

Τρίτη 13/12


• Για ένα νευτώνιο ρευστό

$$\sigma_{ij} = - \left(p_e - \underbrace{\kappa \vec{\nabla} \cdot \vec{u}}_{\substack{\text{equilibrium} \\ \frac{\alpha + 2\beta}{3} \\ \text{bulk viscosity}}} \right) \delta_{ij} + 2\mu \left[e_{ij} - \frac{1}{3} \vec{\nabla} \cdot \vec{u} \delta_{ij} \right]$$

$\left. \begin{array}{l} \text{αίχνα συμμετρικό μέρος} \\ \downarrow \\ \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u_i}{\partial x_j} + \frac{\partial u_j}{\partial x_i} \right) \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{shear viscosity} \\ (\zeta \omega \delta \alpha \lambda \iota \sigma \eta \sigma \nu \varsigma) \end{array}$

$$\kappa > \mu > 0$$

$$\kappa/\mu \in [1, 100] \text{ πειροματικά}$$

η μέση πίεση σε μια επιφάνεια ρευστού 

$$= \frac{\int_S \varepsilon^2 n_i n_j \sigma_{ij} d\Omega}{4\pi \varepsilon^2}$$

$$= \frac{\sigma_{ii}}{3} = -p_{\text{mech}}$$

↑
η ασκούμενη
πίεση σε
μετρητική
συσκευή

$$p_{\text{mech}} - p_e = -\kappa \vec{\nabla} \cdot \vec{u}$$

- $$\rho \frac{du_i}{dt} = - \frac{\partial p_e}{\partial x_i} + \left(\kappa + \frac{\mu}{3}\right) \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{u}) + \mu \nabla^2 u_i + \rho g_i \quad (2)$$

εξ NS

- ο τελεστής $\nabla^2 \vec{u}$ αλλάζει μορφή ανάλογα με το σύστημα συντεταγμένων

$$\vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \times \vec{u}) = \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{u}) - \nabla^2 \vec{u}$$

Μπορεί όμως να αναλογιστεί από την παραπάνω ταυτότητα.

Επίσης ο όρος $(\vec{u} \cdot \vec{\nabla})\vec{u}$ σε άλλες συντεταγμένες απαιτεί την ταυτότητα

$$(\vec{u} \cdot \vec{\nabla})\vec{u} = \vec{\omega} \times \vec{u} + \vec{\nabla} \left(\frac{u^2}{2} \right)$$

$$\vec{\omega} = \vec{\nabla} \times \vec{u}$$

- $$\frac{dp_e}{dt} + \rho \vec{\nabla} \cdot \vec{u} = 0 \quad \text{εξίσωση συνέχειας. (1)}$$

- $p = p(e, T)$ οι 3 εξισώσεις οδηγούν σε λύση του συστήματος

- $u_i \cdot (\text{εξίσωση NS}) \Rightarrow$

$$\rho \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} |\vec{u}|^2 \right) = - u_i \frac{\partial \sigma_{ij}}{\partial x_j} + \rho f_i u_i \quad (*)$$

$$\frac{d}{dt} \int_V \rho \left(\frac{1}{2} |\vec{u}|^2 + e \right) dV = \int_S \sigma_{ij} n_j u_i dS + \int_V \rho f_i u_i dV + \int_V \rho Q dV + \int_S k_i n_i dS$$

\downarrow
 $C_V T$ (εσωτ. ενέργεια)

\uparrow
 έργο από άφκ.

-2-

$$\vec{K}_i(e, T, \frac{\partial T}{\partial x_j}) = K_{ij} \frac{\partial T}{\partial x_j} \quad (\text{πειραματικά})$$

$$K_{ij} = -k \delta_{ij}$$

$$\vec{K}_i = -k \frac{\partial T}{\partial x_i} \quad (\text{Newtonian cooling})$$

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} (\text{ενέργεια}) &= \int \frac{\partial}{\partial x_j} \left(u_i \sigma_{ij} \right) dV + \int \rho f_i u_i dV \\ &\quad + \int \rho Q dV + \underbrace{\int k \frac{\partial T}{\partial x_i} n_i dS}_{\int k \nabla^2 T dV} \end{aligned}$$

$$\rho dV = \text{σταθερό} \Rightarrow$$

$$\rho \frac{d}{dt} \left(\frac{|\vec{u}|^2}{2} + e \right) = u_i \frac{\partial \sigma_{ij}}{\partial x_j} + \sigma_{ij} \frac{\partial u_i}{\partial x_j} + \rho f_i u_i + \rho Q + k \nabla^2 T$$

αφαιρώντας την (*)

$$\rho \frac{de}{dt} = \sigma_{ij} \frac{\partial u_i}{\partial x_j} + \rho Q + k \nabla^2 T$$

$$\parallel$$

$$\rho Q \frac{dT}{dt}$$

$$\parallel$$

$$\sigma_{ij} e_{ij}$$

λόγω συμμετρικότητας του σ_{ij}

$$\sigma_{ij} = -\left(p_e - k\vec{\nabla}\cdot\vec{u}\right)\delta_{ij} + 2\mu\left(e_{ij} - \frac{1}{3}\vec{\nabla}\cdot\vec{u}\delta_{ij}\right)$$

$$\sigma_{ij}e_{ij} = -p_e(\vec{\nabla}\cdot\vec{u}) + k(\vec{\nabla}\cdot\vec{u})^2 + 2\mu\left(\right)\left[\left(\right) + \frac{1}{3}\vec{\nabla}\cdot\vec{u}\delta_{ij}\right]$$

↑
= 0
(ίσως αίχμα
μέρους)

$$= -p_e(\vec{\nabla}\cdot\vec{u}) + k(\vec{\nabla}\cdot\vec{u})^2 + 2\mu\left(\right)^2$$

↓
 $e_{ij} - \frac{1}{3}\vec{\nabla}\cdot\vec{u}\delta_{ij}$

$$\rho c_v \frac{dT}{dt} = -p_e \vec{\nabla}\cdot\vec{u} + k(\vec{\nabla}\cdot\vec{u})^2 + 2\mu\left(\right)^2 + \rho Q + k\nabla^2 T \quad (3)$$

↑
αντιστάση
έργα

- (1)(2)(3) + $p(p,T)$ + σωριαστές συνθήκες

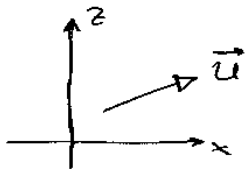
→ κλειστό σύστημα + $\vec{u}=0$ στα σύνορα

- ΣΤΙΣ 2-D το σύστημα των εξισώσεων ααααα έχει λύση για όλους τους χρόνους. ΣΤΑ 3D δεν υπάρχει σχετική απόδειξη.

(*) $\rho = \text{σταθερό} \Rightarrow \vec{\nabla} \cdot \vec{u} = 0$

Φάσμα για ηρέσας ηρεμίας $\vec{u}(\vec{x}, \bar{x})$

ειδικά για $(\vec{u} \cdot \vec{\nabla}) \vec{u} = 0$ (δεν αλλάζει η ταχύτητα κατά την κίνηση)



$$\vec{u} = (u(x, y, z, t), 0, 0)$$

$$\frac{\partial u}{\partial x} = 0$$

$$\rho_0 \frac{\partial u}{\partial t} = - \frac{\partial p}{\partial x} + \mu \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} \right)$$

$$0 = - \frac{\partial p}{\partial y} \Rightarrow p(x, z, t)$$

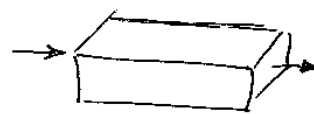
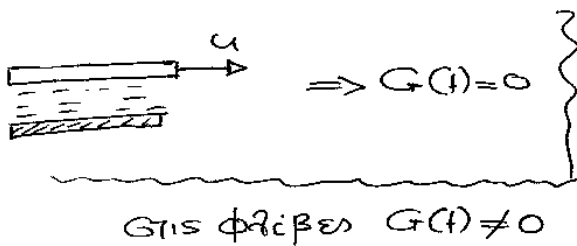
$$0 = - \frac{\partial p}{\partial z} - \rho_0 g \Rightarrow p = \underbrace{\rho_0}_{\text{σταθερό}} z + p'(x, t)$$

$$\rho_0 \frac{\partial u}{\partial t} = - \frac{\partial p'}{\partial x} + \mu \nabla_{\perp}^2 u$$

$$\Rightarrow \frac{\partial p'}{\partial x} = G(t) \quad \text{όχι εξάρτηση του } x.$$

$$\Rightarrow p' = G(t) x$$

παράδειγμα



Διαφορετικά $G(t) = \text{σταθ.}$

Έστω $G = \text{σταθερό}$ $\partial u / \partial t = 0$

$$\mu \left(\frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} \right) = G$$

π.χ. σε άπειρες πλάκες με διαφορά πίεσης $\mu \epsilon u(z)$

$$u = \frac{G}{\mu} \frac{z^2}{2} + \frac{A z}{L} + B$$

$$u(0) = 0 \quad u(L) = 0.$$

↓

$$B = 0$$

↓

$$A = -\frac{G}{2\mu}$$

$$u = \frac{G}{2\mu} \left(\frac{z}{L} \right) \left(\frac{z}{L} - 1 \right) \quad \text{παραβολική}$$

$$u_{\max} = \frac{G}{8\mu}$$

όταν $\rho \alpha \nu \quad \int \vec{u} \cdot d\vec{A} \sim L^3$

όταν γίνει κυβώδης $\sim L^2$