

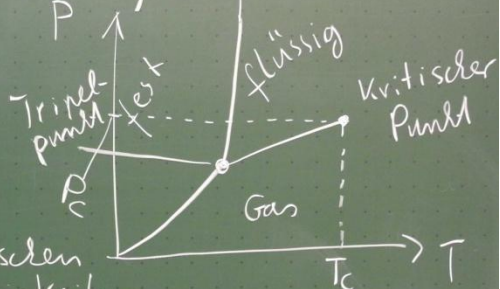
Hydrodynamik

typisches Phasendiagramm

Jenseits des kritischen Punktes verschwindet der Unterschied zwischen Gasen und Flüssigkeiten

Gase/Flüssigkeiten nehmen den zur Verfügung stehenden Raum ein, keine Gitterstruktur.

Hydrodynamik beschreibt Flüssigkeiten



und nicht zu stark verdünnte Gase.

Betrachte Flüssigkeitsvolumenelement ΔV

Kinetische Gastheorie



Newtonsche Fluide (hier)



Rheologie



ΔV muß hinreichend groß sein, um keine Abhängigkeit von molekularer Struktur zu bekommen, aber auch klein genug, so daß man die Gesamtflüssigkeit als Kontinuum aus ΔV 's betrachten kann.

Ideales Gas: $pV = n k_B T$ (x)
 p, V, T : Zustandsgrößen, sind Funktionen von \vec{r}, t .

Die Gasgleichung (x) gilt im lokalen Gleichgewicht

Zur Beschreibung von Bewegung benutzen wir das Geschwindigkeitsfeld $\vec{v} = \vec{v}(\vec{r}, t)$

oder das Stromdichtefeld $\vec{j} = \vec{j}(\vec{r}, t) = S(\vec{r}, t) \cdot \vec{v}(\vec{r}, t)$

Hydrodynamik = Beschreibung eines Systems im lokalen Gleichgewicht

Der Zustand einer bewegten Flüssigkeit wird durch 5 Größen festgelegt: \vec{v} und dann 2 weitere Größen aus der Thermodynamik, z.B. S, p .

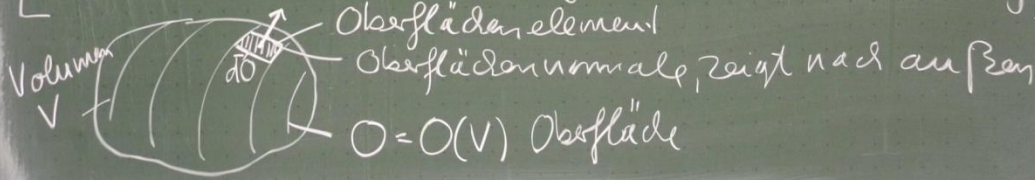
Ideale Fluide: • keine Viskosität (innere Reibung)
 • keine Wärmefähigkeit

- Ideale Fluide werden durch 5 Gleichungen beschrieben:
- 3 Eulergleichungen ("Bewegungsgleichungen")
 - Kontinuitätsgleichung ✓
 - Adiabategleichungen

Kontinuitätsgleichung

Hydrodynamik: Erhaltung der Masse

[Elektrodynamik: Erhaltung der elektrischen Ladung]



Die Änderung der Masse im Volumen V mit Oberfläche $O(V)$ ist gegeben durch

"Zufluß - Abfluß" (jeweils durch Oberfläche)

$S = S(\vec{r}, t)$: Massendichte

$\frac{\partial S}{\partial t}$: Änderung von S bei $\vec{r} = \text{const}$

Massenänderung = $\int_V \frac{\partial S}{\partial t} dV = - \int_O \underbrace{S \vec{v}}_f d\vec{O}$

(Minuszeichen wegen "Abfluß" / $d\vec{O}$ zeigt nach außen)

Satz von Gauß $\int_V \underbrace{\vec{\nabla} \cdot (S \vec{v})}_{=} dV = \int_O S \vec{v} \cdot d\vec{O}$ $\left. \begin{matrix} \frac{\partial S}{\partial t} + \vec{\nabla} \cdot (S \vec{v}) = 0 \end{matrix} \right\}$

allgemein:

$f = f(\vec{r}, t)$

totale Ableitung "Substantielle" Ableitung

$df = \frac{\partial f}{\partial t} dt + \vec{\nabla} f \cdot d\vec{r}$

$\Rightarrow \frac{df}{dt} = \frac{\partial f}{\partial t} + \underbrace{\vec{\nabla} f \cdot \frac{d\vec{r}}{dt}}_{\vec{v}} = \frac{\partial f}{\partial t} + \vec{\nabla} f \cdot \vec{v}$

Dann folgt für die Kontinuitätsgleichung mit \vec{v}

$\vec{\nabla} \cdot (S \vec{v}) = S \vec{\nabla} \cdot \vec{v} + (\vec{\nabla} S) \cdot \vec{v}$

$\Rightarrow \underbrace{\frac{\partial S}{\partial t} + (\vec{\nabla} S) \cdot \vec{v}}_{\frac{dS}{dt}} + S \vec{\nabla} \cdot \vec{v} = 0$

$\boxed{\frac{dS}{dt} + S \vec{\nabla} \cdot \vec{v} = 0}$

Bewegungsgleichungen (Euler-Gleichungen)

* Lagrange-Darstellung: betrachte Bahn $\vec{r}_i(t)$ eines einzelnen Flüssigkeitsteilchens ΔV_i (\rightarrow Mechanik)

* HIER: Euler-Darstellung: betrachte physikalische Größen als Felder, Funktionen von \vec{r}_i & anstelle von Bahnen einzelner Teilchen

Beispiel: $\vec{v}(\vec{r}, t)$ Geschwindigkeitsfeld

Foto bei $t=t_0$

$\vec{v}(\vec{r}_1, t_0)$ $\vec{v}(\vec{r}_2, t_0)$ $\vec{v}(\vec{r}_3, t_0)$

\vec{r}_1 \vec{r}_2 \vec{r}_3

Stromlinie = Kurven, deren Tangenten an jedem Ort \vec{r} mit der Richtung der Geschwindigkeit übereinstimmen.

i. A gilt Stromlinie \neq Bahn eines Flüssigkeitsteilchens

denn $t=t_0$ $t=t_0+\Delta t$

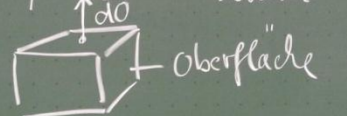
alte Stromlinie
 neue Stromlinie

Teilchen
 Teilchen

Stationäre Strömung: $\frac{\partial \vec{v}}{\partial t} = 0$, d.h., $\vec{v} = \vec{v}(\vec{r})$

Für diesen Spezialfall gilt Stromlinie = Bahn.

Euler'sche Gleichungen = Newton'schen Bewegungsgleichungen für ideale Fluide

Flüchtigkeits element  Oberfläche, $d\vec{O}$: Normalenvektor

Auf die genannte Oberfläche des Elements wirkt die Kraft $\vec{F} = - \oint_{\partial V} p d\vec{O} = - \int_V \vec{\nabla} p dV = \int_V \left(\rho \cdot \frac{d\vec{v}}{dt} \right) dV$

p : Druck \int Gauß \int_V \int Newton "m·ä"

Beachte: $\frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \cdot \vec{v} =$ (allg. Form der totalen Ableitung)

Es folgt $\frac{d\vec{v}}{dt} = - \frac{\vec{\nabla} p}{\rho} \Rightarrow \left| \frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \cdot \vec{v} = - \frac{\vec{\nabla} p}{\rho} \right|$

3 Gleichungen

- * Konvektionsterm $(\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \cdot \vec{v}$ ist multilinear
- * Im Schwerfeld der Erde gilt ferner $\frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \cdot \vec{v} = - \frac{\vec{\nabla} p}{\rho} + \vec{g}$
- * Randbedingungen: Flüssigkeiten an Wand haben nur tangentielle Geschwindigkeit $\vec{v} \cdot \vec{n} \Big|_{\text{Wand}} = 0$