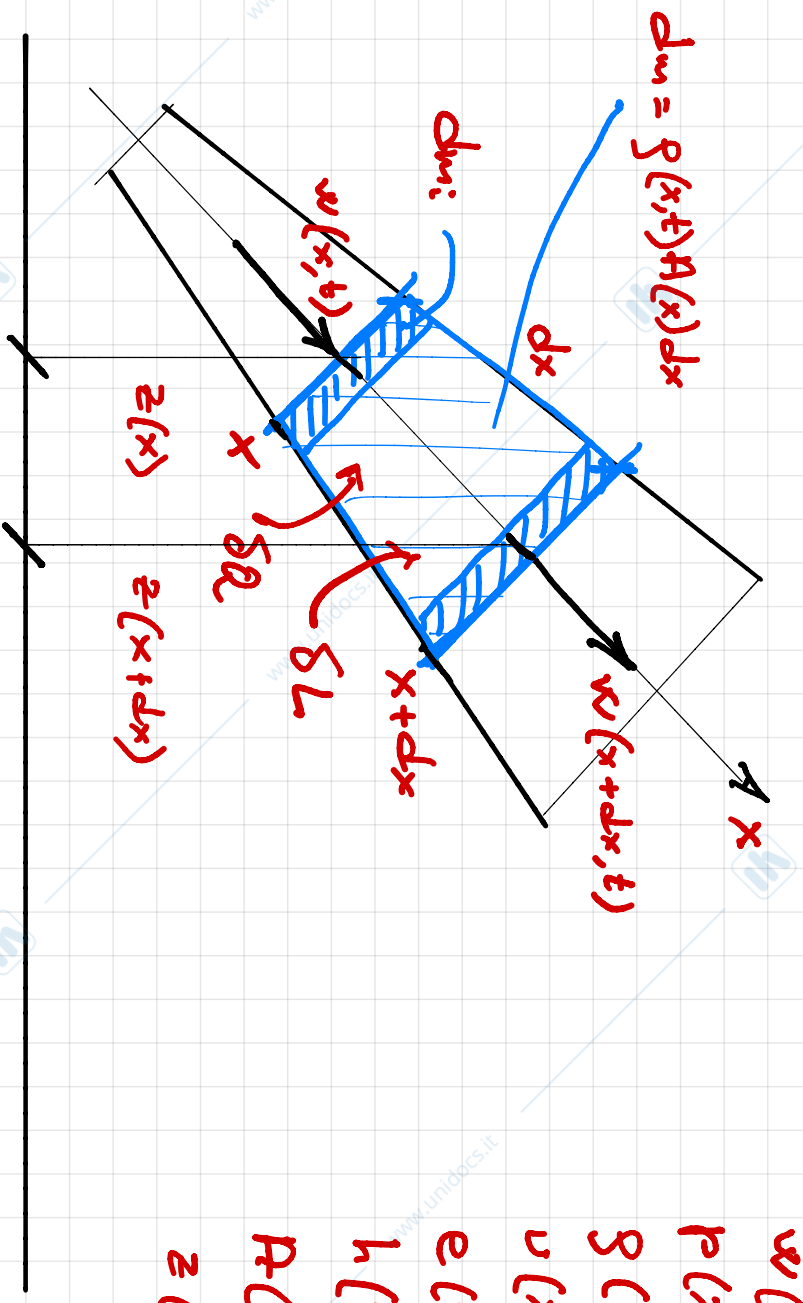


# PRINCIPI DI CONSERVAZIONE DELLA FLUIDODINAMICA (II PARTE)

---

- CONSERVAZIONE DELL'ENERGIA (1-DIM)



- $w(x,t)$  PORTATA
- $p(x,t)$  PRESSIONE
- $\rho(x,t)$  DENSITA'
- $u(x,t)$  VELOCITA'
- $e(x,t)$  EN. INTERNA
- $h(x,t)$  ENTALPIA
- $A(x)$  AREA SEZIONE
- $z(x)$  QUOTA

- BILANCIO DELL'INTERVALLO dt

$$dE_t = \delta Q + \delta L + dE_{t_1} - dE_{t_0} + \delta L_1 - \delta L_0$$

ENTRATA
CARI
LAVORO
ENTRATA
LAVORO
IN/OUT

$$\delta Q = c_p dx dt \quad c_p \text{ POTENZA TERMICA PER UNITÀ DI VOLUME} \quad \left[ \frac{W}{m} \right]$$

$$\delta L = v dx dt \quad v \text{ POTENZA MECCANICA PER UNITÀ DI VOLUME} \quad \left[ \frac{W}{m} \right]$$

$$dE_{t_i} = dE_t(x,t) = \underbrace{w(x,t)}_{d_{wi}} dt \left( e(x,t) + \frac{1}{2} v^2(x,t) + g z(x) \right)$$

$$dE_{t_0} = dE_t(x+dx,t) = dE_t(x,t) + \frac{\partial}{\partial x} (dE_t(x,t)) dx$$

$$\Rightarrow dE_{t_i} - dE_{t_0} = - \frac{\partial}{\partial x} \left( w(x,t) \left( e(x,t) + \frac{1}{2} v^2(x,t) + g z(x) \right) \right) dx dt$$

$$\delta L_i = \frac{p(x,t)}{g(x,t)} w(x,t) dt$$

$$\delta L_0 = \delta L_i + \frac{\partial}{\partial x} (\delta L_i) dx$$

$$\Rightarrow \delta L_i - \delta L_0 = - \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{p(x,t)}{g(x,t)} w(x,t) \right) dx dt$$

- TENISSE AL PRIMO MEMBRO

$$dE_t = \underbrace{g(x,t) A(x)}_{d_{wi}} dx \left( e(x,t) + \frac{1}{2} v^2(x) + g z(x) \right)$$

$$d_{wi}(x,t)$$

- **Bilancio dell'INTERVALLO  $dt$**

$$dE_t = c p dx dt + \psi dx dt - \frac{\partial}{\partial x} \left( w(x,t) \left( e(x,t) + \frac{1}{2} v^2(x,t) + g z(x) + \frac{p(x,t)}{\rho(x,t)} \right) dx dt \right)$$

$h(x,t)$

- **DIVIDENDO PER  $dx dt$ :**

$$\frac{\partial}{\partial t} \left( \rho(x,t) A(x) \left( e(x,t) + \frac{1}{2} v^2(x,t) + g z(x) \right) \right) = c p + \psi - \frac{\partial}{\partial x} \left( w(x,t) \left( h(x,t) + \frac{1}{2} v^2(x,t) + g z(x) \right) \right)$$

CAS, PARTICOLARI

① - IN CONDIZIONI SINGOLARI

$$\Rightarrow \frac{d}{dx} (w(x) [h(x) + \frac{1}{2}v^2(x) + g^z(x)]) = \varphi + \psi$$

② - NEL CASO DI LIQUIDI  $g(x,t) = g$ ,  $e(x,t) \approx h(x,t) \approx cT(x,t)$   
+ ENERGIA CINETICA E POTENZIALE TRASCURABILI

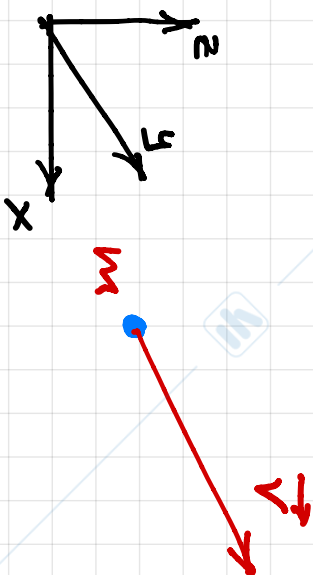
$$\Rightarrow \frac{\partial}{\partial t} (gA(x) e(x,t)) = \varphi + \psi - \frac{\partial}{\partial x} (w(x,t) h(x,t))$$

$$c g A(x) \frac{\partial}{\partial t} T(x,t) = \varphi + \psi - c \frac{\partial}{\partial x} (w(x,t) T(x,t))$$

$w(t)$  PER CASO. MASSA

# Richiami sulla Quantità di Moto (momentum)

Per una massa puntiforme



$$Q. \text{ DI MOTO } \vec{M} = m\vec{v}$$

(velocità)

Senza forze applicate:

$$\frac{d\vec{M}}{dt} = 0$$

Con forze applicate:

$$\frac{d\vec{M}}{dt} = \sum_i \vec{F}_i$$

variazione Q.D.M.  
[kgm/s]

lungo la direzione x:

$$\frac{dM_x}{dt} = \sum_i F_{ix} = \vec{F}_x$$

$$dM_x = \vec{F}_x dt$$

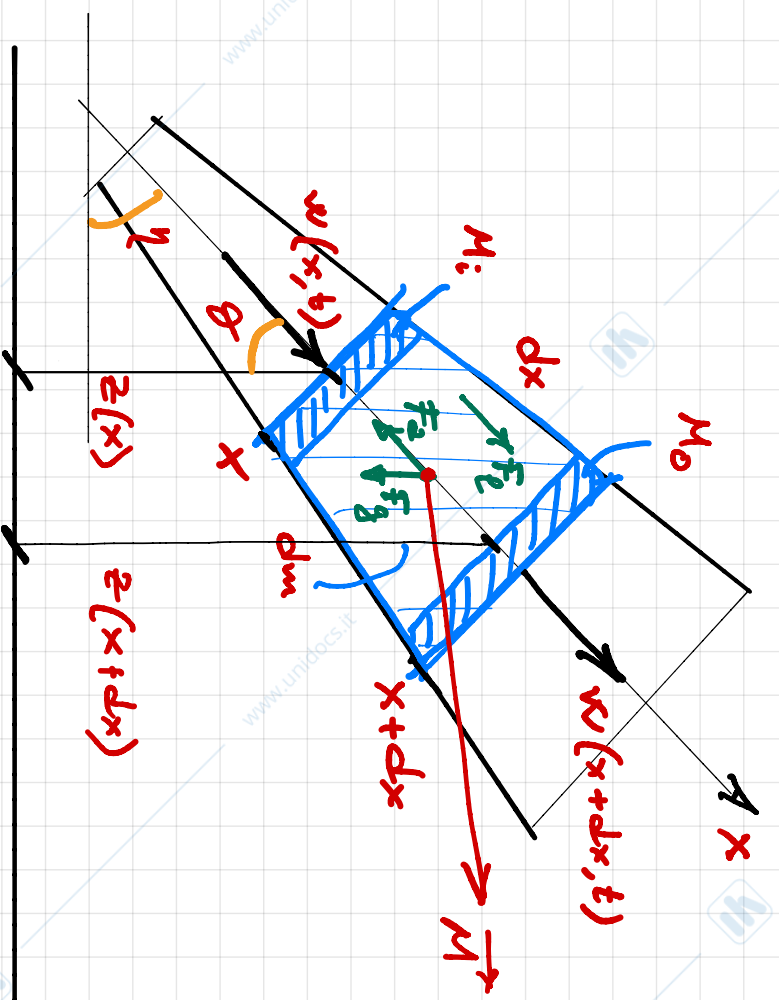
$\vec{F}_x$

Se  $m$  è costante  $\Rightarrow m\dot{v}_x = \vec{F}_x$

impulso di forza [Ns]

LEGGE DI NEWTON

- CONSERVAZIONE DELLA QUANTITÀ DI MOTO (1.3.11)



- $F_L$  FORZA LATERALE (DRAG)
- $F_2$  FORZA DI ATTURTO
- $F_g$  FORZA DI GRAVITÀ
- $F_p$  FORZA DI PRESSIONE

- BILANCIO NELL'INTERVALLO  $dt$  LUOGO IN DIREZIONE  $x$

$$dM = M_i - M_o + F_i - F_o + F_e + P_2 + P_3 + P_g$$

- $M_i - M_o$  MOMENTI IN/OUT
- $F_i - F_o$  IMPULSI DI PRESSIONE IN/OUT
- $F_e + P_2 + P_3 + P_g$  IMPULSO DI ATTURTO
- $P_g$  IMPULSO DI GRAVITÀ

• **CALCOLO DEI VARI TERMINI AL II MEMBR**

$$M_1(x,t) = \underbrace{w(x,t)}_{\text{MASSA}} \int v(x,t) = \rho(x,t) A(x) v^2(x,t) dt$$

$$v(x,t) = \frac{u(x,t)}{\rho(x,t) A(x)}$$

$$M_1(x,t) - M_0(x+dx,t) = - \frac{\partial}{\partial x} M_1(x,t) dx$$

$$P_1(x,t) = \underbrace{p(x,t)}_{\text{FORZA}} A(x) dx$$

$$P_1(x,t) - P_0(x+dx,t) = - \frac{\partial}{\partial x} P_1(x,t) dx$$

FORZA REAZIONE PARENTE

$$P_0(x,t) = \underbrace{p(x,t)}_{\text{FORZA REAZIONE PARENTE}} (A(x+dx) - A(x)) dx = \rho(x,t) \frac{d}{dx} A(x) dx dt$$

$$P_2(x,t) = - \underbrace{\tau(x,t)}_{\text{DIVERGENZA}} \pi D(x) dx dt$$

SPORTE DI TAGLIO SUP. VERTICALE

[N/m<sup>2</sup>]

FANCIOSI E FELICIONI (ADMESIBILI)

$$\tau(x,t) = \frac{1}{2} \rho g(x,t) v^2(x,t) \operatorname{sgn}(v(x,t))$$

$$P_3(x,t) = - \underbrace{g(x,t)}_{\text{FORZA GRAVITA}} A(x) g dz dt$$

FORZA GRAVITA  
UNGO X

$$dz = dx \cos \theta = dx \operatorname{sen} \eta$$

• **TERMINI AL I MEMBR**

$$M(x,t) = dm \int v(x,t) = \underbrace{\rho(x,t)}_{dm} A(x) dx v(x,t)$$

- BILANCIO NELL'INTERVALLO  $dt$  LUNGO LA DIREZIONE  $x$

$$\begin{aligned}
 d(\rho(x,t)A(x)u(x,t)) &= -\frac{\partial}{\partial x}(\rho(x,t)A(x)u^2(x,t))dx - \frac{\partial}{\partial x}(\rho(x,t)A(x)dx)dx + \\
 &+ \rho(x,t)\frac{dA(x)}{dx}dxdt - \frac{1}{2}c_f\rho(x,t)u^2(x,t)sgn(u(x,t))\pi D(x)dxdt - \\
 &- \rho(x,t)A(x)gdzdt
 \end{aligned}$$

- DIVIDENDO PER  $dxdt$  E SOPPRIMENDO  $sgn(u(x,t)) = 1$ :

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial}{\partial t}(\rho(x,t)A(x)u(x,t)) &= -\frac{\partial}{\partial x}(\rho(x,t)A(x)u^2(x,t)) - A(x)\frac{\partial \rho(x,t)}{\partial x} - \\
 &- \frac{1}{2}c_f\rho(x,t)u^2(x,t)\pi D(x) - \rho(x,t)A(x)g\frac{dz(x)}{dx}
 \end{aligned}$$

senza

- CASI PARTICOLARI

① - IN CONDIZIONI STAZIONARIE

$$\Rightarrow \frac{d}{dx} (\rho(x) A(x) v^2(x)) + A(x) \frac{d\rho(x)}{dx} + \frac{1}{2} \rho(x) g(x) v^2(x) + D(x) + \rho(x) A(x) g \frac{dz(x)}{dx} = 0$$

② - NEL CASO DI LIQUIDI E SEZIONE COSTANTE

$$\rho(x, t) = \rho, \quad A(x) = A, \quad v(x, t) = \bar{v}(t) \quad \text{CONS. MASSA}$$

$$v(x, t) = \frac{\bar{v}(t)}{gA} = \bar{v}(t)$$

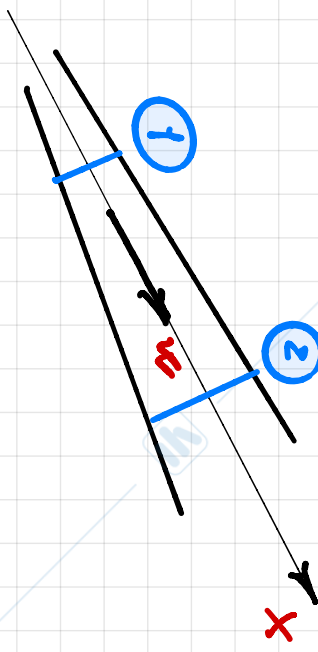
$$\Rightarrow \frac{\partial}{\partial x} (\rho(x, t) A(x) v^2(x, t)) = \frac{\partial}{\partial x} (\rho A \bar{v}^2(t)) = 0$$

PRIMO TERMINE AL II MEMBRO  
(NON HA RISULTO)

# - EQUAZIONE DI BERNOULLI

- IPOTESI

- CONDIZIONI STAZIONARIE
- DENSITÀ  $\rho$  COSTANTE
- ATTUO MASURABILE



CORS. MASSA  $\implies$   $w = \rho A v$  COSTANTE RISPETTO A  $x$

CORS. Q. DI MOTO  $\implies$   $\frac{d}{dx} (\rho A v^2) + A \frac{dp}{dx} + \rho A g \frac{dz}{dx} = 0$   
(VEDI CASO ①)

$$\rho A v \frac{dv}{dx} + A \frac{dp}{dx} + \rho A g \frac{dz}{dx} = 0$$

$$v \frac{dv}{dx} + \frac{1}{\rho} \frac{dp}{dx} + g \frac{dz}{dx} = 0$$

$$\frac{1}{2} \frac{dv^2}{dx} + \frac{1}{\rho} \frac{dp}{dx} + g \frac{dz}{dx} = 0$$

$$\frac{d}{dx} \left( \frac{1}{2} v^2 + \frac{p}{\rho} + g z \right) = 0$$

$$\frac{p}{\rho} + \frac{1}{2} v^2 + g z = \text{cost.}$$

EQ. BERNOULLI