

- $\vec{\omega} = \nabla \times \vec{u}$ εισαγόμενη προκειμένου να αποληφθεί η ρήση του ενού εσωτερικής διμορφης (όπως η τάση στο εκκρεμές)
- $\frac{d}{dt} \left(\frac{\vec{\omega}}{\rho} \right) = \frac{\vec{\omega}}{\rho} \cdot \nabla \vec{u}$

Οι καμπύλες επιστρίβουν αυτοπαρασύρονται από το ρευστό. (όπως το μηχν. Μέδιο στο πλάισμα)

$$\frac{\vec{\omega}(t)}{\rho(t)} = \varepsilon \vec{\delta l}(t) \implies \frac{\vec{\omega}(t)}{\rho_0} = \varepsilon \vec{\delta l}(t)$$

Σε 2D ρυθμό $\vec{\omega} = \text{στρεζ}$.

- Στην Λαγρανζιανη περιγραφή: $\vec{X}_0(\sigma) = \vec{X}(\sigma, 0)$

$\downarrow t$

$$\vec{X}(\sigma, t)$$

$$\vec{u}(\vec{x}(\sigma, t)) = \frac{\partial \vec{X}}{\partial t} \Big|_{\sigma}$$

$$\vec{\delta l}_0 = \varepsilon \frac{\partial \vec{X}_0}{\partial \sigma} \quad \text{για } t=0$$

$$\vec{\delta l} = \varepsilon \frac{\partial \vec{X}}{\partial \sigma} \quad \text{για } t \neq 0$$

Επειδή $\frac{\vec{\omega}(\vec{X}, t)}{\rho(\vec{X}, t)} = \left| \frac{\vec{\omega}_0}{\rho_0} \right| \frac{\frac{\partial \vec{X}}{\partial \sigma}}{\left| \frac{\partial \vec{X}}{\partial \sigma} \right|_{\sigma}}$

-1- $\vec{X} = \vec{X}(-\vec{X}_0) \quad \frac{\partial \vec{X}}{\partial \sigma} = \frac{\partial \vec{X}}{\partial x_{0i}} \frac{\partial x_{0j}}{\partial \sigma}$

$$\frac{\vec{\omega}(\vec{x}, t)}{c(\vec{x}, t)} = \frac{\omega_0}{c_0} \frac{\delta e_0}{|\vec{e}_0|} \frac{\partial \vec{x}}{\partial \vec{x}_0}$$

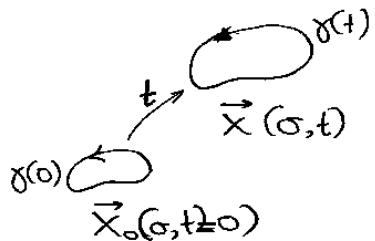
μοναδιαίο στην κατεύθυνση της εγκριθείσας

$$= \frac{\vec{\omega}_0}{c_0} \frac{\partial \vec{x}}{\partial \vec{x}_0} = \frac{\vec{\omega}_0}{c_0} \cdot \vec{\nabla}_{\vec{x}_0} \vec{x}$$

Δίνεται το Cauchy

- Θεώρημα Kelvin (καδίνηρη απόδειξη)

Έστω μια καρπιά



κυκλοφορία
 $\vec{G}(t) = \oint_{\delta(t)} \vec{u} \cdot d\vec{x}$
 $\vec{G} = 0$

αφού $\dot{\vec{G}} = \frac{d}{dt} \left(\oint_{\delta} \frac{\partial x_i}{\partial t} \frac{\partial x_i}{\partial \sigma} d\sigma \right)$

$$= \oint_{\delta} \frac{du_i}{dt} dx_i + \oint_{\delta} \frac{\partial x_i}{\partial t} \left(\frac{\partial}{\partial \sigma} u_i \right) d\sigma$$

$$\left[\begin{aligned} & \oint_{\delta} \frac{\partial}{\partial \sigma} \frac{u_i u_i}{2} d\sigma \\ & = 0 \end{aligned} \right]$$

$$\dot{\vec{G}} = \oint_{\delta(t)} \frac{du_i}{dt} dx_i$$

$$\frac{du_i}{dt} = - \frac{\partial_i P}{c} + f_i + \gamma \nabla^2 u_i \quad (\text{διαρικό})$$

$$\dot{G} = - \oint_{\gamma^{(+)}} \frac{\partial_i P}{e} dx_i + \oint_{\gamma^{(+)}} f_i dx_i + \gamma \int \nabla^2 u_i dx_i$$

$$\frac{\nabla P}{e} = \nabla \int \frac{dp}{e(p)} \quad \text{av } p(\rho) \text{ βαροτροπικός ρευστός.}$$

$$\rightarrow \oint \frac{\partial_i P}{e} dx_i = \oint \vec{V} [] \cdot d\vec{x} = 0$$

$$\rightarrow \oint f_i dx_i = 0 \quad (\text{σωματικός εξωτ. πεδίο})$$

$$\rightarrow \text{av Επιφάνεια } \gamma = 0$$

$$\dot{G} = 0$$

Επιφάνεια $G = \int_S \vec{\omega} \cdot d\vec{s}$

* Επειδή αν $t=0$ $\vec{\omega}=0 \Rightarrow \dot{\vec{\omega}}=0$ για πάντα.

* $\int_S \vec{\omega} \cdot d\vec{s}$
 γρ. στοβαλίσματος
 Η ροή του στροβαλίσματος εγκύρωση
 παραχθεί σταθερή.

Η ροή έχει του επιπέδου του
 σωμάτων ή αλλιώς πάντα 0.
 \Rightarrow ο σωμάτων ή αλλιώς πάντα 0.

- Av $\vec{\omega} = \vec{0} \Rightarrow \vec{u} = \vec{\nabla}\phi$ potential flow
- Av εφαρμόσεις πίστη στη γραμμική σε ακρ. ρευστό

$$\frac{\partial \vec{u}}{\partial t} + (\vec{u} \cdot \vec{\nabla}) \vec{u} = - \frac{\vec{\nabla} p}{\rho} + \nu \vec{\nabla}^2 \vec{u}$$

έστω $p = \pi C \delta(t - t_0)$

$$\int_{0^-}^{0^+} \frac{\partial \vec{u}}{\partial t} dt + \int_{0^-}^{0^+} (\vec{u} \cdot \vec{\nabla}) \vec{u} dt = - \frac{\vec{\nabla} \pi}{\rho} + \int_{0^-}^{0^+} \nu \vec{\nabla}^2 \vec{u} dt$$

$$\vec{u}(0) = \vec{0} = - \frac{\vec{\nabla} \pi}{\rho}$$

$$\phi = - \frac{\pi}{\rho} \Theta(t - t_0)$$

ο όρος $\vec{\nabla}^2 \vec{u}$ γίνεται σημαντικός
στα αίκρα του διάρκειας
που κωνίζειν εντός του
ρευστού όπως είναι
αίκρες φορτισμένων σήρωσηών

$$\vec{E} \rightarrow \infty$$

- Av Εκώ ένα σύριγχο μέσα σε ρευστό με βολβότητα ω με διάσταση L , και μήκος a

$$\frac{\partial \vec{u}}{\partial t} \approx u \frac{u}{a} \quad \vec{u} \cdot \vec{\nabla} \vec{u} \approx \frac{u^2}{a} \ll \frac{\partial \vec{u}}{\partial t}$$

$$\Rightarrow \frac{\partial \vec{u}}{\partial t} = - \frac{\vec{\nabla} p}{\rho} \Rightarrow \frac{\partial \vec{\omega}}{\partial t} = 0 \Rightarrow \vec{\omega} = \vec{0}$$

• Θεώρημα Bernoulli:

$$\frac{\partial \vec{u}}{\partial t} + \vec{\omega} \times \vec{u} + \frac{1}{2} \nabla | \vec{u} |^2 = - \nabla \int \frac{dp}{\rho} \quad \mu = p/\rho$$

$$- \vec{\nabla} (g \cdot \vec{x}) \quad (\text{ε βαρύτητα})$$

$$\frac{\partial \vec{u}}{\partial t} + \vec{\omega} \times \vec{u} = - \vec{\nabla} H$$

↑
Θεώρημα Bernoulli

$$\rightarrow \text{εσάσιμη ροή } \frac{\partial \vec{u}}{\partial t} = 0 \Rightarrow \vec{\omega} \times \vec{u} = - \vec{\nabla} H$$

$$\vec{\omega} \cdot (\vec{\omega} \times \vec{u}) = 0$$

$$\vec{u} \cdot (\vec{\omega} \times \vec{u}) = 0$$

Οι σημαντικότερες επιπτώσεις και ροής είναι
σημαντικός παράμετρος H .

$$\rightarrow \text{αν } \vec{\omega} = 0 \Rightarrow H = \text{σταθερό ποντίκι}$$

$$\rightarrow \text{αν } \vec{u} = \vec{\nabla} \phi \quad \text{και } \vec{\omega} = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial t} \vec{\nabla} \phi + \vec{\omega} \times \vec{u} = - \vec{\nabla} H$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} + H = \text{σταθερό ποντίκι}$$

- Οποιαριά κινούμενη \vec{V} σε αριστερό ρευστό και $V=0$

$$\vec{u} = \vec{\nabla} \phi \quad \vec{\nabla} \cdot \vec{u} = 0. \text{ (συμπλέκτο)}$$

$$\nabla^2 \phi = 0$$

για $r=a$ $\vec{u} \cdot \vec{n} = \vec{\nabla} \cdot \vec{n}$
 (στην επιφάνεια) $\vec{u} \rightarrow 0$ (όταν $|\vec{x}| \rightarrow \infty$)

αν \vec{u} (+) ακαριαία θα απλικεί και το ϕ

Έτσω λύγεις $\frac{1}{r}, \partial_i \frac{1}{r}, \partial_i \partial_j \frac{1}{r}, \dots$

$$\phi = G + \frac{\alpha}{r} + C_i \partial_i \left(\frac{1}{r} \right) + \sigma_{ij} \partial_{ij} \left(\frac{1}{r} \right) + \dots$$

► για $\phi = \frac{\alpha}{r}$ $\vec{u} = -\frac{\alpha \vec{r}}{r^3}$ τότε $\int \vec{u} \cdot d\vec{s} = -\alpha^4 \pi$

⇒ απορρίπτεται
 αυτός ο όρος
 ότι σχήμα και
 να είχε αυτότο
 γεγονό

$$\phi = \vec{\nabla} \cdot \vec{\Phi}$$

$$\vec{\Phi}: \nabla^2 \vec{\Phi} = 0$$

$$\vec{u} = \frac{\partial \phi}{\partial x_i} = \frac{\partial}{\partial x_i} (V_\alpha \phi_\alpha) = V_\alpha \frac{\partial \phi_\alpha}{\partial x_i}$$

$$\vec{u} \cdot \hat{n} = \vec{V} \cdot \hat{n} \dots$$

$$\phi = G + \vec{V} \cdot \vec{\nabla} \frac{1}{r}$$

$$\phi = C + \vec{V} \cdot \vec{\nabla} \frac{1}{r} \quad (\text{αυτός είναι η λύση για τη σφαιρική})$$

$$\vec{\nabla} \frac{1}{r} = -\frac{1}{r^2} \hat{r}$$

$$\phi = C + \lambda \frac{\vec{V} \cdot \vec{r}}{r^3}$$

$$u_\alpha = \partial_\alpha \phi = -\frac{\lambda V_i}{r^3} + \frac{3V_i x_i x_\alpha}{r^5}$$

$$= -\frac{\lambda}{r^5} \left(\vec{V} r^2 - 3(\vec{r} \cdot \vec{V}) \vec{r} \right)$$

$$\vec{u} \Big|_{\text{σφαιρικ}} = -\frac{\lambda}{R^5} \left(\vec{V} R^2 - 3R^2 V \cos\phi \hat{n} \right)$$

$$\vec{u} \cdot \hat{n} = -\frac{\lambda}{R^5} \left(\vec{V} \cdot \hat{n} \right) \left(R^2 - 3R^2 \cos\phi \right)$$

$$= \vec{V} \cdot \hat{n}$$

$$\phi = C + \frac{R^3}{2} \vec{V} \cdot \vec{\nabla} \left(\frac{1}{r} \right)$$

- Οποιαδήποτε άλλη λύση δεν οπέρχει αυτήν.