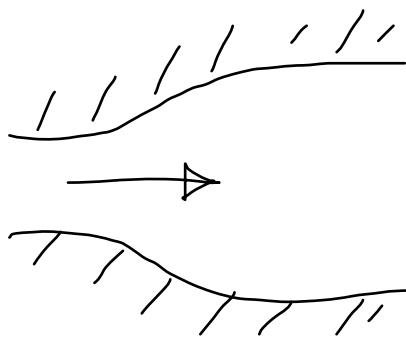


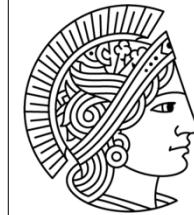
Innströmungen



Auflösströmungen



- Bsp: Hydrostatische
Antriebe (Werzerzeugmaschinen),
mobile Arbeitsmaschine,
Wellenkuppelwerke, ...
Bremsen, ...

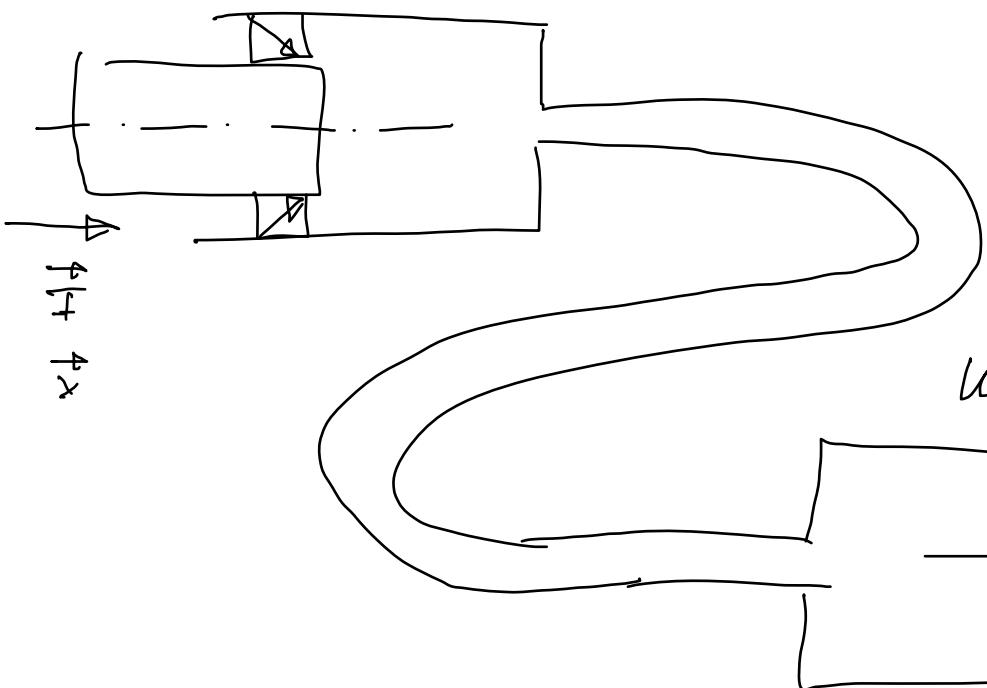


TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT



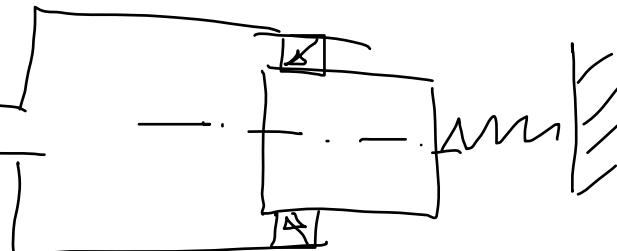
Prof. Dr. Ing. Peter Pelz
Sommersemester 2010
Grundlagen der Turbo-
maschinen und Fluidsysteme
Vorlesung 1

Arbeitsmaschine $\vec{F} \cdot \dot{x} > 0$ Leistung wird erzeugt



Leistung wird abgeführt

Kraftmaschine $\vec{F} \cdot \dot{x} < 0$



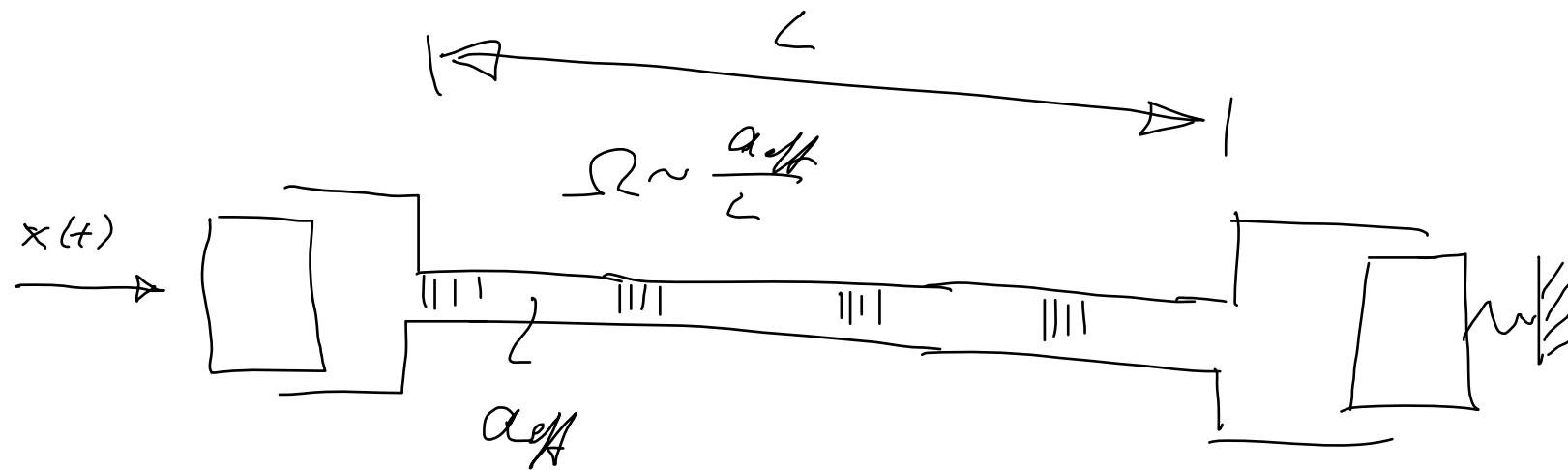
Hydrodynamisches Getriebe

Von Hydrodynamik spricht man dann,
wenn die Druck und Dmr (Zustand)
nur eine Funktion der Zeit sind
 $P = P(t)$, $S = S(t)$



Vorteil: I.d.R. ist die Dämpfung durch ein System von gewöhnliche Dgln möglich.

Darstellung:

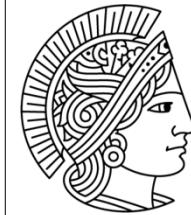


$x(t) = \hat{x} \sin(\Omega t)$: Hydrostatisch instabil
möglich bis

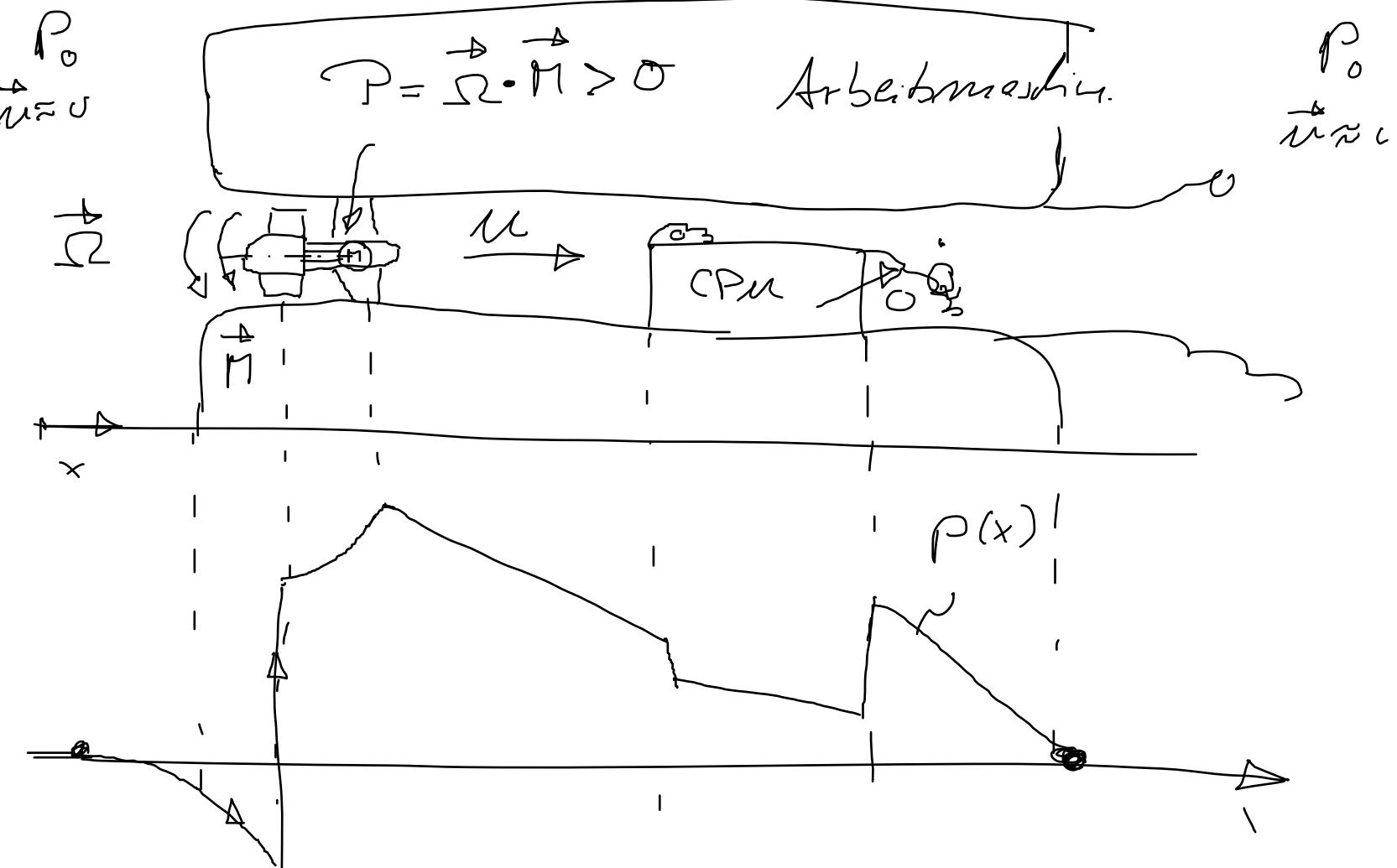
$$\Omega < \frac{a_{eff}}{L} \text{ mit mehr füllt.}$$



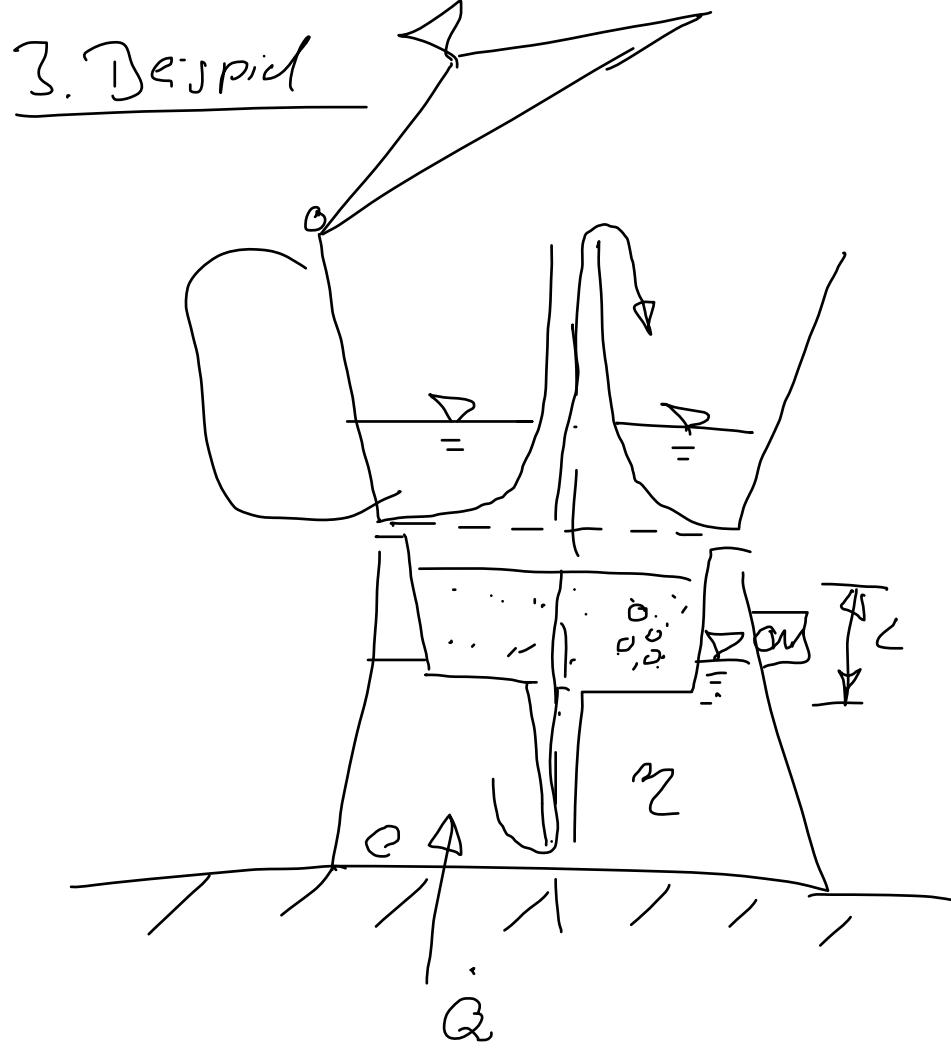
2. Beispiel Turbomaschinen.



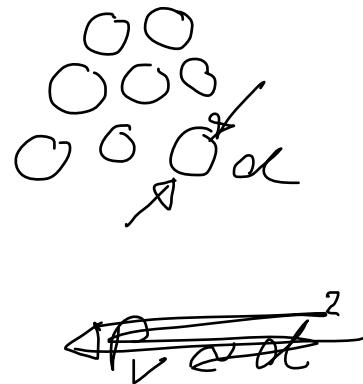
TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz
Sommersemester 2010
Grundlagen der Turbo-
maschinen und Fluidsysteme
Vorlesung 1



Durchschnitt pro Zykluslauf



$$\frac{\Delta P_r}{\zeta} = f(d, \gamma, S, M, \varepsilon)$$



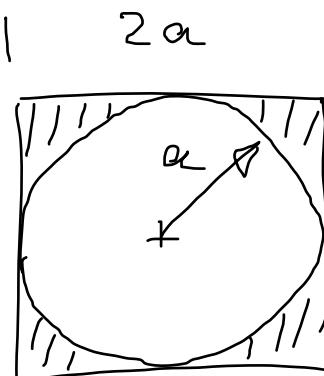
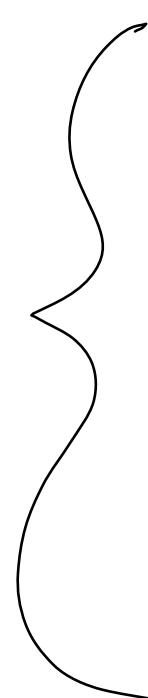
mittlerer Durchmesser des Pelvis

dynamisch Viskosität des Gases

Durchmesser Wassertropfen

Porosität

geometrische
Ähnlichkeit



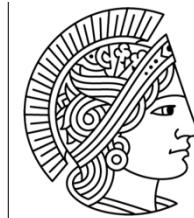
$$\text{Z. D. } \varepsilon = \frac{\pi a^2}{4a^2} = \frac{\pi}{4}$$
$$\text{Z. D. } \varepsilon' = \frac{\pi a'^2}{4a'^2} = \frac{\pi}{4}$$
$$\varepsilon = \varepsilon'$$

$$d \quad [d] = L$$

$$\zeta \quad [\zeta] = L^{-1} M^1 T^{-1}$$

$$\varrho \quad [\varrho] = M^1 L^{-3}$$

$$\varepsilon := \frac{V_{\text{Hole}}}{V_{\text{Gesamt}}}$$

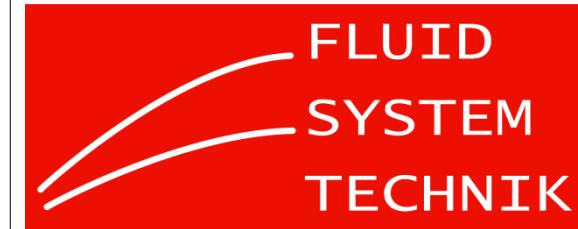


Dreh pro Gleichheit

$$\frac{\Delta P_v}{L} \quad \left[\frac{\Delta P_v}{L} \right] = \frac{M L}{T^2 L^3} = M^{1-2} L^{-2} T^{-2}$$



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT



$$\varepsilon \quad [\varepsilon] = 1$$

physikalische Größen

Dimensionsmatrix

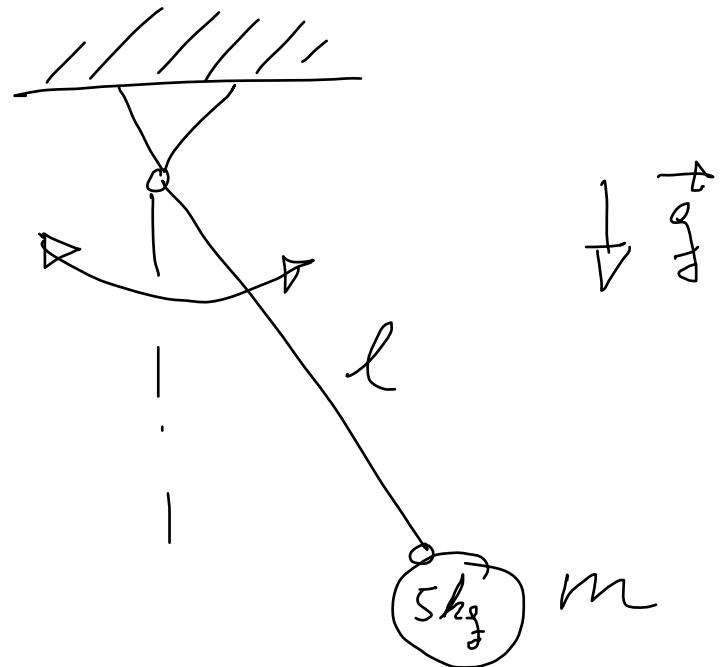
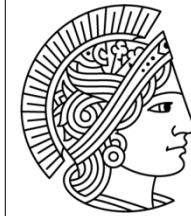
$$\begin{matrix} \frac{\Delta P_v}{L} & M & \gamma & g & d & \varepsilon \end{matrix}$$

Dimensionssystem

L	-2	1	-1	-3	1	0
M	1	0	1	1	0	0
T	-2	-1	-1	0	0	0



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz
Sommersemester 2010
Grundlagen der Turbo-
maschinen und Fluidsysteme
Vorlesung 1



$$\{g\} = \frac{m}{sec^2}$$

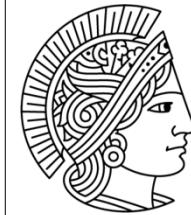
$$I = \frac{1}{2} (l, \cancel{m}, g)$$

$$\{\tau\} = sec$$

$$\{l\} = cm$$

$$\{m\} = kg$$

$$\underline{\underline{5000}} \quad \underline{\underline{\frac{kg}{s^2}}}$$



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT



$$\zeta = f\left(\sqrt{\frac{l}{g}}, \frac{m}{s_{cc}^2}\right)$$

// // //

s_{cc} s_{cc} $\frac{m}{s_{cc}^2}$

$$\boxed{\zeta = \sqrt{\frac{l}{g}} \text{ const}}$$

[const] = 1 dimensionless Konst.



Prof. Dr. Ing. Peter Pelz
Sommersemester 2010
Grundlagen der Turbo-
maschinen und Fluidsysteme
Vorlesung 1