

# Przepływ cieczy i gazów (czyli płynów)

# Opis przepływu cieczy

Idealizacja cieczy rzeczywistej

- nieściśliwa
- nie posiada lepkości

Gazy – gdy przepływają powoli można nie brać pod uwagę ich ściśliwości i traktować je jak nieściśliwe ciecze.

**Euler:** znajomość prędkości przepływu w każdym punkcie cieczy o współrzędnych  $x, y, z$

$$v_x = f_1(x, y, z, t) \quad v_y = f_2(x, y, z, t) \quad v_z = f_3(x, y, z, t)$$

**Lagrange:** znajomość losów określonej cząstki cieczy

$$v_x = \frac{dx}{dt}$$

$$v_y = \frac{dy}{dt}$$

$$v_z = \frac{dz}{dt}$$

równanie toru



$$dx = v_x dt = f_1(x, y, z, t) dt$$

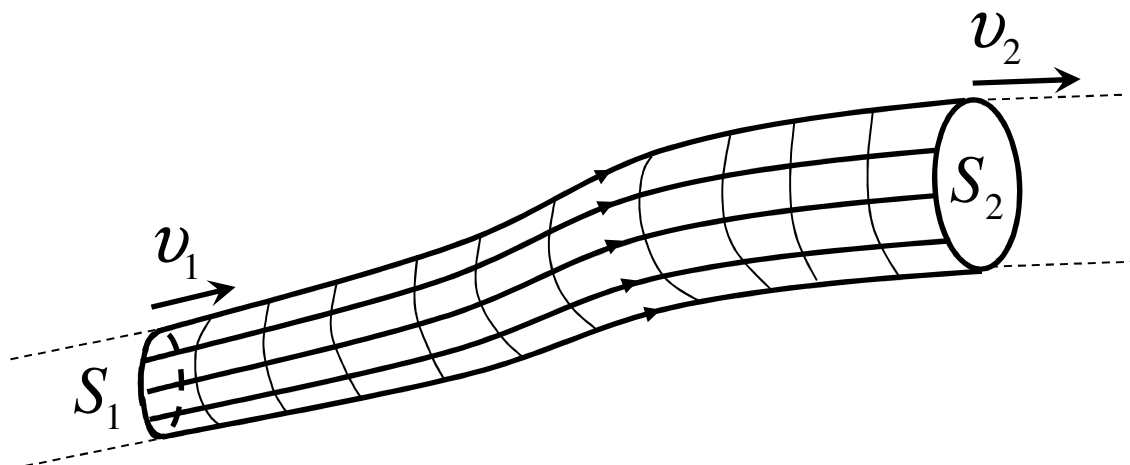
$$dy = v_y dt = f_2(x, y, z, t) dt$$

$$dz = v_z dt = f_3(x, y, z, t) dt$$

Linia prądu: krzywa w każdym punkcie styczna do prędkości cieczy przepływającej przez ten punkt.

Przepływ stacjonarny – układ linii prądu nie zależy od czasu, a więc charakteryzuje równocześnie tory przebiegane przez poszczególne cząstki...

Wiązka przylegających do siebie linii prądu tworzy „**rurkę prądu**”



W **przepływie stacjonarnym** masa ciecży zawarta w pewnej objętości jest stała, tzn. przez każdy przekrój poprzeczny rurki prądu w jednostce czasu przepływa taka sama masa ciecży:

$$m = Sv\rho = const$$

gdzie  $S$  – powierzchnia przekroju poprzecznego rurki (w dowolnym miejscu),  
 $v$  – średnia szybkość przepływu ciecży dla tego przekroju,  
 $\rho$  – gęstość ciecży

Dla nieściśliwej ciecży idealnej:

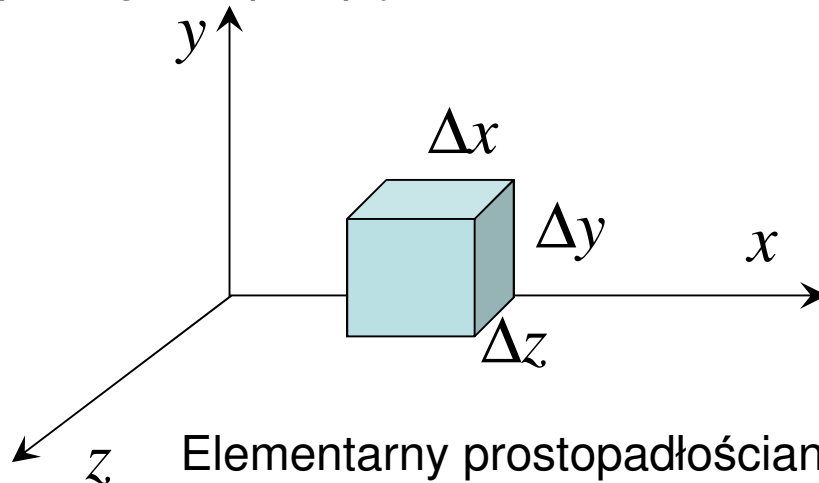
$$Sv = const \quad \longrightarrow$$

Szybkość stacjonarnego przepływu jest większa, tam gdzie rurki skupiają się zaś mniejsza, gdy się rozszerzają...

Jeśli podzielić cały przepływ cieczy na rurki o jednakowej (np. jednostkowej) wartości  $Sv$ .



Szybkość przepływu (objętość na jednostkę czasu) proporcjonalna do liczby rurek, przecinających jednostkę powierzchni przekroju prostopadłego do przepływu.



Elementarny prostopadłościan o krawędziach  $\Delta x, \Delta y, \Delta z$

W kierunku osi  $x$  przez tylną ściankę prostopadłościanu przepływa w czasie  $\Delta t$  objętość:

$$V(x) = v_x \Delta y \Delta z \Delta t$$

Przez ściankę przednią prostopadłościanu wypływa w czasie  $\Delta t$  objętość:

$$V(x + \Delta x) = \left( v_x + \frac{\partial v_x}{\partial x} \Delta x \right) \Delta y \Delta z \Delta t$$

Wypadkowy wypływ wzdłuż x:

$$\Delta V_x = \frac{\partial v_x}{\partial x} \Delta x \Delta y \Delta z \Delta t$$

Analogicznie wzdłuż kierunków y i z dostaniemy:

$$\Delta V_y = \frac{\partial v_y}{\partial y} \Delta x \Delta y \Delta z \Delta t \quad \Delta V_z = \frac{\partial v_z}{\partial z} \Delta x \Delta y \Delta z \Delta t$$

Dla cieczy nieściśliwej objętość cieczy wpływającej do prostopadłościanu, musi być równa objętości cieczy wypływającej z niego, zatem:

$$\Delta V_x + \Delta V_y + \Delta V_z = 0$$



$$\frac{\partial v_x}{\partial x} + \frac{\partial v_y}{\partial y} + \frac{\partial v_z}{\partial z} = \nabla \cdot \mathbf{v} = 0$$

**Hydrodynamiczne  
równanie ciągłości**

Analogicznie dla cieczy ściśliwej byłoby:

$$\frac{\partial}{\partial x} (\rho v_x) + \frac{\partial}{\partial y} (\rho v_y) + \frac{\partial}{\partial z} (\rho v_z) = \nabla(\rho \mathbf{v}) = 0$$

# Przyspieszenie elementu cieczy

Równanie Newtona dla elementu o jednostkowej objętości można zapisać w postaci:

$$\rho \cdot \vec{a} = \vec{f}$$

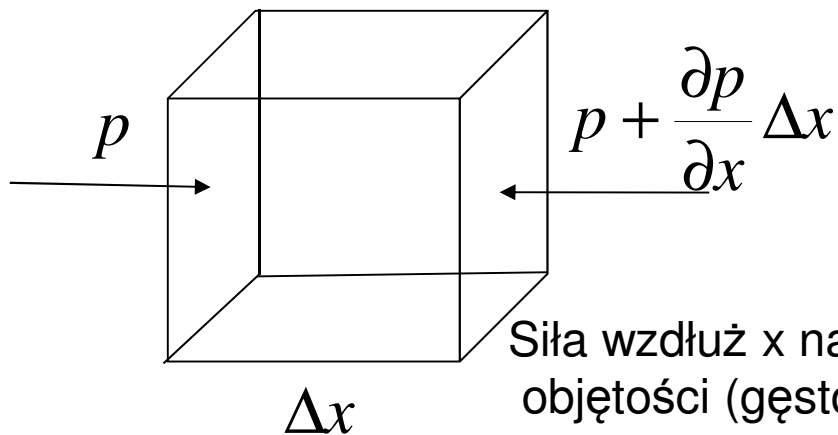
$\vec{a}$  – przyspieszenie elementu cieczy  
 $\vec{f}$  – siła na jednostkę objętości  
 $\rho$  – gęstość

Jakie siły mogą działać na element cieczy?

- pochodzące od ciśnienia, a właściwie zmiany ciśnienia na przestrzeni elementu cieczy

Wypadkowa siła wzdłuż x:

$$\Delta F_x = [p(x) - p(x + \Delta x)]\Delta y\Delta z$$



$$\Delta F_x = -\frac{\partial p}{\partial x} \Delta x \Delta y \Delta z$$

Siła wzdłuż x na jednostkę objętości (gęstość siły):

$$\frac{\Delta F_x}{\Delta x \Delta y \Delta z} = \frac{\Delta F_x}{\Delta V} = f_x = -\frac{\partial p}{\partial x}$$

Biorąc pod uwagę trzy kierunki gęstość siły wyniesie:

$$\vec{f} = \left[ -\frac{\partial p}{\partial x}, -\frac{\partial p}{\partial y}, -\frac{\partial p}{\partial z} \right] = -\vec{\nabla} p$$

- zewnętrzne siły zachowawcze działające na odległość (siła grawitacji, siła Coulomba) - można je opisać za pomocą potencjału  $\varphi(x,y,z)$  na jednostkę masy:

$$\vec{f}_{zp} = -\rho \left[ \frac{\partial \varphi(x, y, z)}{\partial x}, \frac{\partial \varphi(x, y, z)}{\partial y}, \frac{\partial \varphi(x, y, z)}{\partial z}, \right] = -\rho \vec{\nabla} \varphi$$

- zewnętrzne siły niezachowawcze
- „wewnętrzne” siły niezachowawcze np. siła lepkości  $\vec{f}_{lep}$  (prowadzi do występowania naprężeń ścinających w przepływającej cieczy)

Sumując przyczynki od różnych czynników dostajemy:

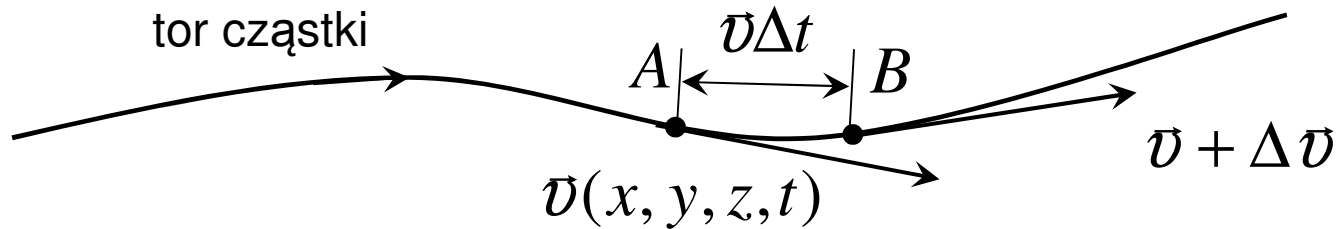
$$\rho \vec{a} = -\vec{\nabla} p - \rho \vec{\nabla} \varphi + \vec{f}_{lep}$$

Zajmijmy się teraz przybliżeniem nielepkiej cieczy („sucha woda”...)

$$\rho \vec{a} = -\vec{\nabla} p - \rho \vec{\nabla} \varphi$$

Spróbujmy znaleźć przyspieszenie  $\mathbf{a}$  elementu cieczy. Z pozoru jest to łatwe...

## Jak zmienia się prędkość wybranej cząstki cieczy?



$\frac{\partial \vec{v}}{\partial t}$  - szybkość z jaką prędkość  $\vec{v}(x, y, z, t)$  zmienia się w pewnym ustalonym punkcie przestrzeni  $(x, y, z)$

Jeśli element cieczy, w czasie  $\Delta t$  przemieści się od punktu A do punktu B, to przesunie się o  $v_x \Delta t$  w kierunku  $x$ ,  $v_y \Delta t$  w kierunku  $y$  i  $v_z \Delta t$  w kierunku  $z$ .

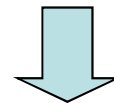
**Prędkość cząstki chwili  $t$  w punkcie  $(x, y, z)$   $\vec{v}(x, y, z, t)$**

**Prędkość cząstki w chwili  $t + \Delta t$   $\vec{v}(x + v_x \Delta t, y + v_y \Delta t, z + v_z \Delta t, t + \Delta t)$**

Z dokładnością do  
wyrazów  
pierwszego rzędu:

$$\vec{v}(x + v_x \Delta t, y + v_y \Delta t, z + v_z \Delta t, t + \Delta t) =$$

$$= \vec{v}(x, y, z, t) + \frac{\partial \vec{v}}{\partial x} v_x \Delta t + \frac{\partial \vec{v}}{\partial y} v_y \Delta t + \frac{\partial \vec{v}}{\partial z} v_z \Delta t + \frac{\partial \vec{v}}{\partial t} \Delta t$$





**Stąd zmiana prędkości cząstki przy przejściu z punktu *A* do *B*:**

$$\vec{a} = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = v_x \frac{\partial \vec{v}}{\partial x} + v_y \frac{\partial \vec{v}}{\partial y} + v_z \frac{\partial \vec{v}}{\partial z} + \frac{\partial \vec{v}}{\partial t}$$

Można to zapisać w postaci:

$$\frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = (\vec{v} \nabla) \vec{v} + \frac{\partial \vec{v}}{\partial t}$$

Zatem równanie ruchu cząstki cieczy (przy pominięciu lepkości) ma postać:

$$\frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + (\vec{v} \nabla) \vec{v} = -\frac{\vec{\nabla} p}{\rho} - \vec{\nabla} \varphi$$

Jeśli skorzystamy z tożsamości wektorowej:

$$(\vec{v} \nabla) \vec{v} = (\nabla \times \vec{v}) \times \vec{v} + \frac{1}{2} \nabla v^2 \quad \vec{\Omega} = \nabla \times \vec{v} \quad \text{rotacja wektora } \vec{v}$$

$$\frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + (\vec{\nabla} \times \vec{v}) \times \vec{v} + \frac{1}{2} \vec{\nabla} v^2 = -\frac{\vec{\nabla} p}{\rho} - \vec{\nabla} \varphi$$

$$\frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + (\nabla \times \vec{v}) \times \vec{v} = -\vec{\nabla} \left( \frac{1}{2} v^2 + \frac{p}{\rho} + \varphi \right) \quad \text{lub} \quad \frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + \vec{\Omega} \times \vec{v} = -\vec{\nabla} \left( \frac{1}{2} v^2 + \frac{p}{\rho} + \varphi \right)$$

Dla przepływu stacjonarnego (ustalonego) – **w każdym punkcie cieczy prędkość się nie zmienia** (w każdym punkcie ciecz zostaje zastępowana nową cieczą, linie prądu są ustalone w czasie). Czyli:

$$\frac{\partial \vec{v}}{\partial t} = 0$$

Zatem równanie ruchu  $(\nabla \times \vec{v}) \times \vec{v} = -\vec{\nabla} \left( \frac{1}{2} v^2 + \frac{p}{\rho} + \varphi \right)$  (\*\*)

Pomnóżmy je skalarnie (z lewej strony) przez wektor  $\vec{v}$

Ponieważ wektor  $(\nabla \times \vec{v}) \times \vec{v}$  **jest prostopadły do wektora**  $\vec{v}$

to lewa strona równania (\*\*) przyjmuje wartość zero co oznacza, że dla przepływu stacjonarnego


$$\vec{v} \cdot \vec{\nabla} \left( \frac{1}{2} v^2 + \frac{p}{\rho} + \varphi \right) = 0$$

**Czyli dla małego przesunięcia w kierunku ruchu cieczy wielkość w nawiasie nie ulega zmianie...**

Ale w przepływie stacjonarnym (ustalonym), wszystkie przesunięcia zachodzą wzdłuż linii prądu! **Zatem wzdłuż linii prądu zachodzi związek:**

$$\frac{1}{2}v^2 + \frac{p}{\rho} + \varphi = \text{const} \quad \text{Twierdzenie Bernoulliego}$$

Jeśli ruch jest bezwirowy,  
to już wcześniej  
moglibyśmy napisać:

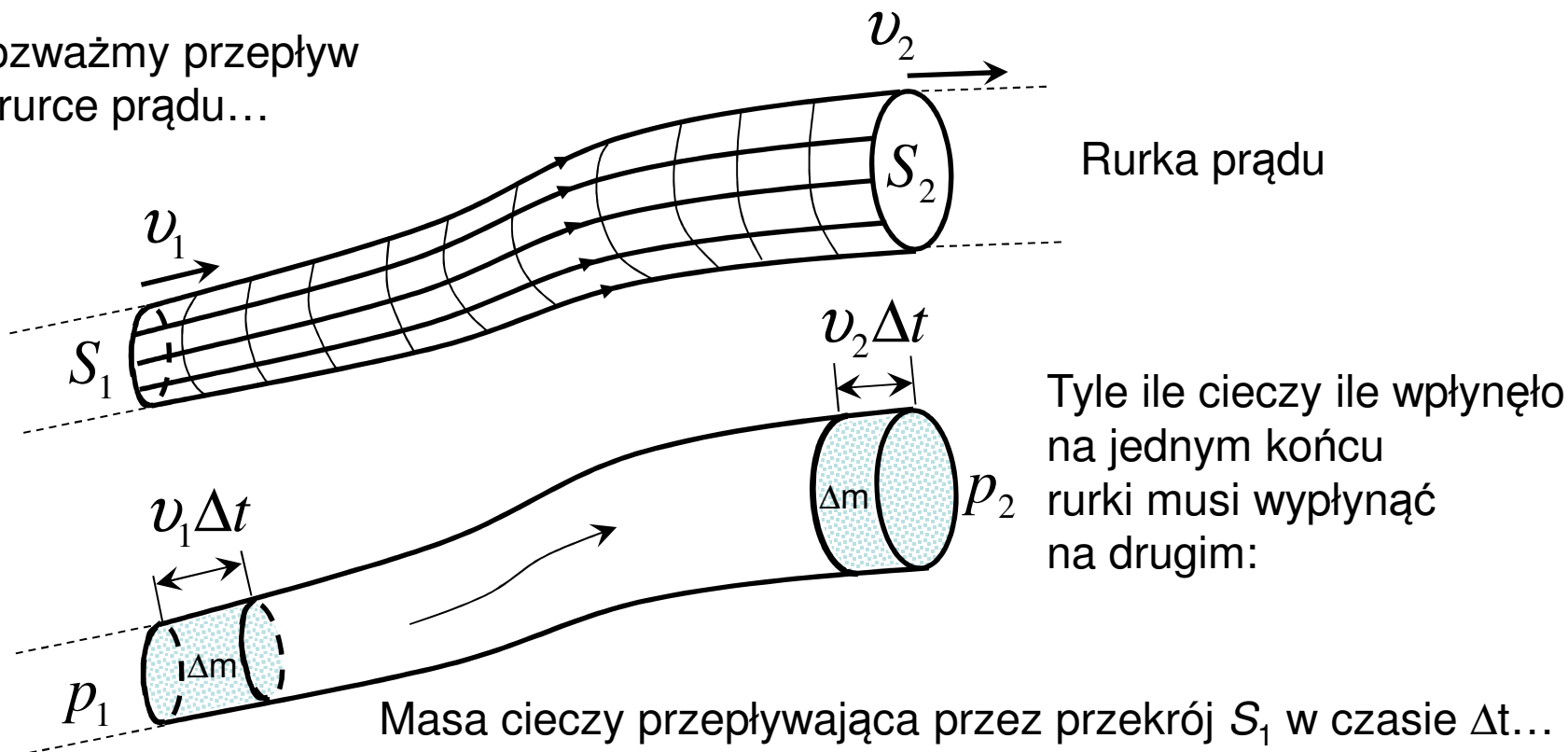
$$\vec{\Omega} = (\nabla \times \vec{v}) \times \vec{v} = 0$$
$$\vec{\nabla} \left( \frac{1}{2}v^2 + \frac{p}{\rho} + \varphi \right) = 0$$


$$\frac{1}{2}v^2 + \frac{p}{\rho} + \varphi = \text{const} \quad \text{zachodzi w całej cieczy!}$$

Równanie Bernoulliego można też wyprowadzić inaczej korzystając z zasady zachowania energii...

# Twierdzenie Bernoulliego – przejaw zasady zachowania energii

Rozważmy przepływ w rurce prądu...



$$\Delta m = \rho_1 S_1 v_1 \Delta t = \rho_2 S_2 v_2 \Delta t$$



$$\rho_1 S_1 v_1 = \rho_2 S_2 v_2$$

Praca wykonana przez ciśnienie  
w cieczy (siła razy przesunięcie):

$$\Delta W = p_1 S_1 v_1 \Delta t - p_2 S_2 v_2 \Delta t$$

Zmiana energii masy  $\Delta m$  przy  
przejściu od powierzchni  $S_1$   
do powierzchni  $S_2$

$$p_1 S_1 v_1 \Delta t - p_2 S_2 v_2 \Delta t = \Delta m (E_2 - E_1) (*)$$

gdzie,  $E_1$ ,  $E_2$  – energia przypadająca na  
jednostkę masy, odpowiednio  
na powierzchni  $S_1$  oraz  $S_2$ .

Całkowitą energię na jednostkę masy cieczy można przestawić w postaci sumy  
energii kinetycznej, potencjalnej  $\varphi$  i pewnej energii wewnętrznej cieczy  $U$ :

$$E = \frac{1}{2} v^2 + \varphi + U$$

Korzystając z tego związku wyrażenie (\*) można zapisać w postaci

$$\frac{p_1 S_1 v_1 \Delta t - p_2 S_2 v_2 \Delta t}{\Delta m} = \frac{1}{2} v_2^2 + \varphi_2 + U_2 - \frac{1}{2} v_1^2 + \varphi_1 + U_1$$

ale  $\Delta m = \rho_1 S_1 v_1 \Delta t = \rho_2 S_2 v_2 \Delta t$  więc:

$$\frac{p_1}{\rho_1} + \frac{1}{2} v_1^2 + \varphi_1 + U_1 = \frac{p_2}{\rho_2} + \frac{1}{2} v_2^2 + \varphi_2 + U_2$$

Dla cieczy nieściśliwej i bez lepkości wyraz z energią wewnętrzną jest taki sam po obu stronach równania i wzdłuż rurki mamy:

$$\frac{p}{\rho} + \frac{1}{2} v^2 + \varphi = \text{const}$$

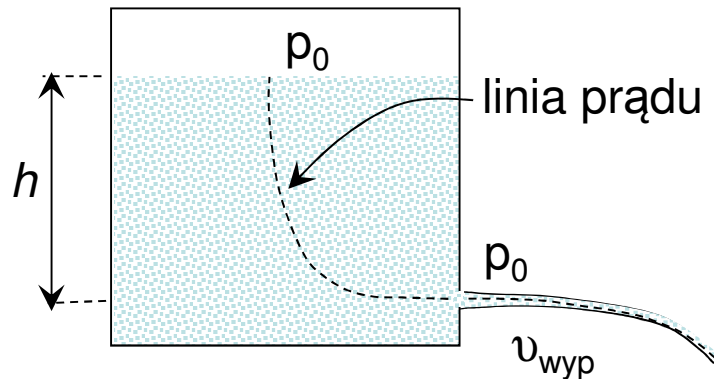
**Prawo Bernoulliego**

# Wyptyw cieczy z naczynia

$$p + \frac{1}{2} \rho v^2 + \rho \varphi = \text{const}$$

Na g6rze:  $v = 0$ ,  $p = p_0$ ,  $\varphi = 0$

Przy otworze:  $v_{\text{wyp}}$ ,  $p = p_0$ ,  $\varphi = -gh$



Zatem:  $p_0 = p_0 + \frac{1}{2} \rho v_{\text{wyp}}^2 - \rho gh$

St6d:

$$v_{\text{wyp}} = \sqrt{2gh}$$

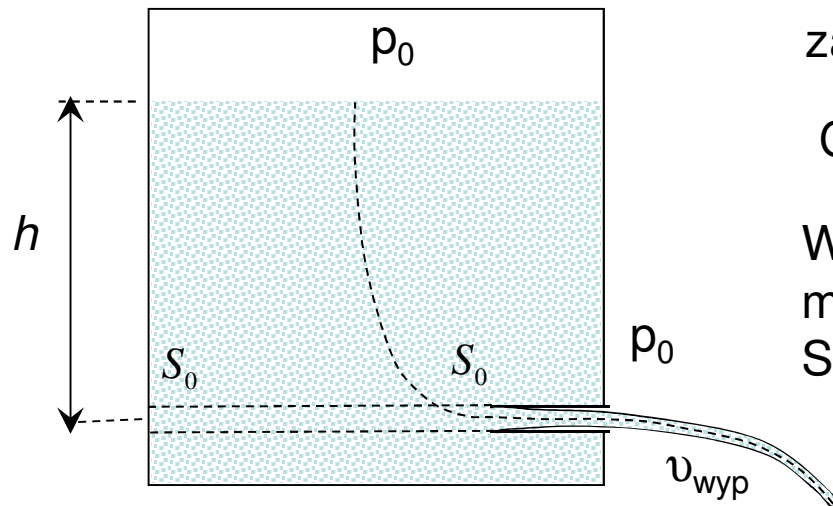
Tak jak przy spadku swobodnym!

## Ile wody wyplywa ze zbiornika w jednostce czasu?

Zdziwiłby si6 ten kto by myślał, że wystarczy pomnożyć prędkość wypływu przez czas i rzeczywist6 powierzchnię otworu. Strumień cieczy zawęża si6 i w efekcie wypływ cieczy zmniejsza si6 - dla otworu o przekroju kołowym do ok. 60%...

Dlaczego?

Rozważmy sytuację, w której do środka naczynia wstawimy rurkę o pewnym (małym) przekroju  $S_0$ ...



Dotychczas korzystaliśmy z zasady zachowania energii.

Co z zasadą zachowania pędu?

Wypływająca ciecz unosi pewien pęd, a zatem musi na nią działać pewna siła...

Skąd się bierze?

Siła pochodzi od ścianek naczynia...

Niech przekrój strumienia wyniesie:  $S_{eff} = \alpha S_0$

W czasie  $\Delta t$  z otworu wypłynie masa  $\Delta m$ :

$$\Delta m = \alpha S_0 \rho v_{wyp} \Delta t$$

Unoszony przez ciecz pęd wyniesie:

$$\Delta \tilde{p} = (\alpha S_0 \rho v_{wyp} \Delta t) v_{wyp} = \alpha S_0 \rho v_{wyp}^2 \Delta t$$

Zatem na element ścianki naczynia naprzeciwko rurki działa siła:

$$F = \frac{\Delta \tilde{p}}{\Delta t} = \alpha S_0 \rho v_{wyp}^2$$



Siła reakcji działająca na strumień jest równa sile parcia jaki wywiera ciecż na powierzchnię ścianki  $S_0$  naprzeciwko otworu (zakładamy, że przy ściankach ciecż się praktycznie nie rusza):

$$F = S_0 \rho g h$$



$$S_0 \rho g h = \alpha S_0 \rho v_{wyp}^2$$

Ale wiemy, że  $v_{wyp} = \sqrt{2gh}$



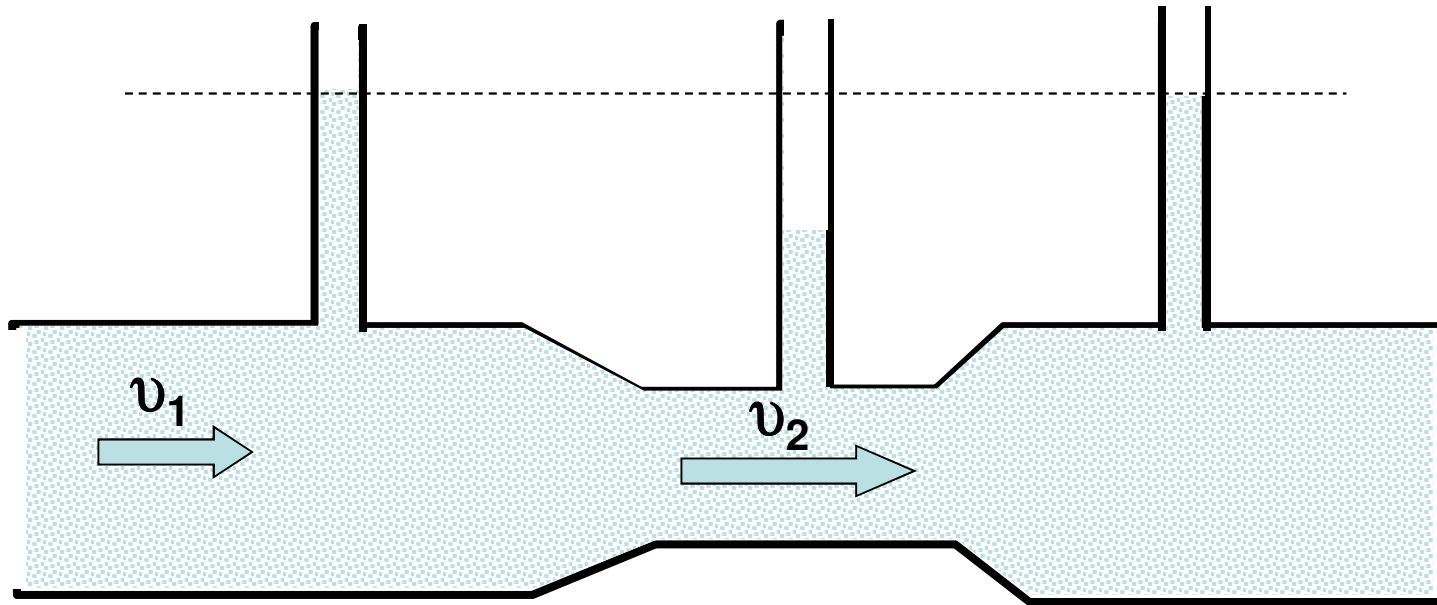
$$S_0 \rho g h = \alpha S_0 \rho 2gh$$



$$\alpha = \frac{1}{2}$$

Zatem z takiego otworu wypłynie o połowę mniej ciecży, niż by się można spodziewać! Ma to znaczenie, jeśli chce się wiedzieć ile wody może wypłynąć z beczkowitzu przez otwór o znanej średnicy...

# Ciśnienie statyczne i dynamiczne



$$\frac{p}{\rho} + \frac{1}{2}v^2 + \varphi = const$$

Na tym samym poziomie mamy ten sam potencjał ...

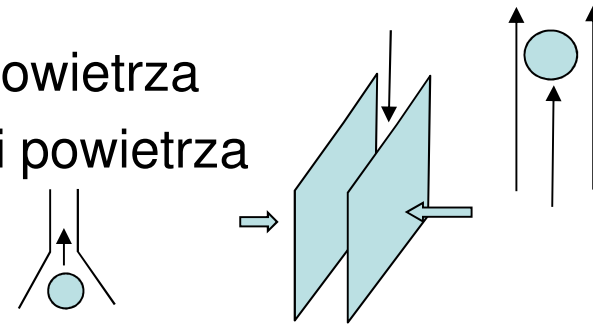
$$p_1 + \frac{1}{2}\rho v_1^2 = p_2 + \frac{1}{2}\rho v_2^2 \implies p_1 - p_2 = \frac{1}{2}\rho(v_2^2 - v_1^2)$$

Ale z równania  
ciągłości:

$$v_1 S_1 = v_2 S_2 \implies p_1 - p_2 = \frac{\rho}{2} v_1^2 \left( \frac{S_1^2}{S_2^2} - 1 \right)$$

# Trochę doświadczeń ilustrujących prawo Bernoulliego

- kuleczka ping-pongowa w strumieniu powietrza
- strumień powietrza pomiędzy kartkami powietrza
- wciąganie kulki przez lejek...
- efekt Magnusa...i lepkość

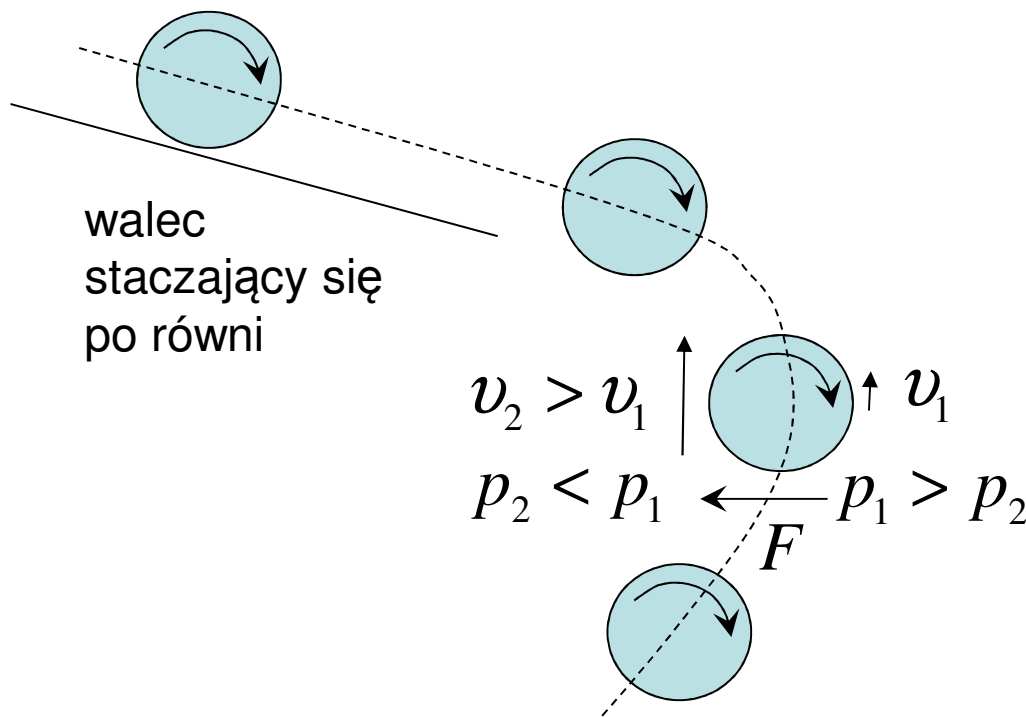


## Jakościowe wyjaśnienie:

Dzięki lepkości obracający się walec „napędza” cząsteczki powietrza po lewej stronie i hamuje po prawej...

Po lewej stronie walca gaz ma większą prędkość, niż po prawej, to oznacza (zgodnie z prawem Bernoulliego), że ciśnienie statyczne po prawej stronie będzie większe niż po lewej...

Wykorzystują to piłkarze, strzelając bramki np. z rzutu różnego...



# Lepkość – tarcie wewnętrzne

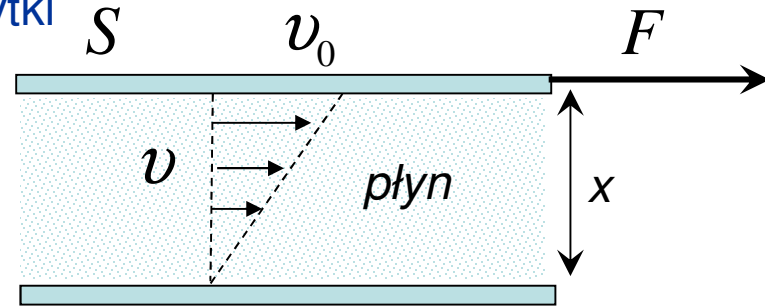
$$\vec{F} = -k\vec{v}$$

Siła oporu proporcjonalna  
do prędkości ruchu

|                       |                                     |
|-----------------------|-------------------------------------|
| Powietrze (20 °C)     | $1,7 \cdot 10^{-5} \text{ N s/m}^2$ |
| Woda (20 °C)          | $1,0 \cdot 10^{-3} \text{ N s/m}^2$ |
| Gliceryna (20 °C)     | $8,5 \cdot 10^{-1} \text{ N s/m}^2$ |
| Olej rycynowy (20 °C) | $9,7 \cdot 10^{-1} \text{ N s/m}^2$ |
| Smoła (20 °C)         | $10^7 \text{ N s/m}^2$              |

Rozważmy dwie (bliskie sobie) płaskie płytki z cieczą lepką pomiędzy nimi...

Napężenie ścinania  $\frac{F}{S} = \eta \frac{v_0}{x}$

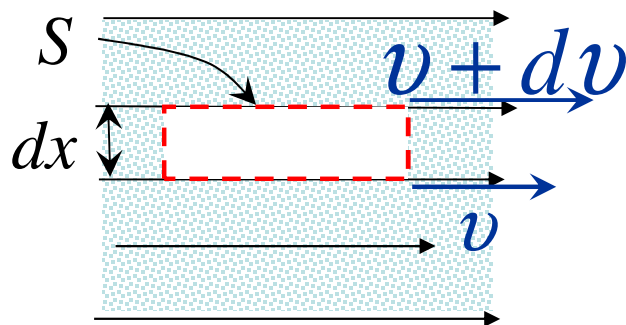


$\eta$  - współczynnik lepkości

$S$  - powierzchnia płytki

$$F = -k v_0 \quad \text{gdzie} \quad k = \eta \frac{S}{x}$$

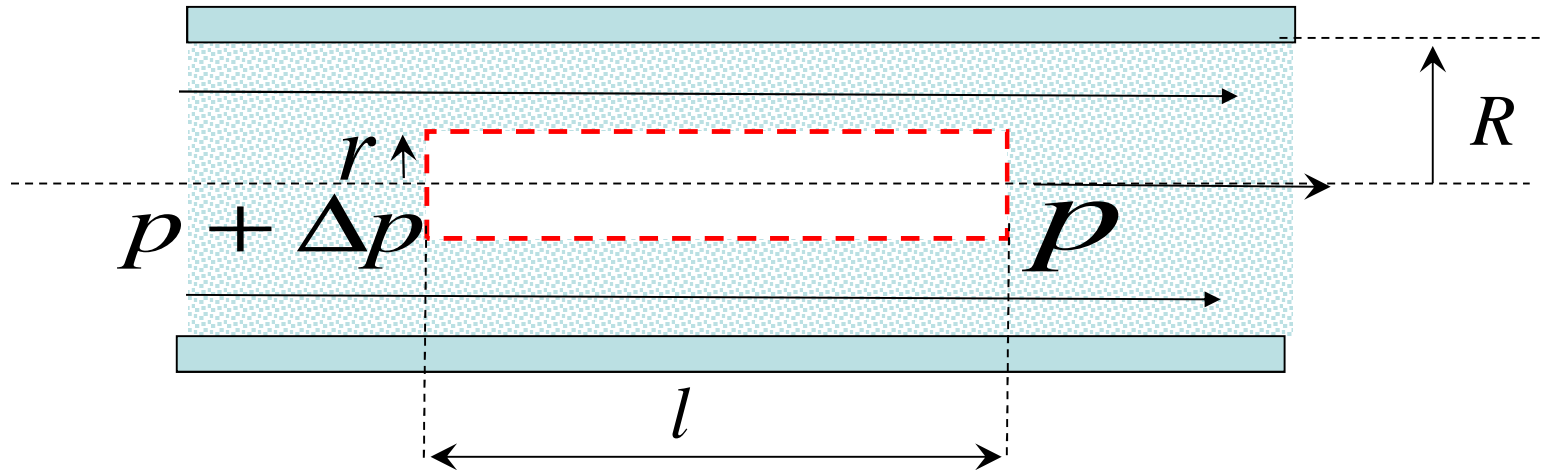
Jeśli rozważymy dwie bardzo bliskie warstwy w cieczy to wtedy siłę ścinającą (siłę lepkości) możemy przedstawić w postaci



$$F = \eta S \frac{dv}{dx}$$

$\frac{dv}{dx}$  - spadek szybkości cieczy w kierunku prostopadłym do przepływu

# Przepływ ciecży lepkiej przez (wąską) rurkę



Rozważmy rurkę (strugę) ciecży o promieniu  $r$ . Niech różnica ciśnień na końcach elementu takiej rurki (o długości  $l$ ) wynosi  $\Delta p$

Siła podtrzymująca przepływ stacjonarny w takiej rurce wynosi:

$$F = \Delta p \pi r^2$$

Wartość siły oporu lepkiego, działająca rurkę (ścianki rurki) wynosi:

$$F_l(r) = -\eta 2\pi l r \frac{dv}{dr}$$

Dla przepływu stacjonarnego  $F_l = F \rightarrow \Delta p \pi r^2 = -\eta 2\pi r \frac{dv}{dr}$



To równanie określa zależność szybkości ciecży od odległości od środka rurki  $r$

$$dv = -\frac{\Delta p}{2\eta l} r dr$$

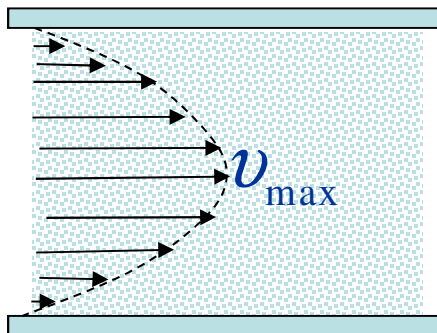
Na powierzchni rurki  
 $r=R, v(R)=0$   
W środku rurki:  
 $v(0) = v$

$$v(r) = \int_0^v dv' = -\frac{\Delta p}{2\eta l} \int_R^r r' dr'$$



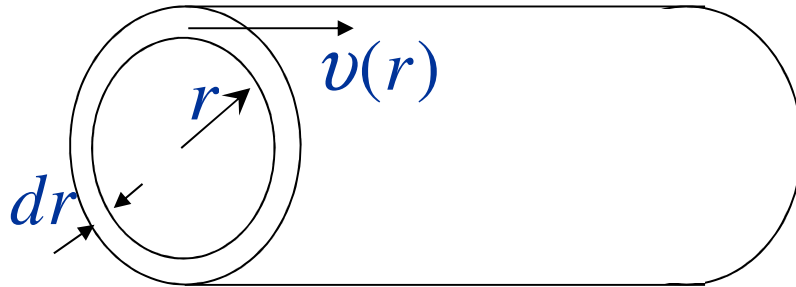
$$v(r) = \frac{\Delta p}{4\eta l} (R^2 - r^2)$$

Rozkład prędkości ma kształt paraboli!



$$v_{\max} = \frac{\Delta p}{2\eta l} R^2$$

Objętość cieczy przepływającej przez rurkę w jednostce czasu można obliczyć sumując przyczynki od pierścieni o grubości  $dr$  otaczających naszą strugę...  
 Wewnątrz pierścienia prędkość wynosi  $v(r)$



$$dI = \frac{dV}{dt} = v(r)2\pi r dr$$

$$I = \int_0^R \frac{\Delta p}{4\eta l} (R^2 - r^2) 2\pi r dr = \frac{\Delta p \pi}{2\eta l} \left[ R^2 \int_0^R r dr - \int_0^R r^3 dr \right]$$

$$I = \frac{\Delta p \pi}{2\eta l} \left[ \frac{R^4}{2} - \frac{R^4}{4} \right] \longrightarrow I = \frac{\Delta p \pi R^4}{8\eta l}$$

Naczynia krwionośne  
 - sieć kapilarna, przepływ  
 napędzany przez serce...

Wzór Poiseuille'a: pozwala określić wartość  
 współczynnika lepkości  $\eta$  z pomiaru ilości cieczy  
 wypływającej z rurki (kapilary)...