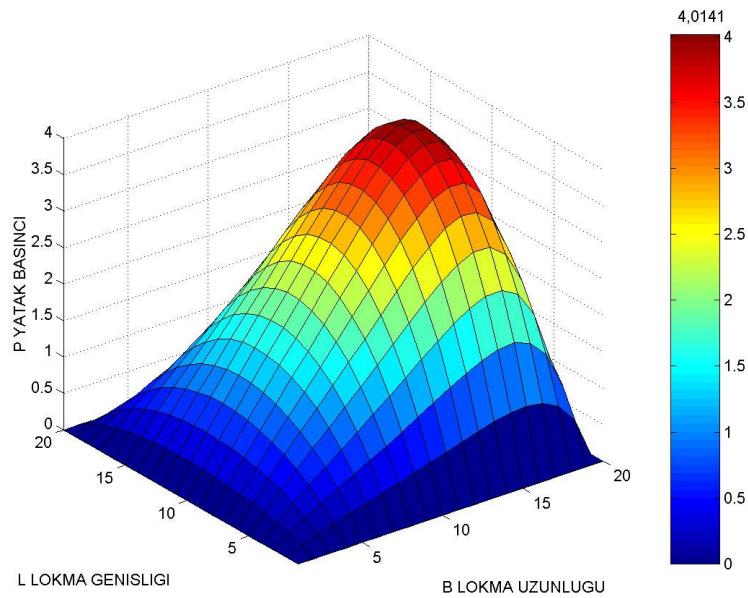
L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)

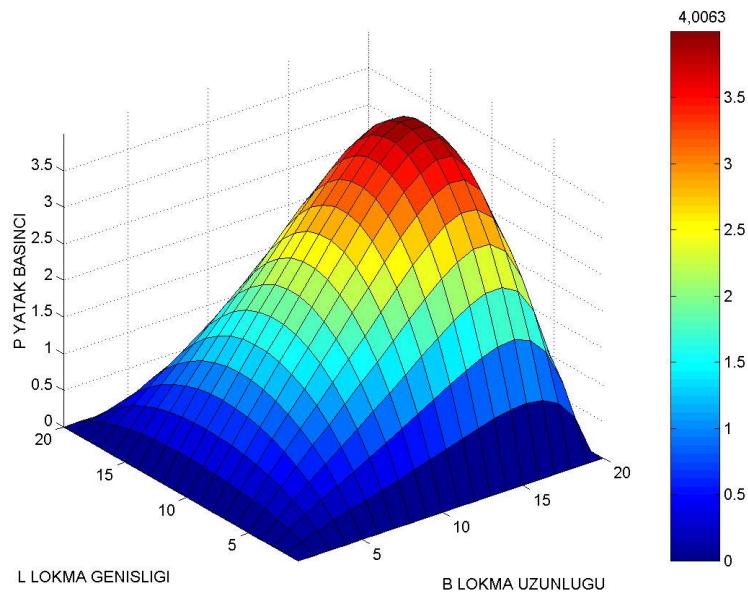
Çizelge 6.12 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)



Şekil 6.11 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1$ )



Şekil 6.12 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1$ )

Çizelge 6.13 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

L (Lokma Genişliği)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500
2	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
3	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
4	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
5	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
6	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
7	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
8	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
9	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
10	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
11	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
12	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
13	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
14	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
15	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
16	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
17	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
18	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
19	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
20	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500
2	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
3	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
4	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
5	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
6	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
7	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
8	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
9	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
10	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
11	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
12	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
13	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
14	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
15	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
16	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
17	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
18	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
19	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
20	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	

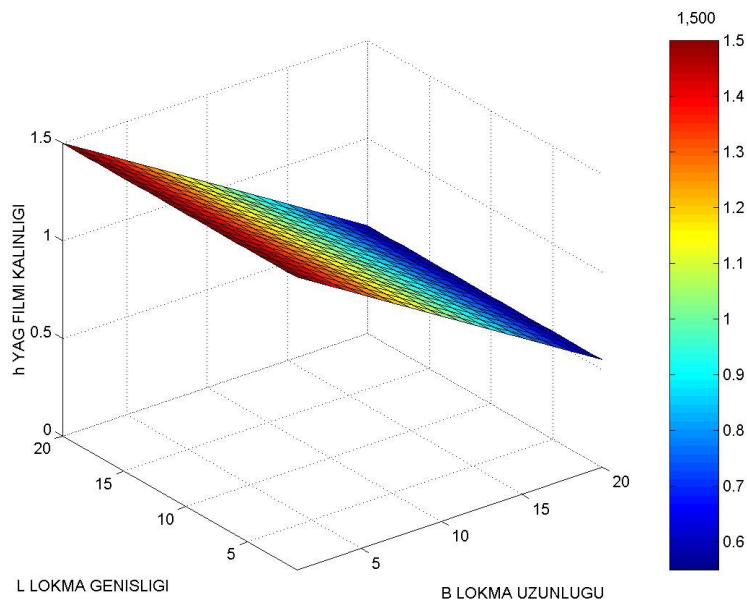
Çizelge 6.14 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

L (Lokma Genişliği)

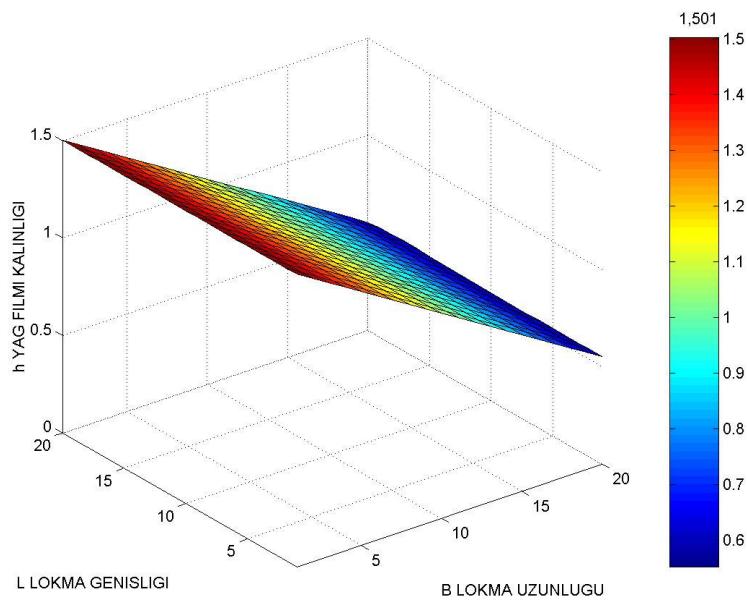
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,5010	1,4510	1,4010	1,3510	1,3010	1,2510	1,2010	1,1510	1,1010	1,0510
	2	1,5010	1,4510	1,4010	1,3510	1,3010	1,2510	1,2010	1,1510	1,1010	1,0510
	3	1,5010	1,4510	1,4010	1,3510	1,3010	1,2510	1,2010	1,1510	1,1010	1,0510
	4	1,5010	1,4510	1,4010	1,3510	1,3010	1,2510	1,2010	1,1510	1,1010	1,0510
	5	1,5010	1,4510	1,4010	1,3510	1,3010	1,2510	1,2010	1,1510	1,1010	1,0510
	6	1,5010	1,4510	1,4010	1,3510	1,3010	1,2510	1,2010	1,1511	1,1011	1,0511
	7	1,5010	1,4510	1,4010	1,3510	1,3011	1,2511	1,2011	1,1511	1,1011	1,0511
	8	1,5010	1,4510	1,4010	1,3511	1,3011	1,2511	1,2011	1,1512	1,1012	1,0512
	9	1,5010	1,4510	1,4011	1,3511	1,3011	1,2512	1,2012	1,1512	1,1013	1,0513
	10	1,5010	1,4510	1,4011	1,3511	1,3012	1,2512	1,2013	1,1514	1,1014	1,0515
	11	1,5010	1,4511	1,4011	1,3512	1,3013	1,2513	1,2014	1,1515	1,1016	1,0517
	12	1,5010	1,4511	1,4012	1,3513	1,3014	1,2515	1,2016	1,1517	1,1018	1,0520
	13	1,5010	1,4511	1,4012	1,3513	1,3015	1,2516	1,2018	1,1519	1,1021	1,0523
	14	1,5010	1,4511	1,4013	1,3514	1,3016	1,2518	1,2020	1,1522	1,1025	1,0527
	15	1,5010	1,4512	1,4014	1,3516	1,3018	1,2520	1,2023	1,1525	1,1028	1,0531
	16	1,5010	1,4512	1,4014	1,3517	1,3019	1,2522	1,2025	1,1528	1,1031	1,0534
	17	1,5010	1,4512	1,4015	1,3517	1,3020	1,2523	1,2026	1,1529	1,1032	1,0535
	18	1,5010	1,4512	1,4015	1,3517	1,3019	1,2522	1,2025	1,1527	1,1030	1,0533
	19	1,5010	1,4512	1,4014	1,3515	1,3017	1,2518	1,2020	1,1522	1,1024	1,0526
	20	1,5010	1,4510	1,4011	1,3511	1,3012	1,2513	1,2014	1,1515	1,1016	1,0517

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,0010	0,9510	0,9010	0,8510	0,8010	0,7510	0,7010	0,6510	0,6010	0,5510
	2	1,0010	0,9510	0,9010	0,8510	0,8010	0,7510	0,7010	0,6510	0,6010	0,5510
	3	1,0010	0,9510	0,9010	0,8510	0,8010	0,7510	0,7010	0,6510	0,6010	0,5510
	4	1,0010	0,9510	0,9010	0,8510	0,8010	0,7510	0,7010	0,6510	0,6010	0,5510
	5	1,0010	0,9511	0,9011	0,8511	0,8011	0,7511	0,7011	0,6511	0,6010	0,5511
	6	1,0011	0,9511	0,9011	0,8511	0,8011	0,7511	0,7011	0,6511	0,6011	0,5511
	7	1,0011	0,9512	0,9012	0,8512	0,8012	0,7512	0,7012	0,6512	0,6011	0,5512
	8	1,0012	0,9513	0,9013	0,8513	0,8013	0,7514	0,7014	0,6513	0,6012	0,5514
	9	1,0014	0,9514	0,9015	0,8515	0,8015	0,7516	0,7016	0,6515	0,6013	0,5516
	10	1,0016	0,9516	0,9017	0,8518	0,8018	0,7519	0,7018	0,6517	0,6015	0,5519
	11	1,0018	0,9519	0,9020	0,8521	0,8022	0,7522	0,7022	0,6521	0,6018	0,5522
	12	1,0021	0,9523	0,9024	0,8526	0,8027	0,7527	0,7027	0,6525	0,6020	0,5527
	13	1,0025	0,9527	0,9029	0,8531	0,8032	0,7533	0,7033	0,6530	0,6024	0,5533
	14	1,0029	0,9532	0,9034	0,8537	0,8038	0,7540	0,7039	0,6536	0,6028	0,5540
	15	1,0034	0,9537	0,9039	0,8542	0,8045	0,7546	0,7046	0,6542	0,6032	0,5548
	16	1,0037	0,9540	0,9044	0,8547	0,8050	0,7552	0,7052	0,6548	0,6037	0,5556
	17	1,0038	0,9542	0,9046	0,8550	0,8053	0,7556	0,7056	0,6552	0,6040	0,5562
	18	1,0036	0,9540	0,9043	0,8547	0,8051	0,7554	0,7054	0,6551	0,6040	0,5563
	19	1,0028	0,9530	0,9033	0,8536	0,8039	0,7541	0,7042	0,6541	0,6033	0,5554
	20	1,0018	0,9519	0,9021	0,8522	0,8024	0,7525	0,7026	0,6525	0,6021	0,5511



Şekil 6.13 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )



Şekil 6.14 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

Çizelge 6.15 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

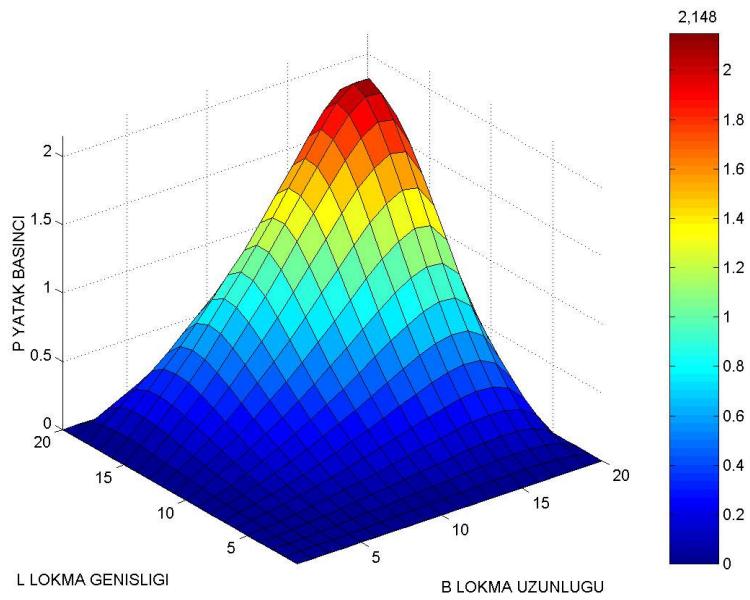
L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)

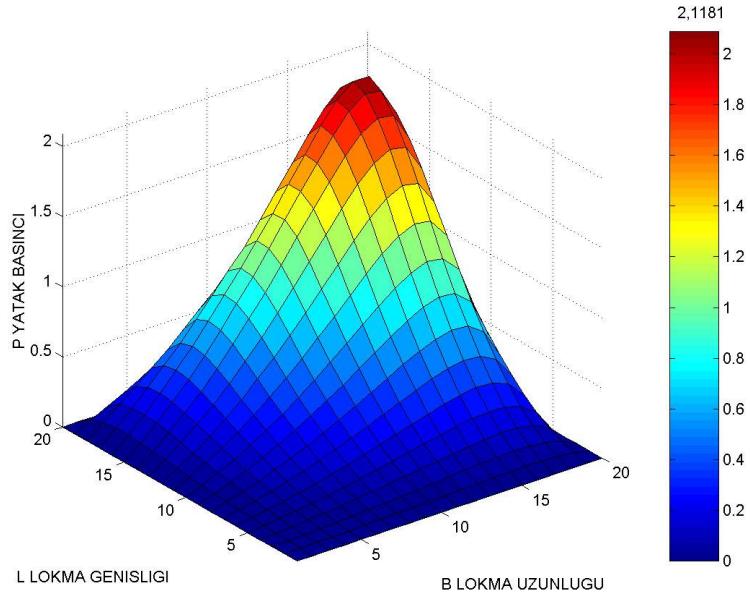
Çizelge 6.16 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)



Şekil 6.15 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )



Şekil 6.16 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

Çizelge 6.17 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

L (Lokma Genişliği)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500
2	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
3	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
4	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
5	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
6	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
7	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
8	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
9	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
10	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
11	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
12	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
13	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
14	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
15	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
16	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
17	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
18	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
19	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
20	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500
2	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
3	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
4	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
5	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
6	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
7	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
8	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
9	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
10	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
11	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
12	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
13	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
14	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
15	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
16	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
17	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
18	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
19	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
20	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	

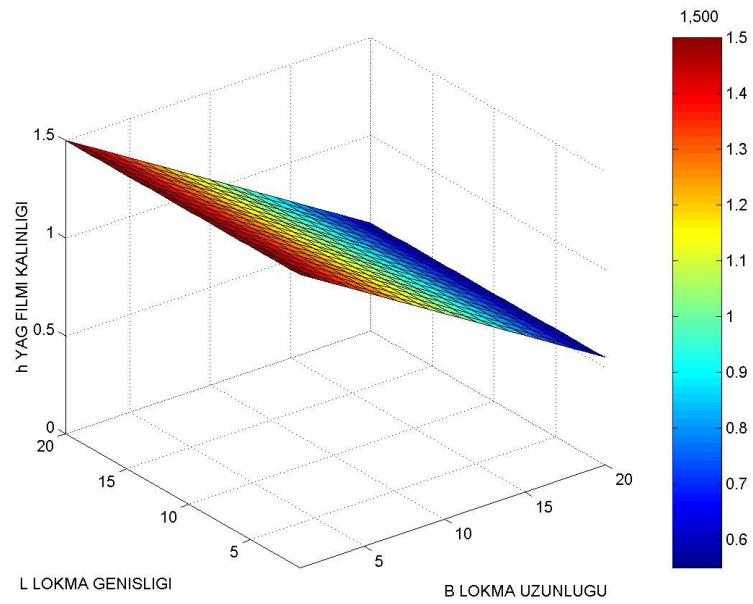
Çizelge 6.18 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

L (Lokma Genişliği)

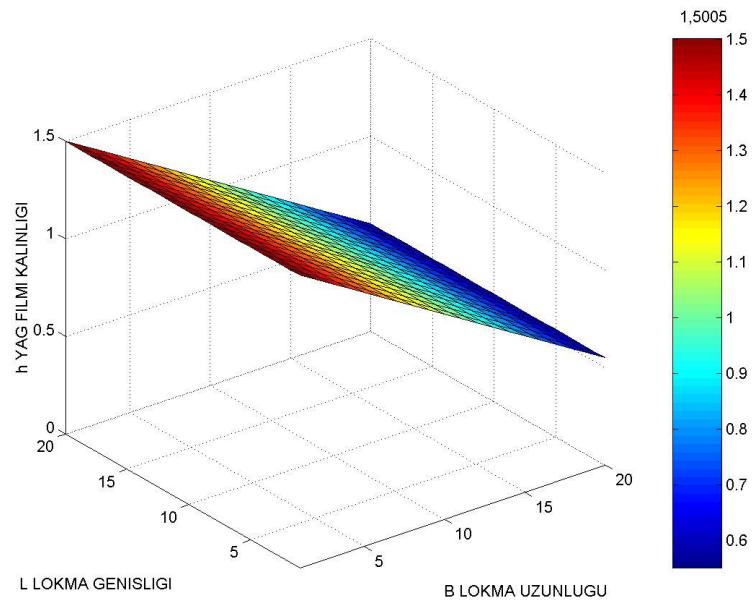
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505
	2	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505
	3	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505
	4	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505
	5	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505
	6	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505
	7	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505
	8	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505
	9	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505
	10	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0506
	11	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1006	1,0506
	12	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1006	1,0506
	13	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1006	1,0506
	14	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1506	1,1006	1,0506
	15	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1006	1,0506
	16	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1006	1,0506
	17	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0506
	18	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505
	19	1,5005	1,4505	1,4005	1,3505	1,3005	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505
	20	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6005	0,5505
	2	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6005	0,5505
	3	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6005	0,5505
	4	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6005	0,5505
	5	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6005	0,5505
	6	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8006	0,7506	0,7006	0,6506	0,6005	0,5506
	7	1,0005	0,9505	0,9006	0,8506	0,8006	0,7506	0,7006	0,6506	0,6005	0,5506
	8	1,0005	0,9506	0,9006	0,8506	0,8006	0,7506	0,7006	0,6506	0,6005	0,5506
	9	1,0006	0,9506	0,9006	0,8506	0,8006	0,7506	0,7006	0,6506	0,6006	0,5506
	10	1,0006	0,9506	0,9006	0,8506	0,8006	0,7506	0,7006	0,6506	0,6006	0,5506
	11	1,0006	0,9506	0,9006	0,8506	0,8006	0,7506	0,7006	0,6506	0,6006	0,5507
	12	1,0006	0,9506	0,9006	0,8506	0,8007	0,7507	0,7007	0,6506	0,6006	0,5507
	13	1,0006	0,9506	0,9006	0,8507	0,8007	0,7507	0,7007	0,6507	0,6006	0,5507
	14	1,0006	0,9506	0,9006	0,8506	0,8007	0,7507	0,7007	0,6507	0,6006	0,5507
	15	1,0006	0,9506	0,9006	0,8506	0,8007	0,7507	0,7007	0,6507	0,6006	0,5507
	16	1,0006	0,9506	0,9006	0,8506	0,8007	0,7507	0,7007	0,6507	0,6006	0,5507
	17	1,0006	0,9506	0,9006	0,8506	0,8006	0,7507	0,7007	0,6506	0,6006	0,5507
	18	1,0005	0,9506	0,9006	0,8506	0,8006	0,7506	0,7006	0,6506	0,6006	0,5507
	19	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005	0,7506	0,7006	0,6506	0,6005	0,5506
	20	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005	0,7506	0,7006	0,6506	0,6005	0,5504



Şekil 6.17 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )



Şekil 6.18 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

Çizelge 6.19 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

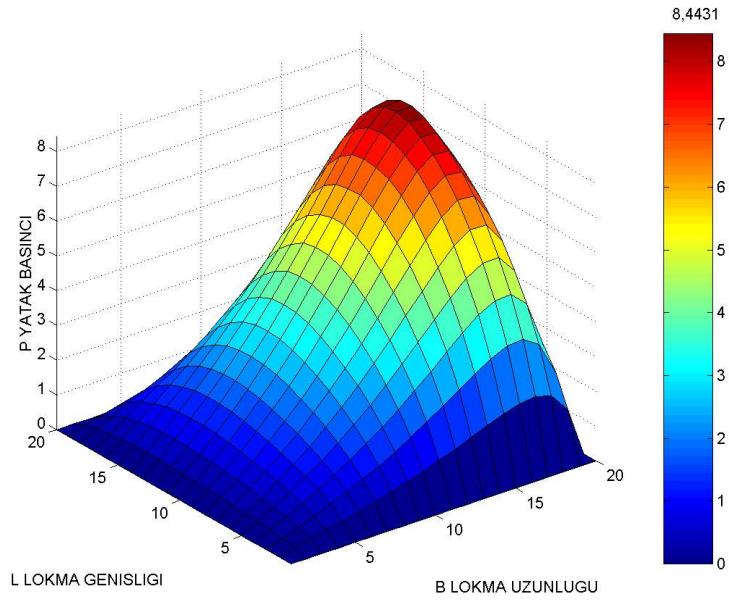
L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)

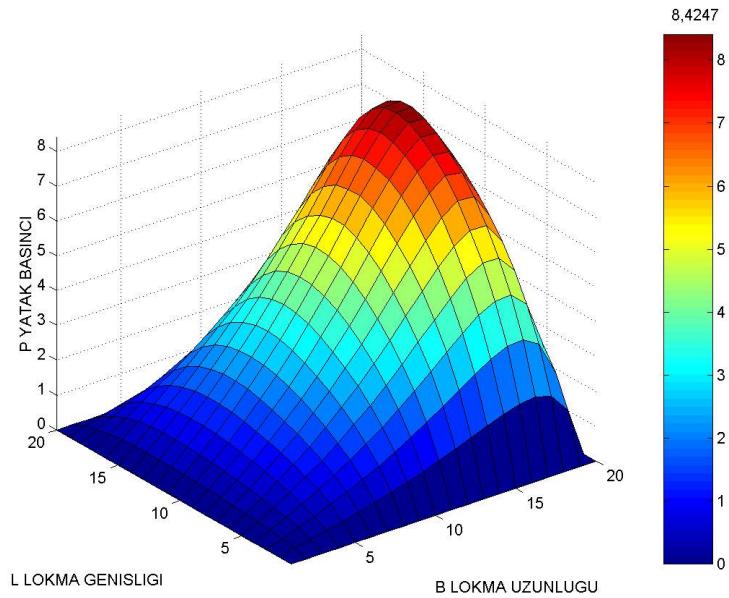
Çizelge 6.20 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)



Şekil 6.19 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )



Şekil 6.20 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

Çizelge 6.21 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

L (Lokma Genişliği)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500
2	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
3	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
4	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
5	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
6	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
7	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
8	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
9	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
10	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
11	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
12	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
13	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
14	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
15	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
16	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
17	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
18	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
19	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	
20	1,5000	1,4500	1,4000	1,3500	1,3000	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500
2	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
3	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
4	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
5	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
6	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
7	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
8	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
9	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
10	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
11	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
12	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
13	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
14	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
15	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
16	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
17	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
18	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
19	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	
20	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	

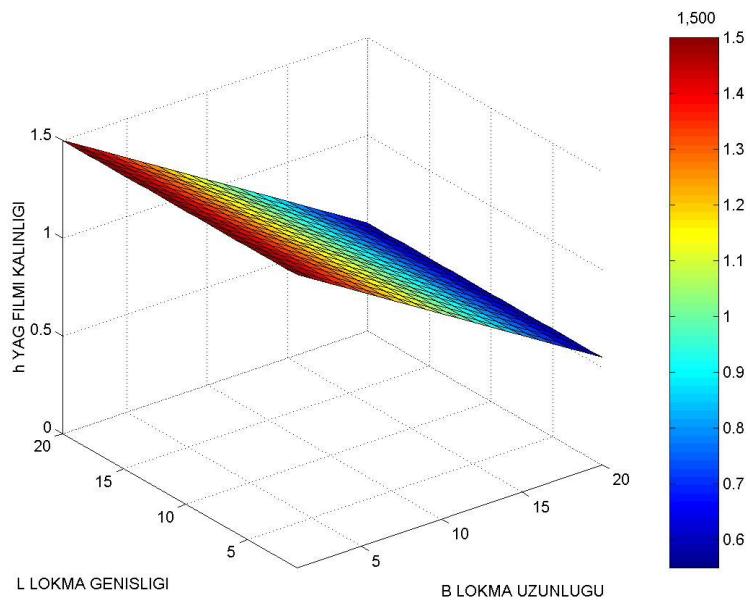
Çizelge 6.22 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

L (Lokma Genişliği)

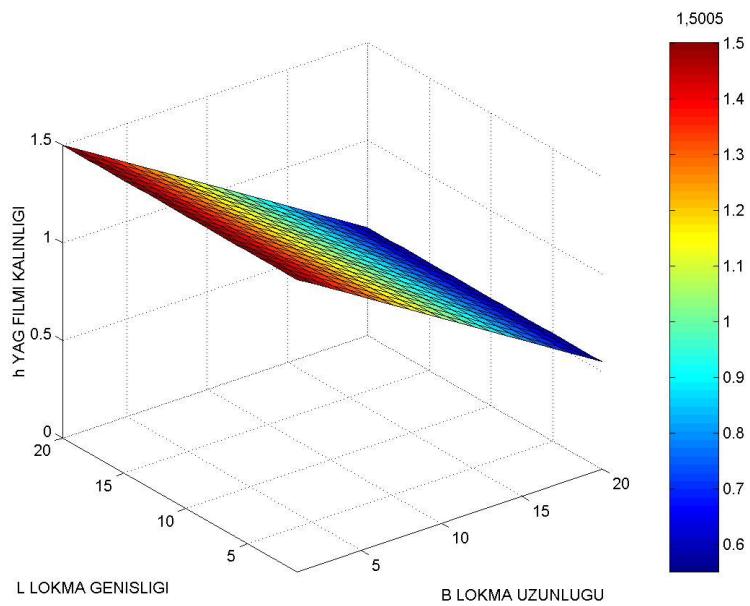
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	2	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	3	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	4	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	5	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	6	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	7	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	8	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	9	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	10	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	11	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	12	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	13	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	14	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	15	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	16	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	17	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	18	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	19	1,5005	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504
	20	1,5004	1,4504	1,4004	1,3504	1,3004	1,2504	1,2004	1,1504	1,1004	1,0504

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,0004	0,9504	0,9004	0,8504	0,8004	0,7504	0,7004	0,6504	0,6004	0,5504
	2	1,0004	0,9504	0,9004	0,8504	0,8004	0,7504	0,7004	0,6504	0,6004	0,5504
	3	1,0004	0,9504	0,9004	0,8504	0,8004	0,7504	0,7004	0,6504	0,6004	0,5504
	4	1,0004	0,9504	0,9004	0,8504	0,8004	0,7504	0,7004	0,6504	0,6004	0,5504
	5	1,0004	0,9504	0,9004	0,8504	0,8004	0,7504	0,7004	0,6504	0,6004	0,5504
	6	1,0004	0,9504	0,9004	0,8504	0,8004	0,7504	0,7004	0,6504	0,6004	0,5505
	7	1,0004	0,9504	0,9004	0,8504	0,8004	0,7505	0,7005	0,6504	0,6004	0,5505
	8	1,0004	0,9504	0,9004	0,8504	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6004	0,5505
	9	1,0004	0,9504	0,9004	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6004	0,5505
	10	1,0004	0,9504	0,9005	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6004	0,5505
	11	1,0004	0,9504	0,9005	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6004	0,5505
	12	1,0004	0,9504	0,9005	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6004	0,5505
	13	1,0004	0,9504	0,9005	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6004	0,5505
	14	1,0004	0,9504	0,9005	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6004	0,5505
	15	1,0004	0,9504	0,9004	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6004	0,5505
	16	1,0004	0,9504	0,9004	0,8505	0,8005	0,7505	0,7005	0,6505	0,6004	0,5505
	17	1,0004	0,9504	0,9004	0,8504	0,8004	0,7505	0,7005	0,6505	0,6004	0,5505
	18	1,0004	0,9504	0,9004	0,8504	0,8004	0,7504	0,7004	0,6504	0,6004	0,5505
	19	1,0004	0,9504	0,9004	0,8504	0,8004	0,7504	0,7004	0,6504	0,6004	0,5505
	20	1,0004	0,9504	0,9004	0,8504	0,8004	0,7504	0,7004	0,6504	0,6004	0,5504



Şekil 6.21 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )



Şekil 6.22 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

Çizelge 6.23 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

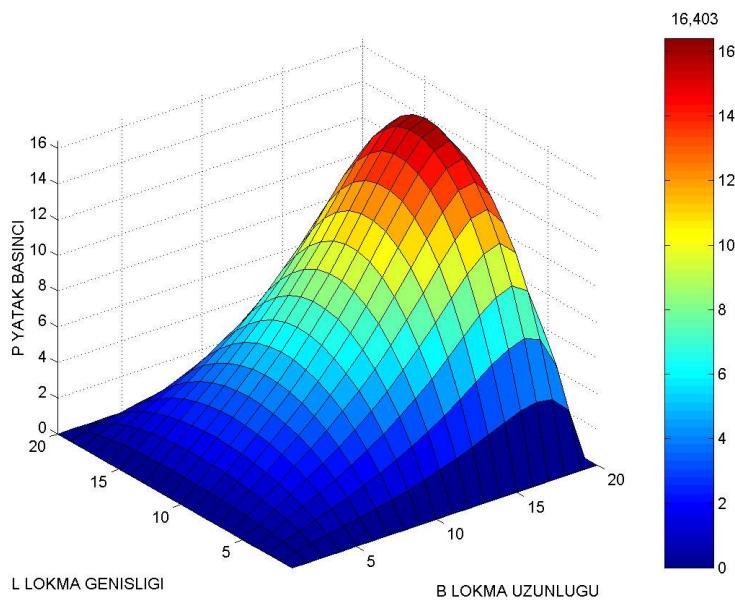
L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)

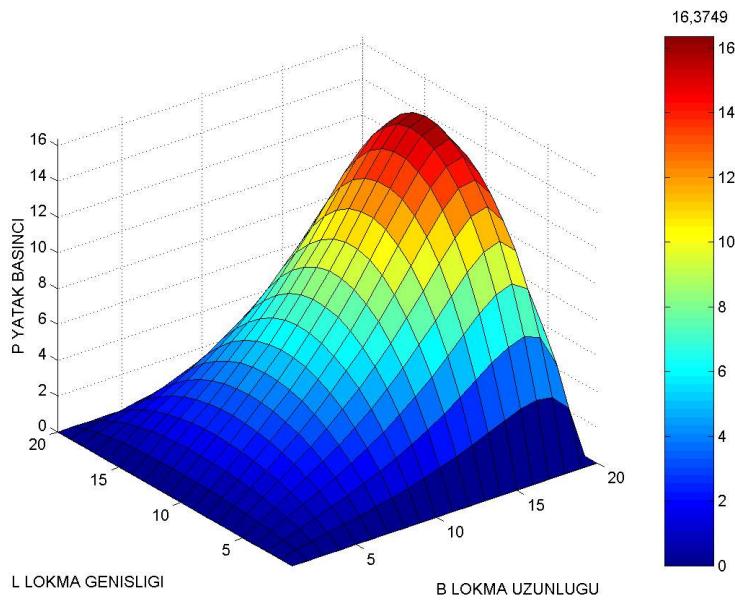
Çizelge 6.24 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)



Şekil 6.23 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )



Şekil 6.24 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/2$ )

Çizelge 6.25 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

L (Lokma Genişliği)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000
2	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
3	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
4	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
5	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
6	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
7	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
8	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
9	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
10	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
11	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
12	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
13	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
14	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
15	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
16	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
17	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
18	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
19	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
20	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000
2	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
3	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
4	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
5	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
6	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
7	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
8	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
9	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
10	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
11	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
12	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
13	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
14	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
15	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
16	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
17	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
18	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
19	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
20	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	

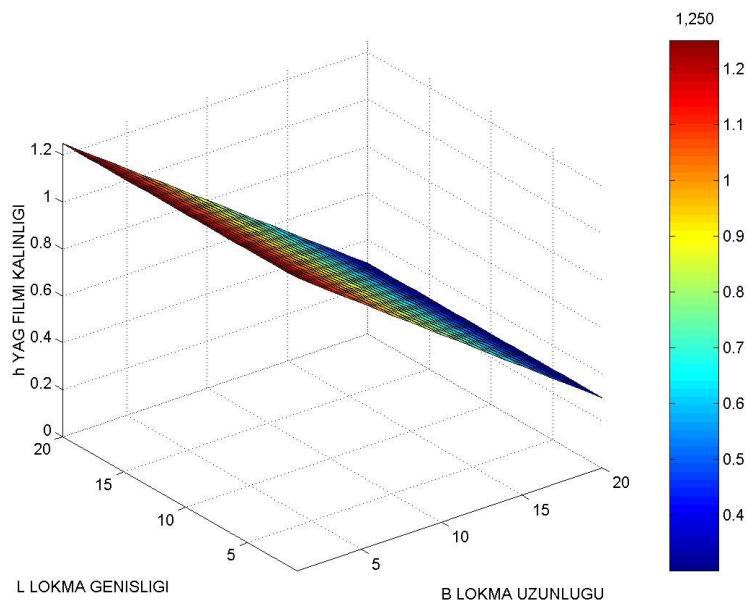
Çizelge 6.26 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

L (Lokma Genişliği)

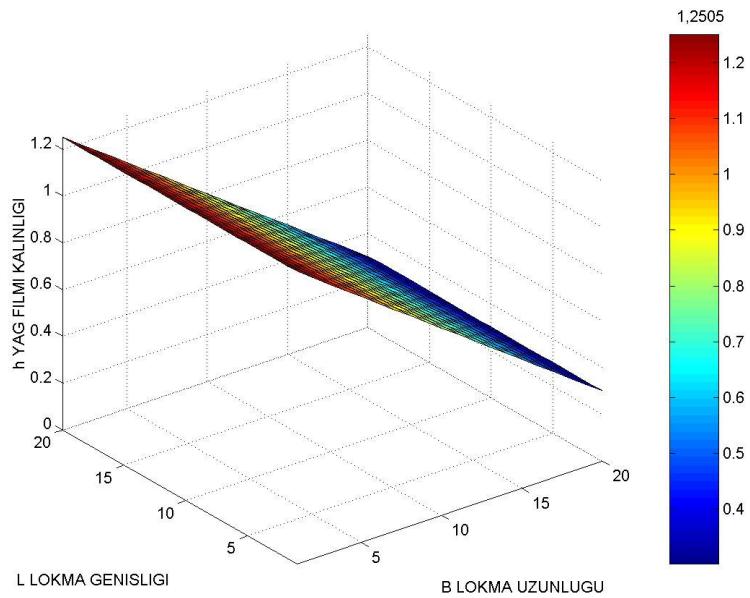
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005
	2	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005
	3	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005
	4	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005
	5	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005
	6	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005
	7	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8005
	8	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505	1,0005	0,9505	0,9005	0,8505	0,8006
	9	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505	1,0005	0,9505	0,9006	0,8506	0,8006
	10	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505	1,0006	0,9506	0,9006	0,8506	0,8006
	11	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0506	1,0006	0,9506	0,9006	0,8506	0,8007
	12	1,2505	1,2005	1,1505	1,1006	1,0506	1,0006	0,9506	0,9007	0,8507	0,8007
	13	1,2505	1,2005	1,1506	1,1006	1,0506	1,0006	0,9507	0,9007	0,8508	0,8008
	14	1,2505	1,2005	1,1506	1,1006	1,0506	1,0007	0,9507	0,9008	0,8508	0,8009
	15	1,2505	1,2005	1,1506	1,1006	1,0507	1,0007	0,9508	0,9008	0,8509	0,8010
	16	1,2505	1,2006	1,1506	1,1006	1,0507	1,0008	0,9508	0,9009	0,8510	0,8011
	17	1,2505	1,2006	1,1506	1,1007	1,0507	1,0008	0,9509	0,9009	0,8510	0,8011
	18	1,2505	1,2006	1,1506	1,1007	1,0507	1,0008	0,9508	0,9009	0,8510	0,8011
	19	1,2505	1,2005	1,1506	1,1006	1,0507	1,0007	0,9507	0,9008	0,8508	0,8009
	20	1,2505	1,2005	1,1505	1,1005	1,0505	1,0005	0,9506	0,9006	0,8506	0,8006

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	0,7505	0,7005	0,6505	0,6005	0,5505	0,5005	0,4505	0,4005	0,3505	0,3005
	2	0,7505	0,7005	0,6505	0,6005	0,5505	0,5005	0,4505	0,4005	0,3505	0,3005
	3	0,7505	0,7005	0,6505	0,6005	0,5505	0,5005	0,4505	0,4005	0,3505	0,3005
	4	0,7505	0,7005	0,6505	0,6005	0,5505	0,5005	0,4505	0,4005	0,3505	0,3005
	5	0,7505	0,7005	0,6505	0,6005	0,5505	0,5005	0,4505	0,4005	0,3505	0,3005
	6	0,7505	0,7005	0,6505	0,6005	0,5505	0,5005	0,4505	0,4005	0,3505	0,3006
	7	0,7505	0,7005	0,6506	0,6006	0,5506	0,5006	0,4506	0,4006	0,3506	0,3006
	8	0,7506	0,7006	0,6506	0,6006	0,5506	0,5006	0,4506	0,4006	0,3506	0,3007
	9	0,7506	0,7006	0,6506	0,6006	0,5507	0,5007	0,4507	0,4007	0,3507	0,3008
	10	0,7506	0,7007	0,6507	0,6007	0,5507	0,5008	0,4508	0,4008	0,3507	0,3009
	11	0,7507	0,7007	0,6508	0,6008	0,5508	0,5009	0,4509	0,4009	0,3508	0,3011
	12	0,7508	0,7008	0,6509	0,6009	0,5510	0,5010	0,4511	0,4011	0,3510	0,3013
	13	0,7509	0,7009	0,6510	0,6011	0,5511	0,5012	0,4513	0,4013	0,3511	0,3016
	14	0,7510	0,7010	0,6511	0,6012	0,5513	0,5014	0,4515	0,4015	0,3513	0,3020
	15	0,7511	0,7012	0,6513	0,6014	0,5515	0,5016	0,4517	0,4017	0,3515	0,3024
	16	0,7512	0,7013	0,6514	0,6015	0,5517	0,5018	0,4520	0,4020	0,3517	0,3028
	17	0,7512	0,7013	0,6515	0,6016	0,5518	0,5020	0,4522	0,4022	0,3519	0,3032
	18	0,7512	0,7013	0,6514	0,6016	0,5518	0,5020	0,4522	0,4022	0,3520	0,3033
	19	0,7510	0,7011	0,6512	0,6013	0,5514	0,5016	0,4518	0,4019	0,3517	0,3030
	20	0,7507	0,7007	0,6508	0,6009	0,5509	0,5010	0,4511	0,4012	0,3511	0,3006



Şekil 6.25 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )



Şekil 6.26 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

Çizelge 6.27 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

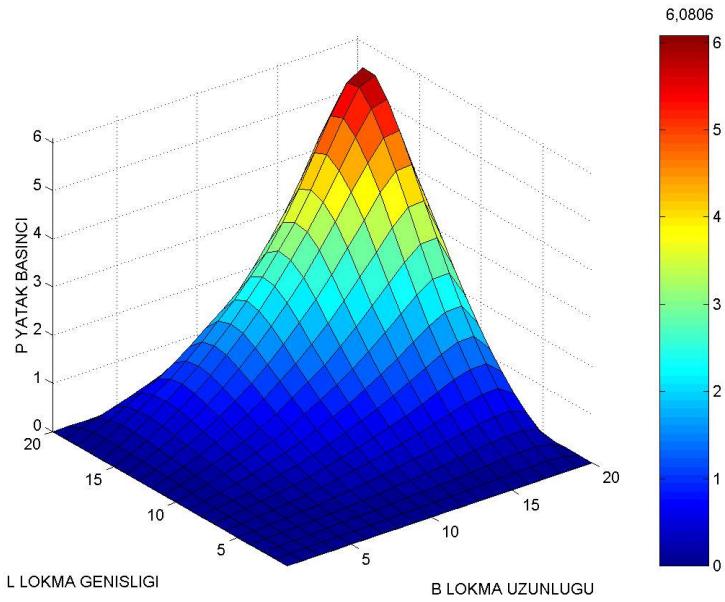
L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)

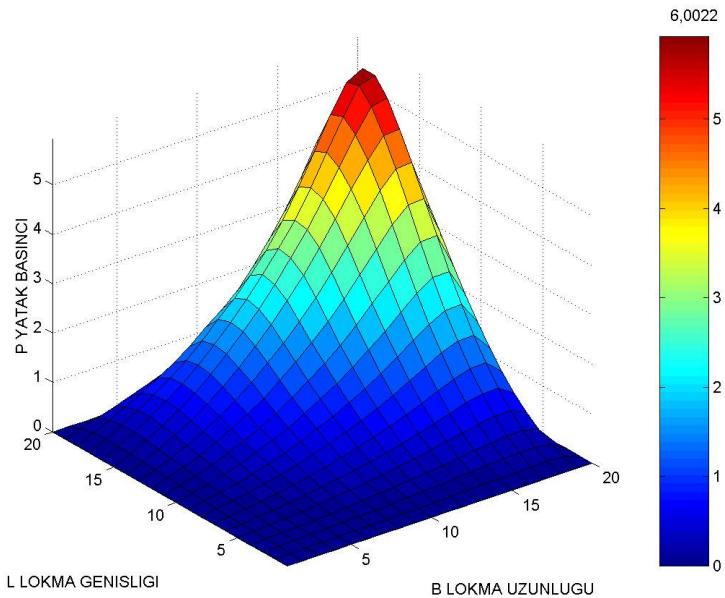
Çizelge 6.28 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)



Şekil 6.27 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )



Şekil 6.28 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

Çizelge 6.29 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

L (Lokma Genişliği)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000
2	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
3	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
4	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
5	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
6	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
7	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
8	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
9	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
10	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
11	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
12	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
13	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
14	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
15	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
16	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
17	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
18	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
19	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
20	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000
2	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
3	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
4	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
5	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
6	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
7	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
8	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
9	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
10	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
11	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
12	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
13	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
14	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
15	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
16	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
17	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
18	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
19	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
20	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	

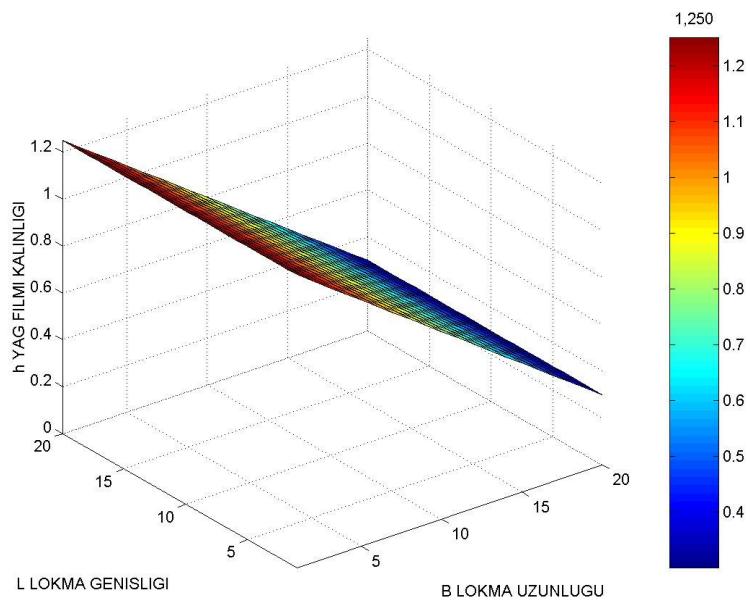
Çizelge 6.30 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

L (Lokma Genişliği)

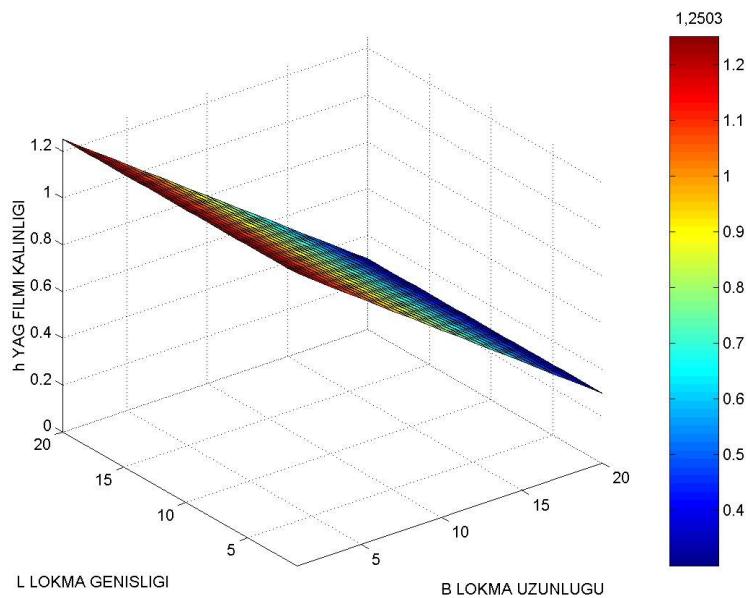
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002
2	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
3	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
4	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
5	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
6	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
7	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8003	
8	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8503	0,8003	
9	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9003	0,8503	0,8003	
10	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9003	0,8503	0,8003	
11	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9503	0,9003	0,8503	0,8003	
12	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9503	0,9003	0,8503	0,8003	
13	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9503	0,9003	0,8503	0,8003	
14	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0003	0,9503	0,9003	0,8503	0,8003	
15	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0003	0,9503	0,9003	0,8503	0,8003	
16	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9503	0,9003	0,8503	0,8003	
17	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9503	0,9003	0,8503	0,8003	
18	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9003	0,8503	0,8003	
19	1,2503	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
20	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002
2	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3003	
3	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3003	
4	0,7502	0,7002	0,6502	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3003	
5	0,7502	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3003	
6	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3003	
7	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3003	
8	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3003	
9	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3003	
10	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3003	
11	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3003	
12	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3003	
13	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3004	
14	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3004	
15	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3004	
16	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3004	
17	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3004	
18	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3004	
19	0,7503	0,7003	0,6503	0,6003	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3003	
20	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5503	0,5003	0,4503	0,4003	0,3503	0,3002	



Şekil 6.29 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )



Şekil 6.30 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

Çizelge 6.31 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

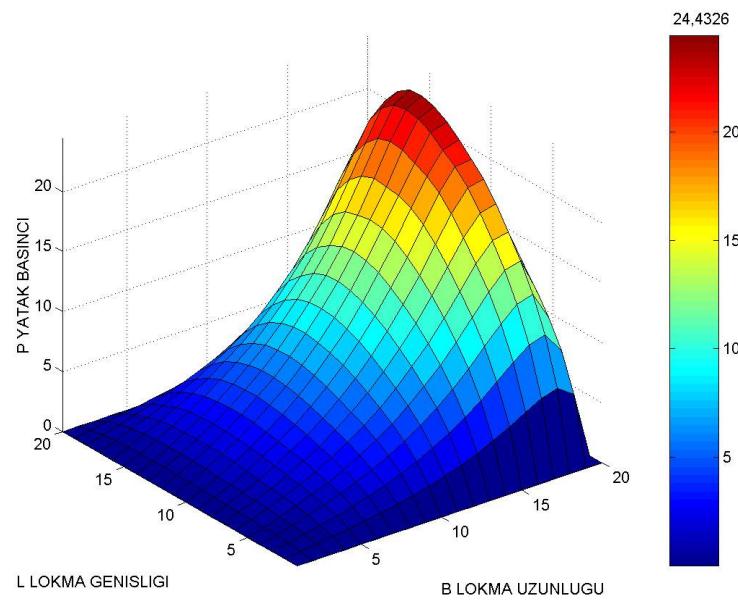
L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)

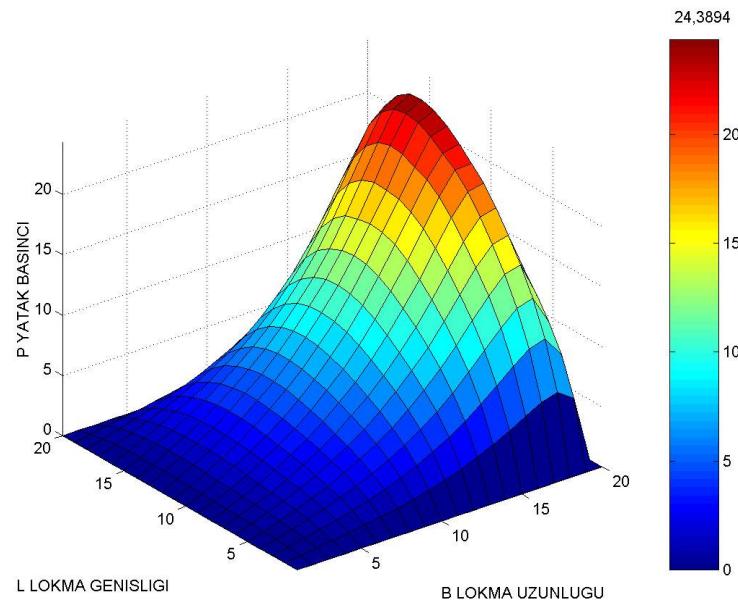
Çizelge 6.32 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)



Şekil 6.31 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )



Şekil 6.32 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/2$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

Çizelge 6.33 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

L (Lokma Genişliği)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000
2	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
3	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
4	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
5	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
6	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
7	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
8	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
9	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
10	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
11	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
12	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
13	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
14	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
15	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
16	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
17	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
18	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
19	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	
20	1,2500	1,2000	1,1500	1,1000	1,0500	1,0000	0,9500	0,9000	0,8500	0,8000	

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000
2	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
3	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
4	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
5	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
6	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
7	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
8	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
9	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
10	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
11	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
12	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
13	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
14	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
15	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
16	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
17	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
18	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
19	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	
20	0,7500	0,7000	0,6500	0,6000	0,5500	0,5000	0,4500	0,4000	0,3500	0,3000	

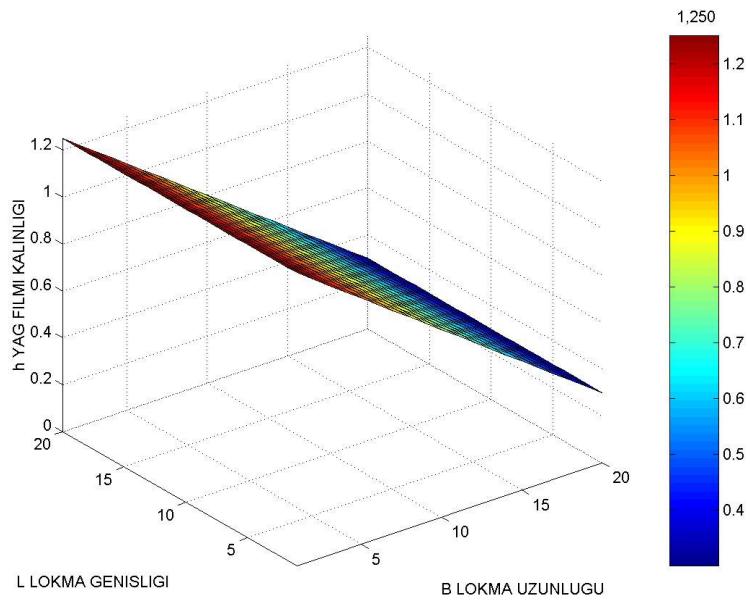
Çizelge 6.34 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

L (Lokma Genişliği)

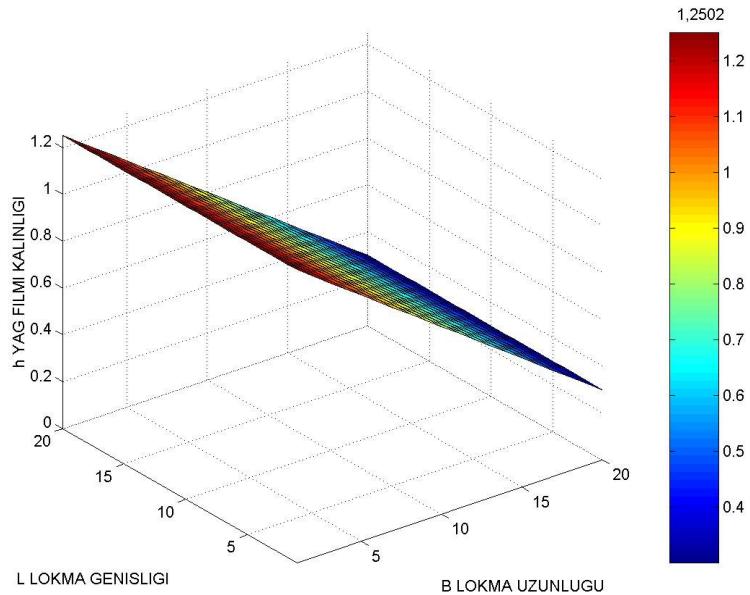
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	
B (Lokma Uzunluğu)	1	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002
2	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
3	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
4	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
5	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
6	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
7	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
8	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
9	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
10	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
11	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
12	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
13	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
14	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
15	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
16	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
17	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
18	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
19	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	
20	1,2502	1,2002	1,1502	1,1002	1,0502	1,0002	0,9502	0,9002	0,8502	0,8002	

L (Lokma Genişliği)

	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	
B (Lokma Uzunluğu)	1	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002
2	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	
3	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	
4	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	
5	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	
6	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	
7	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	
8	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	
9	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	
10	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	
11	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3003	
12	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3003	
13	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3003	
14	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3003	
15	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3003	
16	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3003	
17	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	
18	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	
19	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	
20	0,7502	0,7002	0,6502	0,6002	0,5502	0,5002	0,4502	0,4002	0,3502	0,3002	



Şekil 6.33 Deformasyon öncesi boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )



Şekil 6.34 Deformasyon sonrası boyutsuz yağ filmi kalınlığı ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

Çizelge 6.35 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

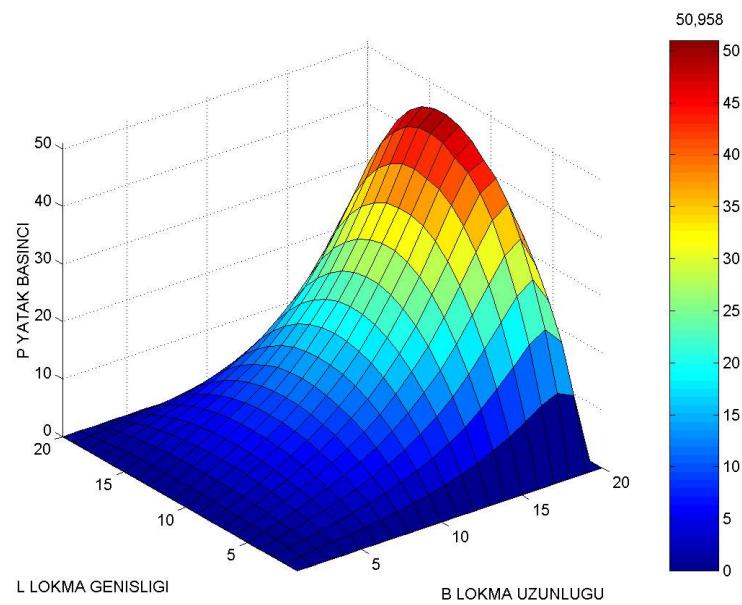
L (Lokma Genişliği)

## L (Lokma Genişliği)

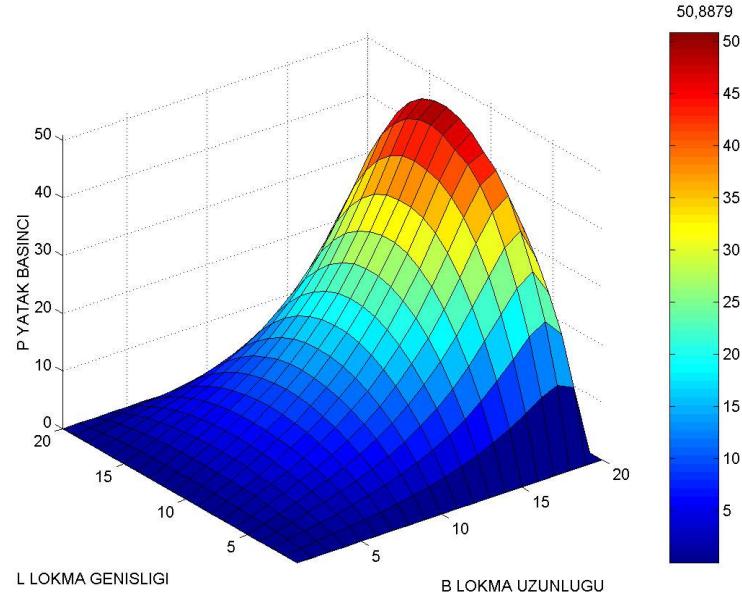
Çizelge 6.36 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

L (Lokma Genişliği)

L (Lokma Genişliği)

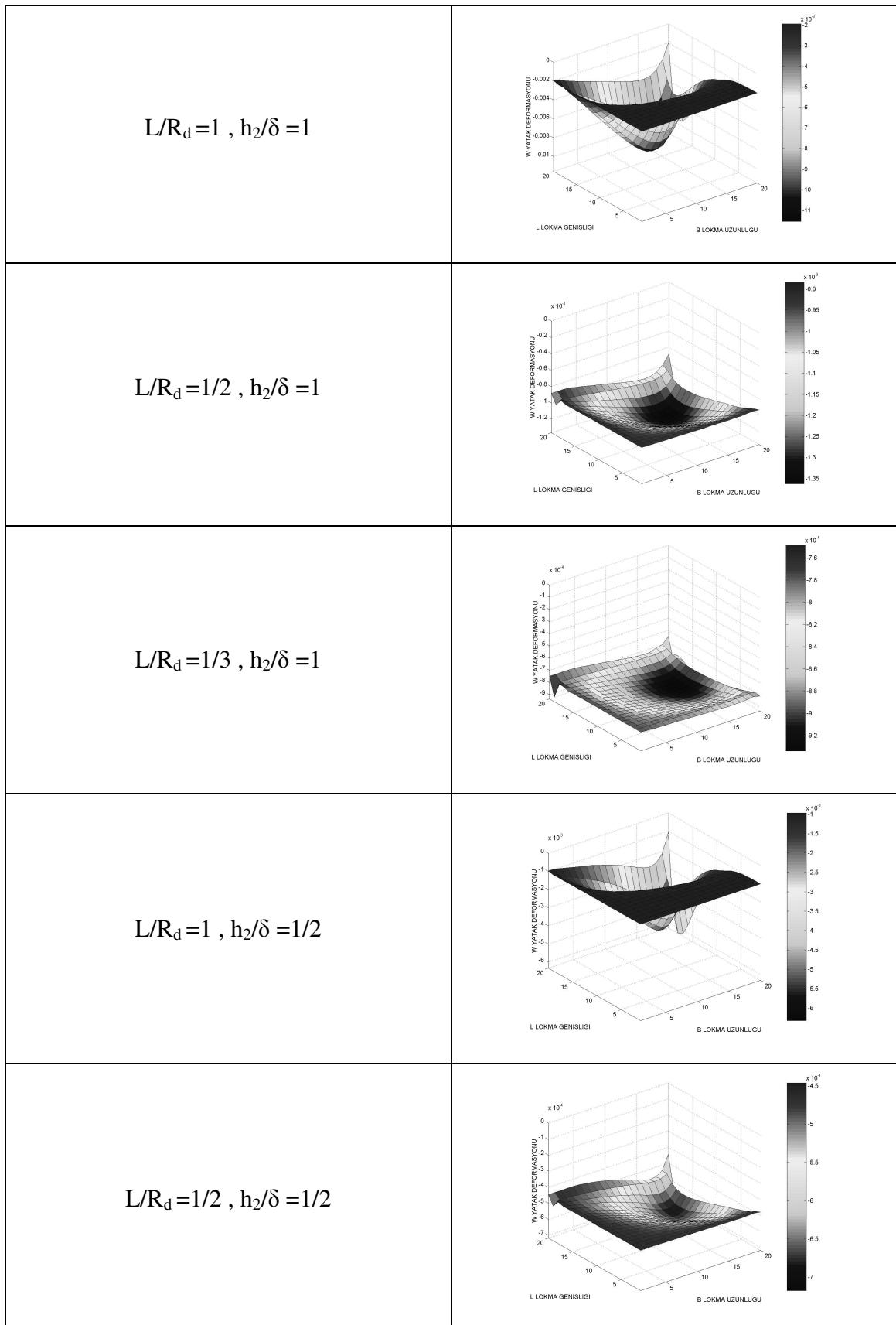


Şekil 6.35 Deformasyon öncesi boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

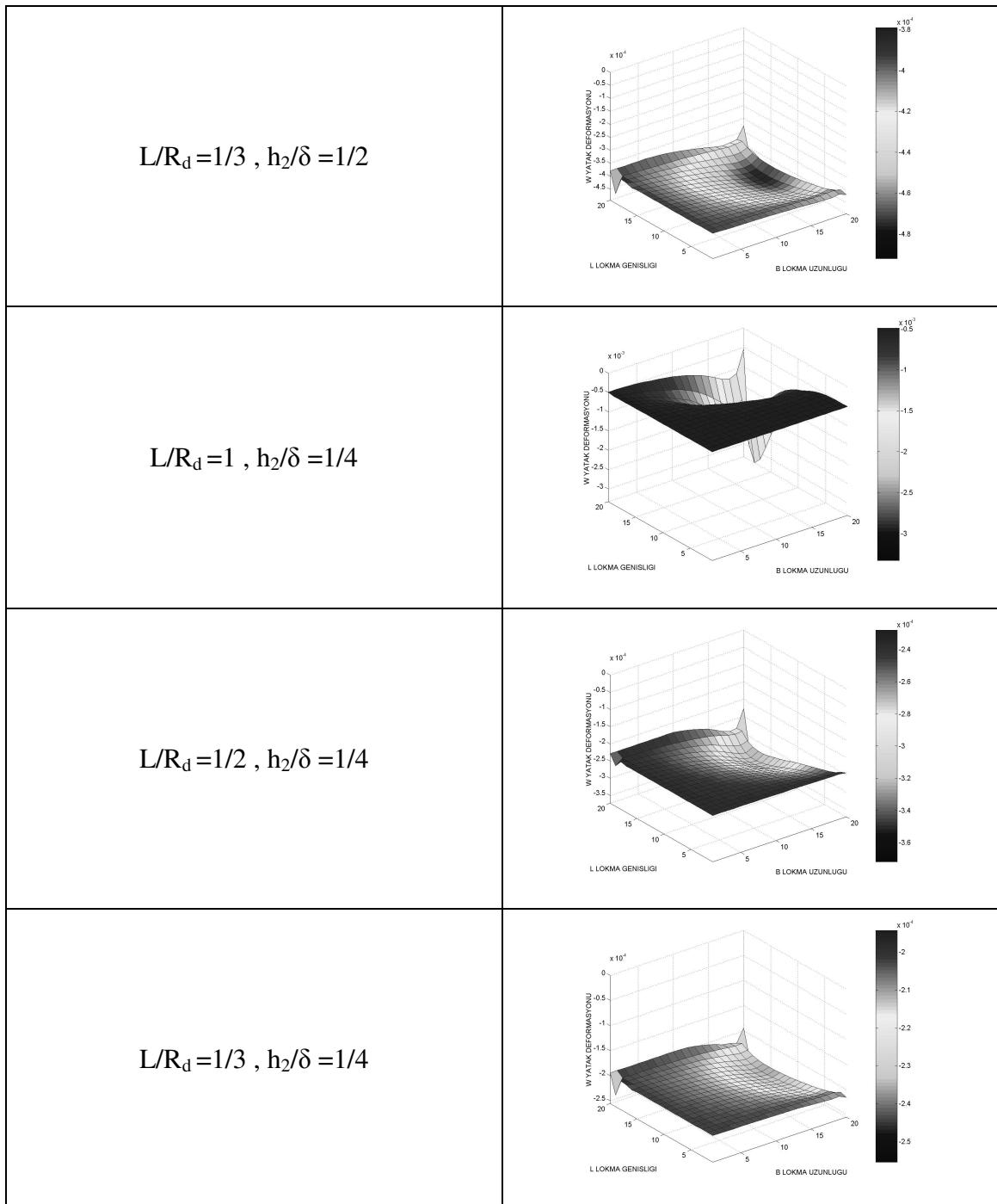


Şekil 6.36 Deformasyon sonrası boyutsuz basınç değerleri ( $L/R_d = 1/3$ ,  $h_2/\delta = 1/4$ )

Çizelge 6.37 Deformasyonların grafiksel değerleri



Çizelge 6.37 (Devam) Deformasyonların grafiksel değerleri

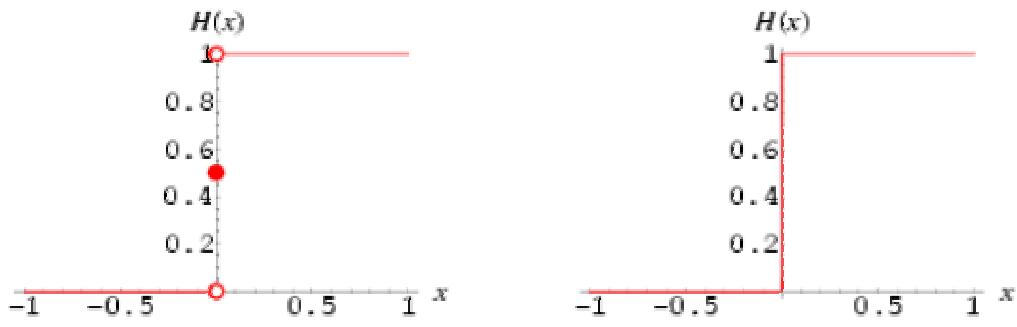


**EK-2**

Heaviside fonksiyonu, aynı zamanda birim basamak fonksiyonu olarak da bilinen sürekli bir fonksiyondur. Heaviside fonksiyonu,

$$H(x) = \begin{cases} 0 & x < 0 \\ \frac{1}{2} & x = 0 \\ 1 & x > 0 \end{cases}$$

şeklinde tanımlanmaktadır (Şekil 6.37).



Şekil 6.37 Heaviside fonksiyonu

Fonksiyonun tanımı yukarıda gösterildiği gibi olmakla birlikte  $H(0)$  değeri için genellikle  $H(0) = 1/2$  yerine  $H(0) = 1$  alınır. Şekil 6.37'de soldaki resim fonksiyonu tanımlamakta, sağdaki resim ise bir osiloskopta nasıl görüntüleneceğini göstermektedir.

Heaviside fonksiyonu, kontrol teorisi ve sinyal işleme matematiğinde, belirli bir anda devreye giren ve o değerde kalan bir sinyali tanımlamak için kullanılır.

**EK-3**

MATLAB programında hesaplamaların yapılabilmesi için yazılan program metni aşağıdadır.

```

LR2=1;
H2DELTA=1;
ACI=30;
BETA=ACI*pi/180;
M=20;
N=20;
S=20;
DR=LR2/M;
DTETA=BETA/N;
WR=1.7;
SEPS=0.01;
ITMAX=1000;
for I=1:M;
    TETA=-DTETA;
    for J=1:N;
        TETA=TETA+DTETA;
        H(I,J)=H2DELTA+(1-TETA/BETA);
    end;
end;
figure
CIZ=size(H);
surf(1:1:CIZ(2),1:1:CIZ(1),H);
axis([1 CIZ(2) 1 CIZ(1) 0 max(max(H))]);
xlabel('B LOKMA UZUNLUGU');
ylabel('L LOKMA GENISLIGI');
zlabel('h YAG FILMI KALINLIGI');
colorbar('vert');
for I=1:M;
    for J=1:N;
        P(I,J)=0;
    end;
end;
for I=1:M;
    R(I)=1-LR2+(LR2*I/M);
end;
for ITER=1:ITMAX;
    TOP=0;
    HATA=0;
    for I=2:M-1;
        for J=2:N-1;
            PESKI=P(I,J);

```

```

PAY1=12*pi*R(I)*((1/LR2)^2)*(H(I,J-1)-H(I,J+1))/DTETA;
PAY2=P(I+1,J)*(H(I,J)^3)*R(I+1)/(DR^2);
PAY3=P(I-1,J)*(H(I,J)^3)*R(I-1)/(DR^2);
PAY4=P(I,J+1)*(H(I,J+1)^3)/(R(I)*(DTETA^2));
PAY5=P(I,J-1)*(H(I,J-1)^3)/(R(I)*(DTETA^2));
PAYDA1=(H(I,J)^3)*R(I+1)/(DR^2);
PAYDA2=(H(I,J)^3)*R(I-1)/(DR^2);
PAYDA3=(H(I,J+1)^3)/(R(I)*(DTETA^2));
PAYDA4=(H(I,J-1)^3)/(R(I)*(DTETA^2));

P(I,J)=(PAY1+PAY2+PAY3+PAY4+PAY5)/(PAYDA1+PAYDA2+PAYDA3+PAYDA4);

P(I,J)=PESKI+WR*(P(I,J)-PESKI);
if P(I,J)<0;
    P(I,J)=0;
end;
HATA=HATA+abs(PESKI-P(I,J));
TOP=TOP+abs(P(I,J));
end;
end;
EPS=HATA/TOP;
if EPS<SEPS;
    break;
end;
end;
EPS
max(max(P))
P(:,:,1)
figure
CIZ=size(P);
surf(1:1:CIZ(2),1:1:CIZ(1),P);
axis([1 CIZ(2) 1 CIZ(1) 0 max(max(P))]);
xlabel('B LOKMA UZUNLUGU');
ylabel('L LOKMA GENISLIGI');
zlabel('P YATAK BASINCI');
colorbar('vert');
%YATAGIN KALDIRMA KUVVETININ HESABI
XTOP=0;
GTP=0;
for J=1:N;
    XTOP=0;
    L=1;
    while L<=M-2
        L=L+2;
        TER1=4*P(J,L);
        TER2=2*P(J,L+1);
        XTOP=XTOP+TER1+TER2;
    end;
end;

```

```

XTP=XTOP+P(J,1)+P(J,M);
XINT(J)=DR*XTP/3;
end;
GTOP=0;
I=1;
while I<=N-2
I=I+2;
TER1=4*XINT(I);
TER2=2*XINT(I+1);
GTOP=GTOP+TER1+TER2;
end;
GTP=GTOP+XINT(1)+XINT(N);
PINTEG=DTETA*GTP/3
%
R2=60;
L=LR2*R2;
R1=R2-L;
H2=0.005+0.0002*R1;
DELTA=H2/H2DELTA;
T=20;
VISK=0.033e-6;
DEVIR=3000*pi/30;
BOYUT_KAT=VISK*DEVIR*((L/DELTA)^2);
DR=L/M;
EY=90000;
NUY=0.33;
LAMDAY=NUY*EY/((1+NUY)*(1-2*NUY));
MUY=EY/(2*(1+NUY));
SEPS=0.0001;
WR=0.01;
for I=1:M;
for J=1:N;
P(I,J)=P(I,J)*BOYUT_KAT;
end;
end;
for I=1:M;
R(I)=R(I)*R2;
end;
for J=1:N;
DZ(J)=(T-DELTA+((J-1)/(N-1)*DELTA))/S;
end;
for I=1:M+2;
for J=1:N+2;
for K=1:S+2;
UY(I,J,K)=0.00001;
VY(I,J,K)=0.00001;
WY(I,J,K)=0.00001;
end;

```

```

end;
end;
for ITER=1:4
ITER
HATAUY=0;
HATAVY=0;
HATAWY=0;
TOPUY=0;
TOPVY=0;
TOPWY=0;
for I=1:M+2;
for J=1:N+2;
for K=1:S+2;
UYESKI(I,J,K)=UY(I,J,K);
VYESKI(I,J,K)=VY(I,J,K);
WYESKI(I,J,K)=WY(I,J,K);
end;
end;
end;
for K=2:S-1;
for I=2:M-1;
for J=2:N-1;
PAY71=UY(I+1,J,K)*(((LAMDAY+2*MUY)/(DR^2))+((LAMDAY+2*MUY)/(R(I)*
2*DR)));
PAY72=UY(I-1,J,K)*(((LAMDAY+2*MUY)/(DR^2))-((LAMDAY+2*MUY)/(R(I)*2*DR)));
PAY73=UY(I,J+1,K)*MUY/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAY74=UY(I,J-1,K)*MUY/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAY75=UY(I,J,K+1)*MUY/(DZ(J)^2);
PAY76=UY(I,J,K-1)*MUY/(DZ(J)^2);
PAY77=-VY(I,J+1,K)*3*MUY/((R(I)^2)*2*DTETA);
PAY78=VY(I,J-1,K)*3*MUY/((R(I)^2)*2*DTETA);
PAY79=VY(I+1,J+1,K)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DR*DTETA);
PAY710=VY(I-1,J-1,K)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DR*DTETA);
PAY711=-VY(I-1,J+1,K)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DR*DTETA);
PAY712=-VY(I+1,J-1,K)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DR*DTETA);
PAY713=WY(I+1,J,K+1)*(LAMDAY+MUY)/(4*DR*DZ(J));
PAY714=WY(I-1,J,K-1)*(LAMDAY+MUY)/(4*DR*DZ(J));
PAY715=-WY(I-1,J,K+1)*(LAMDAY+MUY)/(4*DR*DZ(J));
PAY716=-WY(I+1,J,K-1)*(LAMDAY+MUY)/(4*DR*DZ(J));
PAYDA71=-2*(LAMDAY+2*MUY)/(DR^2);
PAYDA72=-2*MUY/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAYDA73=-2*MUY/(DZ(J)^2);
PAYDA74=-2*MUY/(R(I)^2);
UY(I,J,K)=(-PAY71-PAY72-PAY73-PAY74-PAY75-PAY76-PAY77-PAY78-PAY79-
PAY710-PAY711-PAY712-PAY713-PAY714-PAY715-
PAY716)/(PAYDA71+PAYDA72+PAYDA73+PAYDA74);
PAY81=UY(I,J+1,K)*(LAMDAY+4*MUY)/((R(I)^2)*2*DTETA);

```

```

PAY82=-UY(I,J-1,K)*(LAMDAY+4*MUY)/((R(I)^2)*2*DTETA);
PAY83=UY(I+1,J+1,K)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DR*DTETA);
PAY84=UY(I-1,J-1,K)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DR*DTETA);
PAY85=-UY(I-1,J+1,K)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DR*DTETA);
PAY86=-UY(I+1,J-1,K)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DR*DTETA);
PAY87=VY(I+1,J,K)*((MUY/(DR^2))+(MUY/(R(I)*2*DR)));
PAY88=VY(I-1,J,K)*((MUY/(DR^2))-(MUY/(R(I)*2*DR)));
PAY89=VY(I,J+1,K)*(LAMDAY+2*MUY)/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAY810=VY(I,J-1,K)*(LAMDAY+2*MUY)/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAY811=VY(I,J,K+1)*MUY/(DZ(J)^2);
PAY812=VY(I,J,K-1)*MUY/(DZ(J)^2);
PAY813=WY(I,J+1,K+1)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DTETA*DZ(J));
PAY814=WY(I,J-1,K-1)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DTETA*DZ(J));
PAY815=-WY(I,J+1,K-1)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DTETA*DZ(J));
PAY816=-WY(I,J-1,K+1)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DTETA*DZ(J));
PAYDA81=-2*MUY/(DR^2);
PAYDA82=-2*(LAMDAY+2*MUY)/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAYDA83=-2*MUY/(DZ(J)^2);
PAYDA84=-2*MUY/(R(I)^2);

VY(I,J,K)=(-PAY81-PAY82-PAY83-PAY84-PAY85-PAY86-PAY87-PAY88-PAY89-
PAY810-PAY811-PAY812-PAY813-PAY814-PAY815-
PAY816)/(PAYDA81+PAYDA82+PAYDA83+PAYDA84);

PAY91=UY(I,J,K+1)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*2*DZ(J));
PAY92=-UY(I,J,K-1)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*2*DZ(J));
PAY93=UY(I+1,J,K+1)*(LAMDAY+MUY)/(4*DR*DZ(J));
PAY94=UY(I-1,J,K-1)*(LAMDAY+MUY)/(4*DR*DZ(J));
PAY95=-UY(I+1,J,K-1)*(LAMDAY+MUY)/(4*DR*DZ(J));
PAY96=-UY(I-1,J,K+1)*(LAMDAY+MUY)/(4*DR*DZ(J));
PAY97=VY(I,J+1,K+1)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DTETA*DZ(J));
PAY98=VY(I,J-1,K-1)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DTETA*DZ(J));
PAY99=-VY(I,J+1,K-1)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DTETA*DZ(J));
PAY910=-VY(I,J-1,K+1)*(LAMDAY+MUY)/(R(I)*4*DTETA*DZ(J));
PAY911=WY(I+1,J,K)*((MUY/(DR^2))+(MUY/(R(I)*2*DR)));
PAY912=WY(I-1,J,K)*((MUY/(DR^2))-(MUY/(R(I)*2*DR)));
PAY913=WY(I,J+1,K)*MUY/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAY914=WY(I,J-1,K)*MUY/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAY915=WY(I,J,K+1)*(LAMDAY+2*MUY)/(DZ(J)^2);
PAY916=WY(I,J,K-1)*(LAMDAY+2*MUY)/(DZ(J)^2);
PAYDA91=-2*MUY/(DR^2);
PAYDA92=-2*MUY/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAYDA93=-2*(LAMDAY+2*MUY)/(DZ(J)^2);

WY(I,J,K)=(-PAY91-PAY92-PAY93-PAY94-PAY95-PAY96-PAY97-PAY98-
PAY99-PAY910-PAY911-PAY912-PAY913-PAY914-PAY915-
PAY916)/(PAYDA91+PAYDA92+PAYDA93);

end;
end;
end;
for I=1:M;

```

```

for J=1:N;
  for K=1:S;
    UY(M+1,J,S)=UY(M,J,S)+(UY(M,J,S)-UY(M-1,J,S));
    UY(M+2,J,S)=UY(M,J,S)+2*(UY(M,J,S)-UY(M-1,J,S));
    VY(I,N+1,S)=VY(I,N,S)+(VY(I,N,S)-VY(I,N-1,S));
    VY(I,N+2,S)=VY(I,N,S)+2*(VY(I,N,S)-VY(I,N-1,S));
    WY(I,N+1,S)=WY(I,N,S)+(WY(I,N,S)-WY(I,N-1,S));
    WY(I,N+2,S)=WY(I,N,S)+2*(WY(I,N,S)-WY(I,N-1,S));
    WY(1,J,S+1)=WY(1,J,S)+(WY(1,J,S)-WY(1,J,S-1));
    WY(1,J,S+2)=WY(1,J,S)+2*(WY(1,J,S)-WY(1,J,S-1));
    VY(1,N+1,K)=VY(1,N,K)+(VY(1,N,K)-VY(1,N-1,K));
    VY(1,N+2,K)=VY(1,N,K)+2*(VY(1,N,K)-VY(1,N-1,K));
    UY(1,N+1,K)=UY(1,N,K)+(UY(1,N,K)-UY(1,N-1,K));
    UY(1,N+2,K)=UY(1,N,K)+2*(UY(1,N,K)-UY(1,N-1,K));
    UY(1,J,S+1)=UY(1,J,S)+(UY(1,J,S)-UY(1,J,S-1));
    UY(1,J,S+2)=UY(1,J,S)+2*(UY(1,J,S)-UY(1,J,S-1));
    WY(M,J,S+1)=WY(M,J,S)+(WY(M,J,S)-WY(M,J,S-1));
    WY(M,J,S+2)=WY(M,J,S)+2*(WY(M,J,S)-WY(M,J,S-1));
    VY(M,N+1,K)=VY(M,N,K)+(VY(M,N,K)-VY(M,N-1,K));
    VY(M,N+2,K)=VY(M,N,K)+2*(VY(M,N,K)-VY(M,N-1,K));
    UY(M,N+1,K)=UY(M,N,K)+(UY(M,N,K)-UY(M,N-1,K));
    UY(M,N+2,K)=UY(M,N,K)+2*(UY(M,N,K)-UY(M,N-1,K));
    UY(M,J,S+1)=UY(M,J,S)+(UY(M,J,S)-UY(M,J,S-1));
    UY(M,J,S+2)=UY(M,J,S)+2*(UY(M,J,S)-UY(M,J,S-1));
    UY(M+1,1,K)=UY(M,1,K)+(UY(M,1,K)-UY(M-1,1,K));
    UY(M+2,1,K)=UY(M,1,K)+2*(UY(M,1,K)-UY(M-1,1,K));
    WY(I,1,S+1)=WY(I,1,S)+(WY(I,1,S)-WY(I,1,S-1));
    WY(I,1,S+2)=WY(I,1,S)+2*(WY(I,1,S)-WY(I,1,S-1));
    VY(M+1,J,K)=VY(M,J,K)+(VY(M,J,K)-VY(M-1,J,K));
    VY(M+2,J,K)=VY(M,J,K)+2*(VY(M,J,K)-VY(M-1,J,K));
    VY(I,1,S+1)=VY(I,1,S)+(VY(I,1,S)-VY(I,1,S-1));
    VY(I,1,S+2)=VY(I,1,S)+2*(VY(I,1,S)-VY(I,1,S-1));
    UY(M+1,N,K)=UY(M,N,K)+(UY(M,N,K)-UY(M-1,N,K));
    UY(M+2,N,K)=UY(M,N,K)+2*(UY(M,N,K)-UY(M-1,N,K));
    WY(I,N,S+1)=WY(I,N,S)+(WY(I,N,S)-WY(I,N,S-1));
    WY(I,N,S+2)=WY(I,N,S)+2*(WY(I,N,S)-WY(I,N,S-1));
    VY(M+1,N,K)=VY(M,N,K)+(VY(M,N,K)-VY(M-1,N,K));
    VY(M+2,N,K)=VY(M,N,K)+2*(VY(M,N,K)-VY(M-1,N,K));
    VY(I,N,S+1)=VY(I,N,S)+(VY(I,N,S)-VY(I,N,S-1));
    VY(I,N,S+2)=VY(I,N,S)+2*(VY(I,N,S)-VY(I,N,S-1));
  end;
end;
end;
for I=1:M;
  for J=1:N;
    UY(I,J,1)=0;
    VY(I,J,1)=0;
    WY(I,J,1)=0;
  
```

```

PAY11=((LAMDAY+2*MUY)/(2*DZ(J)))*(3*WY(I,J,S)-4*WY(I,J,S-1)+WY(I,J,S-
2));
    PAY12=(LAMDAY/(2*DR))*(-3*UY(I,J,S)+4*UY(I+1,J,S)-UY(I+2,J,S));
    PAY13=LAMDAY*UY(I,J,S)/R(I);
    VY(I,J,S)=((-P(I,J)*DR*DTETA)-PAY11-PAY12-
PAY13)*2*DTETA*R(I)/LAMDAY-4*VY(I,J+1,S)+VY(I,J+2,S))/-3;
    PAY14=(3*VY(I,J,S)-4*VY(I,J,S-1)+VY(I,J,S-2))/(2*DZ(J));
    WY(I,J,S)=(-PAY14*R(I)*2*DTETA-4*WY(I,J+1,S)+WY(I,J+2,S))/-3;
    PAY15=(-3*WY(I,J,S)+4*WY(I+1,J,S)-WY(I+2,J,S))/(2*DR);
    UY(I,J,S)=(-PAY15*2*DZ(J)+4*UY(I,J,S-1)-UY(I,J,S-2))/3;
    end;
end;
for J=1:N;
    for K=1:S;
        PAY21=((LAMDAY+2*MUY)/(2*DR))*(-UY(3,J,K)+4*UY(2,J,K)-
3*UY(1,J,K));
        PAY22=LAMDAY/(2*DZ(J))*(-WY(1,J,K+2)+4*WY(1,J,K+1)-3*WY(1,J,K));
        PAY23=LAMDAY*UY(1,J,K)/R(1);
        VY(1,J,K)=((-PAY21-PAY22-PAY23)*2*DTETA*R(1)/LAMDAY+VY(1,J+2,K)-
4*VY(1,J+1,K))/-3;
        VY(1,J,1)=0;
        PAY24=-VY(1,J,K)/R(1);
        PAY25=(-VY(3,J,K)+4*VY(2,J,K)-3*VY(1,J,K))/(2*DR);
        UY(1,J,K)=((-PAY24-PAY25)*R(1)*2*DTETA+UY(1,J+2,K)-4*UY(1,J+1,K))/-3;
        UY(1,J,1)=0;
        PAY26=(-UY(1,J,K+2)+4*UY(1,J,K+1)-3*UY(1,J,K))/(2*DZ(J));
        WY(1,J,K)=(-PAY26*2*DR+WY(3,J,K)-4*WY(2,J,K))/-3;
        WY(1,J,1)=0;
        PAY31=((LAMDAY+2*MUY)/(2*DR))*((3*UY(M,J,K)-4*UY(M-1,J,K)+UY(M-
2,J,K));
        PAY32=LAMDAY*UY(M,J,K)/R(M);
        PAY33=LAMDAY/(2*DZ(J))*(-3*WY(M,J,K)+4*WY(M,J,K+1)-
WY(M,J,K+2));
        VY(M,J,K)=((-PAY31-PAY32-PAY33)*2*DTETA*R(M)/LAMDAY-
4*VY(M,J+1,K)+VY(M,J+2,K))/-3;
        VY(M,J,1)=0;
        PAY34=-VY(M,J,K)/R(M);
        PAY35=(-3*VY(M,J,K)-4*VY(M-1,J,K)+VY(M-2,J,K))/(2*DR);
        UY(M,J,K)=((-PAY34-PAY35)*R(M)*2*DTETA-4*UY(M,J+1,K)+UY(M,J+2,K))/-3;
        UY(M,J,1)=0;
        PAY36=(-3*UY(M,J,K)+4*UY(M,J,K+1)-UY(M,J,K+2))/(2*DZ(J));
        WY(M,J,K)=(-PAY36*2*DR+4*WY(M-1,J,K)-WY(M-2,J,K))/3;
        WY(M,J,1)=0;
    end;
end;
for I=1:M;
    for K=1:S;
        PAY41=(-UY(I+2,1,K)+4*UY(I+1,1,K)-3*UY(I,1,K))/(2*DR);
    
```

```

PAY42=(-WY(I,1,K+2)+4*WY(I,1,K+1)-3*WY(I,1,K))/(2*DZ(1));
PAY43=(LAMDAY+2*MUY)*UY(I,1,K)/R(I);
VY(I,1,K)=((-LAMDAY*(PAY41+PAY42)-
PAY43)*R(I)*2*DTETA/(LAMDAY+2*MUY)+VY(I,3,K)-4*VY(I,2,K))/3;
VY(I,1,1)=0;
PAY44=-VY(I,1,K)/R(I);
PAY45=(-VY(I+2,1,K)+4*VY(I+1,1,K)-3*VY(I,1,K))/(2*DR);
UY(I,1,K)=((-PAY44-PAY45)*R(I)*2*DTETA+UY(I,3,K)-4*UY(I,2,K))/3;
UY(I,1,1)=0;
PAY46=(-VY(I,1,K+2)+4*VY(I,1,K+1)-3*VY(I,1,K))/(2*DZ(1));
WY(I,1,K)=(-PAY46*R(I)*2*DTETA+WY(I,3,K)-4*WY(I,2,K))/3;
WY(I,1,1)=0;
PAY51=(-3*UY(I,N,K)+4*UY(I+1,N,K)-UY(I+2,N,K))/(2*DR);
PAY52=(-3*WY(I,N,K)+4*WY(I,N,K+1)-WY(I,N,K+2))/(2*DZ(N));
PAY53=(LAMDAY+2*MUY)*UY(I,N,K)/R(I);
VY(I,N,K)=((-LAMDAY*(PAY51+PAY52)-
PAY53)*R(I)*2*DTETA/(LAMDAY+2*MUY)+4*VY(I,N-1,K)-VY(I,N-2,K))/3;
VY(I,N,1)=0;
PAY54=-VY(I,N,K)/R(I);
PAY55=(-3*VY(I,N,K)+4*VY(I+1,N,K)-VY(I+2,N,K))/(2*DR);
UY(I,N,K)=((-PAY54-PAY55)*R(I)*2*DTETA+4*UY(I,N-1,K)-UY(I,N-2,K))/3;
UY(I,N,1)=0;
PAY56=(-3*VY(I,N,K)+4*VY(I,N,K+1)-VY(I,N,K+2))/(2*DZ(N));
WY(I,N,K)=(-PAY56*R(I)*2*DTETA+4*WY(I,N-1,K)-WY(I,N-2,K))/3;
WY(I,N,1)=0;
end;
end;
for I=1:M;
  for J=1:N;
    for K=1:S;
      if UY(I,J,K)<0;
        UY(I,J,K)=0;
      end;
      if VY(I,J,K)<0;
        VY(I,J,K)=0;
      end;
      if WY(I,J,K)<0;
        WY(I,J,K)=0;
      end;
    end;
  end;
end;
for I=1:M;
  for J=1:N;
    for K=1:S;
      UY(I,J,K)=UYESKI(I,J,K)+WR*(UY(I,J,K)-UYESKI(I,J,K));
      VY(I,J,K)=VYESKI(I,J,K)+WR*(VY(I,J,K)-VYESKI(I,J,K));
      WY(I,J,K)=WYESKI(I,J,K)+WR*(WY(I,J,K)-WYESKI(I,J,K));
    end;
  end;
end;

```

```

UY(I,J,1)=0;
VY(I,J,1)=0;
WY(I,J,1)=0;
HATAUY=HATAUY+abs(YESKI(I,J,K)-UY(I,J,K));
HATAVY=HATAVY+abs(VYESKI(I,J,K)-VY(I,J,K));
HATAWY=HATAWY+abs(WYESKI(I,J,K)-WY(I,J,K));
TOPUY=TOPUY+abs(UY(I,J,K));
TOPVY=TOPVY+abs(VY(I,J,K));
TOPWY=TOPWY+abs(WY(I,J,K));
end;
end;
end;
% HATA
% TOP
EPS=(HATAUY+HATAVY+HATAWY)/(TOPUY+TOPVY+TOPWY)
if EPS<SEPS;
    break;
end;
for I=1:M;
    for J=1:N;
        H(I,J)=H(I,J)+WY(I,J,20)/DELTA;
    end;
end;
R2=60;
L=LR2*R2;
R1=R2-L;
DELTA=H2/H2DELTA;
M=20;
N=20;
S=20;
T=20;
RMIL=30;
AMIL=pi*(RMIL^2);
DR=L/M;
ES=90000;
NUS=0.33;
LAMDAS=NUS*ES/((1+NUS)*(1-2*NUS));
MUS=ES/(2*(1+NUS));
SEPS=0.0001;
WR=0.01;
XTP=0;
GTP=0;
for J=1:N;
    XTOP=0;
    L=1;
    while L<=M-2
        L=L+2;

```

```

TER1=4*P(J,L);
TER2=2*P(J,L+1);
XTOP=XTOP+TER1+TER2;
end;
XTP=XTOP+P(J,1)+P(J,M);
XINT(J)=DR*XTP/3;
end;
GTOP=0;
I=1;
while I<=N-2
  I=I+2;
  TER1=4*XINT(I);
  TER2=2*XINT(I+1);
  GTOP=GTOP+TER1+TER2;
end;
GTP=GTOP+XINT(1)+XINT(N);
PINTEG=DTETA*GTP/3
SB=PINTEG/AMIL;
for J=1:N;
  DZ(J)=T/S;
end;
for I=1:M+2;
  for J=1:N+2;
    for K=1:S+2;
      US(I,J,K)=0.00001;
      VS(I,J,K)=0.00001;
      WS(I,J,K)=0.00001;
    end;
  end;
end;
for ITER=1:4
  ITER
  HATAUS=0;
  HATAVS=0;
  HATAWS=0;
  TOPUS=0;
  TOPVS=0;
  TOPWS=0;
  for I=1:M+2;
    for J=1:N+2;
      for K=1:S+2;
        USESKI(I,J,K)=US(I,J,K);
        VSESKI(I,J,K)=VS(I,J,K);
        WSESKI(I,J,K)=WS(I,J,K);
      end;
    end;
  end;
  for K=2:S-1;

```

```

for I=2:M-1;
  for J=2:N-1;
PAYS71=US(I+1,J,K)*(((LAMDAY+2*MUS)/(DR^2))+((LAMDAS+2*MUS)/(R(I)*
2*DR)));
PAYS72=US(I-1,J,K)*(((LAMDAS+2*MUS)/(DR^2))-((LAMDAS+2*MUS)/(R(I)*2*DR)));
PAYS73=US(I,J+1,K)*MUS/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAYS74=US(I,J-1,K)*MUS/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAYS75=US(I,J,K+1)*MUS/(DZ(J)^2);
PAYS76=US(I,J,K-1)*MUS/(DZ(J)^2);
PAYS77=-VS(I,J+1,K)*3*MUS/((R(I)^2)*2*DTETA);
PAYS78=VS(I,J-1,K)*3*MUS/((R(I)^2)*2*DTETA);
PAYS79=VS(I+1,J+1,K)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)^4*DR*DTETA);
PAYS710=VS(I-1,J-1,K)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)^4*DR*DTETA);
PAYS711=-VS(I-1,J+1,K)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)^4*DR*DTETA);
PAYS712=-VS(I+1,J-1,K)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)^4*DR*DTETA);
PAYS713=WS(I+1,J,K+1)*(LAMDAS+MUS)/(4*DR*DZ(J));
PAYS714=WS(I-1,J,K-1)*(LAMDAS+MUS)/(4*DR*DZ(J));
PAYS715=-WS(I-1,J,K+1)*(LAMDAS+MUS)/(4*DR*DZ(J));
PAYS716=-WS(I+1,J,K-1)*(LAMDAS+MUS)/(4*DR*DZ(J));
PAYDAS71=-2*(LAMDAS+2*MUS)/(DR^2);
PAYDAS72=-2*MUS/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAYDAS73=-2*MUS/(DZ(J)^2);
PAYDAS74=-2*MUS/(R(I)^2);

US(I,J,K)=(-PAYS71-PAYS72-PAYS73-PAYS74-PAYS75-PAYS76-PAYS77-
PAYS78-PAYS79-PAYS710-PAYS711-PAYS712-PAYS713-PAYS714-PAYS715-
PAYS716)/(PAYDAS71+PAYDAS72+PAYDAS73+PAYDAS74);

PAYS81=US(I,J+1,K)*(LAMDAS+4*MUS)/((R(I)^2)*2*DTETA);
PAYS82=-US(I,J-1,K)*(LAMDAS+4*MUS)/((R(I)^2)*2*DTETA);
PAYS83=US(I+1,J+1,K)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)^4*DR*DTETA);
PAYS84=US(I-1,J-1,K)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)^4*DR*DTETA);
PAYS85=-US(I-1,J+1,K)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)^4*DR*DTETA);
PAYS86=-US(I+1,J-1,K)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)^4*DR*DTETA);
PAYS87=VS(I+1,J,K)*((MUS/(DR^2))+(MUS/(R(I)^2*DR)));
PAYS88=VS(I-1,J,K)*((MUS/(DR^2))-(MUS/(R(I)^2*DR)));
PAYS89=VS(I,J+1,K)*(LAMDAS+2*MUS)/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAYS810=VS(I,J-1,K)*(LAMDAS+2*MUS)/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAYS811=VS(I,J,K+1)*MUS/(DZ(J)^2);
PAYS812=VS(I,J,K-1)*MUS/(DZ(J)^2);
PAYS813=WS(I,J+1,K+1)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)^4*DTETA*DZ(J));
PAYS814=WS(I,J-1,K-1)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)^4*DTETA*DZ(J));
PAYS815=-WS(I,J+1,K-1)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)^4*DTETA*DZ(J));
PAYS816=-WS(I,J-1,K+1)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)^4*DTETA*DZ(J));
PAYDAS81=-2*MUS/(DR^2);
PAYDAS82=-2*(LAMDAS+2*MUS)/((R(I)^2)*(DTETA^2));
PAYDAS83=-2*MUS/(DZ(J)^2);
PAYDAS84=-2*MUS/(R(I)^2);

```

```

VS(I,J,K)=(-PAYS81-PAYS82-PAYS83-PAYS84-PAYS85-PAYS86-PAYS87-
PAYS88-PAYS89-PAYS810-PAYS811-PAYS812-PAYS813-PAYS814-PAYS815-
PAYS816)/(PAYDAS81+PAYDAS82+PAYDAS83+PAYDAS84);
    PAYS91=US(I,J,K+1)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)*2*DZ(J));
    PAYS92=-US(I,J,K-1)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)*2*DZ(J));
    PAYS93=US(I+1,J,K+1)*(LAMDAS+MUS)/(4*DR*DZ(J));
    PAYS94=US(I-1,J,K-1)*(LAMDAS+MUS)/(4*DR*DZ(J));
    PAYS95=-US(I+1,J,K-1)*(LAMDAS+MUS)/(4*DR*DZ(J));
    PAYS96=-US(I-1,J,K+1)*(LAMDAS+MUS)/(4*DR*DZ(J));
    PAYS97=VS(I,J+1,K+1)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)*4*DTETA*DZ(J));
    PAYS98=VS(I,J-1,K-1)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)*4*DTETA*DZ(J));
    PAYS99=-VS(I,J+1,K-1)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)*4*DTETA*DZ(J));
    PAYS910=-VS(I,J-1,K+1)*(LAMDAS+MUS)/(R(I)*4*DTETA*DZ(J));
    PAYS911=WS(I+1,J,K)*((MUS/(DR^2))+(MUS/(R(I)*2*DR)));
    PAYS912=WS(I-1,J,K)*((MUS/(DR^2))-(MUS/(R(I)*2*DR)));
    PAYS913=WS(I,J+1,K)*MUS/((R(I)^2)*(DTETA^2));
    PAYS914=WS(I,J-1,K)*MUS/((R(I)^2)*(DTETA^2));
    PAYS915=WS(I,J,K+1)*(LAMDAS+2*MUS)/(DZ(J)^2);
    PAYS916=WS(I,J,K-1)*(LAMDAS+2*MUS)/(DZ(J)^2);
    PAYDAS91=-2*MUS/(DR^2);
    PAYDAS92=-2*MUS/((R(I)^2)*(DTETA^2));
    PAYDAS93=-2*(LAMDAS+2*MUS)/(DZ(J)^2);
WS(I,J,K)=(-PAYS91-PAYS92-PAYS93-PAYS94-PAYS95-PAYS96-PAYS97-
PAYS98-PAYS99-PAYS910-PAYS911-PAYS912-PAYS913-PAYS914-PAYS915-
PAYS916)/(PAYDAS91+PAYDAS92+PAYDAS93);
    end;
    end;
end;
for I=1:M;
    for J=1:N;
        for K=1:S;
            US(M+1,J,S)=US(M,J,S)+(US(M,J,S)-US(M-1,J,S));
            US(M+2,J,S)=US(M,J,S)+2*(US(M,J,S)-US(M-1,J,S));
            VS(I,N+1,S)=VS(I,N,S)+(VS(I,N,S)-VS(I,N-1,S));
            VS(I,N+2,S)=VS(I,N,S)+2*(VS(I,N,S)-VS(I,N-1,S));
            WS(I,N+1,S)=WS(I,N,S)+(WS(I,N,S)-WS(I,N-1,S));
            WS(I,N+2,S)=WS(I,N,S)+2*(WS(I,N,S)-WS(I,N-1,S));
            WS(1,J,S+1)=WS(1,J,S)+(WS(1,J,S)-WS(1,J,S-1));
            WS(1,J,S+2)=WS(1,J,S)+2*(WS(1,J,S)-WS(1,J,S-1));
            VS(1,N+1,K)=VS(1,N,K)+(VS(1,N,K)-VS(1,N-1,K));
            VS(1,N+2,K)=VS(1,N,K)+2*(VS(1,N,K)-VS(1,N-1,K));
            US(1,N+1,K)=US(1,N,K)+(US(1,N,K)-US(1,N-1,K));
            US(1,N+2,K)=US(1,N,K)+2*(US(1,N,K)-US(1,N-1,K));
            US(1,J,S+1)=US(1,J,S)+(US(1,J,S)-US(1,J,S-1));
            US(1,J,S+2)=US(1,J,S)+2*(US(1,J,S)-US(1,J,S-1));
            WS(M,J,S+1)=WS(M,J,S)+(WS(M,J,S)-WS(M,J,S-1));
            WS(M,J,S+2)=WS(M,J,S)+2*(WS(M,J,S)-WS(M,J,S-1));
            VS(M,N+1,K)=VS(M,N,K)+(VS(M,N,K)-VS(M,N-1,K));

```

```

VS(M,N+2,K)=VS(M,N,K)+2*(VS(M,N,K)-VS(M,N-1,K));
US(M,N+1,K)=US(M,N,K)+(US(M,N,K)-US(M,N-1,K));
US(M,N+2,K)=US(M,N,K)+2*(US(M,N,K)-US(M,N-1,K));
US(M,J,S+1)=US(M,J,S)+(US(M,J,S)-US(M,J,S-1));
US(M,J,S+2)=US(M,J,S)+2*(US(M,J,S)-US(M,J,S-1));
US(M+1,1,K)=US(M,1,K)+(US(M,1,K)-US(M-1,1,K));
US(M+2,1,K)=US(M,1,K)+2*(US(M,1,K)-US(M-1,1,K));
WS(I,1,S+1)=WS(I,1,S)+(WS(I,1,S)-WS(I,1,S-1));
WS(I,1,S+2)=WS(I,1,S)+2*(WS(I,1,S)-WS(I,1,S-1));
VS(M+1,J,K)=VS(M,J,K)+(VS(M,J,K)-VS(M-1,J,K));
VS(M+2,J,K)=VS(M,J,K)+2*(VS(M,J,K)-VS(M-1,J,K));
VS(I,1,S+1)=VS(I,1,S)+(VS(I,1,S)-VS(I,1,S-1));
VS(I,1,S+2)=VS(I,1,S)+2*(VS(I,1,S)-VS(I,1,S-1));
US(M+1,N,K)=US(M,N,K)+(US(M,N,K)-US(M-1,N,K));
US(M+2,N,K)=US(M,N,K)+2*(US(M,N,K)-US(M-1,N,K));
WS(I,N,S+1)=WS(I,N,S)+(WS(I,N,S)-WS(I,N,S-1));
WS(I,N,S+2)=WS(I,N,S)+2*(WS(I,N,S)-WS(I,N,S-1));
VS(M+1,N,K)=VS(M,N,K)+(VS(M,N,K)-VS(M-1,N,K));
VS(M+2,N,K)=VS(M,N,K)+2*(VS(M,N,K)-VS(M-1,N,K));
VS(I,N,S+1)=VS(I,N,S)+(VS(I,N,S)-VS(I,N,S-1));
VS(I,N,S+2)=VS(I,N,S)+2*(VS(I,N,S)-VS(I,N,S-1));

    end;
end;
end;
for I=1:M;
    for J=1:N;
        US(I,J,1)=0;
        VS(I,J,1)=0;
        WS(I,J,1)=0;
PAYS11=((LAMDAS+2*MUS)/(2*DZ(J)))*(3*WS(I,J,S)-4*WS(I,J,S-1)+WS(I,J,S-2));
        PAYS12=(LAMDAS/(2*DR))*(-3*US(I,J,S)+4*US(I+1,J,S)-US(I+2,J,S));
        PAYS13=LAMDAS*US(I,J,S)/R(I);
        VS(I,J,S)=((-P(I,J)*DR*DTETA)-PAYS11-PAYS12-
PAYS13)*2*DTETA*R(I)/LAMDAS-4*VS(I,J+1,S)+VS(I,J+2,S))/3;
        PAYS14=(3*VS(I,J,S)-4*VS(I,J,S-1)+VS(I,J,S-2))/(2*DZ(J));
        WS(I,J,S)=(-PAYS14*R(I)*2*DTETA-4*WS(I,J+1,S)+WS(I,J+2,S))/3;
        PAYS15=(-3*WS(I,J,S)+4*WS(I+1,J,S)-WS(I+2,J,S))/(2*DR);
        US(I,J,S)=(-PAYS15*2*DZ(J)+4*US(I,J,S-1)-US(I,J,S-2))/3;
    end;
end;
for J=1:N;
    for K=1:S;
        PAYS31=((LAMDAS+2*MUS)/(2*DR))*(3*US(M,J,K)-4*US(M-1,J,K)+US(M-2,J,K));
        PAYS32=LAMDAS*US(M,J,K)/R(M);

```

```

PAYS33=LAMDAS/(2*DZ(J))*(-3*WS(M,J,K)+4*WS(M,J,K+1)-
WS(M,J,K+2));
VS(M,J,K)=((-PAYS31-PAYS32-PAYS33)*2*DTETA*R(M)/LAMDAS-
4*VS(M,J+1,K)+VS(M,J+2,K))/(-3;
    VS(M,J,1)=0;
    PAYS34=-VS(M,J,K)/R(M);
    PAYS35=(-3*VS(M,J,K)-4*VS(M-1,J,K)+VS(M-2,J,K))/(2*DR);
    US(M,J,K)=((-PAYS34-PAYS35)*R(M)*2*DTETA-4*US(M,J+1,K)+US(M,J+2,K))/(-
3;
        US(M,J,1)=0;
        PAYS36=(-3*US(M,J,K)+4*US(M,J,K+1)-US(M,J,K+2))/(2*DZ(J));
        WS(M,J,K)=(-PAYS36*2*DR+4*WS(M-1,J,K)-WS(M-2,J,K))/3;
        WS(M,J,1)=0;
    end;
end;
for I=1:M;
    for J=1:N;
        for K=1:S;
            if US(I,J,K)<0;
                US(I,J,K)=0;
            end;
            if VS(I,J,K)<0;
                VS(I,J,K)=0;
            end;
            if WS(I,J,K)<0;
                WS(I,J,K)=0;
            end;
        end;
    end;
end;
for I=1:M;
    for J=1:N;
        for K=1:S;
            US(I,J,K)=USESki(I,J,K)+WR*(US(I,J,K)-USESki(I,J,K));
            VS(I,J,K)=VSESKI(I,J,K)+WR*(VS(I,J,K)-VSESKI(I,J,K));
            WS(I,J,K)=WSESKI(I,J,K)+WR*(WS(I,J,K)-WSESKI(I,J,K));
            US(I,J,1)=0;
            VS(I,J,1)=0;
            WS(I,J,1)=0;
            HATAUS=HATAUS+abs(USESki(I,J,K)-US(I,J,K));
            HATAVS=HATAVS+abs(VSESKI(I,J,K)-VS(I,J,K));
            HATAWS=HATAWS+abs(WSESKI(I,J,K)-WS(I,J,K));
            TOPUS=TOPUS+abs(US(I,J,K));
            TOPVS=TOPVS+abs(VS(I,J,K));
            TOPWS=TOPWS+abs(WS(I,J,K));
        end;
    end;
end;

```

```

% HATA
% TOP
EPS=(HATAUS+HATAVS+HATAWS)/(TOPUS+TOPVS+TOPWS)
if EPS<SEPS;
    break;
end;
end;
for I=1:M;
    for J=1:N;
        H(I,J)=H(I,J)+WY(I,J,20)/DELTA+WS(I,J,20);
    end;
end;
figure
CIZ=size(H);
surf(1:1:CIZ(2),1:1:CIZ(1),H);
axis([1 CIZ(2) 1 CIZ(1) 0 max(max(H))]);
xlabel('B LOKMA UZUNLUGU');
ylabel('L LOKMA GENISLIGI');
zlabel('h YAG FILMI KALINLIGI');
colorbar('vert');
for I=1:M;
    for J=1:N;
        P(I,J)=P(I,J)/BOYUT_KAT;
        P(I,J)=0;
    end;
end;
for I=1:M;
    R(I)=R(I)/R2;
end;
DR=LR2/M;
DTETA=BETA/N;
WR=1.7;
SEPS=0.01;
ITMAX=1000;
for ITER=1:ITMAX;
    TOP=0;
    HATA=0;
    for I=2:M-1;
        for J=2:N-1;
            PESKI=P(I,J);
            PAYS1=12*pi*R(I)*((1/LR2)^2)*(H(I,J-1)-H(I,J+1))/DTETA;
            PAYS2=P(I+1,J)*(H(I,J)^3)*R(I+1)/(DR^2);
            PAYS3=P(I-1,J)*(H(I,J)^3)*R(I-1)/(DR^2);
            PAYS4=P(I,J+1)*(H(I,J+1)^3)/(R(I)*(DTETA^2));
            PAYS5=P(I,J-1)*(H(I,J-1)^3)/(R(I)*(DTETA^2));
            PAYDAS1=(H(I,J)^3)*R(I+1)/(DR^2);
            PAYDAS2=(H(I,J)^3)*R(I-1)/(DR^2);
            PAYDAS3=(H(I,J+1)^3)/(R(I)*(DTETA^2));
        end;
    end;
end;

```

```

PAYDAS4=(H(I,J-1)^3)/(R(I)*(DTETA^2));
P(I,J)=(PAYS1+PAYS2+PAYS3+PAYS4+PAYS5)/(PAYDAS1+PAYDAS2+PAYDA
S3+PAYDAS4);
P(I,J)=PESKI+WR*(P(I,J)-PESKI);
if P(I,J)<0;
    P(I,J)=0;
end;
HATA=HATA+abs(PESKI-P(I,J));
TOP=TOP+abs(P(I,J));
end;
end;
EPS=HATA/TOP;
if EPS<SEPS;
    break;
end;
end;
figure
CIZ=size(P);
surf(1:1:CIZ(2),1:1:CIZ(1),P);
axis([1 CIZ(2) 1 CIZ(1) 0 max(max(P))]);
xlabel('B LOKMA UZUNLUGU');
ylabel('L LOKMA GENISLIGI');
zlabel('P YATAK BASINCI');
colorbar('vert');
% max(max(P))
%YATAGIN KALDIRMA KUVVETININ HESABI
XTP=0;
GTP=0;
for J=1:N;
    XTOP=0;
    L=1;
    while L<=M-2
        L=L+2;
        TER1=4*P(J,L);
        TER2=2*P(J,L+1);
        XTOP=XTOP+TER1+TER2;
    end;
    XTP=XTOP+P(J,1)+P(J,M);
    XINT(J)=DR*XTP/3;
end;
GTOP=0;
I=1;
while I<=N-2
    I=I+2;
    TER1=4*XINT(I);
    TER2=2*XINT(I+1);
    GTOP=GTOP+TER1+TER2;
end;

```

```
GTP=GTOP+XINT(1)+XINT(N);
PINTEG=DTETA*GTP/3
for I=1:M
    for J=1:N
        WC(I,J)=-WY(I,J,S)/DELTA-WS(I,J,S);
    end;
end;
figure
CIZ=size(WC);
surf(1:1:CIZ(2),1:1:CIZ(1),WC);
axis([1 CIZ(2) 1 CIZ(1) min(min(WC)) 0]);
xlabel('B LOKMA UZUNLUGU');
ylabel('L LOKMA GENISLIGI');
zlabel('W YATAK DEFORMASYONU');
colorbar('vert');
```

**TEŞEKKÜR**

Çalışma esnasında çalışmayı yönetip yönlendiren, rehberlik eden Sayın Prof. Dr. Emin Güllü'ye, ilgili konularda yardımını esirgemeyen Sayın Prof. Dr. Osman Kopmaz'a ve Sayın Yard. Doç. Dr. Ali Ercengiz'e teşekkürü bir borç bilirim.

## ÖZGEÇMİŞ

30.01.1981'de İstanbul'da doğdu. İlk ve orta öğretimini Yalova'da tamamladıktan sonra 1999 yılında Uludağ Üniversitesi Mühendislik-Mimarlık Fakültesi Makine Mühendisliği Bölümüne girmeye hak kazandı. 2003 yılında bu programdan mezun oldu ve 2004 yılında Uludağ Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalında yüksek öğrenime başladı.