

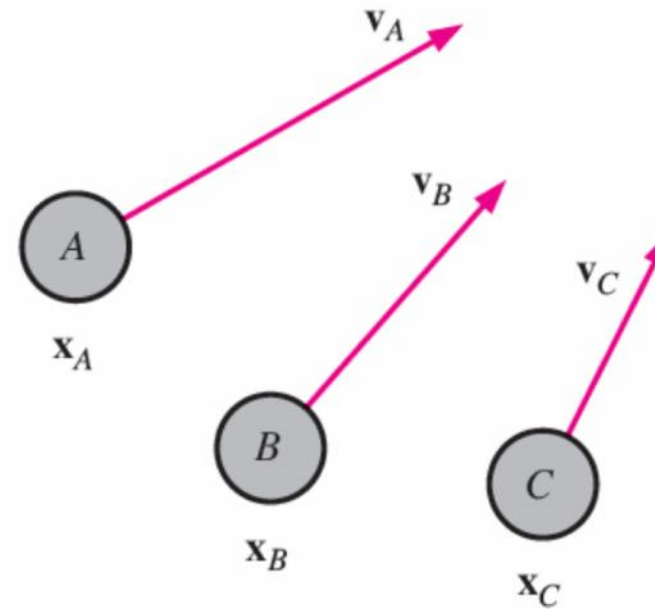


# Cinematica dei fluidi



### Figura 4.1

Se il numero di oggetti in movimento è piccolo, come nel caso delle palle da biliardo, è possibile descrivere il moto di ciascuno di essi.



### Figura 4.2

Con la descrizione lagrangiana del moto, è possibile individuare la posizione e la velocità di ciascuna particella in ogni istante.

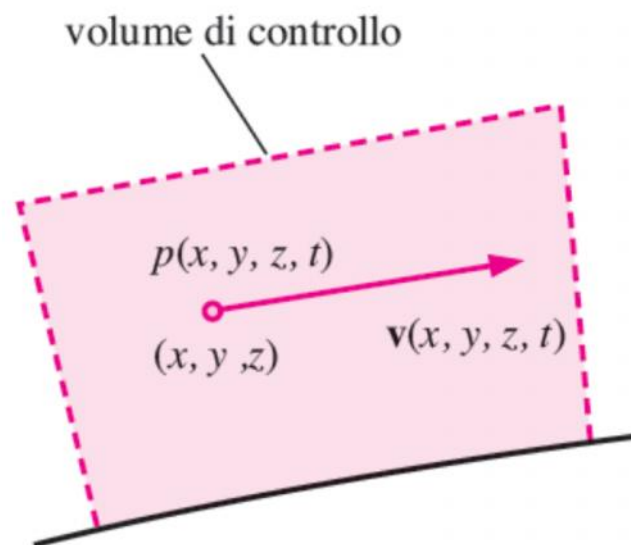


**Figura 4.19**  
Una *traiettoria* è il luogo dei punti raggiunti da una particella nei successivi istanti.

# Descrizione Lagrangiana



- La descrizione Lagrangiana del campo di moto analizza la posizione (la velocità) delle singole particelle.
- È difficile da usare per analisi pratiche del campo di moto.
  - I fluidi sono composti da *un numero elevatissimo di particelle*. Descrizione delle interazioni ???
- Comunque è utile per applicazioni specializzate
  - Spray, particelle, dinamica delle bolle, gas rarefatti.
  - Metodi accoppiati Euleriani-Lagrangiani.
- Prende il nome dal matematico italiano Giuseppe Luigi Lagrange (1736-1813).



**Figura 4.3**

Con la descrizione euleriana, si definiscono variabili di campo, come la pressione e la velocità, in ogni punto e in ogni istante.



# Descrizione Euleriana

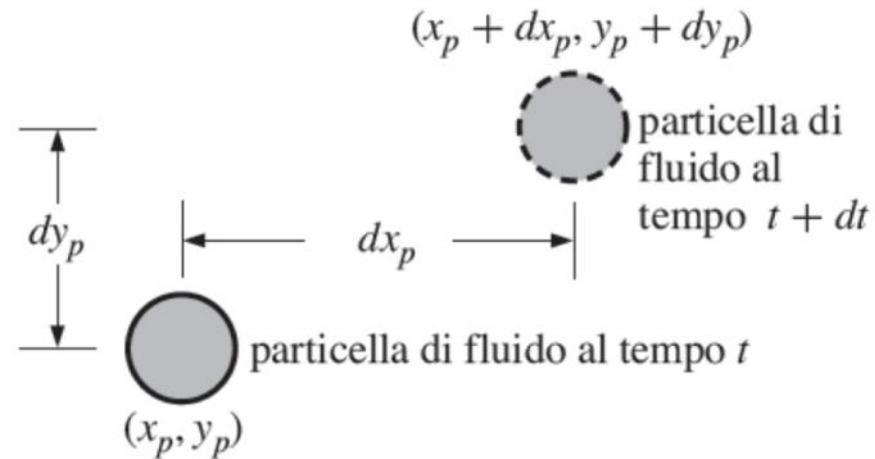
- Descrizione Euleriana del campo di moto: si definisce un **dominio fluido** o un **volume di controllo**, attraverso cui il fluido in moto possa entrare o uscire.
- Si definiscono opportune **variabili di campo** che siano funzioni dello spazio e del tempo.
  - Campo di pressione,  $P=P(x,y,z,t)$
  - Campo di velocità,  $\vec{V} = \vec{V}(x, y, z, t)$

$$\vec{V} = u(x, y, z, t)\vec{i} + v(x, y, z, t)\vec{j} + w(x, y, z, t)\vec{k}$$

- Campo di accelerazione,  $\vec{a} = \vec{a}(x, y, z, t)$

$$\vec{a} = a_x(x, y, z, t)\vec{i} + a_y(x, y, z, t)\vec{j} + a_z(x, y, z, t)\vec{k}$$

- Queste (e altre) variabili di campo definiscono il **campo di moto**.
- Questa formulazione è appropriata per problemi ai valori iniziali al contorno (PDE's).
- Prende il nome dal matematico svizzero Leonhard Euler (1707-1783).



**Figura 4.7**

Quando si segue una particella di fluido nel suo moto, la componente  $v_x$  della velocità in direzione  $x$  è  $v_x = dx_p/dt$ .

Analogamente, in direzione  $y$ , è  $v_y = dy_p/dt$  e, in direzione  $z$ , è  $v_z = dz_p/dt$ .



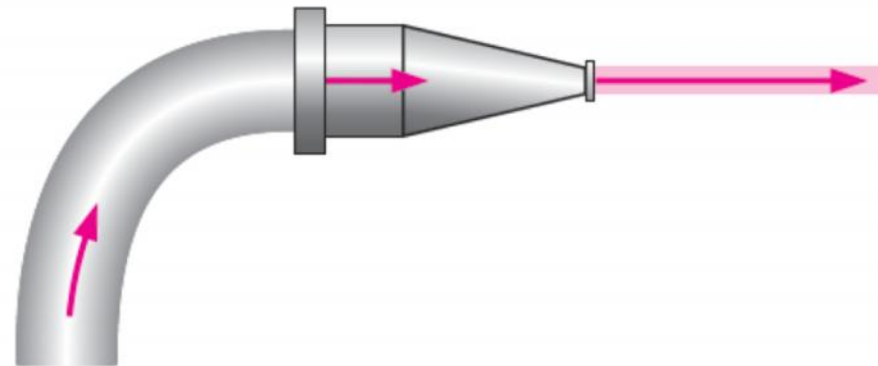
$$\underbrace{\frac{D}{Dt}}_{\text{derivata totale}} = \underbrace{\frac{\partial}{\partial t}}_{\text{locale}} + \underbrace{(\mathbf{v} \cdot \nabla)}_{\text{convettiva}}$$

**Figura 4.13**

La derivata totale (o materiale) è somma di una parte *locale* e di una parte *convettiva*.

Il primo termine è detto **accelerazione locale** ed è diverso da zero solo per moti non stazionari.

Il secondo termine è detto **accelerazione convettiva** e tiene conto degli effetti del moto della particella fluida verso una nuova posizione nel campo di moto, dove la velocità sarà differente

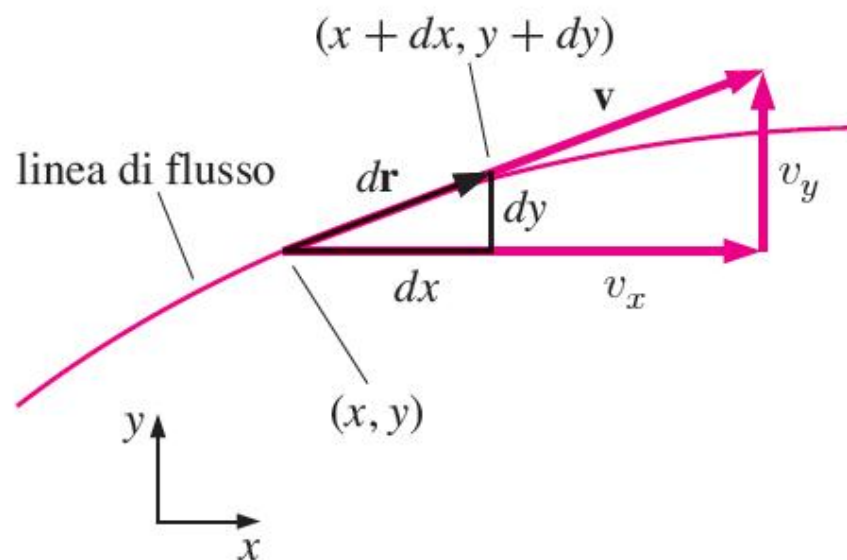


### Figura 4.8

Lungo l'ugello di un tubo da giardino, una particella di fluido accelera, anche se il moto è permanente, per effetto dell'aumento della velocità tra la sezione di ingresso nell'ugello e quella di uscita.

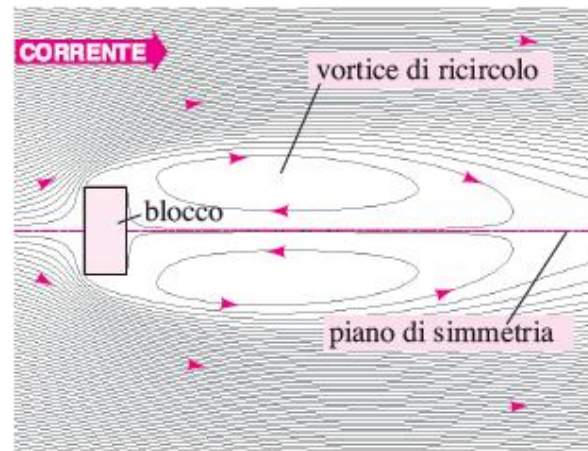


**Figura 4.19**  
Una *traiettoria* è il luogo dei punti raggiunti da una particella nei successivi istanti.

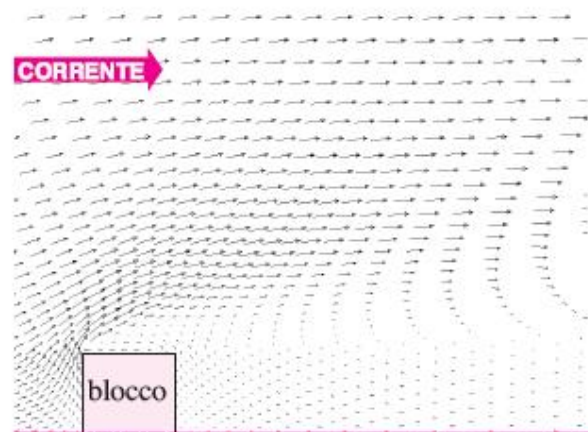


### Figura 4.16

Un tratto infinitesimo  $d\mathbf{r}$  di *linea di flusso* è diretto in ogni punto come il vettore velocità  $\mathbf{v}$  in quel punto.

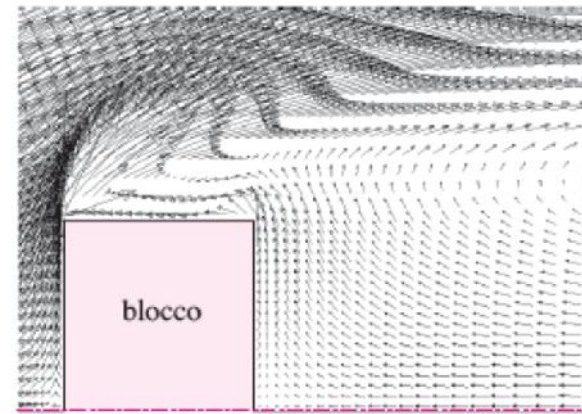


(a)



(b)

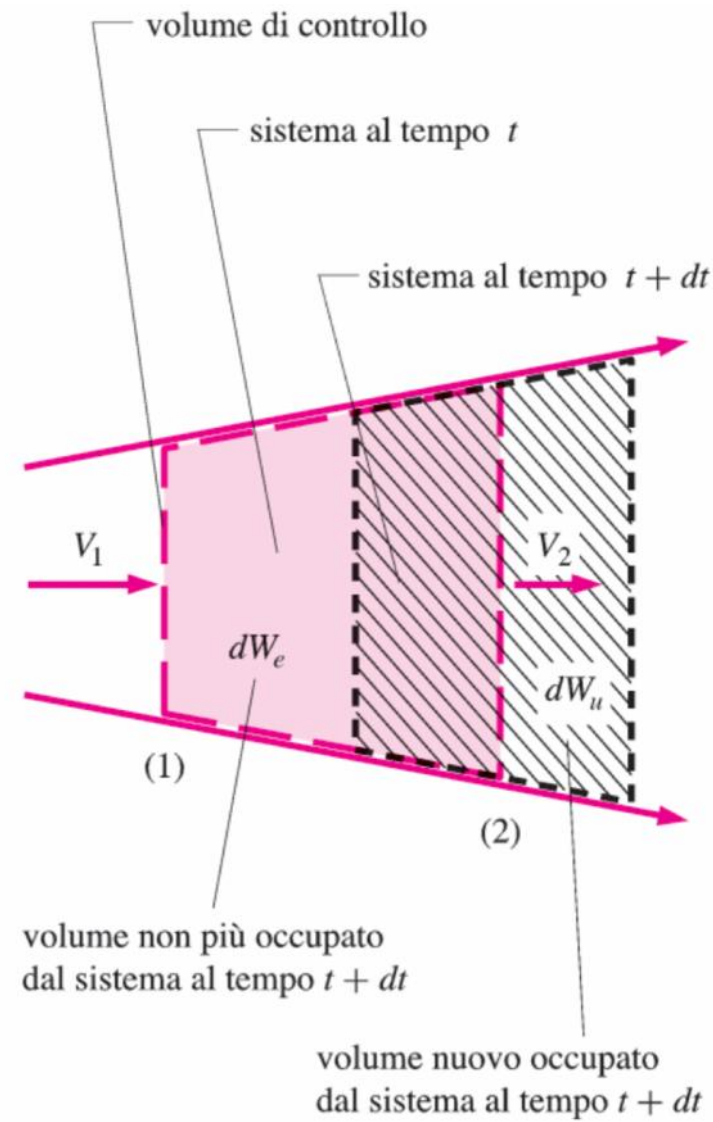
piano di simmetria



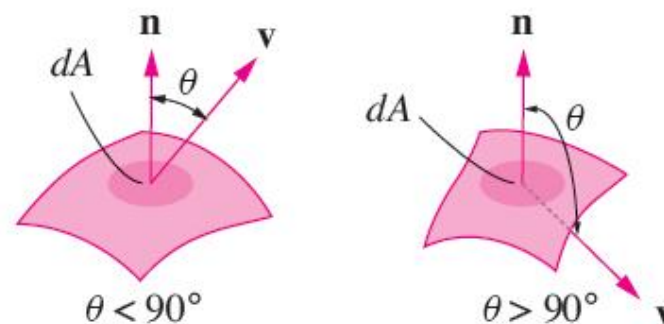
(c)

**Figura 4.27**

Risultati di una indagine numerica sul moto di una corrente che investe un blocco rettangolare: (a) linee di flusso, (b) campo di velocità nella metà superiore, (c) campo di velocità in prossimità dell'ostacolo.



**Figura 4.47**  
 Sistema e volume di controllo in un tratto divergente di un campo di moto, delimitato lateralmente da linee di flusso, al tempo  $t$  e al tempo  $t + dt$ .



$$\mathbf{v} \cdot \mathbf{n} = vn \cos \theta = v \cos \theta$$

se  $\theta < 90^\circ$ ,  $\cos \theta > 0$  (massa uscente)

se  $\theta > 90^\circ$ ,  $\cos \theta < 0$  (massa entrante)

se  $\theta = 90^\circ$ ,  $\cos \theta = 0$  (flusso nullo)

### Figura 4.49

Massa entrante o uscente attraverso un elementino infinitesimo di area  $dA$  della superficie di controllo.