

II. előadás

Dr. Balogh Miklós

2015. szeptember 23.

Tömegáram, térfogatáram és kontinuitás

Adott felületen egységnyi idő alatt átáramló közeg mennyiségét (tömegét) a tömegárammal (q_m) adhatjuk meg. Matematikailag a tömegáram a sebesség és a sűrűség szorzatának felületi integráljával határozható meg:

$$q_m = \int_A \rho v dA$$

Inkompresszibilis, azaz összenyomhatatlan közegek esetén a sűrűség kiemelhető az integrálás elé, hiszen konstans, így kapjuk a tömegáram és a térfogatáram (q_v) közötti kapcsolatot, ahol a térfogatáram az adott felületen egységnyi idő alatt átáramló közeg térfogatát adja meg:

$$q_m = \int_A \rho v dA \xrightarrow{\rho=\text{konstans}} q_m = \rho \int_A v dA = \rho q_v$$

A tömegáram egy adott felületelemen kiszámolható a sűrűség, a sebesség és a felületelem-vektor vektoriális szorzataként, azaz:

$$q_m = \rho \mathbf{v} \times d\mathbf{A} = \rho |\mathbf{v}| |d\mathbf{A}| \sin \beta.$$

A fenti összefüggésből levezethetők a tömegáram fontos tulajdonságai:

- $q_m = 0 \rightarrow \sin \beta = 0^\circ$, azaz \mathbf{v} párhuzamos $d\mathbf{A}$ -val.
- $q_m = \max. \rightarrow \sin \beta = 90^\circ$, azaz \mathbf{v} merőleges $d\mathbf{A}$ -ra.

Vizsgáljuk meg egy elemi térfogatra vonatkozó többletkiáramlást (dq_m -t)! Az alábbi ábrának megfelelően írjuk fel az elemi térfogat különböző oldalain a felületre merőleges, kifelé irányuló tömegáramokat! Az elemi térfogat oldalhosszúsága rendre dx , dy és dz , és a felületelem vektorok a térfogattól kifelé mutatnak. Az össztérfogat így $dV = dx dy dz$, míg az x , y és z irányra merőleges felületek nagysága rendre $A_x = dy dz$, $A_y = dx dz$, $A_z = dx dy$. Irányonként felírva:

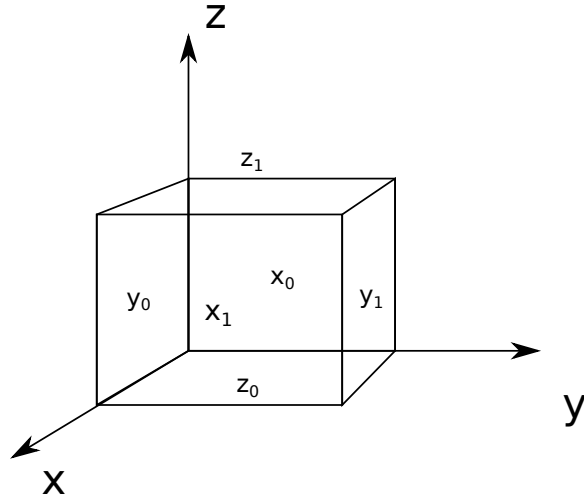
$$dq_m(x) = dq_m(x_0) + dq_m(x_1) = -\rho v_x A_x + \left(\rho v_x + \frac{\partial(\rho v_x)}{\partial x} dx \right) A_x$$

$$dq_m(y) = dq_m(y_0) + dq_m(y_1) = -\rho v_y A_y + \left(\rho v_y + \frac{\partial(\rho v_y)}{\partial y} dy \right) A_y$$

$$dq_m(z) = dq_m(z_0) + dq_m(z_1) = -\rho v_z A_z + \left(\rho v_z + \frac{\partial(\rho v_z)}{\partial z} dz \right) A_z$$

Ezek összegzésével megkapjuk az összes többletkiáramlást, felhasználva, hogy

$$dx A_x = dy A_y = dz A_z = dx dy dz = dV.$$



1. ábra. Többletkiáramlás meghatározása.

Az össz térfogatáram tehát

$$dq_m = dq_m(x) + dq_m(y) + dq_m(z) = \left(\frac{\partial(\rho v_x)}{\partial x} + \frac{\partial(\rho v_y)}{\partial y} + \frac{\partial(\rho v_z)}{\partial z} \right) dV,$$

ahol a jobb oldalon szereplő zárójeles kifejezés a sűrűség és sebesség szorzatának divergenciája, azaz

$$\operatorname{div}(\rho v) = \nabla \cdot (\rho v) = \frac{\partial(\rho v_x)}{\partial x} + \frac{\partial(\rho v_y)}{\partial y} + \frac{\partial(\rho v_z)}{\partial z}.$$

A fenti levezetés eredményeként a Gauss-Osztrogradszkij tételt kaptuk, amely egy adott vektormennyiség felületi és térfogati integrálja között teremt kapcsolatot zárt felülettel határolt térfogatokra:

$$\int_V dq_m = q_m = \int_A (\rho v) dA = \int_V \operatorname{div}(\rho v) dV.$$

Mivel a többletkiáramlás zárt felületen keresztül a sűrűség csökkenésével jár a vizsgált térfogatban, az egyenletben szerepelnie kell ennek a csökkenésnek, azaz a sűrűség időbeli megváltozásának integráljával a vizsgált térfogatban (előjelhelyesen):

$$\int_V \operatorname{div}(\rho v) dV = - \int_V \frac{\partial \rho}{\partial t} dV$$

Tisztán differenciál alakban (az integrál elhagyásával), a fenti egyenlet átrendezésével nyerjük a folytonosság (kontinuitás) tételét:

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \operatorname{div}(\rho v) = 0.$$

Stacionárius áramlás esetén a többletkiáramlás zérus:

$$\operatorname{div}(\rho v) = 0.$$

Összenyomhatatlan közeg esetén, mikor a sűrűség térben és időben állandó, a kontinuitás a következő egyszerű alakot ölti:

$$\operatorname{div}(\rho v) = \rho \operatorname{div} v = 0 \implies \operatorname{div} v = \frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{\partial v_y}{\partial y} + \frac{\partial v_z}{\partial z} = 0.$$

Alkalmazás: Sebesség számítása változó keresztmetszetű csőben. A Stokes-tétel levezetés nélkül:

$$\Gamma = \oint_G \mathbf{v} ds = \int_A \text{rot} \mathbf{v} d\mathbf{A}.$$

Potenciális áramlásra a fenti összefüggés egyenlő zérussal! A sebesség rotációja $\text{rot} \mathbf{v}$ vektor-vektor függvény:

$$\text{rot} \mathbf{v} = \begin{bmatrix} \frac{\partial v_z}{\partial y} - \frac{\partial v_y}{\partial z} \\ \frac{\partial v_x}{\partial z} - \frac{\partial v_z}{\partial x} \\ \frac{\partial v_y}{\partial x} - \frac{\partial v_x}{\partial y} \end{bmatrix}.$$

A mozgásmennyiség megváltozása

Newton II. törvénye: Egy pontszerű test a gyorsulása azonos irányú a testre ható F erővel, nagysága egyenesen arányos az erő nagyságával, és fordítottan arányos a test m tömegével:

$$\frac{d(m\mathbf{v})}{dt} = \mathbf{F}.$$

Állandó tömeg esetén:

$$\frac{d(m\mathbf{v})}{dt} = m \frac{d\mathbf{v}}{dt} = m\mathbf{a} = \mathbf{F}.$$

Másképpen megfogalmazva, a mozgásmennyiség megváltozása, arányos a ható erők eredőjével. Az áramlásban ezt a törvényt folyadékokra, illetve gázokra alkalmazzuk. Vegyünk egy egyszerű példát: Szűkülő keresztmetszetű csőhöz kapcsolódó csap nyitása. A sebesség teljes megváltozása felbontható lokális és konvektív (odébbáramlási) gyorsulásra:

$$\frac{d\mathbf{v}}{dt} = \frac{\partial \mathbf{v}}{\partial t} + \mathbf{D}\mathbf{v},$$

ahol \mathbf{D} a derivált-tenzor.

$$\mathbf{D} = \begin{bmatrix} \frac{\partial v_x}{\partial x} & \frac{\partial v_x}{\partial y} & \frac{\partial v_x}{\partial z} \\ \frac{\partial v_y}{\partial x} & \frac{\partial v_y}{\partial y} & \frac{\partial v_y}{\partial z} \\ \frac{\partial v_z}{\partial x} & \frac{\partial v_z}{\partial y} & \frac{\partial v_z}{\partial z} \end{bmatrix}.$$

A derivált-tenzort \mathbf{v} -vel szorozva:

$$\mathbf{D}\mathbf{v} = \begin{bmatrix} \frac{\partial v_x}{\partial x} v_x + \frac{\partial v_x}{\partial y} v_y + \frac{\partial v_x}{\partial z} v_z \\ \frac{\partial v_y}{\partial x} v_x + \frac{\partial v_y}{\partial y} v_y + \frac{\partial v_y}{\partial z} v_z \\ \frac{\partial v_z}{\partial x} v_x + \frac{\partial v_z}{\partial y} v_y + \frac{\partial v_z}{\partial z} v_z \end{bmatrix}.$$

A derivált-tenzor felbontásával megmutatható, hogy a konvektív gyorsulás

$$\mathbf{D}\mathbf{v} = \text{grad} \frac{v^2}{2} - \mathbf{v} \times \text{rot} \mathbf{v}.$$

Az Euler egyenlet

Newton II. törvényét alkalmazva, a mozgásmennyiség megváltozását a ható erők eredője adja. Ezek az erők a súrlódás elhanyagolása mellett rendre a nyomásból származó erő és a külső erőter hatására:

$$\frac{d\mathbf{v}}{dt} = \frac{\partial \mathbf{v}}{\partial t} + \mathbf{D}\mathbf{v} = \frac{\partial \mathbf{v}}{\partial t} + \text{grad} \frac{v^2}{2} - \mathbf{v} \times \text{rot} \mathbf{v} = \mathbf{g} - \frac{1}{\rho} \text{grad} p,$$

amely az Euler egyenlet általános alakja.

A Bernoulli egyenlet

Integráljuk áramvonal mentén az Euler egyenletet az a és b pontok között:

$$\int_a^b \frac{d\mathbf{v}}{dt} ds = \int_a^b \frac{\partial \mathbf{v}}{\partial t} ds + \int_a^b \text{grad} \frac{v^2}{2} ds - \int_a^b \mathbf{v} \times \text{rot} \mathbf{v} ds = \int_a^b \mathbf{g} ds - \int_a^b \frac{1}{\rho} \text{grad} p ds.$$

A gradiens tulajdonságainak és az áramvonalon való integrálás tulajdonságainak kihasználásával, összenyomható közegre:

$$\int_a^b \frac{\partial \mathbf{v}}{\partial t} ds + \frac{v_b^2 - v_a^2}{2} = \mathbf{g}(x_b - x_a) - \frac{1}{\rho}(p_b - p_a).$$

Stacionárius áramlásokra:

$$\frac{v_b^2 - v_a^2}{2} = \mathbf{g}(x_b - x_a) - \frac{1}{\rho}(p_b - p_a).$$

Áramlástan mérés, nyomás és sebesség

Következő óra anyaga...