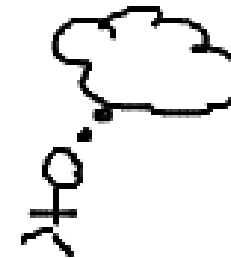


Kontd:

$$\frac{DM}{dt} = \sigma$$

Erfahrung.



$$M = \int_{V(t)} \rho dV$$

$$\frac{D}{Dt} \int_{V(t)} \rho dV = \frac{\partial}{\partial t} \int_V \rho dV + \oint_{\partial V} \rho \vec{u} \cdot \vec{n} dA = 0.$$

Reynold'sches  
Transporttheor.

(Kontinuitätssatz)



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

FLUID  
SYSTEM  
TECHNIK



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme  
Vorlesung 5

Zur materielle Zeitableitung

$$\frac{D}{Dt}$$

Alle zeitliche Änderung, die ein Flüssigkeitsteilchen  
längs seiner Bahn erfährt.

$$\frac{dx^*}{dt} = \vec{u} \quad \text{Strömungsgeschw.}$$

Zur allgemeinen Zeitableitung

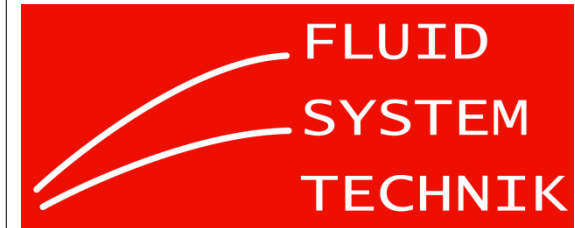
$$\frac{d}{dt}$$

Zeitliche Änderung, die ein Beobachter feststellt,  
wenn er sich mit der Geschwindigkeit  $\vec{u}_B$   
durch das Feld bewegt.

$$\frac{dx^*}{dt} = \vec{u}_B \quad \text{Beobachtungsgeschw.}$$



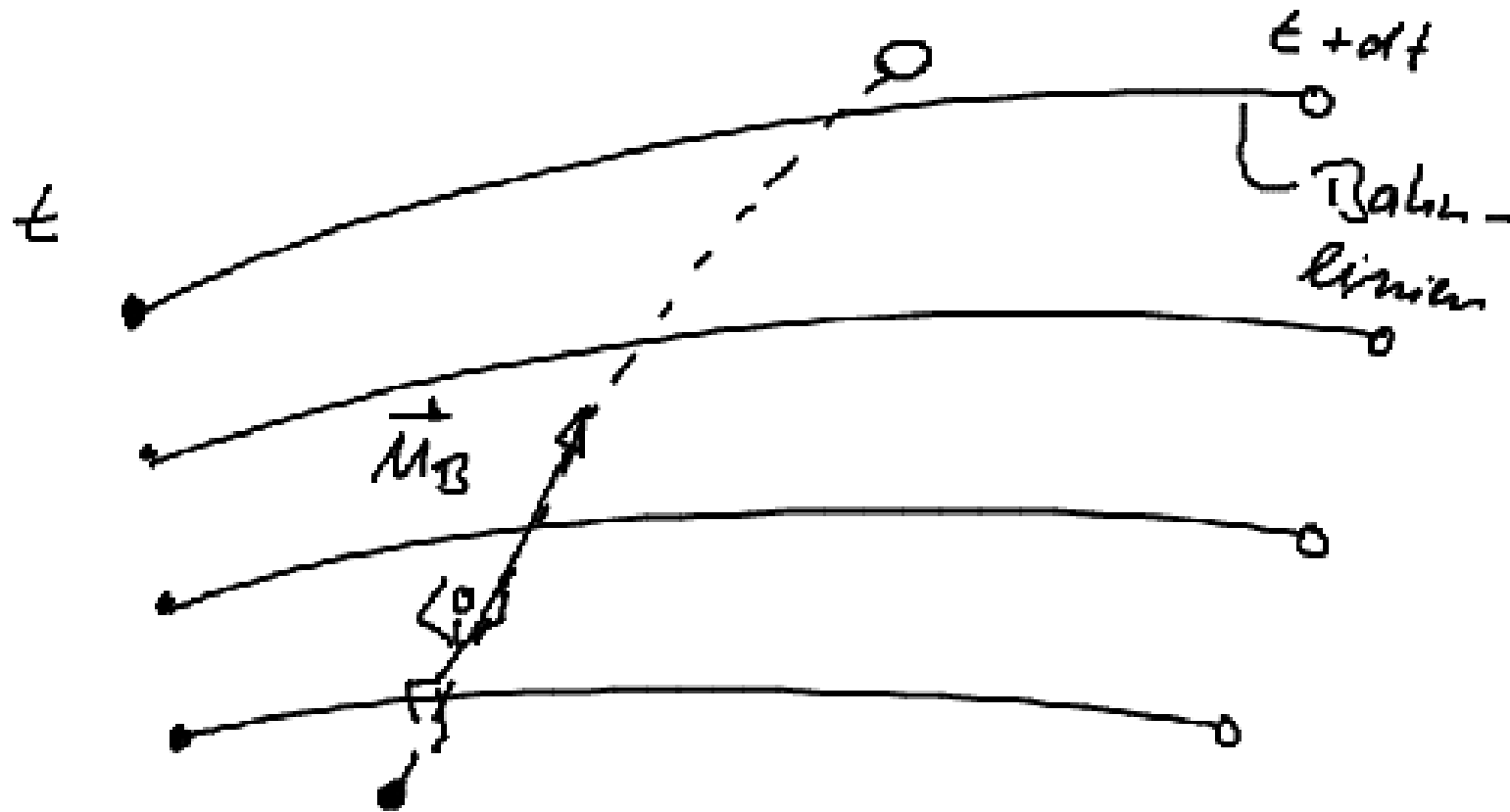
TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme  
Vorlesung 5



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme  
Vorlesung 5



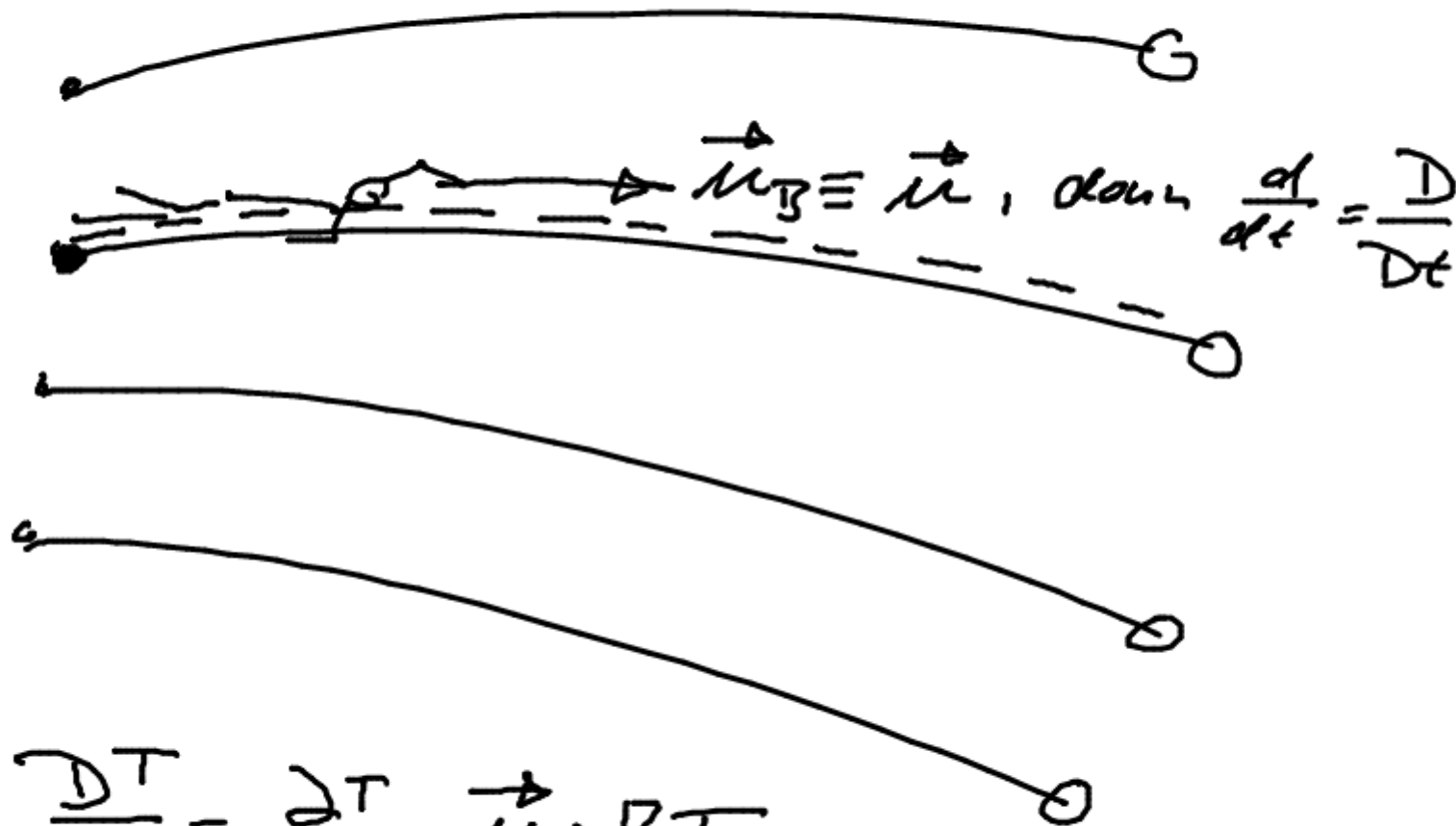
Änderung der Temperatur, Konzentration, ...  
T c

$$dT = \frac{\partial T}{\partial t} dt + \nabla T \cdot d\vec{x} \quad \left| \frac{1}{dt}, \text{ mit } \frac{d\vec{x}}{dt} = \vec{u}_B \right.$$

$$\boxed{\frac{dT}{dt} = \frac{\partial T}{\partial t} + \vec{u}_B \cdot \nabla T}$$

allgemein zeitl. abh. G.L.

Materialle Zeitabst.



Materialle Zeitabst. speziell der Massen-  
Zeitabst.



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

FLUID  
SYSTEM  
TECHNIK



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme  
Vorlesung 5



$$\frac{1}{dV} \frac{D(dV)}{Dt} = \text{div } \vec{u}$$

$$\vec{\omega} = \frac{1}{2} \text{rot } \vec{u}$$

Volumenänderungsrate eines  
Teilchens.

$\vec{\omega}$  ist die Drehgeschwindigkeit  
eines Flüssigkeitsteilchens.

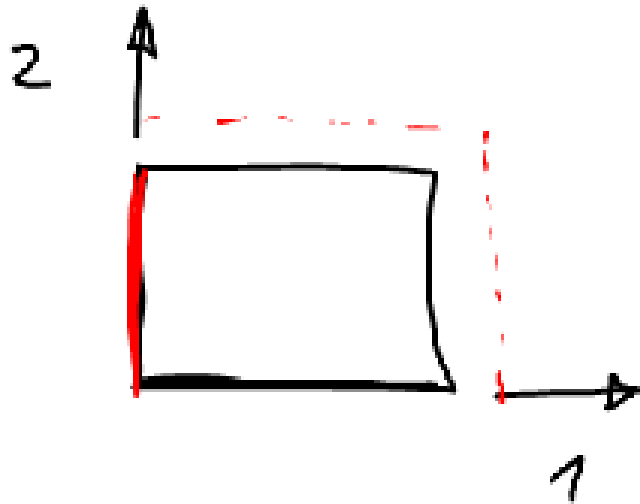
$$\text{div } \vec{u} = \nabla \cdot \vec{u}$$

$$\frac{\partial}{\partial x_i} u_i = \frac{\partial u_1}{\partial x_1} + \frac{\partial u_2}{\partial x_2} + \frac{\partial u_3}{\partial x_3} \text{ in kartesischen Koordinaten.}$$

$$\nabla \cdot \vec{u} = \frac{\partial u_r}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial u_\varphi}{\partial \varphi} + \frac{\partial u_z}{\partial z} \text{ in Zylinderkoordinaten.}$$

Bitte immer  
nachlesen!

In der Prüfung über  
Kontinuierliche Medien.



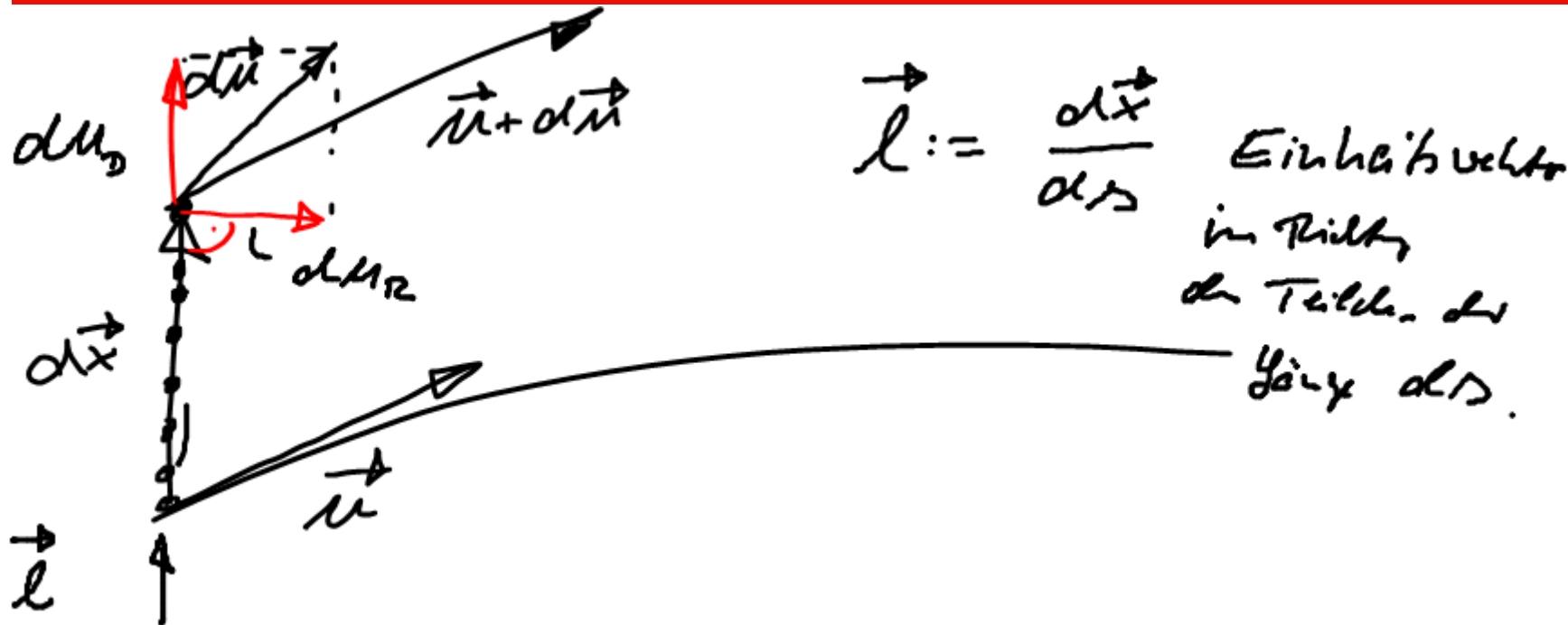
$$\frac{1}{\partial x_1} \underbrace{\frac{D(\partial x_1)}{Dt}}_{\partial M_1} = \frac{\partial M_1}{\partial x_1}$$

$$\frac{1}{\partial x_2} \underbrace{\frac{D(\partial x_2)}{Dt}}_{\partial M_2} = \frac{\partial M_2}{\partial x_2}$$

$$\frac{1}{\partial x_1} \frac{D(\partial x_1)}{Dt} + \frac{1}{\partial x_2} \frac{D(\partial x_2)}{Dt} = \operatorname{div} \vec{M}$$



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme  
Vorlesung 5



Die Differenzgeschwindigkeit zwischen oben und unten Ende des materiellen Element  $ds$  hat eine Komponente  $dM_y$ , die das Wirbelmoment  $d\Omega$  ist, und eine Komponente  $dM_x$ , die das Wirbelmoment  $d\omega$  ist.

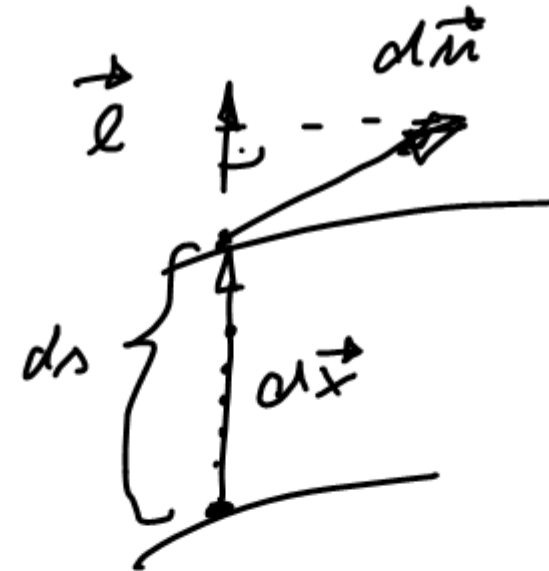
$$\frac{d\vec{u}}{ds} = \nabla \vec{u} \cdot \frac{d\vec{x}}{ds}$$

$$dM_i = \frac{\partial M_i}{\partial x_j} dx_j$$

keine Entwicklung in der Zeit, da nur momentane Deformationen betrachtet sind.



Änderung Dehnrate der Teilchen



$$\frac{1}{ds} \frac{D(ds)}{Dt} = \frac{d\vec{v}}{ds} \cdot \vec{l}$$

$$= \frac{dM_i}{ds} \frac{dx_i}{ds}$$

Taylorentwicklung

$$= \frac{\partial M_i}{\partial x_j} \frac{dx_j}{ds} \frac{dx_i}{ds}$$

$$d\vec{v} = \nabla \vec{v}_0 \cdot d\vec{x}$$

Geschwindigkeitsgradient

$$\frac{\partial M_i}{\partial x_j} = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial M_i}{\partial x_j} + \frac{\partial M_j}{\partial x_i} \right) + \frac{1}{2} \left( \frac{\partial M_i}{\partial x_j} - \frac{\partial M_j}{\partial x_i} \right)$$
$$= \epsilon_{ij} + \Omega_{ij}$$





$e_{ij} = e_{ji}$  symmetrischer Tensor  
Deformationsgeschwindigkeitstensor

$\Omega_{ij} = -\Omega_{ji}$  antisymmetrischer Tensor  
Rotationsgeschwindigkeitstensor.

---

$$\frac{1}{ds} \frac{D(ds)}{Dt} = (e_{ij} + \Omega_{ij}) \frac{dx_j}{ds} \frac{dx_i}{ds} \quad \square$$
$$= e_{ij} \frac{dx_j}{ds} \frac{dx_i}{ds}$$

da  $\Omega_{ij} = -\Omega_{ji}$ .

$$\frac{1}{ds} \frac{D(ds)}{Dt} = e_{ij} l_j l_i$$



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme  
Vorlesung 5



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme  
Vorlesung 5

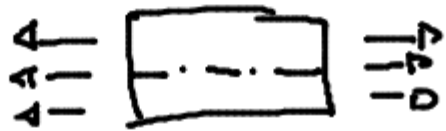
Reine Dehnströmung

$$\Omega_{ij} \equiv 0$$

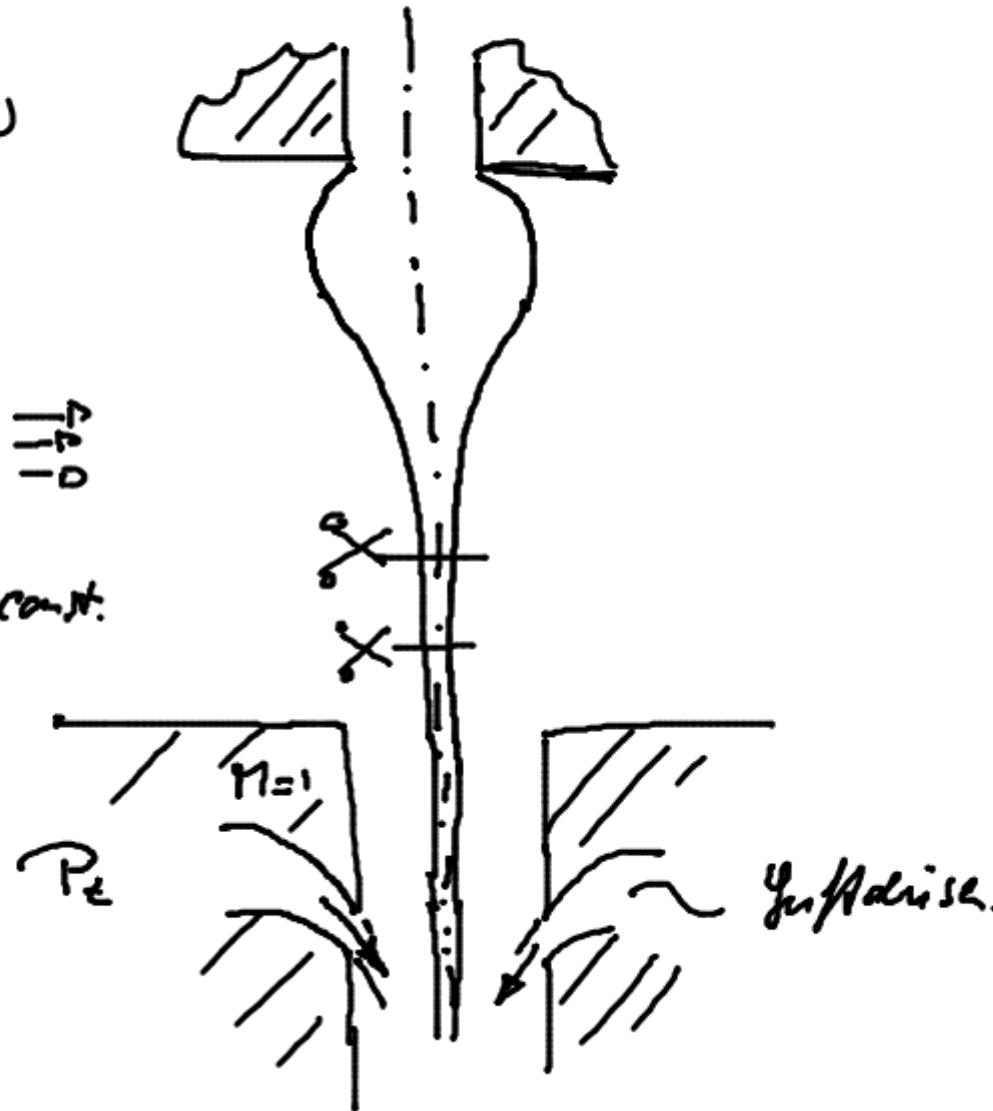
$$e_{ij} \neq 0.$$

- Spinnströmung

Dehnströmung



$$\frac{\partial u_z}{\partial z} = e_{zz} = \text{const.}$$

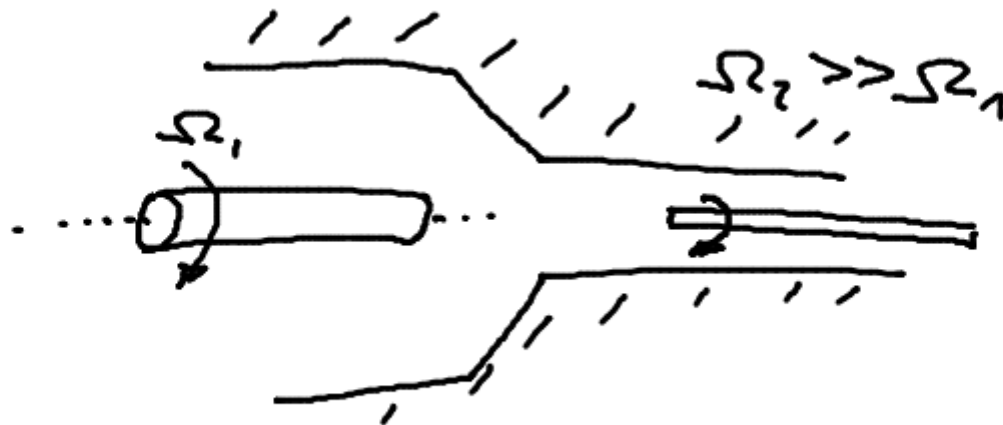




Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme  
Vorlesung 5

• Turbulenz

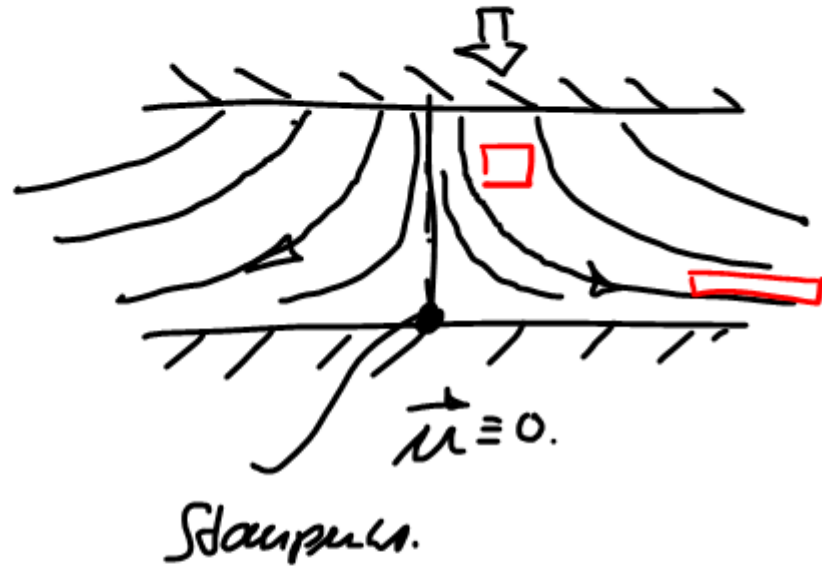
Wirbelström.



infolge  
Drallström.

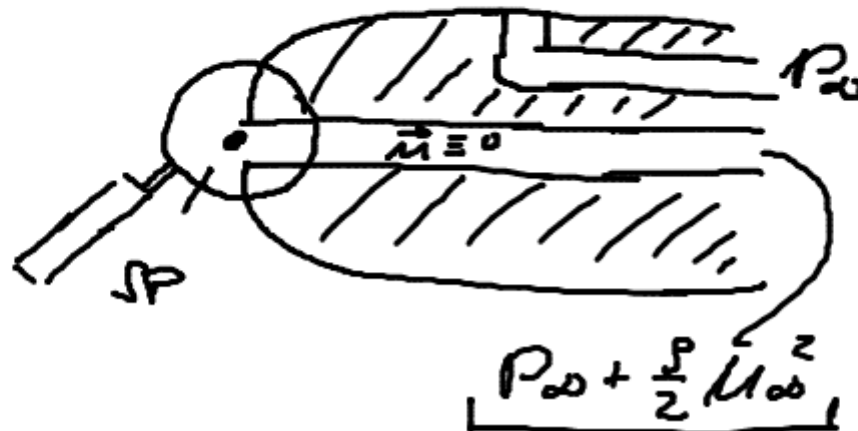


- Staupungströmung ist eine reine  
Dehnströmung.



$M_\infty$   
→  
 $P_\infty$

Pilot.

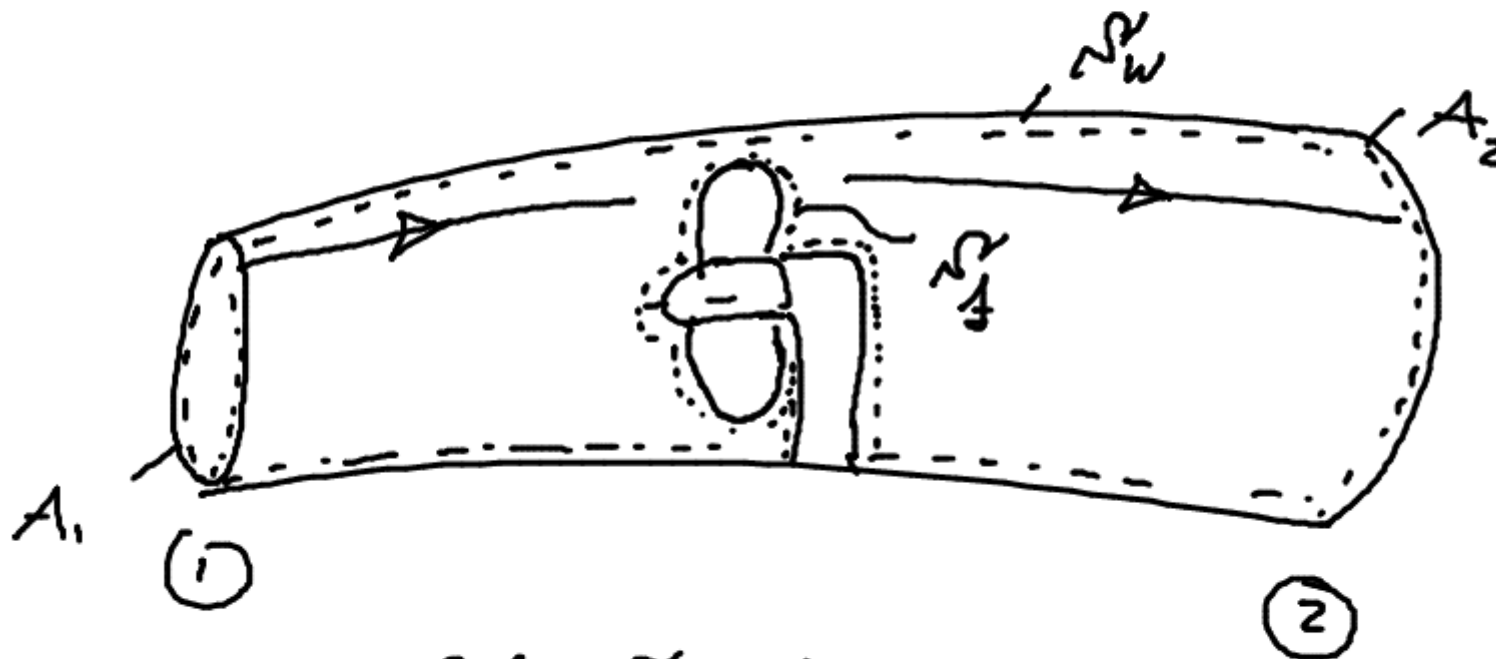


Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme  
Vorlesung 5



Wichtig!

Notwendigkeit für eine Stromröhre.



geschlossene Fläche  $\vec{N}$  des Kontrollvolumens

$$\vec{N} = A_1 + A_2 + \vec{N}_w + \vec{N}_s$$

Kontin:

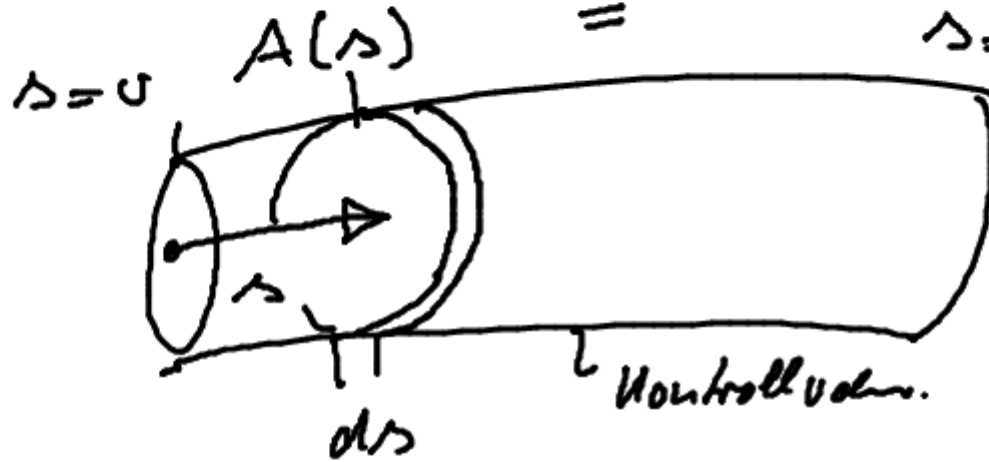
$$\frac{\partial}{\partial t} \int_V \rho dV + \oint_S \rho \vec{u} \cdot \vec{n} dS = 0.$$

$\underline{V}$

$\underline{S}$

$V, S$  sind zeitlich fest

$s=0$



$$dV = A(s) ds$$

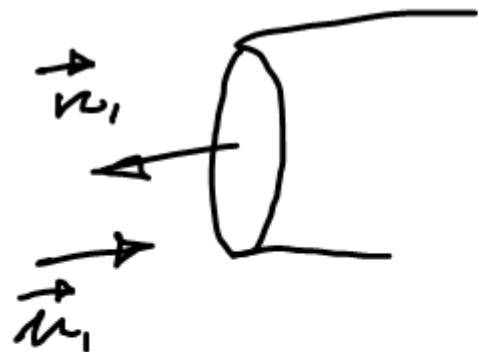
$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial t} \int_V \rho dV &= \frac{\partial}{\partial t} \int_{s=0}^{s=L} A(s) \rho ds \\ &= \int_{s=0}^L \frac{\partial \rho}{\partial t} A ds \end{aligned}$$



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme  
Vorlesung 5



$$\oint_S \vec{u} \cdot \vec{n} dS = \underbrace{\int_{A_1} \vec{u} \cdot \vec{n} dS}_{-\dot{m}_1} + \underbrace{\int_{A_2} \vec{u} \cdot \vec{n} dS}_{+\dot{m}_2} + \underbrace{\int_{S_1} \vec{u} \cdot \vec{n} dS}_{\equiv 0} + \underbrace{\int_{S_w} \vec{u} \cdot \vec{n} dS}_{\neq 0 \text{ bei bewegtem } S_w}$$



$$A_1: \int_{A_1} \rho \vec{u} \cdot \vec{n} dS = -\dot{m}_1$$

da gilt

$$\dot{m} := \left| \int_A \rho \vec{u} \cdot \vec{n} dS \right|$$

Definition der Massstromrate.

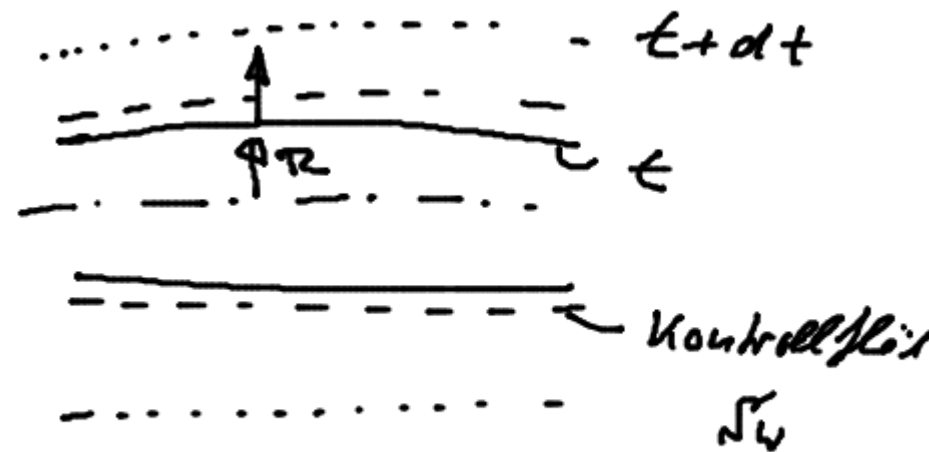


Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme  
Vorlesung 5

$$\vec{u} \cdot \vec{n} = \dot{r}$$



$$\int_{S_W} \rho \underbrace{\vec{u} \cdot \vec{n}}_{\dot{r}} dS$$

Wenn  $R(t)$  die  
belegte Vord ist.

$$dS = 2\pi R ds$$

$$\int_{S_W} \rho \vec{u} \cdot \vec{n} dS = \int_0^L \rho \dot{r} 2\pi R ds \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \\ \end{array} \right\} \int_{S_W} \rho \vec{u} \cdot \vec{n} ds$$

$$A = \pi R^2 \leadsto \frac{\partial A}{\partial t} = 2\pi R \dot{r} \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \\ \end{array} \right\} = \int_0^L \rho \frac{\partial A}{\partial t} ds$$



# Notwendigkeit für eine Stromröhre

$$\int_0^L \frac{\partial p}{\partial t} A ds + \int_0^L \rho \frac{\partial A}{\partial t} ds - \dot{m}_1 + \dot{m}_2 = 0.$$

$$\frac{\partial}{\partial t} \int_V \rho dV \quad \int_{S_w} \rho \vec{u} \cdot \vec{n} dS'$$

$$\int_0^L \frac{\partial}{\partial t} (\rho A) ds - \dot{m}_1 + \dot{m}_2 = 0$$

Bei einem im zeitliche Mittel stationären Vorgang

ist  $\frac{\partial}{\partial t} \equiv 0$ .  $\leadsto \dot{m}_1 = \dot{m}_2$



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz  
Sommersemester 2010  
Grundlagen der Turbo-  
maschinen und Fluidsysteme  
Vorlesung 5