* مشابه دینامیکی برهای عدد فرود ← جریان‌هایی با سطح آزاد مشخص ← عدد فرود یکسان هستند

$V_r = \sqrt{L_r}$ $\quad t_r = \frac{L_r}{V_r} = \frac{L_r}{\sqrt{L_r}} = \sqrt{L_r}$

در مشابه فرود داریم: مقیاس شتاب: $a_r = \frac{V_r}{t_r} = \frac{\sqrt{L_r}}{\sqrt{L_r}} = 1$ مقیاس دبی: $Q_r = V_r \times A_r = \sqrt{L_r} \times L_r^2 = L_r^{2.5}$

مقیاس نیرو: $F_r = (\frac{\rho_m}{\rho_p}) V_r^2 L_r^2 \xrightarrow{V_r = \sqrt{L_r}} F_r = (\frac{\rho_m}{\rho_p}) L_r^3 \xrightarrow{\rho_m = \rho_p} F_r = L_r^3$

موارد فرود استفاده: کانال‌های روباز، رودخانه‌ها، پرش هیدرولیکی، امواج سطحی و اثرات آن نظیر جذر و مد، تأثیر موج بر شناورها و سازه‌های مثل سرریزها، درگ‌ها و هوضچه‌های آرامش

* در روش Π - باکینگهام تمامی کمیت‌ها را با بعد نوشته، پارامترهای بدون بعد را با ضرب توان مجهول این کمیت‌ها ایجاد می‌کنیم پس با حل پارامتر توان‌ها را به گونه‌ای می‌یابیم که عبارت بدون بُعد گردد.

* در حل سوالات باید دقت کرد که متغیرهای تکراری و غیرتکراری کدام هستند و متغیرهای غیرتکراری نمی‌توانند در بیش از یک گروه ظاهر شوند.

* مشتاریا P دارای دیمانسیون مقابل است

$$P = \frac{N}{m^2} = \frac{\frac{kg.m}{s^2}}{m^2} = \frac{kg.m}{s^2.m^2} = \frac{kg}{s^2.m} \xrightarrow{\times s} pa.s = \frac{kg}{s.m} \leftarrow \mu$$

* اگر هر دو قانون رینولدز و فرود برقرار باشند آنگاه $\frac{V_m}{V_p} = \frac{L_m^{3/2}}{L_p^{3/2}}$ (نزدیک‌بینی)

$\sqrt{L_r} \times L_r = L_r^{3/2}$ پس $V_r = \sqrt{L_r}$ و $V_r = L_r^{3/2} \times \frac{1}{L_r}$

← یعنی هم نیروی لزجی و هم نیروی ثقل غالب بوده است.

طول	m	شتاب جاذبه	$\frac{m}{s^2}$
جرم	kg	زاویه	rad (بی بعد)
زمان	s	سرعت زاویه‌ای $(\frac{1}{T})$	$\frac{rad}{s}$
نیرو	$N = \frac{kg.m}{s^2}$	فرکانس $(\frac{1}{T})$	Hz
سرعت	$\frac{m}{s}$	فشار	$Pa = \frac{N}{m^2}$
شتاب	$\frac{m}{s^2}$	تنش	$Pa = \frac{N}{m^2}$
ρ	$\frac{kg}{m^3}$	α	$\frac{N}{m^2}$
$\dot{m}$	$\frac{kg}{s}$	Q	$\frac{m^3}{s}$
μ	$Pa.S = \frac{kg}{m.s}$	ν	$\frac{m^2}{s}$
k	Pa	ϵ	$\frac{N}{m}$
گشتاور T	$N.m$	کار	$N.m$
انرژی (E)	$N.m$	توان $(P$ یا $\dot{W})$	$\frac{N.m}{s}$

گام ۱ ← کمیت‌های فیزیکی همراه با دیمانسیون نوشته می‌شود. (n)

گام ۲ ← اگر هر سه بعد اصلی بود (M, L, T) ← $m = 3$

تعداد کمیت‌های بدون بعد ← $j = n - m$

گام ۳ ← از بین n کمیت، m متغیر را انتخاب و تکراری می‌نامیم.

L ، V ، ρ بهترین گزینه در مسائل اند. بقیه متغیرها جانشین اند.

گام ۴ ← هر عامل اگر به صورت حاصل ضرب متغیرهای تکراری و یکی متغیر جانشین بنویسیم. سپس به متغیرهای تکراری نمای x و y و z و یا جانشین توان 1 می‌دهیم.

(مثال) $\Pi_1 = \rho^{x_1} V^{y_1} D^{z_1} \mu$ / $\Pi_2 = \rho^{x_2} V^{y_2} D^{z_2} F$

گام ۵ ← دیمانسیون هر یک از کمیت‌ها را در معادله قرار می‌دهیم و بیان مثال این گونه می‌نویسیم (Π بی بعد یعنی $\Pi = M^0 L^0 T^0$)

$\Pi_1 = \rho^{x_1} V^{y_1} D^{z_1} \mu \rightarrow M^0 L^0 T^0 = (ML^{-3})^{x_1} (LT^{-1})^{y_1} (L)^{z_1} (ML^{-1}T^{-1})$

$x_1 + 1 = 0$ و ... ← تا زمانی که توان‌ها صفر شوند معادلات و دستگاه را حل می‌کنیم.

و در نهایت توان‌ها به دست آمده و حل تکمیل است.

$Re = \frac{\rho V L}{\mu}$	$F_r = \frac{V}{\sqrt{gL}}$
ماخ $M = \frac{V}{c}$	وبر $We = \frac{\rho V^2 L}{\epsilon}$
اویلر $Eul = \frac{\Delta P}{\rho V^2}$	

ثقل	$F_g = mg$
برش	$F = \tau A$
فشار	$F = PA$
الاستیسیته	$F_E = kA$
کشش سطحی	$F = \sigma L$