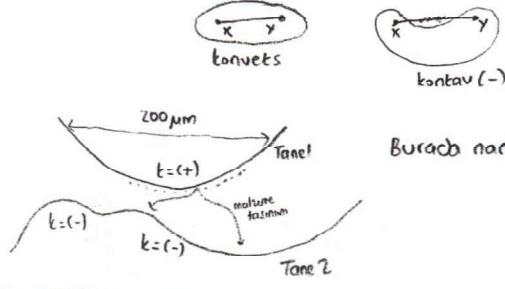
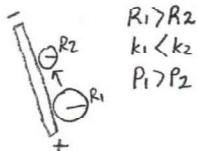


Konveks = malzemenin içerişinden alınan herhangi bir doğru üzerindeki noktalar malzemenin içerisinde kalmırsa bu malzemenin geometrisi (konveks -de bökey) ejer dışında kalmırsa bu malzemenin geometrisi konkav (is bökey) olur.



Nanomotor

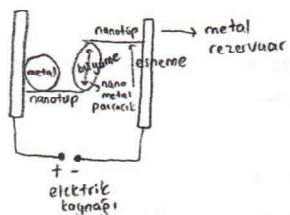
Birinci tip nanomotor



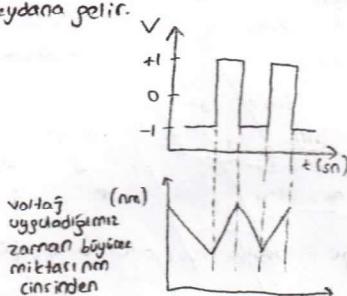
Bu nanomotor sık duvarlı, bir karbon nanotüpünden ibarettir. Nanotübün ıslarıq elektrik alanı uygulanmıştır. Üzerinde bir büyük bir kısık küresel metal nanotanecik vardır. Bu elektrik alanı sayesinde büyükten küçüğe metal atomu taşınır. (lok metal atomu tasınımını gösteriyor)

Zamanla kısık nanotanecik büyümeye başlar ve büyüğe dokunuf ve itti nanotanecik birleşir. İkisi birleşiktiken sonra, yani büyük nanotanecik olusur. Bu büyük nanotanecibinden nanotüp üzerinde ufak nanotanecik olusmaya başlar.

İkinci tip nanomotor



Metal rezervuarında atom aktarımı zamanla itti nanotüp arasındaki malzeme, (nanoparsacık miftarını) artıracapından dolayı itti nanotüp arasında dik doğrultuda uzaklaşmaya meydana gelir.



Nanotaneciklerin Faz Dönüşümleri

Nanotaneciklerin faz dönüşümlerinde serbest enerji ve yüzey enerjisi, faz dönüşümlesini belirleyen esas etkenlerdir.

G: gibbs serbest enerjisi

T_a: spesifik yüzey enerjisi;

U: entalpi

T: sıcaklık (K)

S: entropi

A: 1 mol malzemenin yüzey alanı

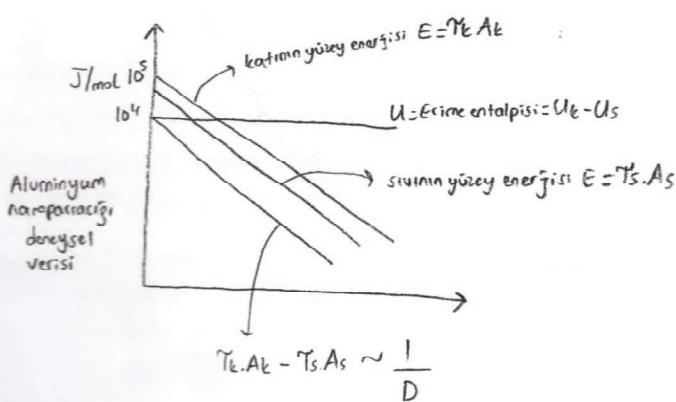
$$G_E = U_E - T S_E + \gamma_E A_E \quad (1 \text{ mol malzeme için})$$

(H yerine U kullanılıyor!)

$$G_S = U_S - T S_S + \gamma_S A_S \quad (\text{sivili için})$$

Hal değişimini sırasında asığa sikan serbest enerji ΔG; $\Delta G = G_S - G_E$

$$\Delta G = U_S - U_E + T S_S - T S_E + \gamma_S A_S - \gamma_E A_E$$



$\Delta G > 0$ durumunda bu hal değişimini olusmaz. Sisteme ΔG 'lik bir enerji verilirse bu hal değişimini olur.

$\Delta G < 0$ ise sistem kendiliğinden hal değişimini gerçekleştirir.