

Υδραυλική & Υδραυλικά Έργα



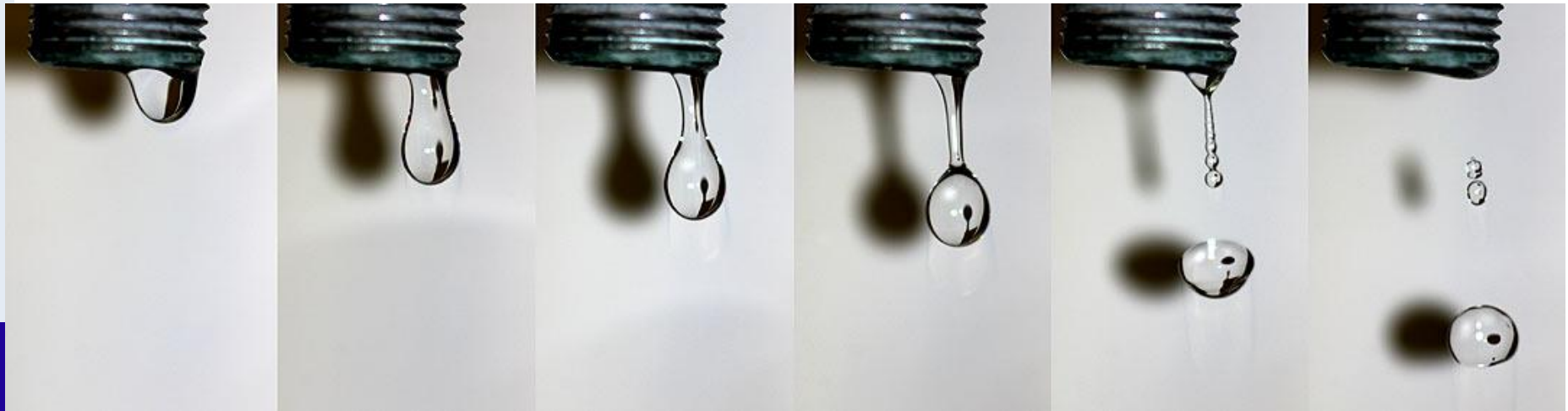
## **Ανασκόπηση εννοιών ρευστομηχανικής**

---

Δημήτρης Κουτσογιάννης  
Τομέας Υδατικών Πόρων  
Εθνικό Μετσόβιο Πολυτεχνείο

# Φωτογραφίες σχηματισμού σταγόνων νερού

---



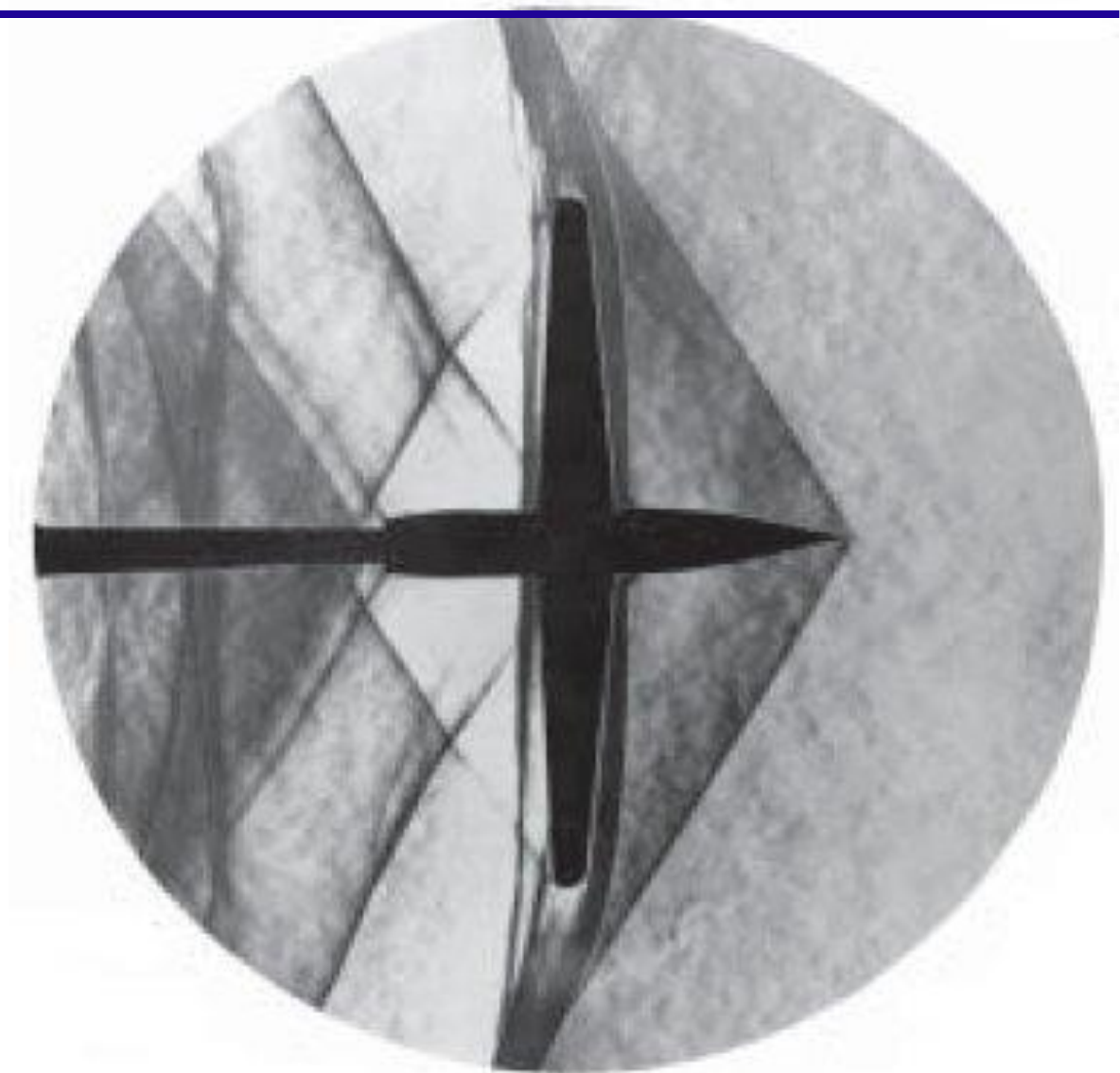
# Φωτογραφίες schlieren θερμικά επαγόμενων ροών

---



# Φωτογραφία schlieren υπερηχητικού αεροπλάνου

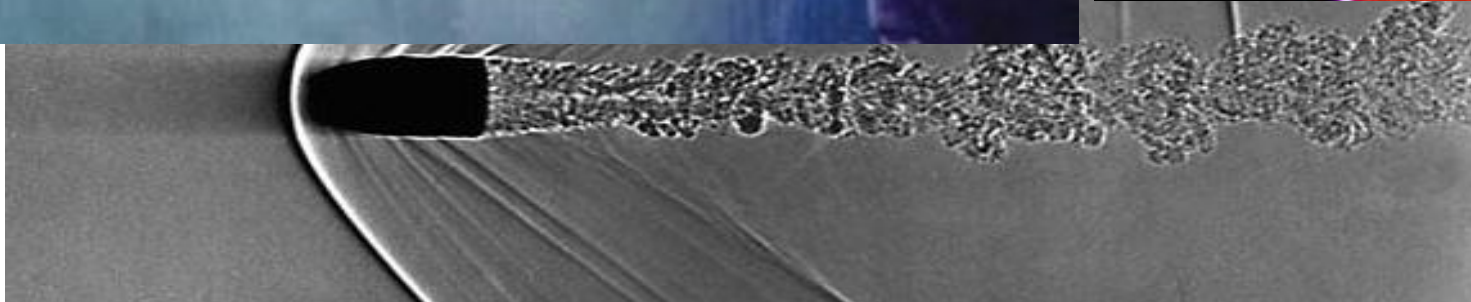
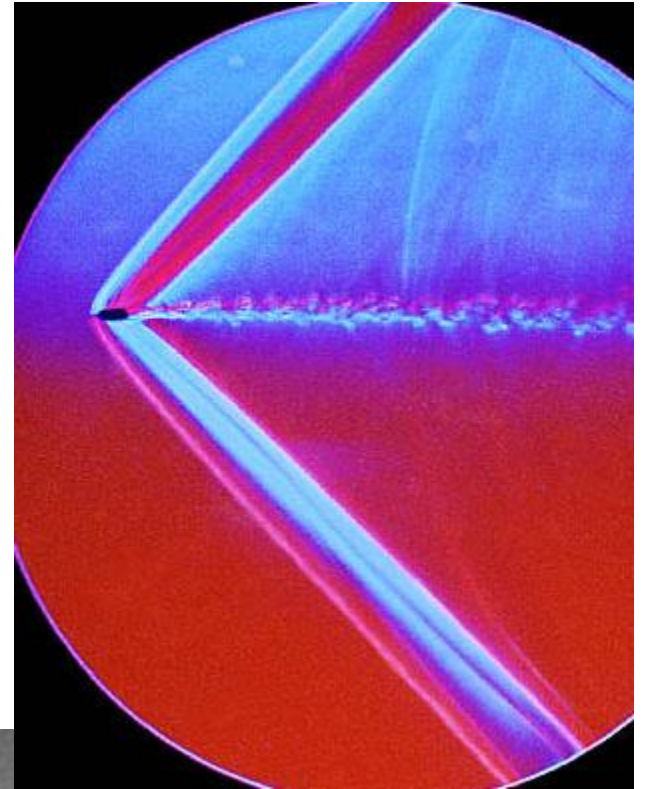
---



Mach 1.2

# Φωτογραφίες schlieren και σκιογράφημα (shadowgraph) υπερηχητικού βλήματος

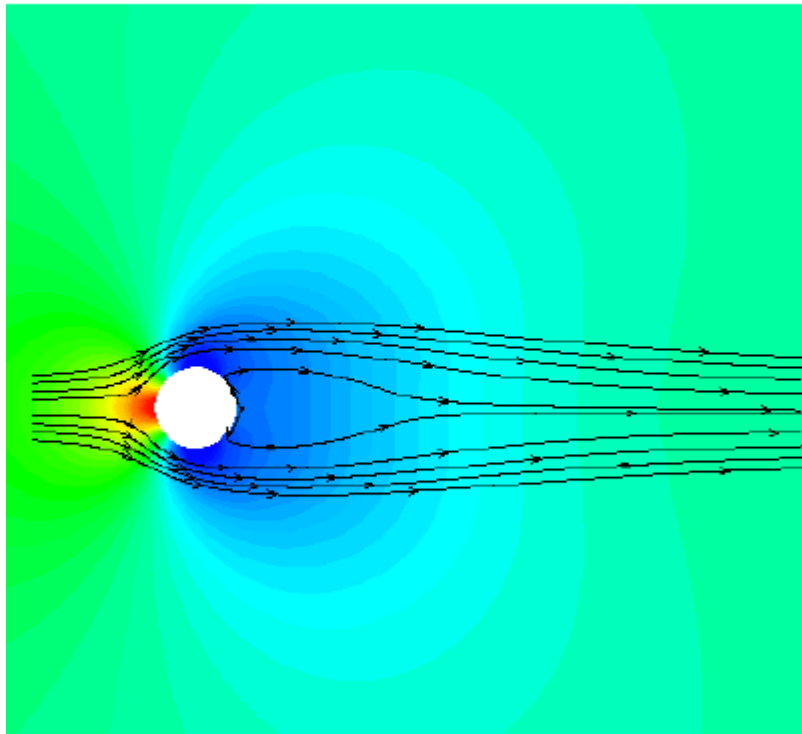
---



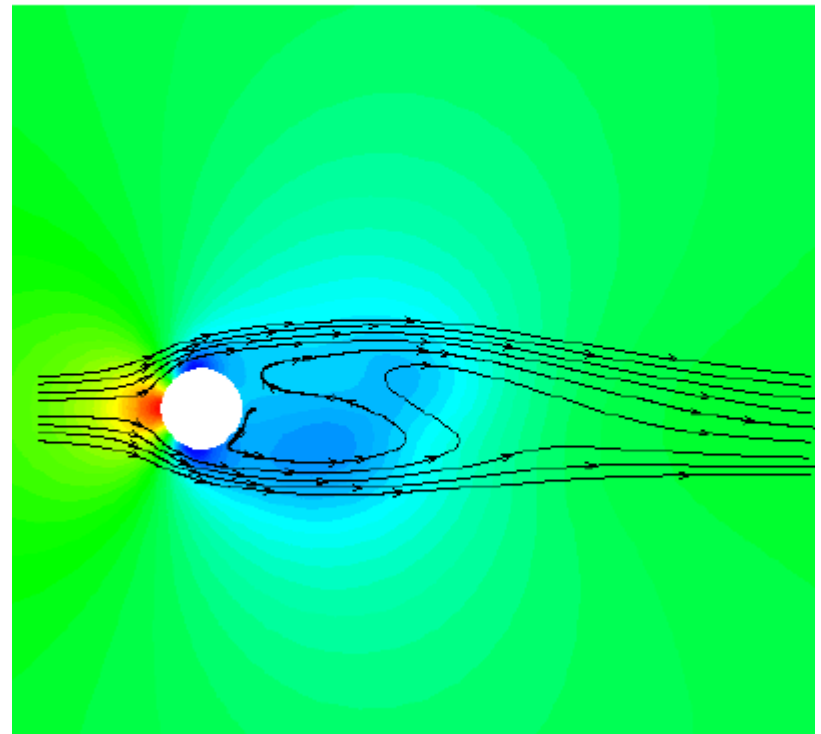
# Γραμμές ροής πίσω από κύλινδρο

---

Re = 10



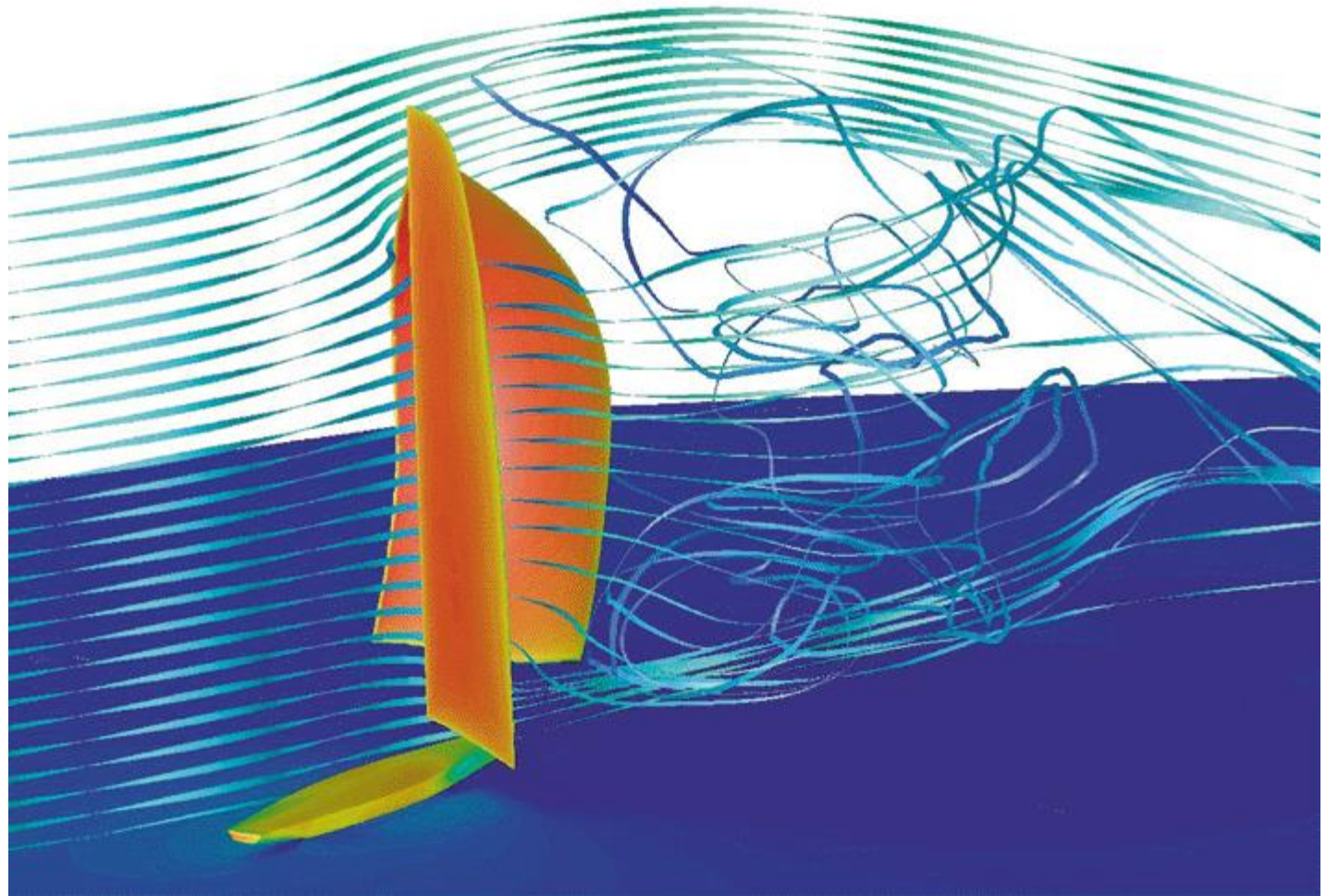
Re = 100





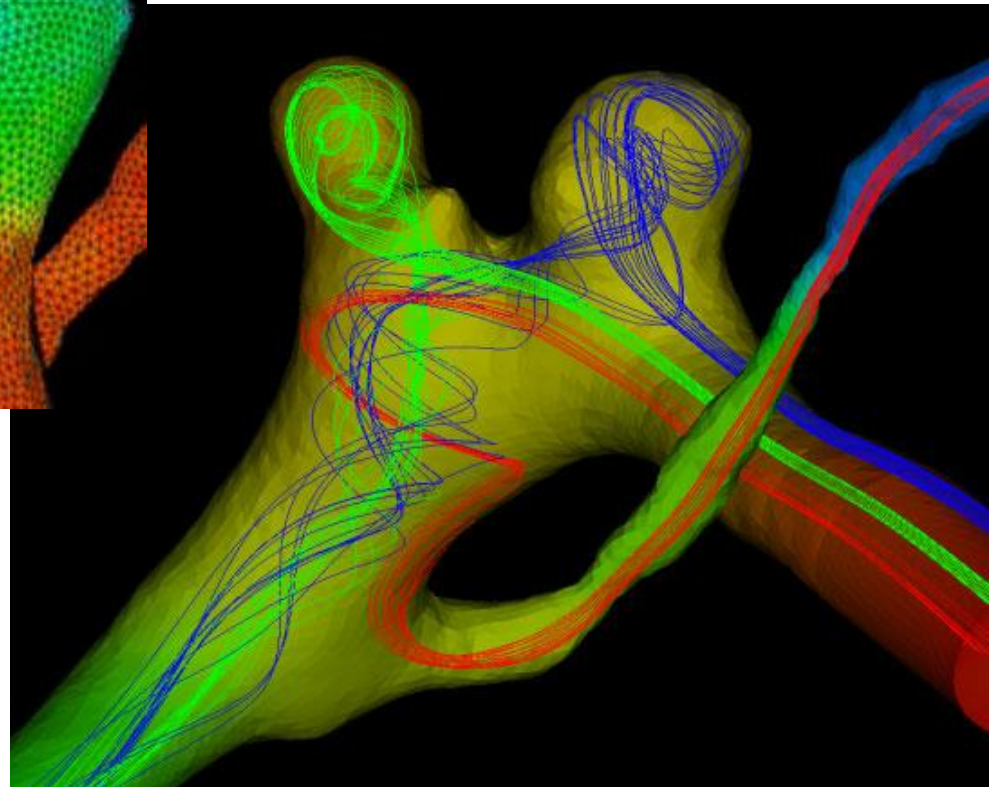
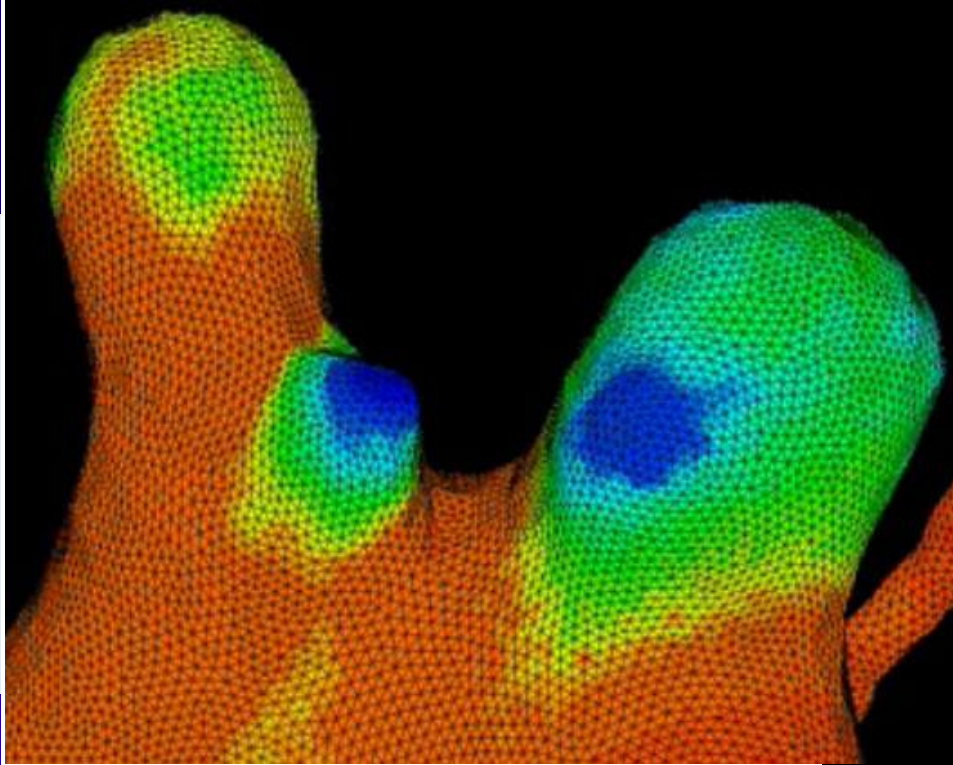
# Γραμμές ροής σε ιστιοφόρο

---



# Γραμμές ροής σε ανεύρυσμα καρωτίδας

---

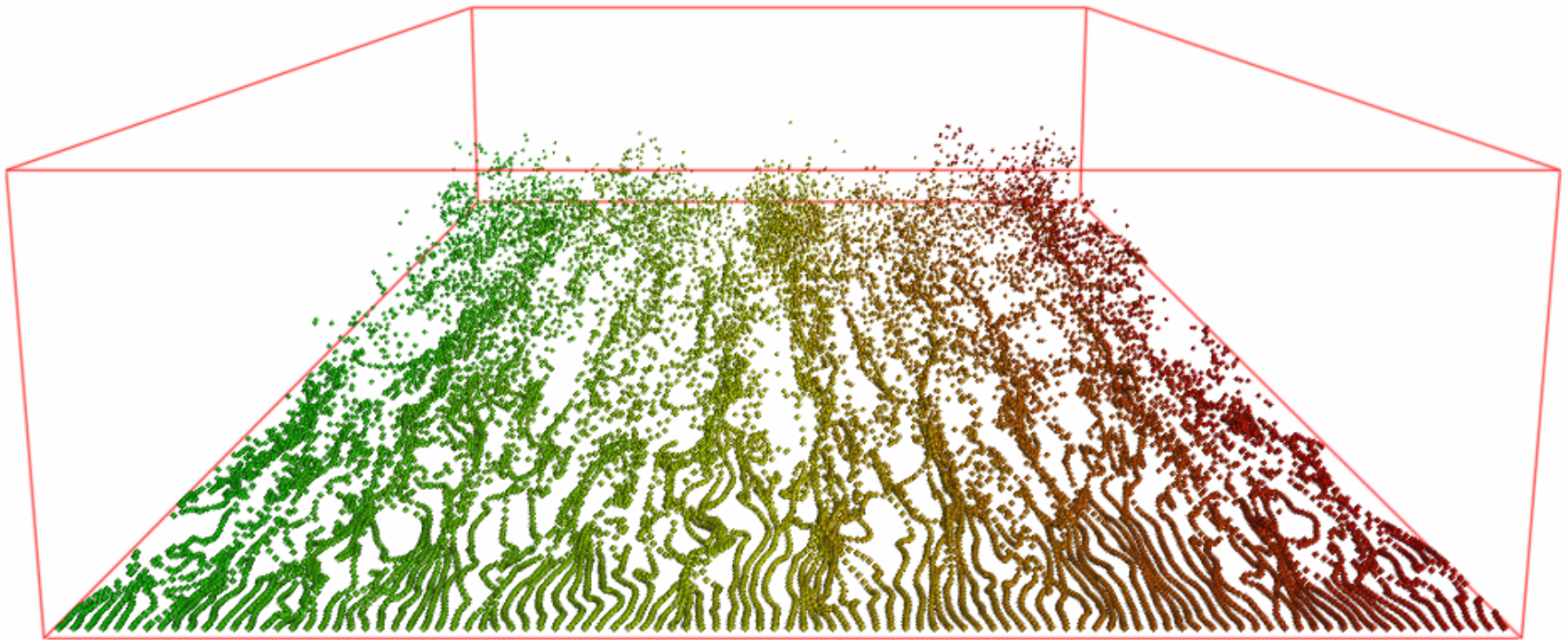


Yiannis Ventikos, LTNT, ETH  
Zürich, Switzerland



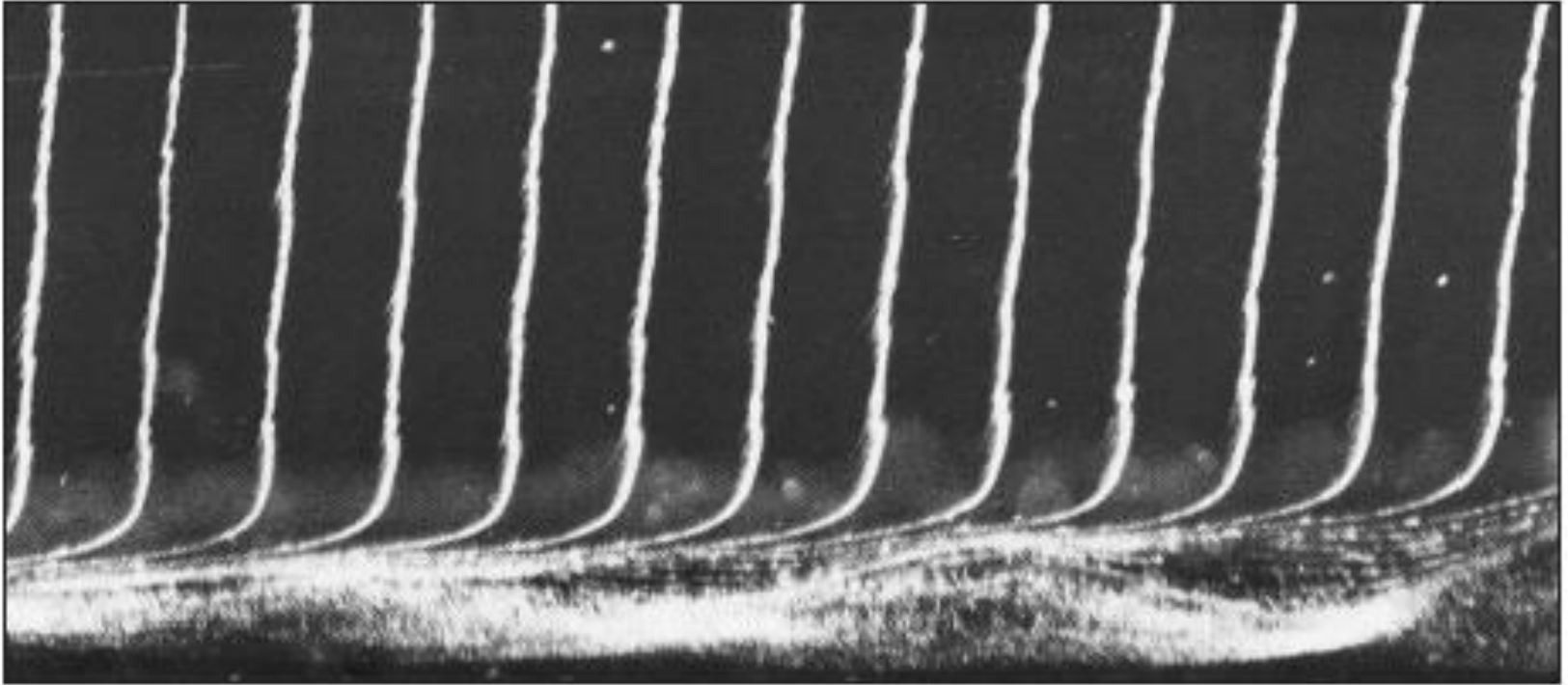
# Ακολουθίες (streamlines)

---



# Χρονογραμμές (Timelines)

---

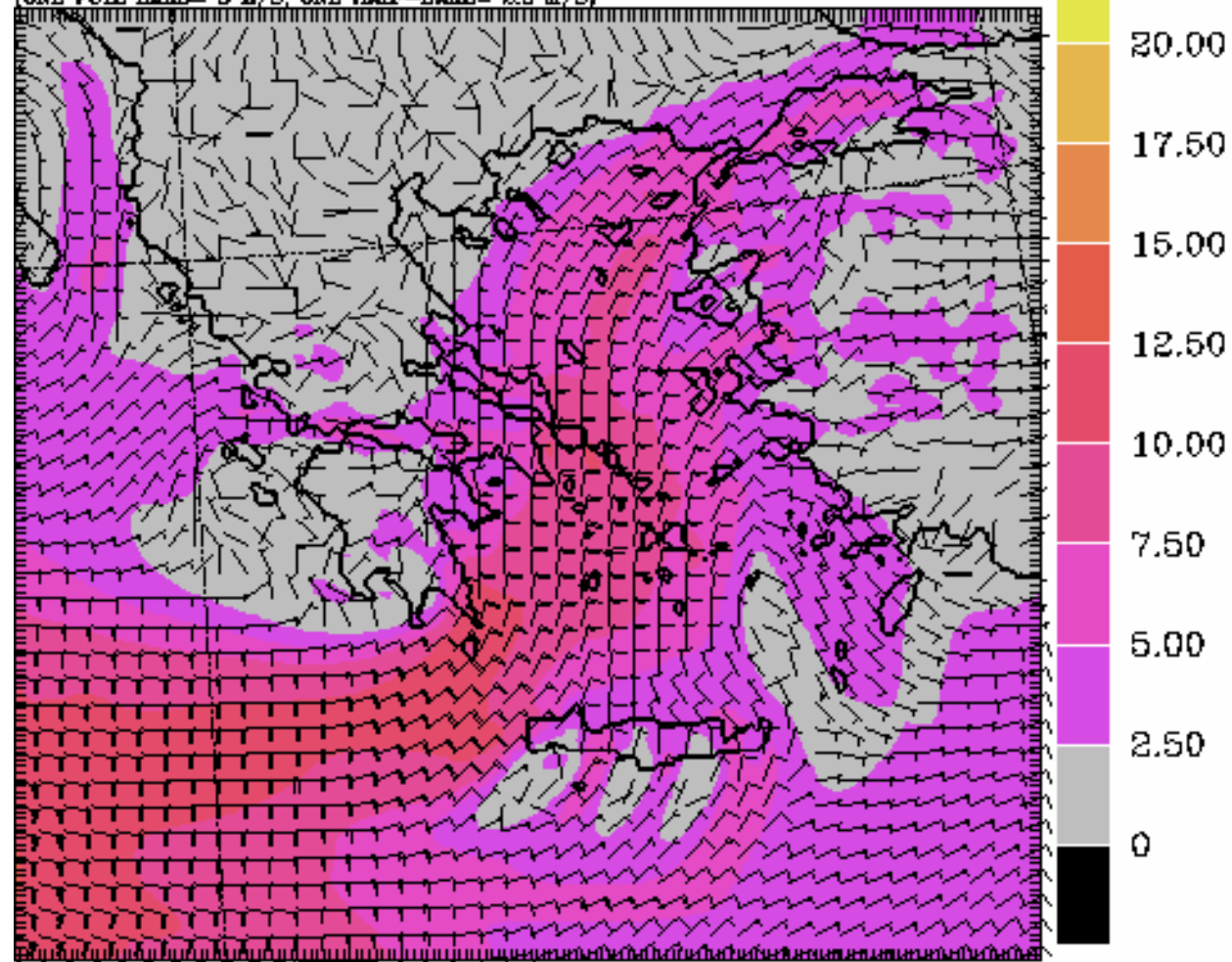


Οπτικοποίηση οριακού στρώματος σε ροή νερού πάνω από στερεό όριο—Παραγωγή από σωλήνα φυσαλίδων υδρογόνου

# Διανυσματική απεικόνιση πεδίου ανέμου

WIND VECTORS AT 10 M (M/S)

INITIAL DATE 18/10/2007 1800 UTC FORECAST +15 VALID AT 17/10/2007 09 UTC  
(ONE FULL BARB= 5 M/S, ONE HALF-BARB= 2.5 M/S)



NATIONAL OBSERVATORY OF ATHENS

# Πεδίο επιτάχυνσης από πεδίο ταχύτητας

$$\vec{a}_{particle} = \frac{d\vec{V}_{particle}}{dt} \quad \vec{V}_{particle} = \vec{V}(x_{particle}(t), y_{particle}(t), z_{particle}(t), t)$$

$$\vec{a}_{particle} = \frac{\partial \vec{V}}{\partial t} \frac{dt}{dt} + \frac{\partial \vec{V}}{\partial x} \frac{dx_{particle}}{dt} + \frac{\partial \vec{V}}{\partial y} \frac{dy_{particle}}{dt} + \frac{\partial \vec{V}}{\partial z} \frac{dz_{particle}}{dt}$$

$$\frac{dx_{particle}}{dt} = u, \quad \frac{dy_{particle}}{dt} = v, \quad \frac{dz_{particle}}{dt} = w$$

$$\vec{a}_{particle} = \frac{\partial \vec{V}}{\partial t} + u \frac{\partial \vec{V}}{\partial x} + v \frac{\partial \vec{V}}{\partial y} + w \frac{\partial \vec{V}}{\partial z}$$

$$\underbrace{\vec{a}(x, y, z, t) = \frac{d\vec{V}}{dt}}_{\text{Ολική, σωματιδιακή, υλική, Lagrange, Euler}} = \underbrace{\frac{\partial \vec{V}}{\partial t}}_{\text{Τοπική}} + \underbrace{(\vec{V} \nabla) \vec{V}}_{\text{Μεταθετική}}$$

Ολική, σωματιδιακή,  
υλική, Lagrange, Euler

Τοπική

Μεταθετική



# Υπολογισμός γραμμών ροής και τροχιών

---

## Γραμμές ροής

$$d\vec{r} = dx\vec{i} + dy\vec{j} + dz\vec{k} \quad \text{παράλληλο προς} \quad \vec{V} = u\vec{i} + v\vec{j} + w\vec{k}$$

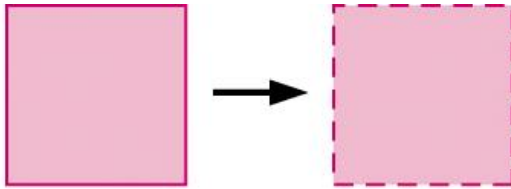
$$\text{Άρα} \quad \frac{dr}{V} = \frac{dx}{u} = \frac{dy}{v} = \frac{dz}{w}$$

## Τροχιές

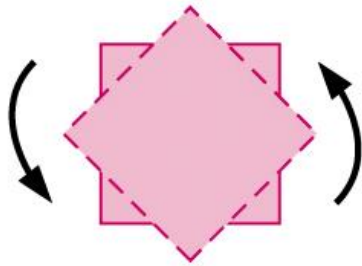
$$\frac{dx_{particle}}{dt} = u, \quad \frac{dy_{particle}}{dt} = v, \quad \frac{dz_{particle}}{dt} = w$$

# Τυπολογία της κίνησης ρευστών

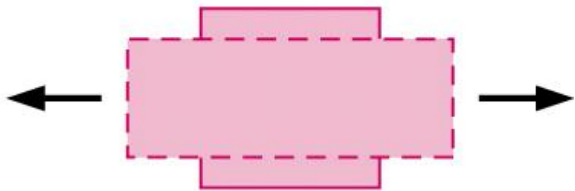
---



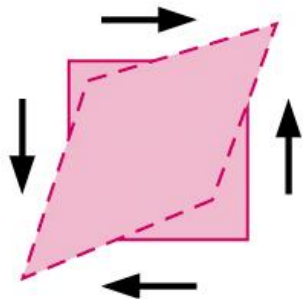
Μετάθεση



Περιστροφή



Γραμμική παραμόρφωση (τροπή)



Γωνιακή παραμόρφωση (τροπή)

# Τανυστής ταχυτήτων παραμόρφωσης

---

$$\boldsymbol{\varepsilon}_{ij} = \begin{pmatrix} \varepsilon_{xx} & \varepsilon_{xy} & \varepsilon_{xz} \\ \varepsilon_{yx} & \varepsilon_{yy} & \varepsilon_{yz} \\ \varepsilon_{zx} & \varepsilon_{zy} & \varepsilon_{zz} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right) & \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial x} \right) \\ \frac{1}{2} \left( \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial y} \right) & \frac{\partial v}{\partial y} & \frac{1}{2} \left( \frac{\partial v}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial y} \right) \\ \frac{1}{2} \left( \frac{\partial w}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial z} \right) & \frac{1}{2} \left( \frac{\partial w}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial z} \right) & \frac{\partial w}{\partial z} \end{pmatrix}$$

# Γωνιακή ταχύτητα - Στροβιλότητα

---

$$\vec{\omega} = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial w}{\partial y} - \frac{\partial v}{\partial z} \right) \vec{i} + \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial z} - \frac{\partial w}{\partial x} \right) \vec{j} + \frac{1}{2} \left( \frac{\partial v}{\partial x} - \frac{\partial u}{\partial y} \right) \vec{k}$$

Γωνιακή ταχύτητα  $\rightarrow \vec{\omega} = \frac{1}{2} \vec{\zeta}$   $\leftarrow$  Στροβιλότητα

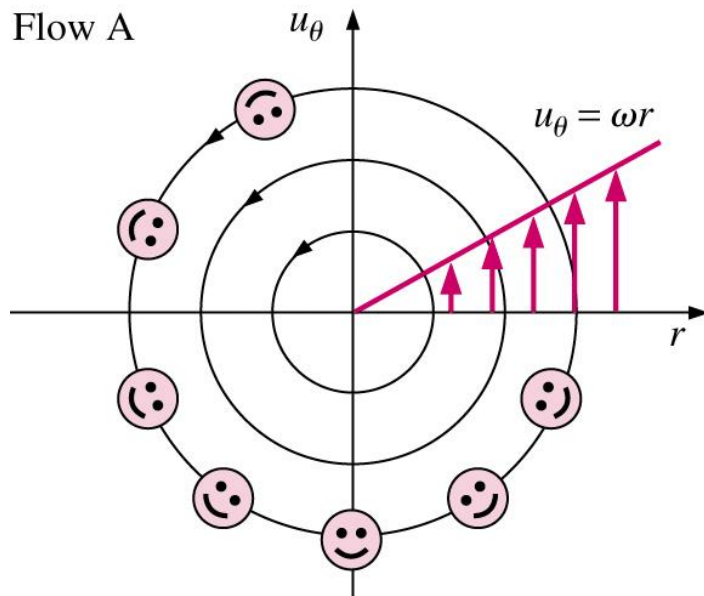
$$\vec{\zeta} = \text{rot } \vec{V} = \vec{\nabla} \times \vec{V} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ u & v & w \end{vmatrix}$$

$$\vec{\zeta} = \left( \frac{\partial w}{\partial y} - \frac{\partial v}{\partial z} \right) \vec{i} + \left( \frac{\partial u}{\partial z} - \frac{\partial w}{\partial x} \right) \vec{j} + \left( \frac{\partial v}{\partial x} - \frac{\partial u}{\partial y} \right) \vec{k}$$

$$\vec{\zeta} = \left( \frac{1}{r} \frac{\partial u_z}{\partial \theta} - \frac{\partial u_\theta}{\partial z} \right) \vec{e}_r + \left( \frac{\partial u_r}{\partial z} - \frac{\partial u_z}{\partial r} \right) \vec{e}_\theta + \left( \frac{\partial (r u_\theta)}{\partial r} - \frac{\partial u_r}{\partial \theta} \right) \vec{e}_z$$

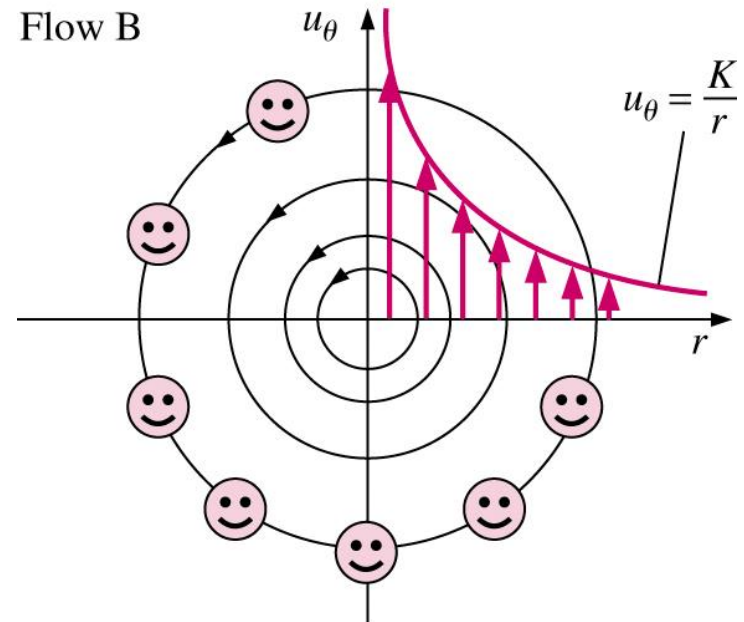


# Παραδείγματα κυκλικών ροών με και χωρίς στροβιλότητα



$$u_r = 0, u_\theta = \omega r$$

$$\vec{\zeta} = \frac{1}{r} \left( \frac{\partial(ru_\theta)}{\partial r} - \frac{\partial u_r}{\partial \theta} \right) \vec{e}_z = \frac{1}{r} \left( \frac{\partial(\omega r^2)}{\partial r} - 0 \right) \vec{e}_z = 2\omega \vec{e}_z$$



$$u_r = 0, u_\theta = \frac{K}{r} \quad (b)$$

$$\vec{\zeta} = \frac{1}{r} \left( \frac{\partial(ru_\theta)}{\partial r} - \frac{\partial u_r}{\partial \theta} \right) \vec{e}_z = \frac{1}{r} \left( \frac{\partial(K)}{\partial r} - 0 \right) \vec{e}_z = 0 \vec{e}_z$$

# Ανάλυση μονοδιάστατων ροών

## Θεώρημα μεταφοράς του Reynolds – γενική περίπτωση

---

$$\frac{DA}{Dt} = \frac{D}{Dt} \int_U \rho a dU = \frac{\partial}{\partial t} \int_U \rho a dU - \int_E (\rho a) (\vec{V} \cdot d\vec{E})$$

Ολική μεταβολή μιας ιδιότητας A του ρευστού που καταλαμβάνει τον όγκο U στο χρόνο t

Ανά μονάδα χρόνου μεταβολή της ιδιότητας A στον όγκο U (α «πυκνότητα» ή «ένταση» της A (α = dA/dm))

Καθαρή εισροή της ιδιότητας A μέσω της επιφάνειας E που περιβάλλει τον όγκο U

# Θεώρημα μεταφοράς του Reynolds – για όρια του όγκου αναφοράς σταθερά στο χρόνο

---

$$\frac{DA}{Dt} = \frac{D}{Dt} \int_U \rho \alpha dU = \frac{\partial}{\partial t} \int_U \rho \alpha dU - \int_E (\rho \alpha) (\vec{V} \cdot \vec{dE})$$



$$\frac{DA}{Dt} = \frac{D}{Dt} \int_U \rho \alpha dU = \int_U \frac{\partial}{\partial t} (\rho \alpha) dU - \int_E \rho \alpha (\vec{V} \cdot \vec{dE})$$

# Εξίσωση συνέχειας (= διατήρησης μάζας)

---

□ Προκύπτει από το θεώρημα Reynolds για  $\alpha = 1$  και  $dm/dt = 0$  (διατήρηση μάζας)

□ Γενικά

$$\frac{\partial}{\partial t} \int_U \rho dU = \int_E \rho \vec{V} \cdot \vec{dE}$$

□ Για όρια του όγκου αναφοράς σταθερά στο χρόνο

$$\int_U \frac{\partial \rho}{\partial t} dU = \int_E \rho (\vec{V} \cdot \vec{dE})$$

□ Για σταθερά όρια και ασυμπίεστο ρευστό

$$\int_E \rho \vec{V} \cdot \vec{dE} = 0$$

□ Για μόνιμη ροή και ασυμπίεστο ρευστό

$$\int_E \vec{V} \cdot \vec{dE} = 0$$



# Εξίσωση συνέχειας – ειδικές περιπτώσεις – ασυμπίεστο ρευστό

---

- Ορισμός της παροχής:  $Q = \int_E V \, dE$
- Ορισμός της μέσης ταχύτητας:  $V_\mu = Q / E$
- Αγωγός με στερεά όρια (υπό πίεση), όγκος αναφοράς μεταξύ των διατομών 1 και 2:  $Q_1 = Q_2$
- Όγκος αναφοράς με στερεά όρια και πολλές εισόδους και εξόδους:  $\sum Q_{\text{εισορ}} = \sum Q_{\text{εκρ}}$
- Όγκος αναφοράς με ελεύθερη επιφάνεια μεταξύ των διατομών 1 και 2, μη μόνιμη ροή:  
 $Q_1 = Q_2 + dS/dt$

# Εξίσωση ορμής (ή κατ' άλλους «ποσότητας κίνησης»)

- Προκύπτει από το δεύτερο νόμο του Νεύτωνα σε συνδυασμό με το θεώρημα Reynolds για  $a = \vec{V}$

- Γενικά

- Για μόνιμη ροή

- Για μόνιμη ροή, και όγκο αναφοράς μεταξύ των διατομών 1 (ανάντη) και 2 (κατάντη)

όπου  $\beta$  συντελεστής συνόρθωσης ορμής:

- Απλοποίηση για ασυμπίεστο ρευστό, θεωρώντας  $\beta \approx 1$

$$\Sigma \vec{F} = \frac{D}{Dt} \int \vec{V} dm$$

$$\Sigma \vec{F} = \frac{\partial}{\partial t} \int_U \rho \vec{V} dU - \int_E \rho \vec{V} (\vec{V} d\vec{E})$$

$$\Sigma \vec{F} = - \int_E \rho \vec{V} (\vec{V} d\vec{E})$$

$$\Sigma \vec{F} = (\beta \rho \vec{V}_\mu Q)_2 - (\beta \rho \vec{V}_\mu Q)_1$$

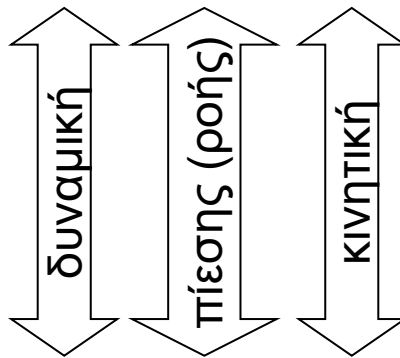
$$\beta = \frac{\int_E V^2 dE}{V_\mu^2 E} = \frac{\int_E V dQ}{V_\mu Q}$$

$$\Sigma \vec{F} = \rho Q (\vec{V}_{\mu_2} - \vec{V}_{\mu_1})$$

# Μηχανική ενέργεια ροής

---

- ανά μονάδα μάζας  $e = gz + p/\rho + V^2/2$  (μονάδες: ταχύτητα<sup>2</sup>)



- ανά μονάδα βάρους  $H = z + p/\rho g + V^2/2g$  (μονάδες: μήκος)

# Προσεγγιστικές εξισώσεις σε απλό πεδίο ροής

---

- Εξίσωση **Bernoulli**:  $z + p/\rho g + V^2/2g = \text{σταθερό}$ 
  - ισχύει κατά μήκος μιας γραμμής ροής
  - ισχύει σε περιοχές μόνιμης ασυμπίεστης ροής όπου οι δυνάμεις τριβής είναι αμελητέες
  - δεν ισχύει στο οριακό στρώμα, σε περιοχές διαταραχών ή όταν υπεισέρχονται άλλες δυνάμεις πέρα από τη βαρύτητα
  - εκφράζει τη διατήρηση της ενέργειας
  - παράγεται (και) από την εξίσωση διατήρησης της ορμής
- Η υδροστατική εξίσωση  $z + p/\rho g = \text{σταθερό}$ 
  - ισχύει σε διεύθυνση κάθετη στις γραμμής ροής
  - κατά τα άλλα, ισχύει με τις ίδιες προϋποθέσεις, όπως η εξίσωση Bernoulli, ενώ δεν ισχύει και όταν υπάρχει καμπυλότητα στις γραμμές ροής
  - παράγεται από την εξίσωση διατήρησης της ορμής



# Εξίσωση ενέργειας σε μονοδιάστατο όγκο αναφοράς

---

- Σε διατομές κάθετες στην κίνηση, ισχύει η υδροστατική κατανομή:  $z + p/\rho g = \text{σταθερό}$
- Η μέση ενέργεια ανά μονάδα βάρους είναι  $H_\mu = z + p/\rho g + \alpha V^2/2g$   
όπου  $\alpha = \int_E V^3 dE / V_\mu^2 Q$  (συντελεστής συνόρθωσης κινητικής ενέργειας)
- Η εξίσωση ενέργειας για όγκο αναφοράς μεταξύ των διατομών 1 (ανάντη) και 2 (κατάντη) είναι
$$H_1 = H_2 + \Delta H_{\text{απωλ(1-2)}} + H_{\text{μηχαν}}$$
- Για  $\alpha = 1$ ,  $\Delta H_{\text{απωλ(1-2)}} = H_{\text{μηχαν}} = 0$  η παραπάνω εξίσωση ταυτίζεται με την εξίσωση Bernoulli